



# HEIDENHAIN



## TNC 620

Manual do Utilizador  
Programação Klartext

Software NC

817600-08

817601-08

817605-08

Português (pt)  
01/2021

## Elementos de operação do comando

### Função

Se utilizar um TNC 620 com operação por ecrã tátil, pode substituir alguns acionamentos de teclas por gestos.

**Mais informações:** "Operação do ecrã tátil",  
Página 525

### Elementos de comando no ecrã

Tecla	Função
	Selecionar a divisão do ecrã
	Alternar o ecrã entre o modo de funcionamento da máquina, o modo de funcionamento de programação e um terceiro desktop.
	Softkeys: selecionar a função no ecrã
	Comutação de barras de softkeys

### Modos de funcionamento da máquina

Tecla	Função
	Funcionamento manual
	Volante eletrónico
	Posicionamento com introdução manual
	Execução do programa bloco a bloco
	Execução contínua do programa

### Modos de funcionamento de programação

Tecla	Função
	Programação
	Teste de programa

## Introduzir e editar eixos de coordenadas e algarismos

Tecla	Função
 ... 	Selecionar eixos de coordenadas ou introduzi-los no programa NC
 ... 	Algarismos
 	Inverter separador decimal / sinal
 	Introdução de coordenadas polares / Valores incrementais
	Programação de parâmetros Q / Estado de parâmetros Q
	Aceitar posição real
	Passar perguntas de diálogo e apagar palavras
	Finalizar a introdução e continuar o diálogo
	Fechar o bloco NC, finalizar a introdução
	Restaurar introduções ou eliminar mensagem de erro
	Interromper o diálogo, apagar programa parcial

### Indicações sobre as ferramentas

Tecla	Função
	Definir dados de ferramenta no programa NC
	Abrir dados da ferramenta

## Gerir programas NC e ficheiros, funções do comando

Tecla	Função
	Selecionar e eliminar programas NC ou ficheiros, transmissão externa de dados
	Definir chamada do programa, selecionar tabelas de pontos zero e tabelas de pontos
	Selecionar a função MOD
	Visualizar textos de ajuda em caso de mensagens de erro do NC, chamar o TNCguide
	Visualizar todas as mensagens de erro em espera
	Mostrar a calculadora
	Visualizar funções especiais
	Atualmente sem função

## Teclas de navegação

Tecla	Função
 	Posicionar o cursor
	Selecionar diretamente blocos NC, ciclos e funções paramétricas
	Navegar até ao início do programa ou até ao início da tabela
	Navegar até ao fim do programa ou até ao fim de uma linha da tabela
	Navegar para cima por páginas
	Navegar para baixo por páginas
	Selecionar o separador seguinte nos formulários
 	Janela de diálogo ou botão do ecrã seguinte/anterior

## Ciclos, subprogramas e repetições parciais de programas

Tecla	Função
	Definir ciclos de apalpação
 	Definir e chamar ciclos
 	Introduzir e chamar subprogramas e repetições parciais dum programa
	Introduzir paragem do programa num programa NC

## Programar tipos de trajetória

Tecla	Função
	Aproximação ao contorno/saída do contorno
	Programação livre de contornos FK
	Reta
	Ponto central do círculo/Polo para coordenadas polares
	Trajectoria circular em redor dum ponto central do círculo
	Trajectoria circular com raio
	Trajectoria circular tangente
 	Chanfro/arredondamento de esquinas

## Potenciómetro para o avanço e a velocidade do mandril

### Avanço



### rotações do mandril





## Índice

<b>1</b>	<b>Princípios básicos.....</b>	<b>31</b>
<b>2</b>	<b>Primeiros passos.....</b>	<b>51</b>
<b>3</b>	<b>Princípios básicos.....</b>	<b>67</b>
<b>4</b>	<b>Ferramentas.....</b>	<b>123</b>
<b>5</b>	<b>Programar contornos.....</b>	<b>141</b>
<b>6</b>	<b>Ajudas à programação.....</b>	<b>193</b>
<b>7</b>	<b>Funções auxiliares.....</b>	<b>227</b>
<b>8</b>	<b>Subprogramas e repetições parciais de um programa.....</b>	<b>247</b>
<b>9</b>	<b>Programar parâmetros Q.....</b>	<b>267</b>
<b>10</b>	<b>Funções especiais.....</b>	<b>361</b>
<b>11</b>	<b>Maquinagem com eixos múltiplos.....</b>	<b>421</b>
<b>12</b>	<b>Aceitar os dados de ficheiros CAD.....</b>	<b>485</b>
<b>13</b>	<b>Paletes.....</b>	<b>507</b>
<b>14</b>	<b>Operação do ecrã tátil.....</b>	<b>525</b>
<b>15</b>	<b>Tabelas e resumos.....</b>	<b>539</b>



<b>1</b>	<b>Princípios básicos.....</b>	<b>31</b>
1.1	Sobre este manual.....	32
1.2	Tipo de comando, Software e Funções.....	34
	Opções de software.....	36
	Novas funções 81760x-08.....	41

<b>2</b>	<b>Primeiros passos.....</b>	<b>51</b>
<b>2.1</b>	<b>Resumo.....</b>	<b>52</b>
<b>2.2</b>	<b>Ligar a máquina.....</b>	<b>53</b>
	Confirmar a interrupção de corrente.....	53
<b>2.3</b>	<b>Programar a primeira parte.....</b>	<b>54</b>
	Selecionar modo de funcionamento.....	54
	Elementos de operação do comando importantes.....	54
	Abrir um programa NC novo / Gestão de ficheiros.....	55
	Definir o bloco.....	56
	Estrutura dos programas.....	57
	Programar um contorno simples.....	58
	Criar programa de ciclos.....	63

<b>3</b>	<b>Princípios básicos.....</b>	<b>67</b>
<b>3.1</b>	<b>O TNC 620.....</b>	<b>68</b>
	Klartext HEIDENHAIN e DIN/ISO.....	68
	Compatibilidade.....	68
<b>3.2</b>	<b>Ecrã e consola.....</b>	<b>69</b>
	Ecrã.....	69
	Determinar a divisão do ecrã.....	70
	Consola.....	70
	Teclado virtual.....	71
<b>3.3</b>	<b>Modos de funcionamento.....</b>	<b>72</b>
	Funcionamento manual e volante eletrónico.....	72
	Posicionamento com introdução manual.....	72
	Programação.....	73
	Teste de programa.....	73
	Execução contínua de programa e execução de programa frase a frase.....	74
<b>3.4</b>	<b>Princípios básicos de NC.....</b>	<b>75</b>
	Transdutores de posição e marcas de referência.....	75
	Eixos programáveis.....	75
	Sistemas de referência.....	76
	Designação dos eixos em fresadoras.....	88
	Coordenadas polares.....	88
	Posições da peça de trabalho absolutas e incrementais.....	89
	Selecionar ponto de referência.....	90
<b>3.5</b>	<b>Abrir e introduzir programas NC.....</b>	<b>91</b>
	Estrutura de um programa NC em formato HEIDENHAIN Klartext.....	91
	Definir o bloco: BLK FORM.....	92
	Abrir novo programa NC.....	95
	Programar movimentos da ferramenta em Klartext.....	97
	Aceitar posições reais.....	99
	Editar programa NC.....	100
	A função de busca do comando.....	104
<b>3.6</b>	<b>Administração de ficheiros.....</b>	<b>106</b>
	Ficheiros.....	106
	Visualizar no comando ficheiros criados externamente.....	108
	Diretórios.....	108
	Caminhos.....	108
	Resumo: funções da gestão de ferramentas.....	109
	Chamar a gestão de ficheiros.....	110
	Selecionar unidades de dados, diretórios e ficheiros.....	111
	Criar novo diretório.....	113
	Criar novo ficheiro.....	113

Copiar um só ficheiro.....	113
Copiar os ficheiros para um outro diretório.....	114
Copiar tabela.....	115
Copiar diretório.....	116
Escolher um dos últimos ficheiros selecionados.....	116
Apagar ficheiro.....	117
Apagar diretório.....	117
Marcar ficheiros.....	118
Mudar o nome do ficheiro.....	119
Classificar ficheiros.....	119
Funções auxiliares.....	120

<b>4 Ferramentas.....</b>	<b>123</b>
<b>4.1 Introduções relativas à ferramenta.....</b>	<b>124</b>
Avanço F.....	124
Velocidade S do mandril.....	125
<b>4.2 Dados de ferramenta.....</b>	<b>126</b>
Condição para a correção da ferramenta.....	126
Número de ferramenta, nome de ferramenta.....	126
Comprimento de ferramenta L.....	126
Raio de ferramenta R.....	128
Valores delta para comprimentos e raios.....	128
Introduzir dados de ferramenta no programa NC.....	129
Chamar dados de ferramenta.....	130
Troca de ferramenta.....	133
<b>4.3 Correção de ferramenta.....</b>	<b>136</b>
Introdução.....	136
Correção do comprimento da ferramenta.....	136
Correção do raio da ferramenta.....	137

<b>5</b>	<b>Programar contornos.....</b>	<b>141</b>
<b>5.1</b>	<b>Movimentos da ferramenta.....</b>	<b>142</b>
	Funções de trajetória.....	142
	Programação livre de contornos FK (Opção #19).....	142
	Funções auxiliares M.....	142
	Subprogramas e repetições parciais de um programa.....	143
	Programação com parâmetros Q.....	143
<b>5.2</b>	<b>Noções básicas sobre as funções de trajetória.....</b>	<b>144</b>
	Programar o movimento da ferramenta para uma maquinagem.....	144
<b>5.3</b>	<b>Aproximar e sair do contorno.....</b>	<b>148</b>
	Ponto inicial e ponto final.....	148
	Resumo: tipos de trajetória para a aproximação e saída do contorno.....	150
	Posições importantes na aproximação e afastamento.....	151
	Aproximação numa reta com união tangencial: APPR LT.....	153
	Aproximação numa reta perpendicularmente ao primeiro ponto de contorno: APPR LN.....	153
	Aproximação numa trajetória circular com união tangente: APPR CT.....	154
	Aproximação segundo uma trajetória circular tangente ao contorno e segmento de reta: APPR LCT.....	155
	Saída segundo uma reta tangente: DEP LT.....	156
	Saída numa reta perpendicularmente ao último ponto do contorno: DEP LN.....	156
	Saída numa trajetória circular com união tangente: DEP CT.....	157
	Aproximação segundo uma trajetória circular tangente ao contorno e segmento de recta: DEP LCT.....	157
<b>5.4</b>	<b>Movimentos de trajetória – coordenadas cartesianas.....</b>	<b>158</b>
	Resumo das funções de trajetória.....	158
	Reta L.....	158
	Inserir chanfre entre duas retas.....	160
	Arredondamento de esquinas RND.....	161
	Ponto central do círculo CC.....	162
	Trajectoria circular C em redor dum ponto central do círculo CC.....	163
	Trajectoria circular CR com raio determinado.....	165
	Trajectoria circular CT com ligação tangencial.....	167
	Exemplo: Movimento linear e chanfre em cartesianas.....	168
	Exemplo: movimento circular em cartesianas.....	169
	Exemplo: círculo completo em cartesianas.....	170
<b>5.5</b>	<b>Movimentos de trajetória – Coordenadas polares.....</b>	<b>171</b>
	Resumo.....	171
	Origem de coordenadas polares: Polo CC.....	172
	RetaLP.....	172
	Trajectoria circular CP em redor do polo CC.....	173
	Trajectoria circular CTP com união tangencial.....	173
	Hélice.....	174

Exemplo: movimento linear em polares.....	176
Exemplo: hélice.....	177
<b>5.6 Movimentos de trajetória – Programação livre de contornos FK (opção #19).....</b>	<b>178</b>
Princípios básicos.....	178
Determinar o plano de maquinagem.....	179
Gráfico da programação FK.....	180
Abrir o diálogo FK.....	181
Polo para programação FK.....	181
Programar retas livremente.....	182
Programação livre de trajetórias circulares.....	182
Possibilidades de introdução.....	183
Pontos auxiliares.....	186
Referências relativas.....	187
Exemplo: Programação 1 FK.....	189
Exemplo: Programação 2 FK.....	190
Exemplo: Programação 3 FK.....	191

<b>6</b>	<b>Ajudas à programação.....</b>	<b>193</b>
<b>6.1</b>	<b>Função GOTO.....</b>	<b>194</b>
	Utilizar a tecla GOTO.....	194
<b>6.2</b>	<b>Teclado virtual.....</b>	<b>195</b>
	Introduzir texto com o teclado virtual.....	195
<b>6.3</b>	<b>Representação dos programas NC.....</b>	<b>196</b>
	Realce de sintaxe.....	196
	Barra de deslocamento.....	196
<b>6.4</b>	<b>Inserir comentários.....</b>	<b>197</b>
	Aplicação.....	197
	Comentário durante a introdução do programa.....	197
	Inserir comentário mais tarde.....	197
	Comentário no próprio bloco NC.....	197
	Comentar posteriormente o bloco NC.....	198
	Funções ao editar o comentário.....	198
<b>6.5</b>	<b>Editar programa NC livremente.....</b>	<b>199</b>
<b>6.6</b>	<b>Saltar blocos NC.....</b>	<b>200</b>
	Introduzir o sinal /.....	200
	Apagar o sinal /.....	200
<b>6.7</b>	<b>Estruturar programas NC.....</b>	<b>201</b>
	Definição, possibilidade de aplicação.....	201
	Visualizar a janela de estruturação/mudar de janela ativada.....	201
	Acrescentar bloco de estruturação na janela do programa.....	202
	Selecionar blocos na janela de estruturação.....	202
<b>6.8</b>	<b>A calculadora.....</b>	<b>203</b>
	Comando.....	203
<b>6.9</b>	<b>Calculadora de dados de corte.....</b>	<b>206</b>
	Aplicação.....	206
	Trabalhar com tabelas de dados de corte.....	208
<b>6.10</b>	<b>Gráfico de programação.....</b>	<b>210</b>
	Desenvolvimento com ou sem gráfico de programação.....	210
	Criar o gráfico de programação para o programa NC existente.....	211
	Mostrar e ocultar números de bloco.....	211
	Apagar o gráfico.....	211
	Mostrar linhas de grelha.....	212
	Ampliação ou redução duma secção.....	212

<b>6.11 Mensagens de erro.....</b>	<b>213</b>
Mostrar erro.....	213
Abrir a janela de erros.....	213
Mensagens de erro detalhadas.....	214
Softkey INFO INTERNA.....	214
Softkey FILTRO.....	215
Premir a softkey ATIVAR GRAVACAO AUTOMATICA.....	215
Apagar erros.....	216
Protocolo de erros.....	217
Protocolo de teclas.....	218
Texto de instruções.....	218
Memorizar ficheiros de assistência técnica.....	219
Fechar a janela de erros.....	219
<b>6.12 Sistema de ajuda sensível ao contexto TNCguide.....</b>	<b>220</b>
Aplicação.....	220
Trabalhar com o TNCguide.....	221
Fazer o download dos ficheiros de ajuda atuais.....	225

<b>7</b>	<b>Funções auxiliares.....</b>	<b>227</b>
<b>7.1</b>	<b>Introduzir funções auxiliares M e STOP.....</b>	<b>228</b>
	Princípios básicos.....	228
<b>7.2</b>	<b>Funções auxiliares para controlo da execução do programa, do mandril e do agente refrigerante.....</b>	<b>229</b>
	Resumo.....	229
<b>7.3</b>	<b>Funções auxiliares para indicações de coordenadas.....</b>	<b>230</b>
	Programar coordenadas referentes à máquina: M91/M92.....	230
	Aproximação às posições no sistema de coordenadas de introdução sem inclinação com um plano de maquinagem inclinado: M130.....	232
<b>7.4</b>	<b>Funções auxiliares para o tipo de trajetória.....</b>	<b>233</b>
	Maquinar pequenos desníveis de contorno: M97.....	233
	Maquinar completamente esquinas abertas do contorno: M98.....	234
	Fator de avanço para movimentos de afundamento: M103.....	235
	Avanço em milímetros/rotação do mandril M136.....	236
	Velocidade do avanço em arcos de círculo: M109/M110/M111.....	236
	Cálculo prévio do contorno com correção de raio (LOOK AHEAD): M120 (opção #21).....	238
	Sobrepor posicionamento com o volante durante a execução do programa: M118 (Opção #21).....	240
	Retração do contorno na direção do eixo da ferramenta: M140.....	241
	Suprimir supervisão de apalpador: M141.....	243
	Apagar rotação básica: M143.....	243
	Em caso de paragem do NC, levantar a ferramenta automaticamente do contorno: M148.....	244
	Arredondar esquinas: M197.....	245

<b>8</b>	<b>Subprogramas e repetições parciais de um programa.....</b>	<b>247</b>
<b>8.1</b>	<b>Caracterizar subprogramas e repetições parciais de um programa.....</b>	<b>248</b>
	Label.....	248
<b>8.2</b>	<b>Subprogramas.....</b>	<b>249</b>
	Funcionamento.....	249
	Avisos sobre a programação.....	249
	Programar um subprograma.....	249
	Chamar um subprograma.....	250
<b>8.3</b>	<b>Programar uma repetição de programa parcial.....</b>	<b>251</b>
	Label.....	251
	Funcionamento.....	251
	Avisos sobre a programação.....	251
	Programar uma repetição de um programa parcial.....	252
	Chamar uma repetição de um programa parcial.....	252
<b>8.4</b>	<b>Chamar programa NC externo.....</b>	<b>253</b>
	Resumo das softkeys.....	253
	Funcionamento.....	254
	Avisos sobre a programação.....	254
	Chamar programa NC externo.....	256
<b>8.5</b>	<b>Aninhamentos.....</b>	<b>258</b>
	Tipos de aninhamentos.....	258
	Profundidade de aninhamento.....	258
	Subprograma dentro de um subprograma.....	259
	Repetir repetições parciais de um programa.....	260
	Repetição do subprograma.....	261
<b>8.6</b>	<b>Exemplos de programação.....</b>	<b>262</b>
	Exemplo: fresar um contorno em várias aproximações.....	262
	Exemplo: grupos de furos.....	263
	Exemplo: grupo de furos com várias ferramentas.....	264

<b>9</b>	<b>Programar parâmetros Q.....</b>	<b>267</b>
<b>9.1</b>	<b>Princípio e resumo das funções.....</b>	<b>268</b>
	Tipos de parâmetros Q.....	269
	Recomendações de programação.....	271
	Chamar funções de parâmetros Q.....	272
<b>9.2</b>	<b>Tipos de funções – Parâmetros Q em vez de valores numéricos.....</b>	<b>273</b>
	Aplicação.....	273
<b>9.3</b>	<b>Descrever contornos por funções matemáticas.....</b>	<b>274</b>
	Aplicação.....	274
	Resumo.....	274
	Programar tipos de cálculo básicos.....	275
<b>9.4</b>	<b>Funções angulares.....</b>	<b>277</b>
	Definições.....	277
	Programar funções angulares.....	277
<b>9.5</b>	<b>Cálculos de círculos.....</b>	<b>279</b>
	Aplicação.....	279
<b>9.6</b>	<b>Funções Se/Então com parâmetros Q.....</b>	<b>280</b>
	Aplicação.....	280
	Abreviaturas e conceitos utilizados.....	280
	Condições de salto.....	281
	Programar funções Se/Então.....	282
<b>9.7</b>	<b>Introduzir fórmulas diretamente.....</b>	<b>283</b>
	Introduzir a fórmula.....	283
	Regras de cálculo.....	283
	Resumo.....	285
	Exemplo de função angular.....	287
<b>9.8</b>	<b>Controlar e modificar parâmetros Q.....</b>	<b>288</b>
	Procedimento.....	288
<b>9.9</b>	<b>Funções auxiliares.....</b>	<b>290</b>
	Resumo.....	290
	FN 14: ERRO – Emitir mensagens de erro.....	291
	FN 16: F-PRINT – Emitir textos e valores de parâmetros Q formatados.....	298
	FN 18: SYSREAD – Ler dados do sistema.....	307
	FN 19: PLC – Transmitir valores ao PLC.....	308
	FN 20: WAIT FOR – Sincronizar NC e PLC.....	309
	FN 29: PLC – Transmitir valores ao PLC.....	310
	FN 37: EXPORT.....	310
	FN 38: SEND – Enviar informações a partir do programa NC.....	311

<b>9.10</b>	<b>Parâmetros String.....</b>	<b>313</b>
	Funções do processamento de strings.....	313
	Atribuir parâmetro string.....	314
	Encadear parâmetro string.....	315
	Converter valores numéricos num parâmetro String.....	316
	Copiar string parcial a partir de um parâmetro.....	317
	Ler dados do sistema.....	318
	Converter parâmetro string num valor numérico.....	319
	Verificar um parâmetro String.....	320
	Determinar o comprimento de um parâmetro String.....	321
	Comparar sequência alfabética.....	322
	Ler parâmetros de máquina.....	323
<b>9.11</b>	<b>Parâmetros Q pré-preenchidos.....</b>	<b>326</b>
	Valores do PLC: de Q100 a Q107.....	326
	Raio atual da ferramenta: Q108.....	326
	Eixo da ferramenta: Q109.....	327
	Estado do mandril: Q110.....	327
	Abastecimento de refrigerante: Q111.....	327
	fator de sobreposição: Q112.....	327
	Indicações de cotas no programa NC: Q113.....	327
	Comprimento de ferramenta: Q114.....	328
	Coordenadas depois da apalpação durante a execução do programa.....	328
	Desvio do valor real-nominal em caso de medição automática da ferramenta, p. ex., com o apalpador TT 160.....	328
	Inclinação do plano de maquinagem com ângulos da peça de trabalho: coordenadas para eixos rotativos calculadas pelo comando.....	328
	Resultados de medição de ciclos de apalpação.....	329
<b>9.12</b>	<b>Acessos a tabelas com instruções SQL.....</b>	<b>332</b>
	Introdução.....	332
	Programação de comando SQL.....	334
	Resumo das funções.....	335
	SQL BIND.....	336
	SQL EXECUTE.....	337
	SQL FETCH.....	342
	SQL UPDATE.....	344
	SQL INSERT.....	346
	SQL COMMIT.....	347
	SQL ROLLBACK.....	348
	SQL SELECT.....	350
	Exemplos.....	352
<b>9.13</b>	<b>Exemplos de programação.....</b>	<b>354</b>
	Exemplo: arredondar valor.....	354
	Exemplo: elipse.....	355

Exemplo: cilindro côncavo com Fresa esférica .....	357
Exemplo: esfera convexa com fresa cônica.....	359

<b>10 Funções especiais.....</b>	<b>361</b>
<b>10.1 Resumo das funções especiais.....</b>	<b>362</b>
Menu principal das funções especiais SPEC FCT.....	362
Menu de indicações do programa.....	363
Menu de funções para maquinagens de contorno e de pontos.....	363
Menu Definir diferentes funções Klartext.....	364
<b>10.2 Function Mode.....</b>	<b>365</b>
Programar Function Mode.....	365
Function Mode Set.....	365
<b>10.3 Maquinagem com eixos paralelos U, V e W.....</b>	<b>366</b>
Resumo.....	366
FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY.....	368
FUNCTION PARAXCOMP MOVE.....	369
Desativar FUNCTION PARAXCOMP.....	370
FUNCTION PARAXMODE.....	371
Desativar FUNCTION PARAXMODE.....	373
Exemplo: furação com o eixo W.....	374
<b>10.4 Maquinagem com cinemática polar.....</b>	<b>375</b>
Resumo.....	375
Ativar FUNCTION POLARKIN.....	376
Desativar FUNCTION POLARKIN.....	378
Exemplo de ciclos SL na cinemática polar.....	380
<b>10.5 Funções dos ficheiros.....</b>	<b>382</b>
Aplicação.....	382
Definir as operações do ficheiro.....	382
OPEN FILE.....	383
<b>10.6 Definir transformações de coordenadas.....</b>	<b>385</b>
Resumo.....	385
TRANS DATUM AXIS.....	386
TRANS DATUM TABLE.....	387
TRANS DATUM RESET.....	388
<b>10.7 Influenciar pontos de referência.....</b>	<b>389</b>
Ativar o ponto de referência.....	389
Copiar o ponto referência.....	390
Corrigir o ponto de referência.....	391
<b>10.8 Tabela de correção.....</b>	<b>392</b>
Aplicação.....	392
Tipos de tabelas de correção.....	392
Criar uma tabela de correção.....	393

Ativar tabela de correção.....	393
Editar a tabela de correção na execução do programa.....	394
<b>10.9 Acesso a valores de tabelas.....</b>	<b>395</b>
Aplicação.....	395
Ler valor de tabela.....	395
Escrever valor de tabela.....	396
Adicionar valor de tabela.....	397
<b>10.10 Supervisão de componentes de máquina configurados (opção #155).....</b>	<b>399</b>
Aplicação.....	399
Iniciar Monitoring.....	399
<b>10.11 Definir contadores.....</b>	<b>400</b>
Aplicação.....	400
Definir FUNCTION COUNT.....	401
<b>10.12 Criar ficheiros de texto.....</b>	<b>402</b>
Aplicação.....	402
Abrir e fechar ficheiro de texto.....	402
Editar textos.....	403
Apagar e voltar a inserir caracteres, palavras e linhas.....	403
Processar blocos de texto.....	404
Procurar partes de texto.....	405
<b>10.13 Tabelas de definição livre.....</b>	<b>406</b>
Princípios básicos.....	406
Criar tabelas de definição livre.....	406
Modificar o formato da tabela.....	407
Alternar entre vista de tabela e de formulário.....	409
FN 26: TABOPEN – Abrir tabela de definição livre.....	409
FN 27: TABWRITE – Descrever tabela de definição livre.....	410
FN 28: TABREAD – Ler tabela de definição livre.....	411
Ajustar formato de tabela.....	411
<b>10.14 Rotações pulsantes FUNCTION S-PULSE.....</b>	<b>412</b>
Programar rotações pulsantes.....	412
Restaurar as rotações pulsantes.....	413
<b>10.15 Tempo de espera FUNCTION FEED.....</b>	<b>414</b>
Programar tempo de espera.....	414
Restaurar o tempo de espera.....	415
<b>10.16 Tempo de espera FUNCTION DWELL.....</b>	<b>416</b>
Programar o tempo de espera.....	416

<b>10.17 Elevar a ferramenta na paragem NC: FUNCTION LIFTOFF.....</b>	<b>417</b>
Programar a elevação com FUNCTION LIFTOFF.....	417
Anular a função Liftoff.....	419

<b>11</b>	<b>Maquinagem com eixos múltiplos.....</b>	<b>421</b>
<b>11.1</b>	<b>Funções para a maquinagem com eixos múltiplos.....</b>	<b>422</b>
<b>11.2</b>	<b>A função PLANE: inclinação do plano de maquinagem (Opção #8).....</b>	<b>423</b>
	Introdução.....	423
	Resumo.....	425
	Definir a função PLANE.....	426
	Visualização de posição.....	426
	Anular a função PLANE.....	427
	Definir o plano de maquinagem através de ângulo sólido: PLANE SPATIAL.....	428
	Definir o plano de maquinagem através do ângulo de projeção PLANE PROJECTED.....	430
	Definir o plano de maquinagem através do ângulo Euler: PLANE EULER.....	432
	Definir o plano de maquinagem através de dois vetores: PLANE VECTOR.....	434
	Definir o plano de maquinagem através de três pontos: PLANE POINTS.....	437
	Definir plano de maquinagem por meio de um único ângulo sólido incremental: PLANE RELATIV....	439
	Plano de maquinagem através do ângulo de eixo PLANE AXIAL.....	440
	Determinar o comportamento de posicionamento.....	442
	Inclinação automática MOVE/TURN/STAY.....	443
	Seleção de possibilidades de inclinação SYM (SEQ) +/-.....	446
	Seleção do modo de transformação.....	449
	Inclinar plano de maquinagem sem eixos rotativos.....	452
<b>11.3</b>	<b>Fresagem inclinada no plano inclinado (Opção #9).....</b>	<b>453</b>
	Função.....	453
	Fresagem inclinada por meio de deslocação incremental dum eixo rotativo.....	453
	Fresagem inclinada por meio de vetores normais.....	454
<b>11.4</b>	<b>Funções auxiliares para eixos rotativos.....</b>	<b>455</b>
	Avanço em mm/min em eixos rotativos A, B, C: M116 (Opção #8).....	455
	Deslocar os eixos rotativos pelo curso mais curto: M126.....	456
	Reduzir a visualização do eixo rotativo para um valor inferior a 360°: M94.....	457
	Conservar a posição da extremidade da ferramenta ao posicionar eixos basculantes (TCPM): M128 (Opção #9).....	458
	Seleção de eixos basculantes: M138.....	461
	Consideração da cinemática da máquina em posições REAL/NOMINAL no fim do bloco: M144 (Opção #9).....	462
<b>11.5</b>	<b>FUNCTION TCPM (Opção #9).....</b>	<b>463</b>
	Função.....	463
	Definir FUNCTION TCPM.....	464
	Atuação do avanço programado.....	464
	Interpretação das coordenadas programadas dos eixos rotativos.....	465
	Interpolação de orientação entre a posição inicial e final.....	466
	Seleção do ponto de referência da ferramenta e do centro de rotação.....	467
	Restaurar FUNCTION TCPM.....	468

<b>11.6 Correção de ferramenta tridimensional (Opção #9)</b> .....	<b>469</b>
Introdução.....	469
Suprimir mensagem de erro em caso de medida excedente da ferramenta positiva: M107.....	470
Definição de um vetor normalizado.....	471
Formas de ferramenta permitidas.....	472
Utilizar outras ferramentas: valores delta.....	472
Correção 3D sem TCPM.....	473
Face Milling: correção 3D com TCPM.....	474
Peripheral Milling: correção de raio 3D com TCPM e correção de raio (RL/RR).....	476
Interpretação da trajetória programada.....	477
<b>11.7 Executar programas CAM</b> .....	<b>479</b>
Do modelo 3D ao programa NC.....	479
Respeitar na configuração do pós-processador.....	480
Ter em atenção na programação CAM.....	482
Possibilidades de intervenção no comando.....	484
Controlo de movimento ADP.....	484

<b>12 Aceitar os dados de ficheiros CAD.....</b>	<b>485</b>
<b>12.1 Divisão do ecrã CAD-Viewer.....</b>	<b>486</b>
Princípios básicos do CAD-Viewer.....	486
<b>12.2 CAD Import (opção #42).....</b>	<b>487</b>
Aplicação.....	487
Trabalhar com o CAD-Viewer.....	488
Abrir um ficheiro CAD.....	488
Ajustes básicos.....	489
Ajustar a camada.....	491
Definir o ponto de referência.....	492
Definir o ponto zero.....	495
Selecionar e guardar o contorno.....	499
Selecionar e guardar posições de maquinagem.....	503

<b>13 Paletes</b> .....	<b>507</b>
<b>13.1 Gestão de paletes (Opção #22)</b> .....	<b>508</b>
Aplicação.....	508
Selecionar tabela de paletes.....	511
Inserir ou eliminar colunas.....	511
Princípios básicos da maquinação orientada para a ferramenta.....	512
<b>13.2 Batch Process Manager (Opção #154)</b> .....	<b>515</b>
Aplicação.....	515
Princípios básicos.....	515
Abrir Batch Process Manager.....	518
Criar lista de trabalhos.....	521
Alterar lista de trabalhos.....	522

<b>14</b>	<b>Operação do ecrã tátil.....</b>	<b>525</b>
<b>14.1</b>	<b>Ecrã e operação.....</b>	<b>526</b>
	Ecrã tátil.....	526
	Consola.....	527
<b>14.2</b>	<b>Gestos.....</b>	<b>529</b>
	Vista geral dos gestos possíveis.....	529
	Navegar em tabelas e programas NC.....	530
	Utilizar a simulação.....	531
	Operar o CAD-Viewer.....	532

<b>15 Tabelas e resumos.....</b>	<b>539</b>
<b>15.1 Dados do sistema.....</b>	<b>540</b>
Lista das funções FN 18.....	540
Comparação: funções FN 18.....	573
<b>15.2 Tabelas de resumo.....</b>	<b>577</b>
Funções auxiliares.....	577
Funções do utilizador.....	579
<b>15.3 Diferenças entre o TNC 620 e o iTNC 530.....</b>	<b>582</b>
Comparação: software de PC.....	582
Comparação: Funções do utilizador.....	582
Comparação: Funções auxiliares.....	587
Comparação: ciclos.....	590
Comparação: ciclos de apalpação nos modos de funcionamento Modo de operacao manual e Volante electronico.....	593
Comparação: ciclos de apalpação para controlo automático da peça de trabalho.....	594
Comparação: Diferenças na programação.....	596
Comparação: diferenças no teste do programa, funcionalidade.....	599
Comparação: diferenças no teste do programa, comando.....	600
Comparação: diferenças no posto de programação.....	600



# 1

## **Principios básicos**

## 1.1 Sobre este manual

### Disposições de segurança

Respeite todas as disposições de segurança nesta documentação e na documentação do fabricante da sua máquina!

As disposições de segurança alertam para os perigos ao manusear o software e os aparelhos e dão instruções para os evitar. São classificadas segundo a gravidade do perigo e dividem-se nos seguintes grupos:

#### **PERIGO**

**Perigo** assinala riscos para pessoas. Se as instruções para evitar este risco não forem observadas, o perigo causará **certamente a morte ou lesões corporais graves**.

#### **AVISO**

**Aviso** assinala riscos para pessoas. Se as instruções para evitar este risco não forem observadas, o perigo causará **provavelmente a morte ou lesões corporais graves**.

#### **CUIDADO**

**Cuidado** assinala riscos para pessoas. Se as instruções para evitar este risco não forem observadas, o perigo causará **provavelmente lesões corporais ligeiras**.

#### **AVISO**

**Aviso** assinala riscos para objetos ou dados. Se as instruções para evitar este risco não forem observadas, o perigo causará **provavelmente um dano material**.

### Sequência de informações dentro das disposições de segurança

Todas as disposições de segurança compreendem as quatro secções seguintes:

- A palavra-sinal indica a gravidade do perigo
- Tipo e origem do perigo
- Consequências, caso se negligencie o perigo, p. ex., "Nas maquinagens seguintes existe perigo de colisão"
- Fuga – Medidas para evitar o perigo

### Notas informativas

Respeite as notas informativas neste manual, para uma utilização sem falhas e eficiente do software.

Neste manual, encontrará as seguintes notas informativas:



O símbolo de informação representa uma **Dica**.  
Uma dica fornece informações importantes adicionais ou complementares.



Este símbolo recomenda que siga as disposições de segurança do fabricante da sua máquina. Também chama a atenção para funções dependentes da máquina. Os possíveis perigos para o operador e a máquina estão descritos no manual da máquina.



O símbolo do livro remete para uma **referência cruzada** para documentações externas, p. ex., a documentação do fabricante da sua máquina ou de terceiros.

### São desejáveis alterações? Encontrou uma gralha?

Esforçamo-nos constantemente por melhorar a nossa documentação para si. Agradecemos a sua ajuda, informando-nos das suas propostas de alterações através do seguinte endereço de e-mail:

**[tnc-userdoc@heidenhain.de](mailto:tnc-userdoc@heidenhain.de)**

## 1.2 Tipo de comando, Software e Funções

Este manual descreve as funções de programação disponíveis nos comandos a partir dos seguintes números de software NC.

Tipo de comando	N.º de software de NC
TNC 620	817600-08
TNC 620 E	817601-08
TNC 620 Posto de programação	817605-08

A letra E caracteriza a versão de exportação do comando. A opção de software seguinte não está disponível ou está disponível apenas de forma restrita na versão de exportação:

- Advanced Function Set 2 (Opção #9) limitada à interpolação de 4 eixos

Por meio dos parâmetros da máquina, o fabricante adapta as capacidades efetivas do comando à respetiva máquina. Por isso, neste manual descrevem-se também funções que não estão disponíveis em todos os comandos.

As funções do comando que não se encontram disponíveis em todas as máquinas são, por exemplo:

- Medição de ferramentas com o apalpador TT

Para conhecer o efetivo alcance funcional da sua máquina, entre em contacto com o fabricante da máquina.

Muitos fabricantes de máquinas e a HEIDENHAIN oferecem cursos de programação para os comandos HEIDENHAIN. Para se familiarizar exhaustivamente com as funções do comando, é recomendável participar nesses cursos.



### Manual do Utilizador Programação de ciclos de maquinagem:

Todas as funções dos ciclos de maquinagem estão descritas no Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**. Se necessitar deste manual do utilizador, agradecemos que se dirija à HEIDENHAIN.  
ID: 1303427-xx



### Manual do Utilizador Ciclos de medição da peça de trabalho e programação da ferramenta:

Todas as funções dos ciclos de apalpação estão descritas no Manual do Utilizador **Ciclos de medição da peça de trabalho e programação da ferramenta**. Se necessitar deste manual do utilizador, agradecemos que se dirija à HEIDENHAIN.  
ID: 1303431-xx

**Manual do Utilizador Preparar, testar e executar programas NC:**

Todos os conteúdos sobre como preparar a máquina e testar e executar os respetivos programas NC estão descritos no Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**. Se necessitar deste manual do utilizador, agradecemos que se dirija à HEIDENHAIN. ID: 1263172-xx

## Opções de software

O TNC 620 dispõe de diversas opções de software que o fabricante da sua máquina pode ativar separadamente. As opções compreendem as funções referidas seguidamente:

---

### Additional Axis (Opção #0 e Opção #1)

---

**Eixos adicionais** Ciclos de regulação adicionais 1 e 2

---

### Advanced Function Set 1 (Opção #8)

---

#### Grupo de funções avançadas 1

#### Maquinagem de mesa rotativa

- Contornos sobre o desenvolvimento de um cilindro
- Avanço em mm/min

#### Conversões de coordenadas:

Inclinação do plano de maquinagem

---

### Advanced Function Set 2 (Opção #9)

---

#### Grupo de funções avançadas 2

Sujeito a autorização de exportação

#### Maquinagem 3D:

- Correção da ferramenta 3D por meio de vetores normais de superfície
- Modificação de posição da cabeça basculante com o volante eletrónico durante a execução do programa; a posição da extremidade da ferramenta permanece inalterada (TCPM = **T**ool **C**enter **P**oint **M**anagement)
- Manter a ferramenta perpendicular ao contorno
- Correção do raio da ferramenta perpendicular à direção da ferramenta
- Deslocação manual no sistema de eixos da ferramenta ativa

#### Interpolação:

Reta em > 4 eixos (sujeito a autorização de exportação)

---

### Funções Apalpador (Opção #17)

---

#### Funções de apalpação

#### Ciclos de apalpação:

- Compensar a inclinação da ferramenta em funcionamento automático
  - Ponto de referência no modo de funcionamento **Modo de operacao manual**
  - Definir ponto de referência em funcionamento automático
  - Medir peças de trabalho automaticamente
  - Medir ferramentas automaticamente
- 

### HEIDENHAIN DNC (Opção #18)

---

Comunicação com aplicações PC externas através de componentes COM

---

### Advanced Programming Features (Opção #19)

---

#### Funções de programação avançadas

#### Livre programação de contornos FK:

Programação em texto claro HEIDENHAIN com apoio gráfico para peças de trabalho com dimensões não adequadas a NC

**Advanced Programming Features (Opção #19)****Ciclos de maquinagem:**

- Furar em profundidade, alargar furo, mandrilar, rebaixar, centrar
- Fresar roscas interiores e exteriores
- Fresar caixas e ilhas retangulares e circulares
- Facejar superfícies planas e inclinadas
- Fresar ranhuras retas e circulares
- Figura de furos sobre um círculo e por linhas
- Traçado do contorno, caixa de contorno, ranhura de contorno trocoidal
- Gravação
- Podem ser integrados ciclos do fabricante (ciclos especialmente criados pelo fabricante da máquina)

**Advanced Graphic Features (Opção #20)****Funções gráficas avançadas****Gráficos de teste e maquinagem:**

- Vista de cima
- Representação em três planos
- Representação 3D

**Advanced Function Set 3 (Opção #21)****Grupo de funções avançadas 3****Correção da ferramenta:**

M120: Calcular contorno de raio corrigido com uma antecipação de até 99 blocos NC (LOOK AHEAD)

**Maquinagem 3D:**

M118: Sobrepor posicionamentos do volante durante a execução de um programa

**Pallet Management (Opção #22)****Gestão de paletes**

Maquinagem de peças de trabalho na sequência pretendida

**CAD Import (Opção #42)****CAD Import**

- Suporta DXF, STEP e IGES
- Aceitação de contornos e padrões de pontos
- Determinar comodamente o ponto de referência
- Selecionar graficamente secções de contorno de programas Klartext

**KinematicsOpt (Opção #48)****Otimização da cinemática da máquina**

- Guardar/restabelecer a cinemática ativa
- Testar a cinemática ativa
- Otimizar a cinemática ativa

**OPC UA NC Server 1 a 6 (Opções #56 a #61)****Interface padronizada**

O OPC UA NC Server oferece uma interface padronizada (OPC UA) para o acesso externo a dados e funções do comando

Com estas opções de software, podem estabelecer-se até seis ligações cliente paralelas.

**Extended Tool Management (Opção #93)**

**Gestão de ferramentas avançada** Baseada em Python

**Remote Desktop Manager (Opção #133)**

**Comando à distância de CPU externas**

- Windows numa CPU separada
- Integrado na superfície do comando

**State Reporting Interface – SRI (Opção #137)**

**Acessos Http ao estado do comando**

- Exportação dos momentos de alterações de estado
- Exportação dos programas NC ativos

**Cross Talk Compensation – CTC (Opção #141)**

**Compensação de acoplamentos de eixos**

- Determinação de desvio de posição por causas dinâmicas através de acelerações dos eixos
- Compensação do TCP (**T**ool **C**enter **P**oint)

**Position Adaptive Control – PAC (Opção #142)**

**Regulação adaptativa da posição**

- Adaptação de parâmetros do controlador em função da posição dos eixos no espaço de trabalho
- Adaptação de parâmetros do controlador em função da velocidade ou da aceleração de um eixo

**Load Adaptive Control – LAC (Opção #143)**

**Regulação adaptativa da carga**

- Determinação automática de massas de peças de trabalho e forças de atrito
- Adaptação de parâmetros do controlador em função da massa atual da peça de trabalho

**Active Chatter Control – ACC (Opção #145)**

**Supressão de vibrações ativa** Função totalmente automática para supressão de vibrações durante a maquinagem

**Machine Vibration Control – MVC (Opção #146)**

**Atenuação de vibrações das máquinas** Atenuação das vibrações da máquina para melhorar a superfície da peça de trabalho através das funções:

- **AVD** Active Vibration Damping
- **FSC** Frequency Shaping Control

**Batch Process Manager (Opção #154)**

**Batch Process Manager** Planeamento de ordens de produção

**Component Monitoring (Opção #155)**

**Supervisão dos componentes sem sensores externos** Supervisão da sobrecarga de componentes da máquina configurados

**Opt. Contour Milling (Opção #167)**

**Ciclos de contorno otimizados** Ciclos para produzir quaisquer caixas e ilhas pelo processo de fresagem trocoidal

### Outros opções disponíveis



A HEIDENHAIN oferece outras ampliações de hardware e opções de software que podem ser configuradas e implementadas exclusivamente pelo fabricante da máquina. Entre elas conta-se, p. ex., a Segurança Funcional FS

Encontra mais informações na documentação do fabricante da sua máquina ou no prospecto **Opções e acessórios**.

ID: 827222-xx

### Estado de desenvolvimento (funções de atualização)

Juntamente com as opções de software, são geridos outros desenvolvimentos essenciais do software do comando através de funções de atualização, o **Feature Content Level** (termo inglês para Estado de Desenvolvimento). Se receber uma atualização de software no seu comando, as funções sujeitas ao FCL não estarão automaticamente à sua disposição.



Se receber uma nova máquina, todas as funções de atualização estarão disponíveis sem custos adicionais.

As funções de atualização constam do manual assinalado com **FCL n**. O **n** corresponde ao número consecutivo do estado de desenvolvimento.

É possível ativar permanentemente as funções FCL através da aquisição de um código. Se necessário, contacte o fabricante da sua máquina ou a HEIDENHAIN.

### Local de utilização previsto

O comando corresponde à Classe A segundo EN 55022 e destina-se principalmente ao funcionamento em ambientes industriais.

## Aviso legal

O software do comando contém software Open Source, cujo uso é regulado por condições de utilização especiais. Estas condições de utilização aplicam-se prioritariamente.

Encontra mais informações no comando da seguinte forma:

- ▶ Premir a tecla **MOD**
- ▶ No menu MOD, seleccionar o grupo **Informação geral**
- ▶ Seleccionar a função MOD **Informação da licença**

O software do comando contém, além disso, bibliotecas binárias do software OPC UA da Softing Industrial Automation GmbH. A estas aplicam-se, adicional e prioritariamente, as condições de utilização acordadas entre a HEIDENHAIN e a Softing Industrial Automation GmbH.

Com a utilização do OPC UA NC Server ou do servidor DNC, pode influenciar o comportamento do comando. Para isso, antes da utilização produtiva destas interfaces, certifique-se se o comando pode continuar a ser operado sem anomalias nem quebras do desempenho. A execução do teste do sistema é da responsabilidade do autor do software que utiliza estas interfaces de comunicação.

## Novas funções 81760x-08



### Vista geral de funções de software novas e modificadas

Na documentação suplementar **Vista geral de funções de software novas e modificadas** descrevem-se informações adicionais sobre as versões de software anteriores. Se necessitar desta documentação, agradecemos que se dirija à HEIDENHAIN.

ID: 1322094-xx

- Com a função **BLK FORM FILE**, define-se o bloco e, opcionalmente, a peça pronta com a ajuda de ficheiros STL, indicando o caminho dos ficheiros. Dessa maneira, é possível, p. ex., utilizar modelos 3D do sistema CAD no programa NC.  
**Mais informações:** "Definir o bloco: BLK FORM ", Página 92
- Com a função **FUNCTION MODE SET**, a partir do programa NC, pode ativar definições estabelecidas pelo fabricante da máquina, p. ex., alterações da margem de deslocação.  
**Mais informações:** "Function Mode Set", Página 365
- A função **PRESET SELECT** permite ativar um ponto de referência da tabela de pontos de referência. Pode escolher manter inalteradas transformações ativas e a que ponto de referência se refere a função.  
**Mais informações:** "Ativar o ponto de referência", Página 389
- A função **PRESET COPY** permite copiar um ponto de referência definido na tabela de pontos de referência para outra linha. Pode ativar opcionalmente o ponto de referência copiado e conservar transformações ativas.  
**Mais informações:** "Copiar o ponto referência", Página 390
- Com a função **PRESET CORR**, corrige-se o ponto de referência ativo.  
**Mais informações:** "Corrigir o ponto de referência", Página 391
- Com a função **OPEN FILE**, o comando abre ficheiros com diferentes formatos de ficheiro, p. ex., ficheiros PNG, através de uma ferramenta auxiliar apropriada.  
**Mais informações:** "OPEN FILE", Página 383
- Com a função **POLARKIN**, é possível ativar uma cinemática polar. No caso de uma cinemática polar, o comando desloca com a ajuda de um eixo rotativo e dois eixos lineares. O utilizador define o comportamento de posicionamento do eixo rotativo e se é permitida uma maquinação no centro de rotação do eixo rotativo.  
**Mais informações:** "Maquinação com cinemática polar", Página 375

- A função **TABDATA** permite aceder à tabela de ferramentas e às tabelas de correção \*.tco e \*.wco durante a execução do programa. As tabelas de correção têm de ser ativadas antes do acesso.
  - A função **TABDATA READ** permite exportar um valor de uma tabela e guardá-lo num parâmetro Q, QL, QR ou QS.  
**Mais informações:** "Ler valor de tabela", Página 395
  - Com a função **TABDATA WRITE**, é possível exportar um valor de um parâmetro Q, QL, QR ou QS para uma tabela.  
**Mais informações:** "Escrever valor de tabela", Página 396
  - A função **TABDATA ADD** serve para adicionar um valor de um parâmetro Q, QL ou QR ao valor de uma tabela.  
**Mais informações:** "Adicionar valor de tabela", Página 397
- Com a função **MONITORING**, é possível visualizar a supervisão de uma componente de máquina definida.  
**Mais informações:** "Supervisão de componentes de máquina configurados (opção #155)", Página 399
- Dentro da janela de seleção da softkey **SELECIONAR FICHEIRO**, foi adicionada a softkey **ACEITAR NOME FICH.**. Se o ficheiro chamado se encontrar no mesmo diretório do ficheiro que pretende chamar, com esta softkey é aceite apenas o nome do ficheiro sem o caminho.  
**Mais informações:** "Chamar programa NC externo", Página 256
- No ficheiro de template da função **FN 16: F-PRINT (DIN/ISO: D16)**, pode definir se o comando mostra ou oculta linhas vazias com parâmetros QS não definidos.  
**Mais informações:** "Criar ficheiro de texto", Página 299
- As funções de **FN 18: SYSREAD (DIN/ISO: D18)** foram ampliadas:
  - **FN 18: SYSREAD (D18) ID50:** valores da tabela de ferramentas
    - **NR45:** valor da coluna **RCUTS**
    - **NR46:** valor da coluna **LU**
    - **NR47:** valor da coluna **RN**
  - **FN 18: SYSREAD (D18) ID950:** valores da tabela de ferramentas para a ferramenta atual
    - **NR45:** valor da coluna **RCUTS**
    - **NR46:** valor da coluna **LU**
    - **NR47:** valor da coluna **RN**
  - **FN 18: SYSREAD (D18) ID1070 NR1:** limite de avanço ativo com a softkey **F MAX**  
**Mais informações:** "Dados do sistema", Página 540

- Com a função **SYSSTR( ID10321 NR20 )**, pode determinar a semana de calendário atual segundo ISO 8601.

**Mais informações:** "Ler dados do sistema", Página 318

- Se, no **CAD-Viewer**, fizer duplo clique numa camada, o comando marca o primeiro elemento de contorno dessa camada.

**Mais informações:** "Ajustar a camada", Página 491

- Pode transferir dados da área de transferência da importação CAD não só para um programa NC, como também para outras aplicações, p. ex., **Leafpad**.

**Mais informações:** "Aplicação", Página 487

### **Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

- HEIDENHAIN OPC UA NC Server (opções #56 - #61)  
OPC UA oferece uma interface padronizada para a troca de dados segura entre produtos de diferentes fabricantes. Para a troca de dados com o comando, a HEIDENHAIN disponibiliza o **HEIDENHAIN OPC UA NC Server**. Com estas opções de software, podem estabelecer-se até seis ligações cliente paralelas.  
Para configurar a ligação, adicionou-se a função **Connection Assistent** ao menu HEROS. Se a gestão de utilizadores estiver ativa, associe as ligações a um utilizador.
- Em conexão com o **HEIDENHAIN OPC UA NC Server** (opções #56 - #61), foi adicionado o parâmetro de máquina **CfgMachinelInfo** (N.º 131700), onde pode definir informações sobre a máquina.
- Se definir uma peça pronta dentro da função **BLK FORM FILE** com a ajuda de **TARGET**, no modo de funcionamento **Teste de programa**, pode mostrar ou ocultar a mesma por meio de softkey (opção #20).
- No modo de funcionamento **Teste de programa**, através da softkey **EXPORTAR PEÇA TRAB.**, pode exportar o estado atual da simulação de ablação como modelo 3D em formato STL.
- O comando oferece, no modo de funcionamento **Teste do programa**, uma verificação de colisão avançada entre a peça de trabalho e a ferramenta ou o suporte de ferramenta. Pode ativar a verificação de colisão avançada por softkey.
- Podem-se utilizar ficheiros M3D e STL, p. ex., do sistema CAD, como ficheiros de suporte de ferramenta.
- O comando suporta unidades de dados USB com o sistema de ficheiros NTFS.
- O comando inclui a ferramenta auxiliar **Parole**, que permite abrir ficheiros de vídeo.
- Se um limite de avanço estiver ativo através da softkey **F MAX**, na visualização de estado geral, o comando mostra um ponto de exclamação a seguir ao valor de avanço.
- Quando a função **PARAXCOMP DISPLAY** está ativa, o comando mostra um símbolo na visualização de estado geral.
- Quando a função **PARAXCOMP MOVE** está ativa, o comando mostra um símbolo na visualização de estado geral.
- Quando as funções **PARAXMODE** ou **POLARKIN** estão ativas, o comando mostra um símbolo na visualização de estado geral.

- Na coluna **RCUTS** da tabela de ferramentas, define-se a largura de lâmina frontal de uma ferramenta, p. ex., com pastilhas de corte.
- Na coluna **LU** da tabela de ferramentas, define-se o comprimento útil de uma ferramenta. O comprimento útil limita a profundidade de afundamento da ferramenta em ciclos.
- Na coluna **RN** da tabela de ferramentas, define-se o raio do pescoço da ferramenta. Dessa maneira, o comando pode representar corretamente superfícies de faces côncavas da ferramenta na simulação, p. ex., em trabalhos com fresa-disco.
- Dentro da função MOD **Acesso externo**, foi adicionado um link para a função HEROS **Definições da firewall**.
- Dentro da função MOD **Acesso externo**, foi adicionado um link para a função HEROS **Definições de licença de OPC UA NC Server** (opção #56 - 61).
- Se o fabricante da máquina tiver definido o parâmetro **CfgOemInfo** (N.º 131700), o comando mostra, no grupo MOD **Informação geral**, a área **Informação fabricante da máquina**.
- Se o operador da máquina tiver definido o parâmetro **CfgMachineInfo** (N.º 131600), o comando mostra, no grupo MOD **Informação geral**, a área **Informação da máquina**.
- No **Remote Desktop Manager** (opção #133), com a gestão de utilizadores ativa, pode criar ligações privadas. Apenas o autor das ligações privadas pode ver e utilizar as mesmas.
- Se a gestão de utilizadores estiver ativa, por motivos de segurança, o comando bloqueia automaticamente as ligações LSV2 das interfaces seriais (COM1 e COM2).
- Com a gestão de utilizadores ativa, pode criar ligações de unidades de dados em rede privadas para utilizadores individuais. Através de **Single Sign On**, ao iniciar sessão no comando, pode ligar-se simultaneamente a uma unidade de dados em rede encriptada.
- Na configuração da gestão de utilizadores, com a função **Auto login**, pode definir um utilizador cuja sessão o comando inicia automaticamente ao arrançar.
- Foi adicionado o parâmetro de máquina **CfgTTRectStylus** (N.º 114300). Este parâmetro permite ajustar as definições de um apalpador de ferramenta com um elemento de apalpação paralelepípedo.

**Funções modificadas 81760x-08**

- Pode utilizar o elemento de transição **RND** (DIN/ISO: **G24**) entre círculos que se encontram perpendicularmente ao plano de maquinagem em vez de no plano de maquinagem.
- Com a função **M109**, o comando mantém constante o avanço na lâmina da ferramenta também com movimentos de aproximação e afastamento.

**Mais informações:** "Velocidade do avanço em arcos de círculo: M109/M110/M111", Página 236

- A função **M120** (opção #21) para calcular previamente um contorno com raio corrigido já não é restaurada por ciclos de fresagem (opção #19).

**Mais informações:** "Cálculo prévio do contorno com correção de raio (LOOK AHEAD): M120 (opção #21)", Página 238

- No ficheiro de template de **FN 16: F-PRINT** (DIN/ISO: **D16**), pode-se utilizar a codificação de texto UTF-8.
- A prioridade das operações de cálculo na fórmula de parâmetros Q foi alterada.

**Mais informações:** "Regras de cálculo", Página 283

- O comando desloca na janela de estruturação tal como no programa NC. Pode definir a posição do bloco de estruturação ativo por meio de softkey.
- O comando faz os cálculos no computador de dados de corte com a unidade de medida ativa mm ou polegadas.
- A procura de trajetos entre posições de furação individuais no **CAD-Viewer** foi otimizada.
- Se ocorrer um erro ao iniciar o comando após uma alteração de hardware ou uma atualização, o comando abre automaticamente a janela de erros e mostra um erro do tipo Pergunta. O comando oferece diferentes possibilidades de resposta pelas softkeys.

**Mais informações:** "Mensagens de erro detalhadas", Página 214

- Com a softkey **FILTRO** na janela de erros, o comando agrupa não só avisos, como também mensagens de erro. Assim, a lista das mensagens presentes torna-se mais curta e compreensível.

**Mais informações:** "Softkey FILTRO", Página 215

- Em tabelas de paletes (opção #22), o comando também pode abrir programas NC com caracteres de espaços.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

- O nome da opção #146 foi mudado para **Machine Vibration Control MVC**.  
Adicionou-se a função Frequency Shaping Control (**FSC**), através da qual o comando pode suprimir vibrações da máquina de baixa frequência.
- O comando representa a rosca na simulação a sombreado.
- Nos modos de funcionamento **Execução passo a passo** e **Execução contínua**, o **Batch Process Manager** (opção #154) mostra na primeira coluna até dois estados ao lado um do outro.
- O comando interpreta a definição de bloco no modo de funcionamento **Execução passo a passo** apenas com um bloco NC.
- Dando-se o caso, o comando mostra o índice da ferramenta na janela sobreposta do processo de bloco.
- O comando tem em consideração eixos manuais na reaproximação ao contorno.
- Se as funções **PARAXCOMP DISPLAY** ou **PARAXCOMP MOVE** estiverem ativas, nos separadores **Vista geral** e **POS**, o comando mostra a visualização de estado adicional (**D**) ou (**M**) a seguir às designações dos eixos em causa.
- No separador **FS** da visualização de estado adicional, o comando mostra os limites ativos dos vários modos de funcionamento relativos à segurança para cada eixo.
- No separador **TT** da visualização de estado adicional, o comando mostra o ângulo de inclinação do apalpador de ferramenta e também informações sobre os elementos de apalpação paralelepípedicos.
- No modo de funcionamento **Teste do programa**, com a divisão de ecrã **PROGRAMA + ESTADO**, o comando mostra o separador **M** da visualização de estado adicional.
- Se ativar um volante com display, o comando ativa automaticamente o potenciômetro de override do volante.
- Nos modos de funcionamento **Funcionamento manual** e **Posicionam.c/ introd. manual**, é possível ativar um volante com display enquanto é executada uma macro ou uma troca de ferramenta manual.
- Pode ligar e desligar a softkey **F MAX** para reduzir o avanço. O valor definido mantém-se.
- Por norma, o comando calcula a rotação básica no sistema de coordenadas de introdução (I-CS). Se os ângulos axiais e os ângulos de inclinação não coincidirem, o comando calcula a rotação básica no sistema de coordenadas da peça de trabalho (W-CS).
- Nas tabelas de correção \*.tco e \*.wco, o campo de introdução de todas as colunas com valores numéricos foi alterado de +/- 999.999 para +/- 999.9999.
- Dentro do grupo MOD **Funções de diagnóstico**, as áreas **TNCdiag** e **Configuração do hardware** estão acessíveis sem código.
- O nome de uma ligação no **Remote Desktop Manager** (opção #133) só pode conter letras, algarismos e underscores.

- Com a ajuda do **OPC UA NC Server HEIDENHAIN**, pode aceder aos diretórios **TNC:** e **PLC:**, mesmo que o software NC esteja desligado. Os conteúdos mostrados dependem das permissões do utilizador atribuído.
- Se, ao configurar a gestão de utilizadores, utilizar a função **Início de sessão em domínio Windows**, com a ajuda da checkbox **Utilizar LDAPs**, pode criar uma ligação segura.
- Se, com a gestão de utilizadores inativa, ocorrer um início de sessão remoto, p. ex., através de SSH, o comando atribui automaticamente a função **HEROS.LegacyUserNoCtrlfct**
- Com a gestão de utilizadores ativa, as funções para **ACC** (opção #145) requerem a permissão NC.SetupProgramRun.
- Se desativar a gestão de utilizadores e marcar a checkbox **Eliminar as bases de dados de utilizadores existentes**, o comando elimina também a pasta .home no diretório **TNC:**.
- Se introduzir uma palavra-passe ou um código com a tecla Caps Lock ativada, o comando exibe uma mensagem.
- O parâmetro de máquina **spindleDisplay** (N.º 100807) foi ampliado. O comando pode mostrar a posição do mandril no separador **Resumo** da visualização de estado adicional também no modo de controlo manual do mandril.

### Novas funções de ciclo 81760x-08

#### Mais informações: Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**

- Ciclo **277 CHANFRAR OCM** (DIN/ISO: **G277**, Opção #167)  
Com este ciclo, o comando rebarba os contornos que tenham sido definidos, desbastados e acabados mais recentemente com a ajuda dos outros ciclos OCM.
- Ciclo **1271 RETANGULO OCM** (DIN/ISO: **G1271**, Opção #167)  
Este ciclo permite definir um retângulo que pode ser utilizado como caixa, ilha ou limite de fresagem transversal em conexão com outros ciclos de OCM.
- Ciclo **1272 CIRCULO OCM** (DIN/ISO: **G1272**, Opção #167)  
Este ciclo permite definir um círculo que pode ser utilizado como caixa, ilha ou limite de fresagem transversal em conexão com outros ciclos de OCM.
- Ciclo **1273 RANHURA/NERVURA OCM** (DIN/ISO: **G1273**, Opção #167)  
Este ciclo permite definir uma ranhura que pode ser utilizada como caixa, ilha ou limite de fresagem transversal em conexão com outros ciclos de OCM.
- Ciclo **1278 POLIGONO OCM** (DIN/ISO: **G1278**, Opção #167)  
Este ciclo permite definir um polígono que pode ser utilizado como caixa, ilha ou limite de fresagem transversal em conexão com outros ciclos de OCM.
- Ciclo **1281 LIMITACAO RETANGULO OCM** (DIN/ISO: **G1281**, Opção #167)  
Este ciclo permite definir um limite retangular para caixas abertas ou ilhas que são programadas anteriormente com a ajuda de formas padrão OCM.
- Ciclo **1282 LIMITACAO CIRCULO OCM** (DIN/ISO: **G1282**, Opção #167)  
Este ciclo permite definir um limite circular para caixas abertas ou ilhas que são programadas anteriormente com a ajuda de formas padrão OCM.
- O comando oferece um **Computador dados de corte OCM** que permite determinar os dados de corte ótimos para o ciclo **272 DESBASTE OCM** (DIN/ISO: **G272**, Opção #167). O computador de dados de corte abre-se com a softkey **DADOS CORTE OCM** durante a definição de ciclo. Os resultado podem ser aplicados diretamente nos parâmetros de ciclo.

**Funções de ciclo modificadas 81760x-08****Mais informações:** Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**

- Com o ciclo **225 GRAVACAO** (DIN/ISO: **G225**), pode gravar a semana de calendário atual com a ajuda de uma variável do sistema.
- Os ciclos **202 MANDRILAR** (DIN/ISO: **G202**) e **204 REBAIXAR INVERSO** (DIN/ISO: **G204**, Opção #19), no final da maquinagem, voltam a restaurar o estado do mandril antes do início do ciclo.
- Se o comprimento útil definido na coluna **LU** da tabela de ferramentas for menor que a profundidade, o comando indica um erro.

Os ciclos seguintes supervisionam o comprimento útil **LU**:

- Todos os ciclos de maquinagem de furação
- Todos os ciclos de maquinagem de roscas
- Todos os ciclos de maquinagem de caixas e ilhas
- Ciclo 22 **DESBASTAR** (DIN/ISO: **G122**, Opção #19)
- Ciclo 23 **ACABAMENTO FUNDO** (DIN/ISO: **G123**, Opção #19)
- Ciclo 24 **ACABAMENTO LATERAL** (DIN/ISO: **G124**, Opção #19)
- Ciclo 233 **FRESAGEM TRANSVERSAL** (DIN/ISO: **G233**, Opção #19)
- Ciclo 272 **DESBASTE OCM** (DIN/ISO: **G272**, Opção #167)
- Ciclo 273 **ACAB. PROFUND. OCM** (DIN/ISO: **G273**, Opção #167)
- Ciclo 274 **ACAB. LATERAL OCM** (DIN/ISO: **G274**, Opção #167)
- Os ciclos **251 CAIXA RECTANGULAR** (DIN/ISO: **G251**), **252 CAVIDADE CIRC.** (DIN/ISO: **G252**, Opção #19) e **272 DESBASTE OCM** (DIN/ISO: **G272**, Opção #167) consideram uma largura de lâmina definida na coluna **RCUTS** no cálculo da trajetória de afundamento.
- Os ciclos **208 FRESADO DE FUROS** (DIN/ISO: **G208**), **253 FRES. CANAL** (DIN/ISO: **G208**) e **254 CANAL CIRCULAR** (DIN/ISO: **G254**, Opção #19) supervisionam uma largura de lâmina definida na coluna **RCUTS** da tabela de ferramentas. Se uma ferramenta que não corta pelo centro assentar pelo lado frontal, o comando mostra um erro.
- O fabricante da máquina pode ocultar o ciclo **238 MEDIR ESTADO DA MAQUINA** (DIN/ISO: **G238**, Opção #155).
- O parâmetro **Q569 LIMITE ABERTO** no ciclo **271 DADOS CONTORNO OCM** (DIN/ISO: **G271**, Opção #167) foi ampliado com o valor de introdução 2. Com esta seleção, o comando interpreta o primeiro contorno dentro da função **CONTOUR DEF** como bloco de limitação de uma caixa.

- O ciclo **272 DESBASTE OCM** (DIN/ISO: **G272**, Opção #167) foi ampliado:
  - Com o parâmetro **Q576 VELOCIDADE MANDRIL**, define-se uma velocidade do mandril para a ferramenta de desbaste.
  - Com o parâmetro **Q579 FATOR S AFUNDAMENTO**, define-se um fator para a velocidade do mandril durante o afundamento.
  - Com o parâmetro **Q575 ESTRATEGIA PASSO**, define-se se o comando processa o contorno de cima para baixo ou vice-versa.
  - O campo de introdução máximo do parâmetro **Q370 SOBREPOSICAO** foi alterado de 0,01 a 1 para 0,04 a 1,99.
  - Se o afundamento não for possível com um movimento helicoidal, o comando tenta afundar a ferramenta de forma pendular.
- O ciclo **273 ACAB. PROFUND. OCM** (DIN/ISO: **G273**, Opção #167) foi ampliado.

Foram adicionados os seguintes parâmetros:

- **Q595 ESTRATEGIA**: maquinagem com distâncias de trajetória estáveis ou ângulo de pressão constante
- **Q577 FATOR RAO APROX.**: fator para o raio da ferramenta de ajuste ao raio de aproximação

#### **Mais informações:** Manual do Utilizador **Ciclos de medição da peça de trabalho e programação da ferramenta**

- Com os ciclos **480 CALIBRACAO TT** (DIN/ISO: **G480**) e **484 CALIBRAR IR-TT** (DIN/ISO: **G484**, Opção #17), pode calibrar um apalpador de ferramenta com elementos de apalpação paralelepípedicos.
- O ciclo **483 MEDIR FERRAMENTA** (DIN/ISO: **G483**, Opção #17), com as ferramentas em rotação, mede primeiro o comprimento da ferramenta e, em seguida, o raio da ferramenta.
- Os ciclos **1410 APALPACAO ARESTA** (DIN/ISO: **G1410**) e **1411 APALPACAO DOIS CIRCULOS** (DIN/ISO: **G1411**, Opção #17) calculam a rotação básica, por norma, no sistema de coordenadas de introdução (I-CS). Se os ângulos axiais e os ângulos de inclinação não coincidirem, os ciclos calculam a rotação básica no sistema de coordenadas da peça de trabalho (W-CS).

# 2

**Primeiros passos**

## 2.1 Resumo

Este capítulo destina-se a ajudar o utilizador a dominar rapidamente as sequências operacionais mais importantes do comando. Podem encontrar-se informações mais detalhadas sobre cada tema na descrição correspondente referida.

Neste capítulo, abordam-se os seguintes temas:

- Ligar a máquina
- Programar a peça de trabalho



Encontra os temas seguintes no manual do utilizador  
Preparar, testar e executar programas NC:

- Ligar a máquina
- Testar graficamente a peça de trabalho
- Ajustar ferramentas
- Ajustar a peça de trabalho
- Maquinar a peça de trabalho

## 2.2 Ligar a máquina

### Confirmar a interrupção de corrente

#### **PERIGO**

##### Atenção: perigo para o operador!

Existem sempre perigos mecânicos originados pelas máquinas e respetivos componentes. Os campos elétricos, magnéticos ou eletromagnéticos são perigosos, em particular, para os portadores de pacemakers e implantes. Os perigos começam ao ligar a máquina!

- ▶ Consultar e cumprir o manual da máquina
- ▶ Consultar e cumprir as disposições e símbolos de segurança
- ▶ Utilizar os dispositivos de segurança



Consulte o manual da sua máquina!  
A ligação da máquina e a aproximação aos pontos de referência são funções que dependem da máquina.

Para ligar a máquina, proceda da seguinte forma:

- ▶ Ligar a tensão de alimentação do comando e da máquina
- ▶ O comando faz arrancar o sistema operativo. Este processo pode durar alguns minutos.
- ▶ Em seguida, o comando mostra o diálogo de interrupção de corrente no cabeçalho do ecrã.

**CE**

- ▶ Premir a tecla **CE**
- ▶ O comando compila o programa PLC.

**I**

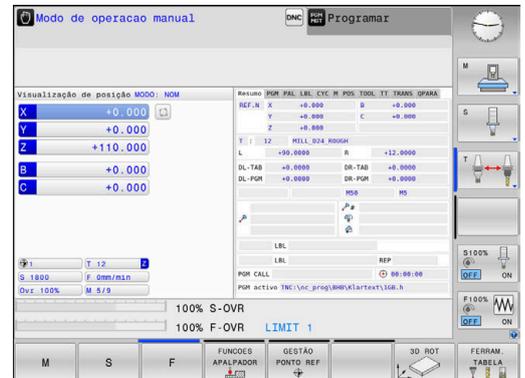
- ▶ Ligar a tensão de comando
- ▶ O comando encontra-se no modo de funcionamento **Modo de operacao manual**.



Dependendo da máquina, serão necessários outros passos para poder executar programas NC.

#### Informações pormenorizadas sobre este tema

- Ligar a máquina  
**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**



## 2.3 Programar a primeira parte

### Selecionar modo de funcionamento

A criação de programas NC realiza-se exclusivamente no modo de funcionamento **Programar**:



- ▶ Premir o seletor de modos de funcionamento
- > O comando muda para o modo de funcionamento **Programar**.

#### Informações pormenorizadas sobre este tema

- Modos de funcionamento  
**Mais informações:** "Programação", Página 73

### Elementos de operação do comando importantes

Tecla	Funções para o diálogo
	Confirmar a introdução e ativar a pergunta do diálogo seguinte
	Saltar pergunta do diálogo
	Finalizar diálogo antes de tempo
	Interromper o diálogo, rejeitar introduções
	Softkeys no ecrã com as quais se selecionam funções dependendo do estado de funcionamento ativo

#### Informações pormenorizadas sobre este tema

- Criar e modificar programas NC  
**Mais informações:** "Editar programa NC", Página 100
- Vista geral das teclas  
**Mais informações:** "Elementos de operação do comando", Página 2

## Abrir um programa NC novo / Gestão de ficheiros

Para criar um novo programa NC, proceda da seguinte forma:

PGM  
MGT

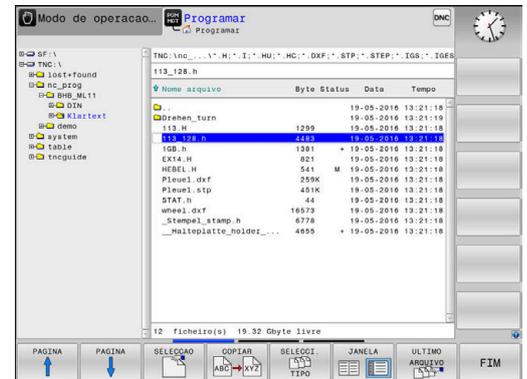
- ▶ premir a tecla **PGM MGT**
  - O comando abre a gestão de ficheiros.
- A gestão de ficheiros do comando tem uma estrutura semelhante à gestão de ficheiros num PC com Windows Explorer. Através da gestão de ficheiros, são administrados os dados na memória interna do comando.
- ▶ Selecionar a pasta
  - ▶ Introduzir um nome de ficheiro qualquer com a extensão **.H**

ENT

- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
- O comando pede a unidade de medida do novo programa NC.

MM

- ▶ Premir a softkey da unidade de medida desejada **MM** ou **POLEG.**



O comando cria automaticamente o primeiro e o último bloco NC do programa NC. Não é possível alterar estes blocos NC posteriormente.

### Informações pormenorizadas sobre este tema

- Administração de ficheiros  
**Mais informações:** "Administração de ficheiros", Página 106
- Criar novo programa NC  
**Mais informações:** "Abrir e introduzir programas NC", Página 91

## Definir o bloco

Se tiver aberto um novo programa NC, pode definir um bloco. Um paralelepípedo define-se através da introdução dos pontos MIN e MAX, cada um relativo ao ponto de referência selecionado.

Depois de se ter selecionado a forma de bloco desejada por softkey, o comando inicia automaticamente a definição do bloco e pede os dados de bloco necessários.

Para definir um bloco retangular, proceda da seguinte forma:

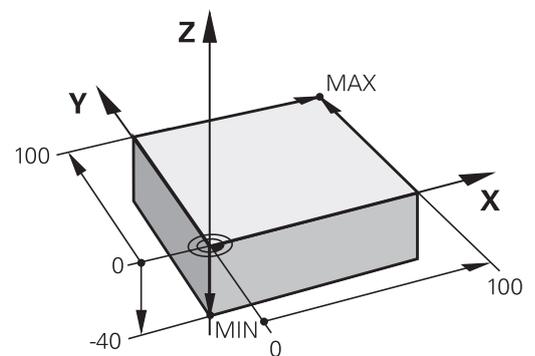
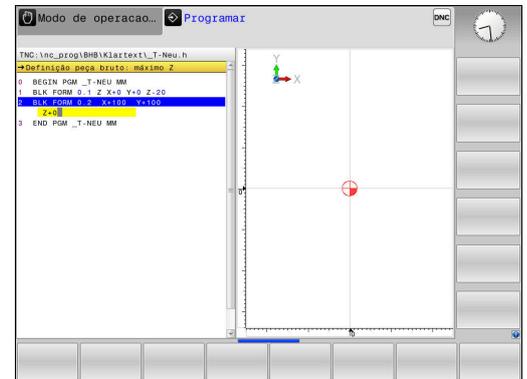
- ▶ Premir a softkey da forma de bloco de paralelepípedo desejada
- ▶ **Plano mecanizado no gráfico: XY:** introduzir o eixo do mandril ativo. Z está definido por defeito, aceitar com a tecla **ENT**
- ▶ **Definição peça bruto: mínimo X:** introduzir a menor coordenada X do bloco relativamente ao ponto de referência, p. ex., 0, confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ **Definição peça bruto: mínimo Y:** introduzir a menor coordenada Y do bloco relativamente ao ponto de referência, p. ex., 0, confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ **Definição peça bruto: mínimo Z:** introduzir a menor coordenada Z do bloco relativamente ao ponto de referência, p. ex., -40, confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ **Definição peça bruto: máximo X:** introduzir a maior coordenada X do bloco relativamente ao ponto de referência, p. ex., 100, confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ **Definição peça bruto: máximo Y:** introduzir a maior coordenada Y do bloco relativamente ao ponto de referência, p. ex., 100, confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ **Definição peça bruto: máximo Z:** introduzir a maior coordenada Z do bloco relativamente ao ponto de referência, p. ex., 0, confirmar com a tecla **ENT**
- > O comando encerra o diálogo.

### Exemplo

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

### Informações pormenorizadas sobre este tema

- Definir o bloco
  - Mais informações:** "Abrir novo programa NC", Página 95



## Estrutura dos programas

Os programas NC devem ser estruturados sempre da forma mais semelhante possível. Deste modo, aumenta-se a perspetiva, a programação é acelerada e reduzem-se fontes de erros.

### Estrutura de programas recomendada para maquinagens de contorno simples convencionais

#### Exemplo

0 BEGIN PGM BSPCONT MM
1 BLK FORM 0.1 Z X... Y... Z...
2 BLK FORM 0.2 X... Y... Z...
3 TOOL CALL 5 Z S5000
4 L Z+250 R0 FMAX M3
5 L X... Y... R0 FMAX
6 L Z+10 R0 F3000 M8
7 APPR ... X... Y...RL F500
...
16 DEP ... X... Y... F3000 M9
17 L Z+250 R0 FMAX M2
18 END PGM BSPCONT MM

- 1 Chamar ferramenta, definir eixo da ferramenta
- 2 Retirar ferramenta, ligar o mandril
- 3 Pré-posicionar no plano de maquinagem na proximidade do ponto inicial do contorno
- 4 Pré-posicionar no eixo da ferramenta sobre a peça de trabalho ou logo em profundidade, se necessário, ligar o agente refrigerante
- 5 Chegada ao contorno
- 6 Maquinar contornos
- 7 Saída do contorno
- 8 Retirar a ferramenta, terminar o programa NC

#### Informações pormenorizadas sobre este tema

- Programação de contornos
  - Mais informações:** "Programar o movimento da ferramenta para uma maquinagem", Página 144

## Estrutura de programas recomendada para programas de ciclos simples

### Exemplo

0 BEGIN PGM BSBCYC MM
1 BLK FORM 0.1 Z X... Y... Z...
2 BLK FORM 0.2 X... Y... Z...
3 TOOL CALL 5 Z S5000
4 L Z+250 R0 FMAX M3
5 PATTERN DEF POS1( X... Y... Z... ) ...
6 CYCL DEF...
7 CYCL CALL PAT FMAX M8
8 L Z+250 R0 FMAX M2
9 END PGM BSBCYC MM

- 1 Chamar ferramenta, definir eixo da ferramenta
- 2 Retirar ferramenta, ligar o mandril
- 3 Definir posições de maquinagem
- 4 Definir ciclo de maquinagem
- 5 Chamar o ciclo, ligar o agente refrigerante
- 6 Retirar a ferramenta, terminar o programa NC

### Informações pormenorizadas sobre este tema

- Programação de ciclos
  - Mais informações:** Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**

## Programar um contorno simples

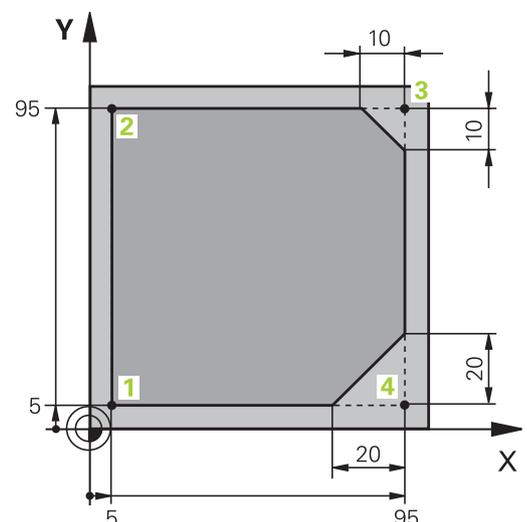
O contorno representado à direita deve ser fresado uma vez à profundidade de 5 mm. A definição de bloco já foi criada.

Depois de se ter aberto um bloco NC através de uma tecla de função, o comando pede todos os dados no cabeçalho como diálogo.

Para programar o contorno, proceda da seguinte forma:

### Chamada da ferramenta

- |              |   |
|--------------|---|
| TOOL<br>CALL | ▶ Premir a tecla <b>TOOL CALL</b>                                 |
|              | ▶ Introduzir os dados de ferramenta, p. ex., ferramenta número 16 |
| ENT          | ▶ Confirmar com a tecla <b>ENT</b>                                |
| ENT          | ▶ Confirmar o eixo da ferramenta <b>Z</b> com a tecla <b>ENT</b>  |
|              | ▶ Introduzir a velocidade do mandril, p. ex., 6500                |
| END<br>□     | ▶ Premir a tecla <b>END</b>                                       |
|              | ▶ O comando termina o bloco NC.                                   |



**Retirar a ferramenta**

-  ▶ Premir a tecla **L**
-  ▶ Premir a tecla de eixo **Z**
- ▶ Indicar o valor de retirada, p. ex., 250 mm
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
-  ▶ Com correção do raio, premir a tecla **ENT**
- ▶ O comando assume **R0**, nenhuma correção do raio.
-  ▶ Com o avanço **F**, premir a tecla **ENT**
- ▶ O comando assume **FMAX**.
- ▶ Se necessário, introduzir a função auxiliar **M**, p. ex., **M3**, Ligar o mandril
-  ▶ Premir a tecla **END**
- ▶ O comando guarda o bloco de deslocação.

**Pré-posicionar a ferramenta no plano de maquinagem**

-  ▶ Premir a tecla **L**
-  ▶ Premir a tecla de eixo **X**
- ▶ Indicar o valor da posição a aproximar, p. ex., – 20 mm
-  ▶ Premir a tecla de eixo **Y**
- ▶ Indicar o valor da posição a aproximar, p. ex., – 20 mm
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
-  ▶ Com correção do raio, premir a tecla **ENT**
- ▶ O comando assume **R0**.
-  ▶ Com o avanço **F**, premir a tecla **ENT**
- ▶ O comando assume **FMAX**.
- ▶ Se necessário, introduzir a função auxiliar **M**
-  ▶ Premir a tecla **END**
- ▶ O comando guarda o bloco de deslocação.

### Posicionar a ferramenta na profundidade

-  ▶ Premir a tecla **L**
-  ▶ Premir a tecla de eixo **Z**
- ▶ Indicar o valor da posição a aproximar, p. ex., -5 mm
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
-  ▶ Com correção do raio, premir a tecla **ENT**
- > O comando assume **R0**.
- ▶ Indicar o valor de avanço de posicionamento, p. ex., 3000 mm/min
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
- ▶ Introduzir a função auxiliar **M**, p. ex., **M8**, para ligar o agente refrigerante
-  ▶ Premir a tecla **END**
- > O comando guarda o bloco de deslocação.

### Aproximação suave ao contorno

-  ▶ Premir a tecla **APPR DEP**
- > O comando mostra uma barra de softkeys com funções de aproximação e afastamento.
-  ▶ Premir a softkey **APPR CT**
- ▶ Introduzir as coordenadas do ponto inicial do contorno **1**
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
- ▶ Com ângulo de ponto central **CCA**, indicar o ângulo de entrada, p. ex., 90°.
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
- ▶ Introduzir o raio de aproximação, p. ex., 8 mm
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
-  ▶ Premir a softkey **RL**
- > O comando assume a correção de raio à esquerda.
- ▶ Indicar o valor de avanço de maquinagem, p. ex., 700 mm/min
-  ▶ Premir a tecla **END**
- > O comando guarda o movimento de aproximação.

### Maquinar contornos



- ▶ Premir a tecla **L**
- ▶ Introduzir as coordenadas do ponto de contorno **2** a alterar, p. ex., **Y 95**



- ▶ Premir a tecla **END**
- > O comando aceita o valor alterado e mantém todas as outras informações do bloco NC anterior.



- ▶ Premir a tecla **L**
- ▶ Introduzir as coordenadas do ponto de contorno **3** a alterar, p. ex., **X 95**



- ▶ Premir a tecla **END**



- ▶ Premir a tecla **CHF**
- ▶ Introduzir a largura de chanfro, p. ex., 10 mm



- ▶ Premir a tecla **END**
- > O comando guarda o chanfro no final do bloco linear.



- ▶ Premir a tecla **L**
- ▶ Introduzir as coordenadas do ponto de contorno **4** a alterar



- ▶ Premir a tecla **END**



- ▶ Premir a tecla **CHF**
- ▶ Introduzir a largura de chanfro, p. ex., 20 mm



- ▶ Premir a tecla **END**

### Terminar o contorno e sair suavemente

-  ▶ Premir a tecla **L**
- ▶ Introduzir as coordenadas do ponto de contorno **1** a alterar
-  ▶ Premir a tecla **END**
-  ▶ Premir a tecla **APPR DEP**
-  ▶ Premir a softkey **DEP CT**
- ▶ Com ângulo de ponto central **CCA**, indicar o ângulo de afastamento, p. ex., 90°.
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
- ▶ Introduzir o raio de afastamento, p. ex., 8 mm
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
- ▶ Indicar o valor de avanço de posicionamento, p. ex., 3000 mm/min
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
- ▶ Se necessário, introduzir a função auxiliar **M**, p. ex., M9, Desligar o agente refrigerante
-  ▶ Premir a tecla **END**
- > O comando guarda o movimento de afastamento.

### Retirar a ferramenta

-  ▶ Premir a tecla **L**
-  ▶ Premir a tecla de eixo **Z**
- ▶ Indicar o valor de retirada, p. ex., 250 mm
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
-  ▶ Com correção do raio, premir a tecla **ENT**
- > O comando assume **R0**.
-  ▶ Com o avanço **F**, premir a tecla **ENT**
- > O comando assume **FMAX**.
- ▶ Introduzir a função auxiliar **M**, p. ex., **M30**, de final do programa
-  ▶ Premir a tecla **END**
- > O comando guarda o bloco de deslocação e encerra o programa NC.

### Informações pormenorizadas sobre este tema

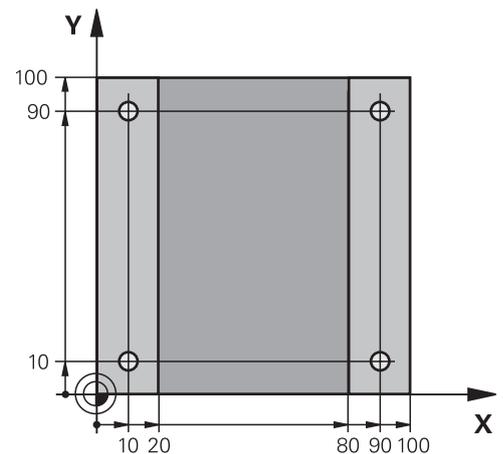
- **Exemplo completo com blocos NC**  
**Mais informações:** "Exemplo: Movimento linear e chanfre em cartesianas", Página 168
- Criar novo programa NC  
**Mais informações:** "Abrir e introduzir programas NC", Página 91
- Aproximação a contornos/saída de contornos  
**Mais informações:** "Aproximar e sair do contorno", Página 148
- Programar contornos  
**Mais informações:** "Resumo das funções de trajetória", Página 158
- Modos de avanço programáveis  
**Mais informações:** "Introduções de avanço possíveis", Página 98
- Correção do raio da ferramenta  
**Mais informações:** "Correção do raio da ferramenta", Página 137
- Funções auxiliares M  
**Mais informações:** "Funções auxiliares para controlo da execução do programa, do mandril e do agente refrigerante ", Página 229

### Criar programa de ciclos

Deve produzir os furos representados na figura à direita (profundidade 20 mm) com um ciclo de perfuração standard. A definição de bloco já foi criada.

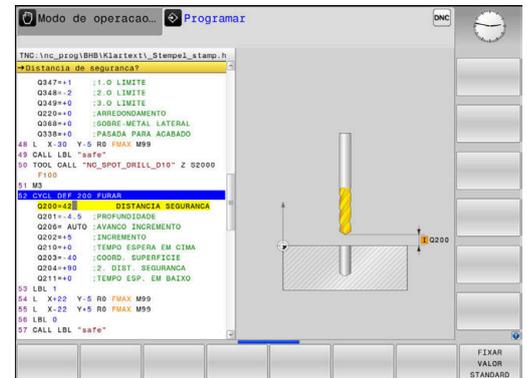
#### Chamada da ferramenta

- |  |  |
|--|--|
| <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content; margin-bottom: 10px;">TOOL CALL</div> <div style="background-color: black; color: white; padding: 2px; width: fit-content; margin-bottom: 10px;">ENT</div> <div style="background-color: black; color: white; padding: 2px; width: fit-content; margin-bottom: 10px;">ENT</div> <div style="background-color: black; color: white; padding: 2px; width: fit-content;">END □</div> | <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Premir a tecla <b>TOOL CALL</b></li> <li>▶ Introduzir os dados de ferramenta, p. ex., ferramenta número 5</li> <li>▶ Confirmar com a tecla <b>ENT</b></li> <br/> <li>▶ Confirmar o eixo da ferramenta <b>Z</b> com a tecla <b>ENT</b></li> <li>▶ Introduzir a velocidade do mandril, p. ex., 4500</li> <li>▶ Premir a tecla <b>END</b></li> <li>&gt; O comando termina o bloco NC.</li> </ul> |
|--|--|



## Retirar a ferramenta

-  ▶ Premir a tecla **L**
-  ▶ Premir a tecla de eixo **Z**
- ▶ Indicar o valor de retirada, p. ex., 250 mm
- ▶ Premir a tecla **ENT**
-  ▶ Com correção do raio, premir a tecla **ENT**
- ▶ O comando assume **R0**, nenhuma correção do raio.
-  ▶ Com o avanço **F**, premir a tecla **ENT**
- ▶ O comando assume **FMAX**.
- ▶ Se necessário, introduzir a função auxiliar **M**, p. ex., **M3**, Ligar o mandril
-  ▶ Premir a tecla **END**
- ▶ O comando guarda o bloco de deslocação.



## Definir desenho

-  ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**
- ▶ O comando abre a barra de softkeys com as funções especiais.
-  ▶ Premir a softkey **MAQUINAÇÃO PONTO CONTORNO**
-  ▶ Premir a softkey **PATTERN DEF**
-  ▶ Premir a softkey **PONTO**
- ▶ Introduzir as coordenadas da primeira posição
- ▶ Confirmar cada entrada com a tecla **ENT**
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
- ▶ O comando abre o diálogo para a posição seguinte.
- ▶ Introduzir as coordenadas
- ▶ Confirmar cada entrada com a tecla **ENT**
- ▶ Introduzir as coordenadas de todas as posições
-  ▶ Premir a tecla **END**
- ▶ O comando guarda o bloco NC.

### Definir ciclo

-  ▶ Premir a tecla **CYCL DEF**
-  ▶ Premir a softkey **FURO ROSCADO**
-  ▶ Premir a softkey **200**
  - > O comando abre o diálogo de definição de ciclo.
  - ▶ Introduzir parâmetros do ciclo
-  ▶ Confirmar cada entrada com a tecla **ENT**
  - > O comando mostra um gráfico em que é representado o correspondente parâmetro de ciclo.

### Chamada do ciclo

-  ▶ Premir a tecla **CYCL CALL**
-  ▶ Premir a softkey **CYCLE CALL PAT**
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
  - > O comando assume **FMAX**.
  - ▶ Se necessário, introduzir a função auxiliar **M**
-  ▶ Premir a tecla **END**
  - > O comando guarda o bloco NC.

### Retirar a ferramenta

-  ▶ Premir a tecla **L**
-  ▶ Premir a tecla de eixo **Z**
  - ▶ Indicar o valor de retirada, p. ex., 250 mm
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
-  ▶ Com correção do raio, premir a tecla **ENT**
  - > O comando assume **R0**.
-  ▶ Com o avanço **F**, premir a tecla **ENT**
  - > O comando assume **FMAX**.
  - ▶ Introduzir a função auxiliar **M**, p. ex., **M30**, de final do programa
-  ▶ Premir a tecla **END**
  - > O comando guarda o bloco de deslocação e encerra o programa NC.

## Exemplo

0 BEGIN PGM C200 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	Definição do bloco
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 5 Z S4500	Chamada de ferramenta
4 L Z+250 R0 FMAX M3	Retirar ferramenta, ligar o mandril
5 PATTERN DEF POS1 (X+10 Y+10 Z+0) POS2 (X+10 Y+90 Z+0) POS3 (X+90 Y+90 Z+0) POS4 (X+90 Y+10 Z+0)	Definir posições de maquinagem
6 CYCL DEF 200 FURAR	Definir ciclo
Q200=2 ;DISTANCIA SEGURANCA	
Q201=-20 ;PROFUNDIDADE	
Q206=250 ;AVANCO INCREMENTO	
Q202=5 ;INCREMENTO	
Q210=0 ;TEMPO ESPERA EM CIMA	
Q203=-10 ;COORD. SUPERFICIE	
Q204=20 ;2. DIST. SEGURANCA	
Q211=0.2 ;TEMPO ESP. EM BAIXO	
Q395=0 ;REFER. PROFUNDIDADE	
7 CYCL CALL PAT FMAX M8	Agente refrigerante ligado, chamar ciclo
8 L Z+250 R0 FMAX M30	Retirar ferramenta, fim do programa
9 END PGM C200 MM	

## Informações pormenorizadas sobre este tema

- Criar novo programa NC  
**Mais informações:** "Abrir e introduzir programas NC",  
Página 91
- Programação de ciclos  
**Mais informações:** Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**

# 3

**Principios básicos**

### 3.1 O TNC 620

Os comandos TNC da HEIDENHAIN são comandos numéricos destinados à fábrica, com os quais se programam maquinagens de fresar e furar convencionais diretamente na máquina, em Klartext facilmente compreensível. Destinam-se a ser aplicados em fresadoras e máquinas de furar, bem como em centros de maquinagem de até 6 eixos. Além disso, também pode ajustar-se de forma programada a posição angular do mandril.

A consola e a apresentação do ecrã são estruturadas de forma clara, para que seja possível chegar a todas as funções de forma rápida e simples.



#### Klartext HEIDENHAIN e DIN/ISO

A elaboração de programas é particularmente simples em Klartext HEIDENHAIN, a linguagem de programação guiada por diálogos para a oficina. Um gráfico de programação apresenta um por um os passos de maquinagem durante a introdução do programa. No caso em que não exista um desenho adequado ao NC, é útil a programação livre de contornos FK. A simulação gráfica da maquinagem da peça de trabalho é possível tanto durante um teste de programa como também durante uma execução do programa.

Adicionalmente, pode programar os comandos também em linguagem DIN/ISO.

Também é possível introduzir e testar um programa NC enquanto um outro programa NC se encontra a executar uma maquinagem de peça de trabalho.

#### Compatibilidade

Programas NC que tenham sido criados em comandos numéricos HEIDENHAIN (a partir do TNC 150 B), só podem ser executados pelo TNC 620 sob determinadas condições. Se os blocos NC contiverem elementos inválidos, estes serão identificados pelo comando com uma mensagem de erro ou como blocos ERROR ao abrir o ficheiro.



Para tal, tenha em atenção também a descrição pormenorizada das diferenças entre o iTNC 530 e o TNC 620.

**Mais informações:** "Diferenças entre o TNC 620 e o iTNC 530", Página 582

## 3.2 Ecrã e consola

### Ecrã

O comando está disponível numa versão compacta ou numa versão com ecrã e consola separados. Nas duas variantes, o comando está equipado com um ecrã plano TFT de 15 polegadas.

#### 1 Linha superior

Com o comando ligado, o ecrã visualiza na linha superior os modos de funcionamento seleccionados: modos de funcionamento da máquina à esquerda, e modos de funcionamento da programação à direita. Na área maior da linha superior fica o modo de funcionamento em que está ligado o ecrã: aí aparecem as perguntas de diálogo e os textos de aviso (exceção: quando o comando só mostra gráficos).

#### 2 Softkeys

Na linha inferior, o comando visualiza mais funções numa barra de softkeys. Estas funções são seleccionadas com as teclas que se encontram por baixo. Para orientação, as faixas estreitas diretamente sobre a barra de softkeys indicam o número de barras de softkeys que se podem seleccionar com as teclas de comutação de softkeys dispostas no exterior. A barra de softkeys ativa é apresentada como uma faixa azul.

#### 3 Teclas de seleção de softkey

#### 4 Teclas de comutação de softkeys

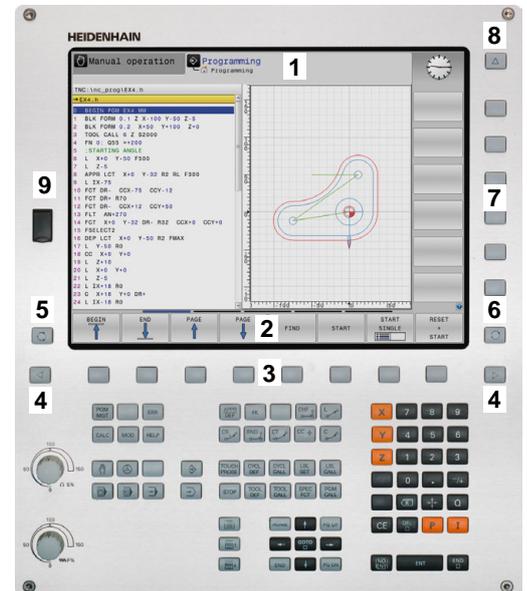
#### 5 Determinação da divisão do ecrã

#### 6 Tecla de comutação entre ecrãs para modos de funcionamento da máquina, modos de funcionamento de programação e um terceiro desktop

#### 7 Teclas seletoras de softkey para softkeys do fabricante da máquina

#### 8 Teclas de comutação de softkeys para softkeys do fabricante da máquina

#### 9 Ligação USB



Se utilizar um TNC 620 com operação por ecrã tátil, pode substituir alguns acionamentos de teclas por gestos.

**Mais informações:** "Operação do ecrã tátil",  
Página 525

## Determinar a divisão do ecrã

O utilizador selecciona a divisão do ecrã. P. ex., no modo de funcionamento **Programar**, o comando pode mostrar o programa NC na janela esquerda, enquanto a janela direita apresenta ao mesmo tempo um gráfico de programação. Como alternativa, na janela direita também pode visualizar-se o agrupamento de programas ou apenas exclusivamente o programa NC numa grande janela. A janela que o comando pode mostrar depende do modo de funcionamento seleccionado.

Determinar a divisão do ecrã:



- ▶ Premir a tecla de **Divisão do ecrã**: a barra de softkeys mostra as divisões do ecrã possíveis  
**Mais informações:** "Modos de funcionamento", Página 72



- ▶ Seleccionar a divisão do ecrã com softkey

## Consola

O TNC 620 pode ser fornecido com uma consola integrada. Em alternativa, o TNC 620 também está disponível na versão com ecrã separado e consola externa com teclado alfanumérico.

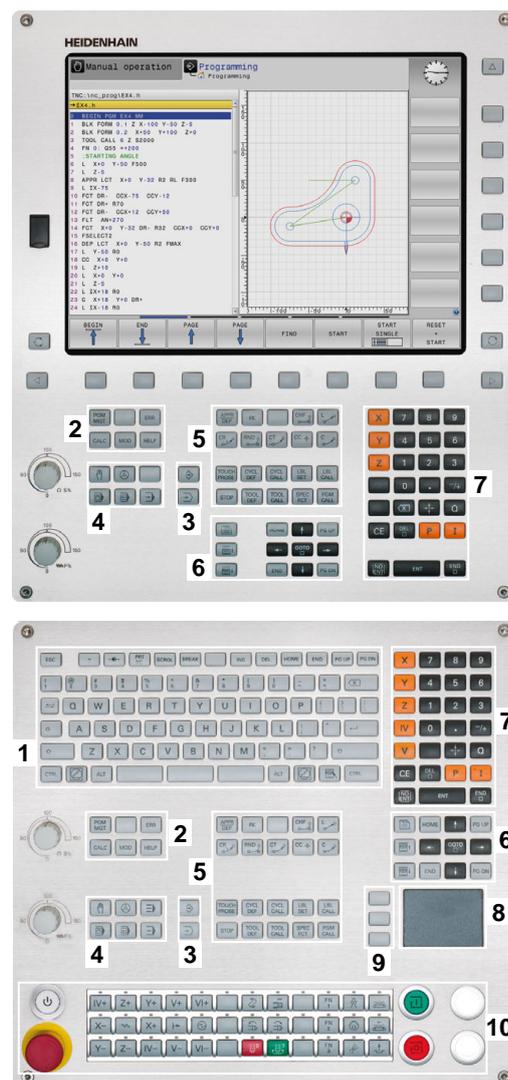
- 1 Teclado alfanumérico para as introduções de texto, nomes de ficheiros e programação DIN/ISO
- 2
  - Administração de ficheiros
  - Calculadora
  - Função MOD
  - Função AJUDA
  - Visualização de mensagens de erro
  - Alternar o ecrã entre modos de funcionamento
- 3 Modos de funcionamento de programação
- 4 Modos de funcionamento da máquina
- 5 Abertura de diálogos de programação
- 6 Teclas de navegação e instrução de salto **GOTO**
- 7 Introdução numérica e selecção de eixos
- 8 Touchpad
- 9 Botões do rato
- 10 Consola da máquina  
**Mais informações:** Manual da máquina

As funções das diferentes teclas estão resumidas na primeira página.



Se utilizar um TNC 620 com operação por ecrã tátil, pode substituir alguns acionamentos de teclas por gestos.

**Mais informações:** "Operação do ecrã tátil", Página 525





Consulte o manual da sua máquina!

Alguns fabricantes de máquinas não utilizam o teclado standard da HEIDENHAIN.

As teclas como, p. ex., **NC-Start** ou **NC-Stop** apresentam-se descritas no manual da máquina.

## Limpeza



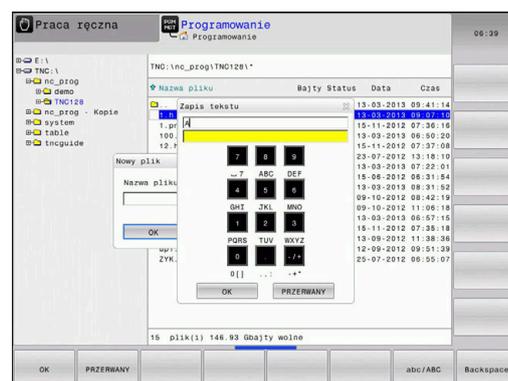
Consulte o manual da sua máquina!

Siga as instruções de limpeza do fabricante da máquina.

Para a limpeza do teclado e da consola de máquina integrada, utilize exclusivamente produtos de limpeza caracterizados como tensoativos aniónicos e não iónicos.

## Teclado virtual

Caso utilize a versão compacta (sem teclado alfanumérico) do comando, pode introduzir letras e caracteres especiais com o teclado virtual ou com um teclado alfanumérico conectado através de USB.



## Introduzir texto com o teclado virtual

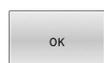
Para trabalhar com o teclado virtual, proceda da seguinte forma:



- ▶ Premir a tecla **GOTO** para introduzir letras com o teclado virtual, p. ex., para nomes de programas ou nomes de diretórios
- O comando abre uma janela onde representa o campo de introdução numérica do comando juntamente com a respetiva distribuição alfabética.



- ▶ Premir repetidamente a tecla numérica até que o cursor se encontre na letra desejada
- ▶ Aguardar até que o comando aceite o carácter escolhido, antes de introduzir o carácter seguinte



- ▶ Aceitar o texto na janela de diálogo aberta com a softkey **OK**

Com a softkey **abc/ABC** poderá escolher entre maiúsculas e minúsculas. No caso de o fabricante da máquina ter definido caracteres especiais, poderá chamá-los e introduzi-los através da softkey **SINAIS ESPECIAL**. Para apagar caracteres individuais, prima a softkey **BACKSPACE**.

### 3.3 Modos de funcionamento

#### Funcionamento manual e volante eletrônico

O modo de funcionamento **Modo de operação manual** permite configurar a máquina. Pode posicionar os eixos da máquina de forma manual ou incremental e definir pontos de referência.

Com a opção #8 ativa, pode inclinar o plano de maquinagem.

O modo de funcionamento **Volante electrónico** suporta a deslocação manual dos eixos da máquina com um volante eletrônico HR.

#### Softkeys para divisão do ecrã

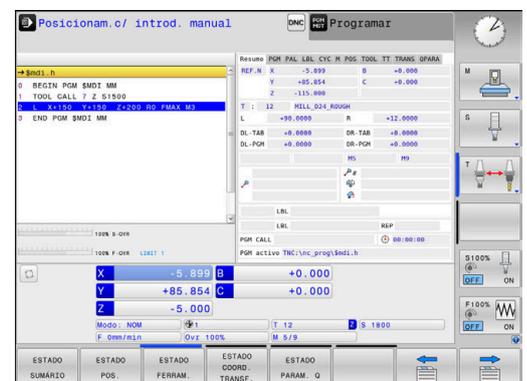
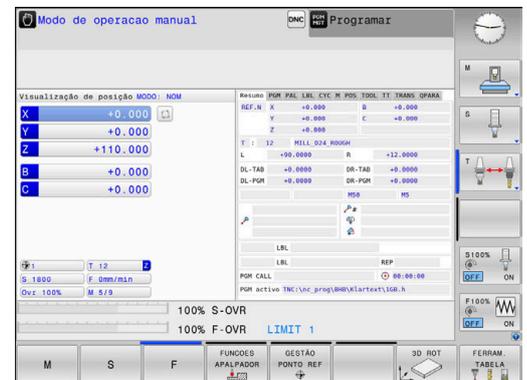
Softkey	Janela
POSICAO	Posições
POSICAO + ESTADO	À esquerda: posições, à direita: visualização de estado
POSICAO + PEÇA	À esquerda: posições, à direita: peça de trabalho (Opção #20)

#### Posicionamento com introdução manual

Neste modo de funcionamento, programam-se movimentos simples de deslocação, p. ex., para facear ou para pré-posicionar.

#### Softkeys para divisão do ecrã

Softkey	Janela
PGM	Programa NC
PROGRAMA + ESTADO	À esquerda: programa NC, à direita: visualização de estado
PROGRAMA + PEÇA	À esquerda: programa NC, à direita: peça de trabalho (Opção #20)

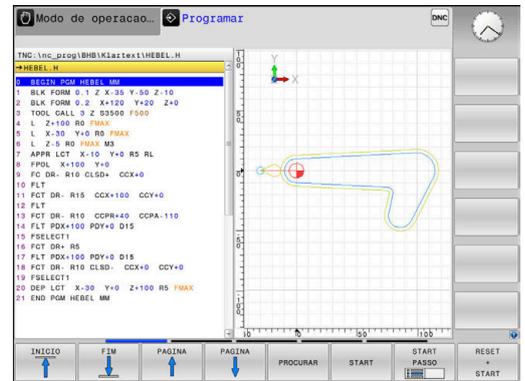


## Programação

Neste modo de funcionamento, criam-se os programas NC. A programação livre de contornos, os diferentes ciclos e as funções de parâmetros Q oferecem apoio e complemento variados na programação. A pedido, o gráfico de programação mostra os percursos programados.

### Softkeys para divisão do ecrã

Softkey	Janela
PGM	Programa NC
PROGRAMA + SECCOES	À esquerda: programa NC, à direita: estrutura de programas
PROGRAMA + GRAFICOS	À esquerda: programa NC, à direita: gráfico de programação

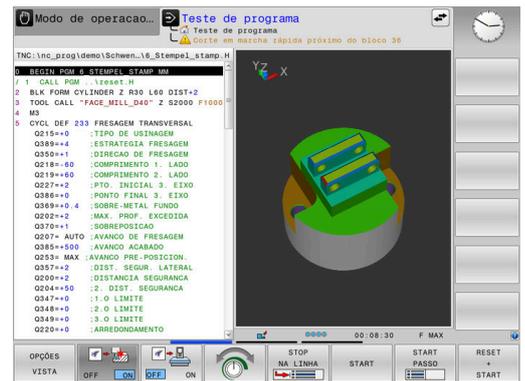


## Teste de programa

O comando simula programas NC ou programas parciais no modo de funcionamento **Teste de programa** para, p. ex., detetar no programa NC incompatibilidades geométricas, indicações em falta ou erradas, assim como danos no espaço de trabalho. A simulação é apoiada graficamente com diferentes vistas (Opção #20)

### Softkeys para divisão do ecrã

Softkey	Mudar
PGM	Programa NC
PROGRAMA + ESTADO	À esquerda: programa NC, à direita: visualização de estado
PROGRAMA + PEÇA	À esquerda: programa NC, à direita: peça de trabalho (Opção #20)
PEÇA	Peça de trabalho (Opção #20)



## Execução contínua de programa e execução de programa frase a frase

No modo de funcionamento **Execução contínua**, o comando executa um programa NC até ao final do programa ou até uma interrupção manual ou programada. Depois de uma interrupção, pode retomar-se a execução do programa.

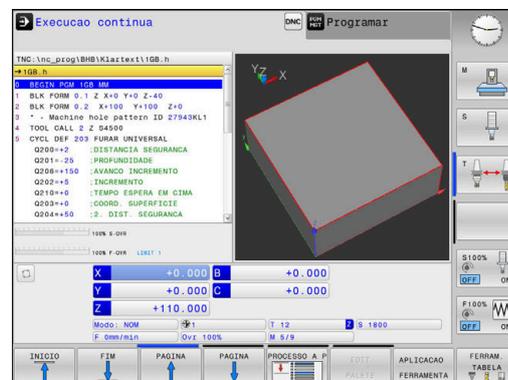
No modo de funcionamento **Execução passo a passo**, cada bloco NC é iniciado individualmente com a tecla **NC-Start**. Com ciclos de padrões de pontos e **CYCL CALL PAT**, o comando para após cada ponto. A definição de bloco é interpretada como um bloco NC.

### Softkeys para divisão do ecrã

Softkey	Janela
PGM	Programa NC
PROGRAMA + SECCOES	À esquerda: programa NC, à direita: estruturação
PROGRAMA + ESTADO	À esquerda: programa NC, à direita: visualização de estado
PROGRAMA + PEÇA	À esquerda: programa NC, à direita: peça de trabalho (Opção #20)
PEÇA	Peça de trabalho (Opção #20)

### Softkeys para a divisão do ecrã com tabelas de paletes(Opção #22 Pallet management)

Softkey	Janela
PALETE	Tabela de paletes
PROGRAMA + PALETE	À esquerda: programa NC, à direita: tabela de paletes
PALETE + ESTADO	À esquerda: tabela de paletes, à direita: visualização de estado
PALETE + GRAFICO	À esquerda: tabela de paletes, à direita: gráfico
BPM	Batch Process Manager



### 3.4 Princípios básicos de NC

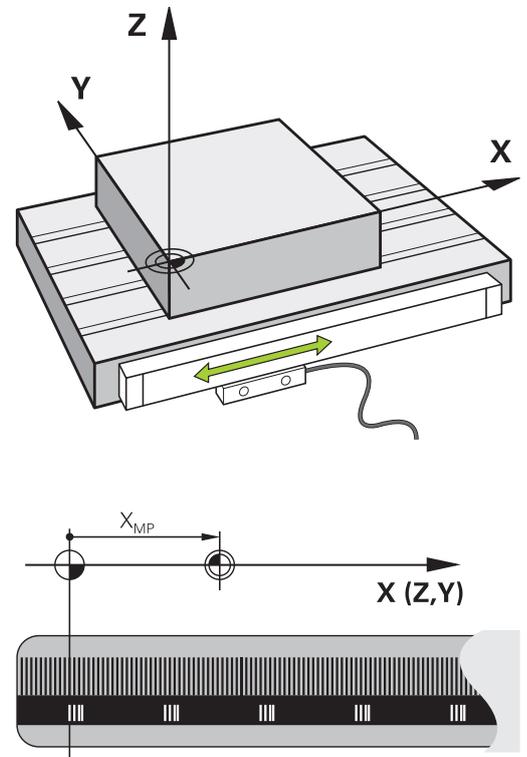
#### Transdutores de posição e marcas de referência

Nos eixos da máquina, encontram-se transdutores de posição que registam as posições da mesa da máquina ou da ferramenta. Em eixos lineares, estão geralmente instalados encoders lineares, e em mesas rotativas e eixos basculantes, encoders angulares.

Quando um eixo da máquina se move, o respetivo transdutor de posição produz um sinal elétrico a partir do qual o comando calcula a posição real exata do eixo da máquina.

Em caso de interrupção de corrente, perde-se a correspondência entre a posição do carro da máquina e a posição real calculada. Para se restabelecer esta atribuição, os transdutores de posição incrementais dispõem de marcas de referência. Ao passar-se por uma marca de referência, o comando recebe um sinal que caracteriza um ponto de referência fixo da máquina. Assim, o comando pode restabelecer a correspondência da posição real para a posição atual do carro da máquina. No caso de encoders lineares com marcas de referência codificadas, os eixos da máquina terão de ser deslocados no máximo 20 mm, nos encoders angulares, no máximo 20°.

Com encoders absolutos, depois da ligação é transmitido para o comando um valor absoluto de posição. Assim, sem deslocação dos eixos da máquina, é de novo produzida a atribuição da posição real e a posição do carro da máquina diretamente após a ligação.



#### Eixos programáveis

Por norma, os eixos programáveis do comando correspondem às definições de eixos da DIN 66217.

As designações dos eixos programáveis encontram-se na tabela seguinte.

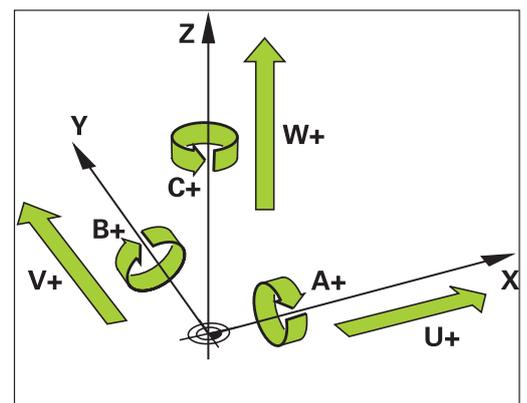
Eixo principal	Eixo paralelo	Eixo rotativo
X	U	A
Y	V	B
Z	W	C



Consulte o manual da sua máquina!

A quantidade, designação e atribuição dos eixos programáveis depende da máquina.

O fabricante da máquina pode definir outros eixos, p. ex., eixos PLC.



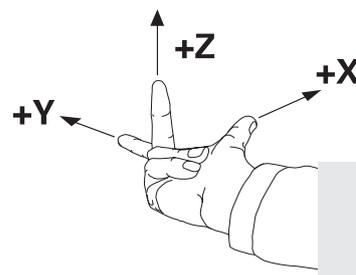
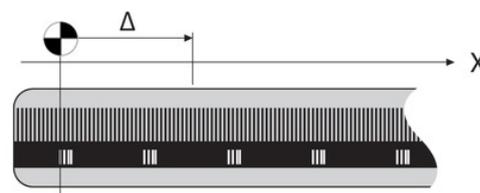
## Sistemas de referência

Para que o comando possa deslocar um eixo numa determinada trajetória, é necessário um **sistema de referência**.

Como sistema de referência simples para eixos lineares, numa máquina-ferramenta utiliza-se o encoder linear que está montado paralelamente aos eixos. O encoder linear forma uma **reta numérica**, um sistema de coordenadas unidimensional.

Para aproximar a um ponto no **plano**, o comando necessita de dois eixos e, portanto, um sistema de referência com duas dimensões.

Para aproximar a um ponto no **espaço**, o comando necessita de três eixos e, portanto, um sistema de referência com três dimensões. Quando os três eixos estão dispostos perpendicularmente uns aos outros, obtém-se um **sistema de coordenadas cartesianas tridimensional**.



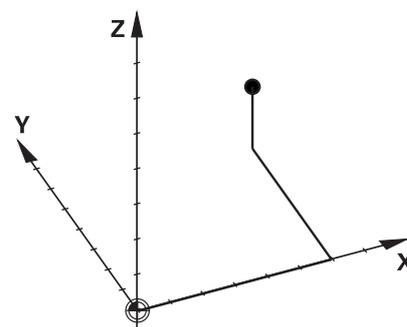
Seguindo a regra dos três dedos, as pontas dos dedos apontam na direção positiva dos três eixos principais.

Para que um ponto possa ser definido inequivocamente no espaço, além da disposição das três dimensões, é necessária também uma **origem das coordenadas**. O ponto de intersecção comum de um sistema de coordenadas tridimensional é considerado como origem das coordenadas. Este ponto de intersecção tem as coordenadas **X+0, Y+0 e Z+0**.

Para que o comando execute, p. ex., uma troca de ferramenta sempre na mesma posição, uma maquinagem mas sempre referida à posição atual da peça de trabalho, o comando precisa de diferenciar os vários sistemas de referência.

O comando distingue os seguintes sistemas de referência:

- Sistema de coordenadas da máquina M-CS:  
**M**achine **C**oordinate **S**ystem
- Sistema de coordenadas básico B-CS:  
**B**asic **C**oordinate **S**ystem
- Sistema de coordenadas da peça de trabalho W-CS:  
**W**orkpiece **C**oordinate **S**ystem
- Sistema de coordenadas do plano de maquinagem WPL-CS:  
**W**orking **P**lane **C**oordinate **S**ystem
- Sistema de coordenadas de introdução I-CS:  
**I**ntput **C**oordinate **S**ystem
- Sistema de coordenadas da ferramenta T-CS:  
**T**ool **C**oordinate **S**ystem



Todos os sistemas de referência dependem uns dos outros. Estão sujeitos à cadeia cinemática da respetiva máquina-ferramenta.

Assim, o sistema de coordenadas da máquina é o sistema de referência referencial.

### Sistema de coordenadas da máquina M-CS

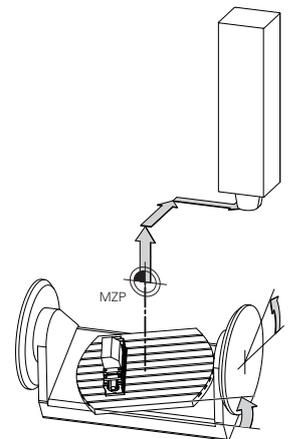
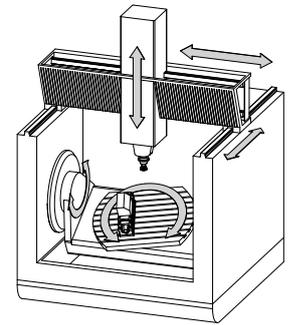
O sistema de coordenadas da máquina corresponde à descrição da cinemática e, dessa forma, à efetiva mecânica da máquina-ferramenta.

Como a mecânica de uma máquina-ferramenta nunca corresponde exatamente a um sistema de coordenadas cartesiano, o sistema de coordenadas da máquina é composto por vários sistemas de coordenadas unidimensionais. Os sistemas de coordenadas unidimensionais correspondem aos eixos físicos da máquina, que não se encontram obrigatoriamente na perpendicular relativamente uns aos outros.

A posição e a orientação dos sistemas de coordenadas tridimensionais são definidas na descrição da cinemática através de translações e rotações partindo do came do mandril.

A posição da origem das coordenadas, do chamado ponto zero da máquina, é definida pelo fabricante da máquina na configuração da máquina. Os valores na configuração da máquina determinam as posições zero dos sistemas de medição e dos eixos da máquina correspondentes. O ponto zero da máquina não se encontra obrigatoriamente no ponto de intersecção teórico dos eixos físicos. Por isso, pode situar-se também fora da margem de deslocação.

Como os valores da configuração da máquina não podem ser alterados pelo utilizador, o sistema de coordenadas da máquina serve para determinar posições constantes, p. ex., o ponto de troca de ferramenta.



Ponto zero da máquina MZP:  
**Machine Zero Point**

#### Softkey

#### Aplicação

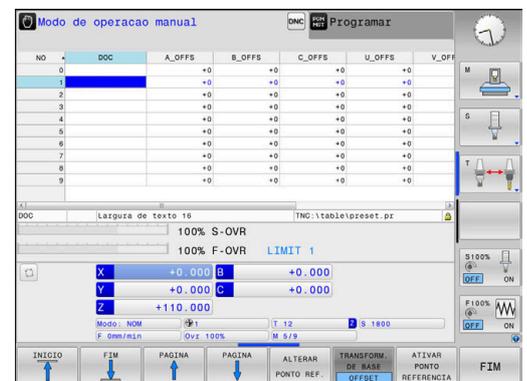


O utilizador tem a possibilidade de definir deslocamentos eixo a eixo no sistema de coordenadas da máquina através dos valores de **OFFSET** da tabela de pontos de referência.



O fabricante da máquina configura as colunas **OFFSET** da gestão de pontos de referência ajustada à máquina.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**



## AVISO

### Atenção, perigo de colisão!

Dependendo da máquina, o comando também pode dispor de uma tabela de pontos de referência de paletes adicional. O fabricante da máquina pode aí definir valores de **OFFSET** que atuam ainda antes dos valores de **OFFSET** da tabela de pontos de referência que o utilizador tenha definido. O separador **PAL** da visualização de estado adicional indica se há algum ponto de referência de paletes ativo e qual, em caso afirmativo. Como os valores de **OFFSET** da tabela de pontos de referência de paletes não são visíveis nem editáveis, existe perigo de colisão durante todos os movimentos!

- ▶ Respeitar a documentação do fabricante da máquina
- ▶ Utilizar pontos de referência de paletes exclusivamente em conexão com paletes
- ▶ Verificar a indicação do separador **PAL** antes do processamento



O chamado **OFFSET OEM** adicional está exclusivamente à disposição do fabricante da máquina. Este **OFFSET OEM** permite definir deslocamentos de eixo aditivos para os eixos rotativos e paralelos.

Todos os valores de **OFFSET** (todas as chamadas possibilidades de introdução de **OFFSET**) em conjunto produzem a diferença entre a posição **ATUAL**- e a posição **REF.R** de um eixo.

O comando converte todos os movimentos no sistema de coordenadas da máquina, independentemente do sistema de referência em que se realiza a introdução dos valores.

Exemplo para uma máquina de 3 eixos com um eixo Y como eixo cónico que não está disposto perpendicularmente ao plano ZX:

- ▶ No modo de funcionamento **Posicionam.c/ introd. manual**, executar um bloco NC com **L IY+10**
- > A partir dos valores definidos, o comando calcula os valores nominais do eixo necessários.
- > Durante o posicionamento, o comando movimenta os eixos da máquina **Y e Z**.
- > As visualizações **REF.R** e **REF.N** mostram movimentos do eixo Y e do eixo Z no sistema de coordenadas da máquina.
- > As visualizações **ATUAL** e **NOM** mostram exclusivamente um movimento do eixo Y no sistema de coordenadas de introdução.
- ▶ No modo de funcionamento **Posicionam.c/ introd. manual**, executar um bloco NC com **L IY-10 M91**
- > A partir dos valores definidos, o comando calcula os valores nominais do eixo necessários.
- > Durante o posicionamento, o comando movimenta exclusivamente o eixo da máquina **Y**.
- > As visualizações **REF.R** e **REF.N** mostram exclusivamente um movimento do eixo Y no sistema de coordenadas da máquina.
- > As visualizações **ATUAL** e **NOM** mostram movimentos do eixo Y e do eixo Z no sistema de coordenadas de introdução.

O utilizador pode programar posições relativamente ao ponto zero da máquina, p. ex., com a ajuda da função auxiliar **M91**.

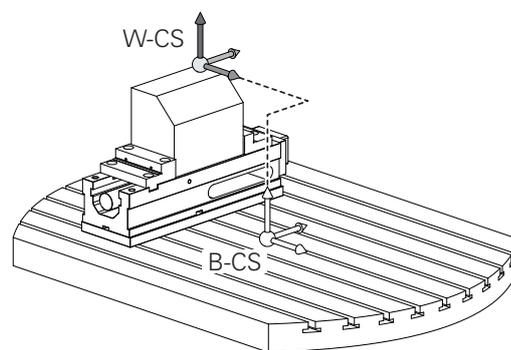
### Sistema de coordenadas básico B-CS

O sistema de coordenadas básico é um sistema de coordenadas cartesianas tridimensional cuja origem das coordenadas é o fim da descrição da cinemática.

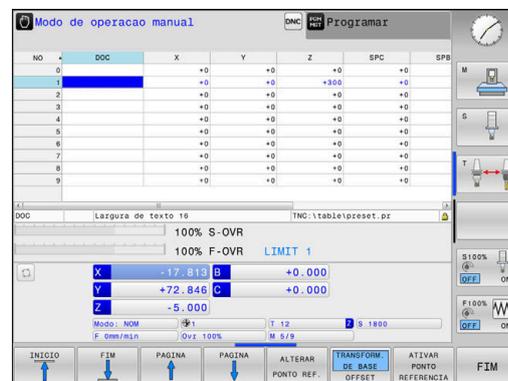
Na maior parte dos casos, a orientação do sistema de coordenadas básico corresponde à do sistema de coordenadas da máquina. No entanto, pode haver exceções, se o fabricante da máquina utilizar transformações cinemáticas adicionais.

A descrição da cinemática e, dessa forma, a posição da origem das coordenadas são definidas pelo fabricante da máquina na configuração da máquina. O utilizador não pode alterar os valores da configuração da máquina.

O sistema de coordenadas básico serve para determinar a posição e a orientação do sistema de coordenadas da peça de trabalho.



Softkey	Aplicação
	O utilizador determina a posição e a orientação do sistema de coordenadas da peça de trabalho, p. ex., através de um apalpador 3D. O comando guarda os valores determinados em relação ao sistema de coordenadas básico como valores de <b>TRANSFORM. DE BASE</b> na gestão de pontos de referência.
	O fabricante da máquina configura as colunas <b>TRANSFORM. DE BASE</b> da gestão de pontos de referência ajustada à máquina.



**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

## AVISO

### Atenção, perigo de colisão!

Dependendo da máquina, o comando também pode dispor de uma tabela de pontos de referência de paletes adicional. O fabricante da máquina pode aí definir valores de **TRANSFORM. DE BASE** que atuam ainda antes dos valores de **TRANSFORM. DE BASE** da tabela de pontos de referência que o utilizador tenha definido. O separador **PAL** da visualização de estado adicional indica se há algum ponto de referência de paletes ativo e qual, em caso afirmativo. Como os valores de **TRANSFORM. DE BASE** da tabela de pontos de referência de paletes não são visíveis nem editáveis, existe perigo de colisão durante todos os movimentos!

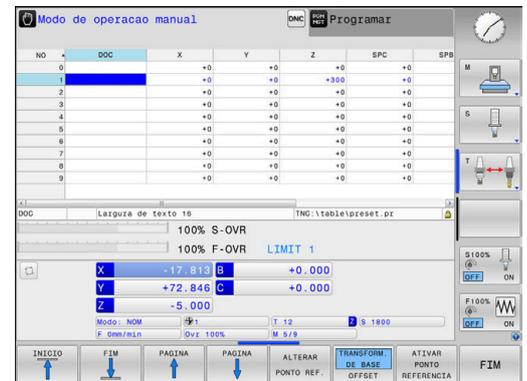
- ▶ Respeitar a documentação do fabricante da máquina
- ▶ Utilizar pontos de referência de paletes exclusivamente em conexão com paletes
- ▶ Verificar a indicação do separador **PAL** antes do processamento

### Sistema de coordenadas da peça de trabalho W-CS

O sistema de coordenadas da peça de trabalho é um sistema de coordenadas cartesianas tridimensional cuja origem das coordenadas é o ponto de referência ativo.

A posição e a orientação do sistema de coordenadas da peça de trabalho dependem dos valores de **TRANSFORM. DE BASE** da linha ativa da tabela de pontos de referência.

Softkey	Aplicação
	<p>O utilizador determina a posição e a orientação do sistema de coordenadas da peça de trabalho, p. ex., através de um apalpador 3D. O comando guarda os valores determinados em relação ao sistema de coordenadas básico como valores de <b>TRANSFORM. DE BASE</b> na gestão de pontos de referência.</p>

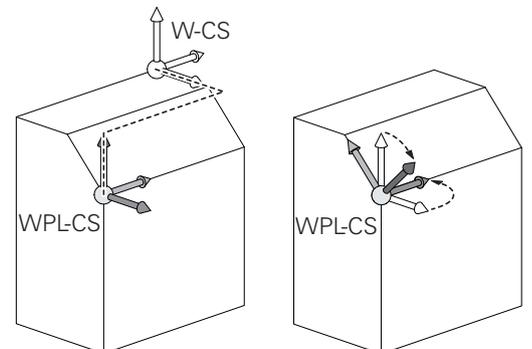
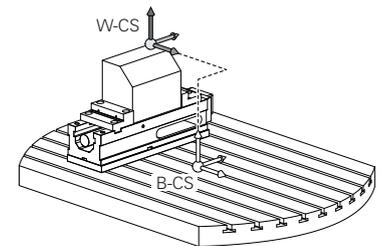


### Mais informações: Manual do Utilizador Preparar, testar e executar programas NC

Com a ajuda de transformações, o utilizador define a posição e a orientação do sistema de coordenadas do plano de maquinagem no sistema de coordenadas da peça de trabalho.

Transformações no sistema de coordenadas da peça de trabalho:

- Funções **ROT 3D**
  - Funções **PLANE**
  - Ciclo **19 PLANO DE TRABALHO**
- Ciclo **7 PONTO ZERO**  
(deslocação **antes** da inclinação do plano de maquinagem)
- Ciclo **8 ESPELHAMENTO**  
(espelhamento **antes** da inclinação do plano de maquinagem)





O resultado de transformações dependentes umas das outras varia conforme a sequência de programação!

Programa, em cada sistema de coordenadas, exclusivamente as transformações indicadas (aconselhadas). Esta recomendação é válida tanto para a aplicação, como para o restauro das transformações. Uma utilização diferente pode levar a disposições inesperadas ou indesejadas. Por isso, tenha em consideração as recomendações de programação seguintes.

Recomendações de programação:

- Se forem programadas transformações (espelhamento e deslocação) antes das funções **PLANE** (exceto **PLANE AXIAL**), a posição do ponto de inclinação (origem do sistema de coordenadas do plano de maquinagem WPL-CS) e a orientação dos eixos rotativos alteram-se conseqüentemente.
  - uma deslocação isolada altera somente a posição do ponto de inclinação
  - um espelhamento isolado altera somente a orientação dos eixos rotativos
- Em conjunto com **PLANE AXIAL** e o ciclo **19**, as transformações programadas (espelhamento, rotação e escala) não têm qualquer influência na posição do ponto de inclinação ou na orientação dos eixos rotativos



Sem transformações ativas no sistema de coordenadas da peça de trabalho, a posição e a orientação do sistema de coordenadas do plano de maquinagem e do sistema de coordenadas da peça de trabalho são idênticas.

Numa máquina de 3 eixos, ou tratando-se de uma mera maquinagem de 3 eixos, não há transformações no sistema de coordenadas da peça de trabalho. Neste pressuposto, os valores de **TRANSFORM. DE BASE** da linha ativa da tabela de pontos de referência atuam imediatamente no sistema de coordenadas do plano de maquinagem.

Naturalmente que são possíveis outras transformações no sistema de coordenadas do plano de maquinagem

**Mais informações:** "Sistema de coordenadas do plano de maquinagem WPL-CS", Página 83

### Sistema de coordenadas do plano de maquinagem WPL-CS

O sistema de coordenadas do plano de maquinagem é um sistema de coordenadas cartesianas tridimensional.

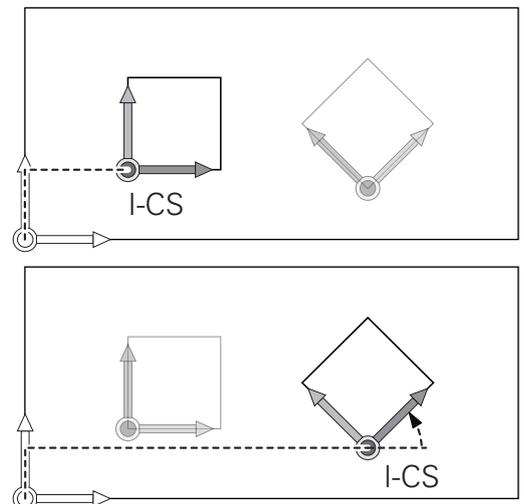
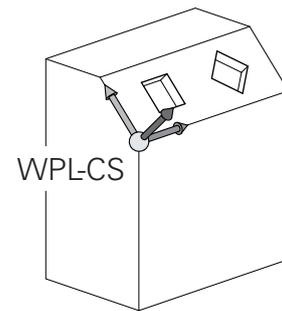
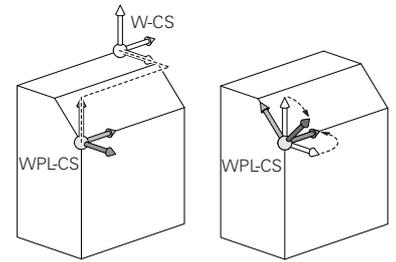
A posição e a orientação do sistema de coordenadas do plano de maquinagem dependem das transformações ativas no sistema de coordenadas da peça de trabalho.



Sem transformações ativas no sistema de coordenadas da peça de trabalho, a posição e a orientação do sistema de coordenadas do plano de maquinagem e do sistema de coordenadas da peça de trabalho são idênticas.

Numa máquina de 3 eixos, ou tratando-se de uma mera maquinagem de 3 eixos, não há transformações no sistema de coordenadas da peça de trabalho. Neste pressuposto, os valores de **TRANSFORM. DE BASE** da linha ativa da tabela de pontos de referência atuam imediatamente no sistema de coordenadas do plano de maquinagem.

Com a ajuda de transformações, o utilizador define a posição e a orientação do sistema de coordenadas de introdução no sistema de coordenadas do plano de maquinagem.



Transformações no sistema de coordenadas do plano de maquinagem:

- Ciclo **7 PONTO ZERO**
- Ciclo **8 ESPELHAMENTO**
- Ciclo **10 ROTACAO**
- Ciclo **11 FACTOR ESCALA**
- Ciclo **26 FATOR ESCALA EIXO**
- **PLANE RELATIVE**



**PLANE RELATIVE** atua como função **PLANE** no sistema de coordenadas da peça de trabalho e orienta o sistema de coordenadas do plano de maquinagem.

No entanto, os valores da inclinação aditiva referem-se aqui sempre ao sistema de coordenadas do plano de maquinagem atual.



O resultado de transformações dependentes umas das outras varia conforme a sequência de programação!



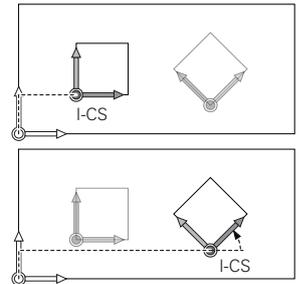
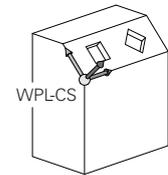
Sem transformações ativas no sistema de coordenadas do plano de maquinagem, a posição e a orientação do sistema de coordenadas de introdução e do sistema de coordenadas do plano de maquinagem são idênticas.

Numa máquina de 3 eixos, ou tratando-se de uma mera maquinagem de 3 eixos, não há, além disso, transformações no sistema de coordenadas da peça de trabalho. Neste pressuposto, os valores de **TRANSFORM. DE BASE** da linha ativa da tabela de pontos de referência atuam imediatamente no sistema de coordenadas de introdução.

### Sistema de coordenadas de introdução I-CS

O sistema de coordenadas de introdução é um sistema de coordenadas cartesianas tridimensional.

A posição e a orientação do sistema de coordenadas de orientação dependem das transformações ativas no sistema de coordenadas do plano de maquinagem.



Sem transformações ativas no sistema de coordenadas do plano de maquinagem, a posição e a orientação do sistema de coordenadas de introdução e do sistema de coordenadas do plano de maquinagem são idênticas.

Numa máquina de 3 eixos, ou tratando-se de uma mera maquinagem de 3 eixos, não há, além disso, transformações no sistema de coordenadas da peça de trabalho. Neste pressuposto, os valores de **TRANSFORM. DE BASE** da linha ativa da tabela de pontos de referência atuam imediatamente no sistema de coordenadas de introdução.

Com a ajuda de blocos de deslocação, o utilizador define a posição da ferramenta no sistema de coordenadas de introdução e, assim, a posição do sistema de coordenadas da ferramenta.



Também as indicações **NOM**, **ATUAL**, **E.ARR** e **ACTDST** se referem ao sistema de coordenadas de introdução.

Blocos de deslocação no sistema de coordenadas de introdução:

- Blocos de deslocação paralelos ao eixo
- Blocos de deslocação com coordenadas cartesianas ou polares
- Blocos de deslocação com coordenadas cartesianas e vetores normais de superfície

#### Exemplo

```
7 X+48 R+
```

```
7 L X+48 Y+102 Z-1.5 R0
```

```
7 LN X+48 Y+102 Z-1.5 NX-0.04658107 NY0.00045007  
NZ0.8848844 R0
```



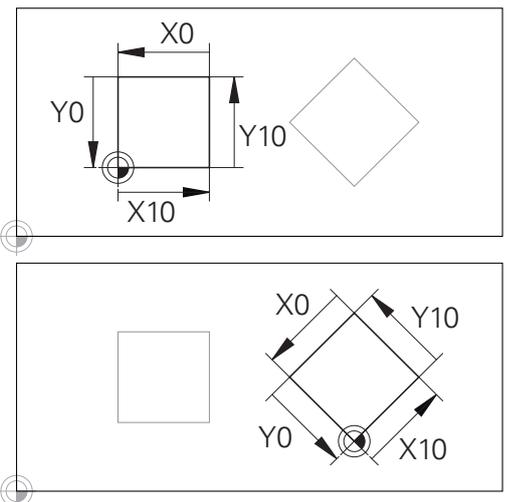
Também nos blocos de deslocação com vetores normais de superfície a posição do sistema de coordenadas da ferramenta é determinada pelas coordenadas X, Y e Z.

Em conjunto com a correção de ferramenta 3D, é possível deslocar a posição do sistema de coordenadas da ferramenta longitudinalmente aos vetores normais de superfície.



A orientação do sistema de coordenadas da ferramenta pode realizar-se em diferentes sistemas de referência.

**Mais informações:** "Sistema de coordenadas da ferramenta T-CS", Página 86



Um contorno referido à origem do sistema de coordenadas de introdução pode ser transformado como se quiser muito facilmente.

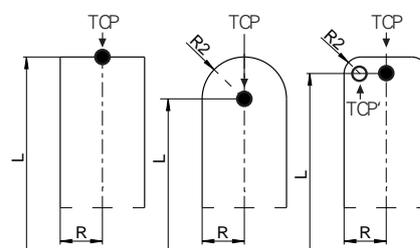
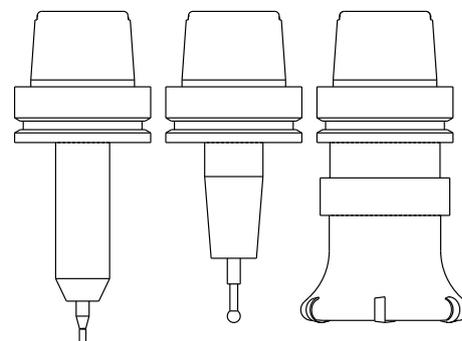
### Sistema de coordenadas da ferramenta T-CS

O sistema de coordenadas da ferramenta é um sistema de coordenadas cartesianas tridimensional cuja origem das coordenadas é o ponto de referência da ferramenta. Os valores da tabela de ferramentas, **L** e **R** nas ferramentas de fresagem, e **ZL**, **XL** e **YL** nas ferramentas de torneamento, referem-se a este ponto.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

Consoante os valores da tabela de ferramentas, a origem das coordenadas do sistema de coordenadas da ferramenta é deslocada para o ponto de guia da ferramenta TCP. TCP significa **T**ool **C**enter **P**oint.

Quando o programa NC não se refere à ponta da ferramenta, o ponto de guia da ferramenta tem que ser deslocado. A deslocação necessária efetua-se no programa NC através dos valores delta na chamada de ferramenta.



A posição do TCP mostrada no gráfico é obrigatória em conjunto com a correção de ferramenta 3D.



Com a ajuda de blocos de deslocação, o utilizador define a posição da ferramenta no sistema de coordenadas de introdução e, assim, a posição do sistema de coordenadas da ferramenta.

Com a função **TCPM** ou a função auxiliar **M128** ativas, a orientação do sistema de coordenadas da ferramenta depende da colocação atual da ferramenta.

O utilizador pode definir a colocação da ferramenta no sistema de coordenadas da máquina ou no sistema de coordenadas do plano de maquinagem.

Colocação da ferramenta no sistema de coordenadas da máquina:

#### Exemplo

```
7 L X+10 Y+45 A+10 C+5 R0 M128
```

Colocação da ferramenta no sistema de coordenadas do plano de maquinagem:

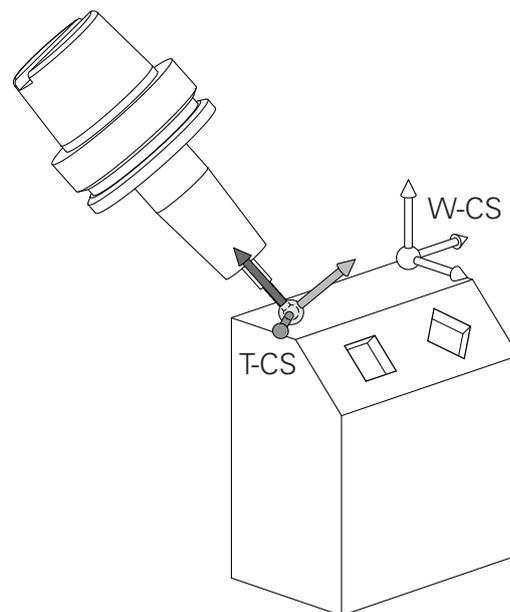
#### Exemplo

```
6 FUNCTION TCPM F TCP AXIS SPAT PATHCTRL AXIS
```

```
7 L A+0 B+45 C+0 R0 F2500
```

```
7 LN X+48 Y+102 Z-1.5 NX-0.04658107 NY0.00045007
NZ0.8848844 TX-0.08076201 TY-0.34090025 TZ0.93600126 R0
M128
```

```
7 LN X+48 Y+102 Z-1.5 NX-0.04658107 NY0.00045007
NZ0.8848844 R0 M128
```

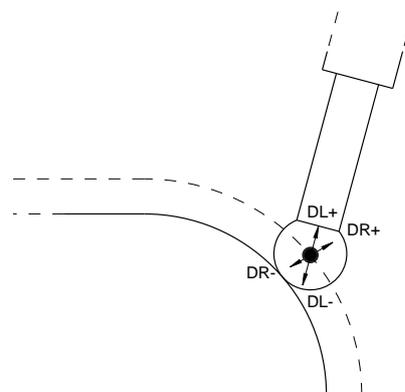


Nos blocos de deslocação com vetores apresentados, é possível uma correção de ferramenta 3D através dos valores de correção **DL**, **DR** e **DR2** do bloco **TOOL CALL** ou da tabela de correção **.tco**.

As funcionalidades dos valores de correção dependem do tipo de ferramenta.

Die Steuerung erkennt die verschiedenen Werkzeugtypen mithilfe der Spalten **L**, **R** und **R2** der Werkzeugtabelle:

- $R2_{TAB} + DR2_{TAB} + DR2_{PROG} = 0$   
→ fresa de haste
- $R2_{TAB} + DR2_{TAB} + DR2_{PROG} = R_{TAB} + DR_{TAB} + DR_{PROG}$   
→ fresa radial ou fresa esférica
- $0 < R2_{TAB} + DR2_{TAB} + DR2_{PROG} < R_{TAB} + DR_{TAB} + DR_{PROG}$   
→ fresa toroidal ou fresa tórica



Sem a função **TCPM** ou a função auxiliar **M128**, a orientação do sistema de coordenadas da ferramenta e do sistema de coordenadas de introdução é idêntica.

## Designação dos eixos em fresadoras

Os eixos X, Y e Z da sua fresadora também são designados por eixo da ferramenta, eixo principal (1º eixo) e eixo secundário (2º eixo). A disposição do eixo de trabalho é decisiva para a coordenação do eixo principal e secundário.

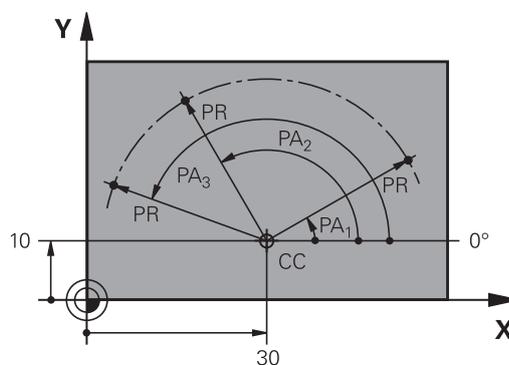
Eixo da ferramenta	Eixo principal	Eixo secundário
X	Y	Z
Y	Z	X
Z	X	Y

## Coordenadas polares

Se o desenho de produção estiver dimensionado em coordenadas cartesianas, o programa NC também é elaborado com coordenadas cartesianas. Em peças de trabalho com arcos de círculo ou em indicações angulares, costuma ser mais simples fixar as posições com coordenadas polares.

Ao contrário das coordenadas cartesianas X, Y e Z, as coordenadas polares só descrevem posições num plano. As coordenadas polares têm o seu ponto zero no polo CC (CC = circle centre; em inglês = centro do círculo). Assim, uma posição num plano é claramente fixada através de:

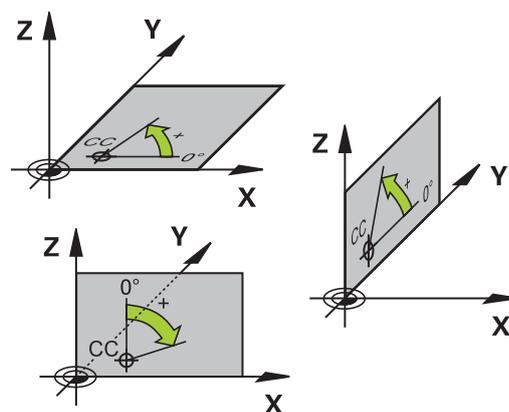
- Raio das coordenadas: a distância do polo CC à posição
- Ângulo das coordenadas polares: ângulo entre o eixo de referência angular e o trajeto que une o polo CC com a posição



## Determinação de polo e eixo de referência angular

O polo é determinado mediante duas coordenadas no sistema de coordenadas cartesianas retangulares num dos três planos. Assim, também o eixo de referência angular é atribuído com clareza para o ângulo em coordenadas polares PA.

Coordenadas polares (plano)	Eixo de referência angular
X/Y	+X
Y/Z	+Y
Z/X	+Z



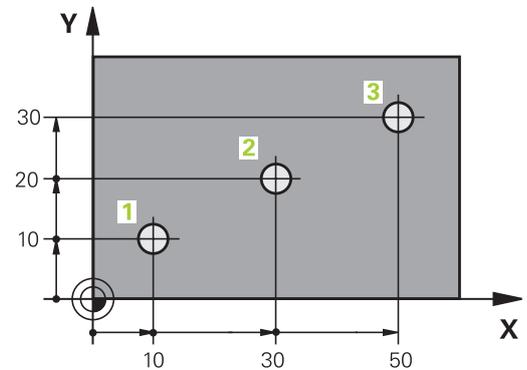
## Posições da peça de trabalho absolutas e incrementais

### Posições absolutas da peça de trabalho

Quando as coordenadas de uma posição se referem ao ponto zero de coordenadas (origem), designam-se como coordenadas absolutas. Cada posição sobre a peça de trabalho está determinada claramente pelas suas coordenadas absolutas.

Exemplo 1: Furos com coordenadas absolutas:

Furo 1	Furo 2	Furo 3
X = 10 mm	X = 30 mm	X = 50 mm
Y = 10 mm	Y = 20 mm	Y = 30 mm



### Posições incrementais da peça de trabalho

As coordenadas incrementais referem-se à última posição programada da ferramenta, que serve de ponto zero relativo (imaginário). As coordenadas incrementais indicam, assim, na elaboração do programa, a cota entre a última posição nominal e a que se lhe segue, e segundo a qual se deve deslocar a ferramenta. Por isso, também se designa por cota relativa.

Uma cota incremental é identificada através de um **I**, antes da designação do eixo.

Exemplo 2: furos com coordenadas incrementais

Coordenadas absolutas do furo 4

X = 10 mm

Y = 10 mm

Furo 5, referente a 4

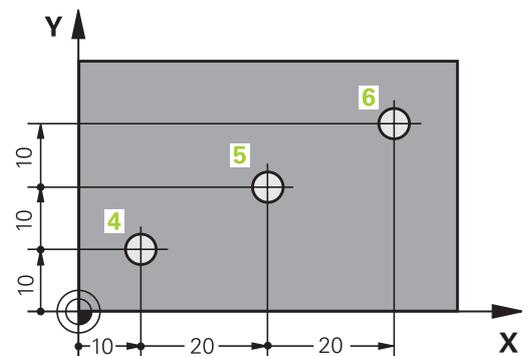
X = 20 mm

Y = 10 mm

Furo 6, referente a 5

X = 20 mm

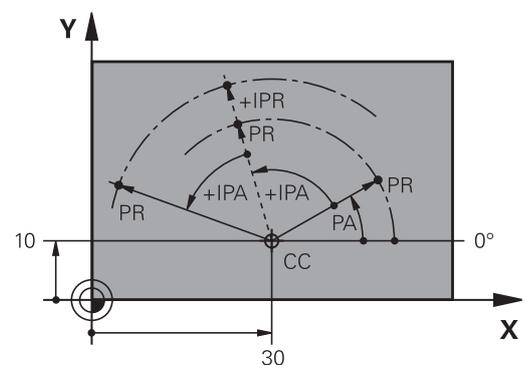
Y = 10 mm



### Coordenadas polares absolutas e incrementais

As coordenadas absolutas referem-se sempre ao polo e ao eixo de referência angular.

As coordenadas incrementais referem-se sempre à última posição programada da ferramenta.



## Selecionar ponto de referência

No desenho da peça de trabalho indica-se um determinado elemento de forma da peça de trabalho como ponto de referência absoluto (ponto zero), quase sempre uma esquina da peça de trabalho. Ao definir o ponto de referência, alinhe primeiro a peça de trabalho com os eixos da máquina e coloque a ferramenta em cada eixo, numa posição conhecida da peça de trabalho. Para esta posição, fixe a visualização do comando em zero ou num valor de posição previamente determinado. Assim, a peça de trabalho é posta em correspondência com o sistema de referência que é válido para a visualização do comando ou para o seu programa NC.

Se o desenho da peça indicar pontos de referência relativos, você irá simplesmente utilizar os ciclos para a conversão de coordenadas.

### Mais informações: Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**

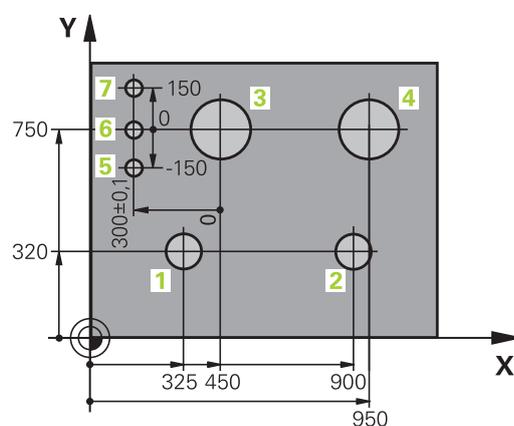
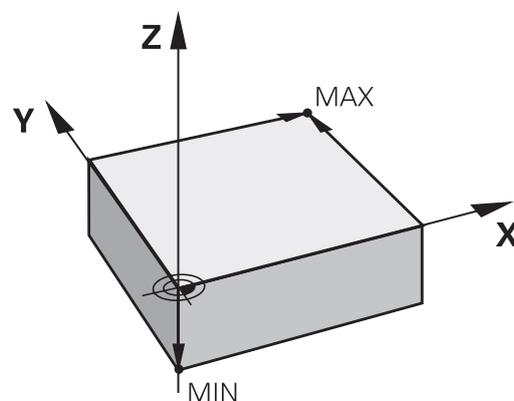
Se o desenho da peça de trabalho não estiver cotado para NC, seleciona-se uma posição ou uma esquina da peça de trabalho como ponto de referência, a partir da qual as cotas das restantes posições da peça de trabalho podem ser determinadas.

Podem fixar-se os pontos de referência de forma especialmente cómoda com um apalpador 3D da HEIDENHAIN.

### Mais informações: Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

#### Exemplo

O desenho da peça de trabalho à direita mostra furos (1 até 4) cujos dimensionamentos se referem ao ponto de referência absoluto com as coordenadas  $X=0$   $Y=0$ . Os furos (5 a 7) referem-se a um ponto de referência relativo com as coordenadas absolutas  $X=450$   $Y=750$ . Com uma **deslocamento do ponto zero**, é possível deslocar provisoriamente o ponto zero para a posição  $X=450$ ,  $Y=750$ , para poder programar os furos (5 a 7) sem mais cálculos.



### 3.5 Abrir e introduzir programas NC

#### Estrutura de um programa NC em formato HEIDENHAIN Klartext

Um programa NC é composto por uma série de blocos NC. A figura à direita apresenta os elementos de um bloco NC.

O comando numera os blocos NC de um programa NC em sequência ascendente.

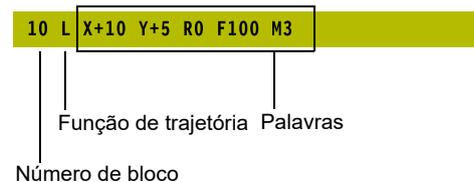
O primeiro bloco NC de um programa NC é caracterizado com **BEGIN PGM**, com o nome do programa e a unidade de medida válida.

Os blocos NC seguintes contêm informações sobre:

- O bloco
- Chamadas de ferramenta
- Aproximação a uma posição de segurança
- Avanços e rotações
- Movimentos de trajetória, ciclos e outras funções

O último bloco NC de um programa NC é caracterizado com **END PGM**, com o nome do programa e a unidade de medida válida.

#### Bloco NC



#### AVISO

##### Atenção, perigo de colisão!

O comando não realiza uma verificação de colisão automática entre a ferramenta e a peça de trabalho. Após uma troca de ferramenta, existe perigo de colisão durante o movimento de aproximação!

- ▶ Em caso de necessidade, programar uma posição intermédia adicional segura

## Definir o bloco: BLK FORM

Logo a seguir à abertura de um programa NC novo, define-se uma peça de trabalho não maquinada. Para definir o bloco posteriormente, prima a tecla **SPEC FCT**, a softkey **PREDEFIN PROGRAMA** e, em seguida, a softkey **BLK FORM**. O comando precisa da definição para as simulações gráficas.



A definição de bloco só é necessária quando se queira testar graficamente o programa NC!

O comando tem a possibilidade de apresentar diferentes formas de blocos:

Softkey	Função
	Definir um bloco retangular
	Definir um bloco cilíndrico
	Definir um bloco de rotação simétrica com uma forma qualquer
	Carregar o ficheiro STL como bloco Carregar opcionalmente o ficheiro STL adicional como peça pronta

### Bloco retangular

Os lados do paralelepípedo estão paralelos aos eixos X, Y e Z. Este bloco é definido por dois dos seus pontos de esquina:

- Ponto MIN: coordenada X, Y e Z mínima do paralelepípedo; introduzir valores absolutos
- Ponto MAX: coordenada X, Y e Z máxima do paralelepípedo; introduzir valores absolutos ou incrementais

### Exemplo

<b>0 BEGIN PGM NEU MM</b>	Início do programa, nome, unidade de medição
<b>1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40</b>	Eixo do mandril, coordenadas do ponto MÍN
<b>2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0</b>	Coordenadas do ponto MÁX
<b>3 END PGM NEU MM</b>	Fim do programa, nome, unidade de medição

**Bloco cilíndrico**

O bloco cilíndrico determina-se através das dimensões do cilindro:

- X, Y ou Z: eixo de rotação
- D, R: Diâmetro ou raio do cilindro (com sinal positivo)
- L: comprimento do cilindro (com sinal positivo)
- DIST: Deslocação ao longo do eixo de rotação
- DI , RI: Diâmetro interno ou raio interno de cilindro oco



Os parâmetros **DIST** e **RI** ou **DI** são opcionais e não necessitam de ser programados.

**Exemplo**

<b>0 BEGIN PGM NEU MM</b>	Início do programa, nome, unidade de medição
<b>1 BLK FORM CYLINDER Z R50 L105 DIST+5 RI10</b>	Eixo do mandril, raio, comprimento, distância, raio interno
<b>2 END PGM NEU MM</b>	Fim do programa, nome, unidade de medição

**Bloco de rotação simétrica com uma forma qualquer**

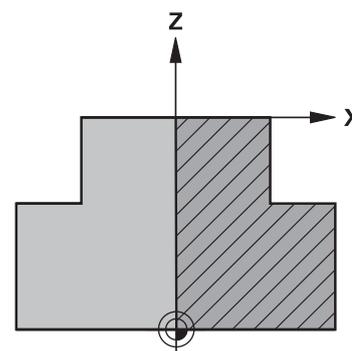
O contorno do bloco de rotação simétrica é definido num subprograma. Para isso, utilize X, Y ou Z como eixo de rotação.

Na definição de bloco indica-se a descrição de contorno:

- DIM\_D, DIM\_R: Diâmetro ou raio do bloco de rotação simétrica
- LBL: Subprograma com a descrição de contorno

A descrição de contorno pode conter valores negativos no eixo de rotação, mas apenas valores positivos no eixo principal. O contorno deve ser fechado, ou seja, o início do contorno corresponde ao fim do contorno.

Quando se define um bloco de rotação simétrica com coordenadas incrementais, as dimensões são independentes da programação do diâmetro.



A indicação do subprograma pode realizar-se por meio de um número, um nome ou um parâmetro QS.

## Exemplo

0 BEGIN PGM NEU MM	Início do programa, nome, unidade de medição
1 BLK FORM ROTATION Z DIM_R LBL 1	Eixo do mandril, modo de interpretação, número de subprograma
2 M30	Final do programa principal
3 LBL 1	Início do subprograma
4 L X+0 Z+1	Início de contorno
5 L X+50	Programação com direção positiva do eixo principal
6 L Z-20	
7 L X+70	
8 L Z-100	
9 L X+0	
10 L Z+1	Fim de contorno
11 LBL 0	Fim do subprograma
12 END PGM NEU MM	Fim do programa, nome, unidade de medição

## Ficheiros STL como bloco e peça pronta opcional

A integração de ficheiros STL como bloco e peça pronta é vantajosa, sobretudo, em conexão com programas CAD, dado que, neste caso, além do programa NC, estão presentes também os modelos 3D necessários.



Os modelos 3D em falta, p. ex., peças semiacabadas com vários passos de maquinagem separados, podem ser criados diretamente no comando no modo de funcionamento **Teste do programa** através da softkey **EXPORTAR PEÇA TRAB.**

O tamanho do ficheiro depende da complexidade da geometria.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**



Tenha em atenção que os ficheiros STL têm limitações no que respeita à quantidade de triângulos permitidos:

- 20.000 triângulos por ficheiro STL em formato ASCII
- 50.000 triângulos por ficheiro STL em formato binário

O comando carrega os ficheiros binários mais rapidamente.

Na definição de bloco, os ficheiros STL desejados referem-se com a ajuda dos dados de caminho. Utilize a softkey **SELECIONAR FICHEIRO**, para que o comando assuma automaticamente os dados de caminho.

Se não desejar carregar uma peça pronta, finalize o diálogo após a definição do bloco.



Os dados de caminho do ficheiro STL também podem ser indicados através de uma introdução de texto direta ou de um parâmetro QS.

**Exemplo**

<b>0 BEGIN PGM NEU MM</b>	Início do programa, nome, unidade de medição
<b>1 BLK FORM FILE "TNC:\...\stl" TARGET "TNC:\...\stl"</b>	Dados de caminho para o bloco, dados de caminho para a peça pronta opcional
<b>2 END PGM NEU MM</b>	Fim do programa, nome, unidade de medição



Quando o programa NC e os modelos 3D se encontram numa pasta ou num diretório de pastas definido, os dados de caminho relativos facilitam uma deslocação posterior dos ficheiros.

**Mais informações:** "Avisos sobre a programação", Página 254

**Abrir novo programa NC**

Os programas NC são sempre introduzidos no modo de funcionamento **Programar**. Exemplo duma abertura de programa:



- ▶ Modo de funcionamento: Premir a tecla **Programar**



- ▶ premir a tecla **PGM MGT**
- ▶ O comando abre a gestão de ficheiros.

Selecione o diretório onde pretende guardar o novo programa NC:

**NOME DE FICHEIRO = NOVO.H**



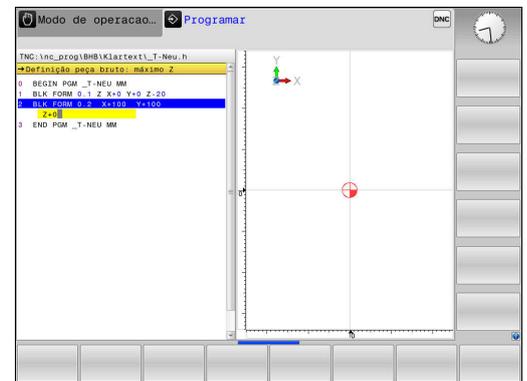
- ▶ Introduzir o novo nome de programa
- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**



- ▶ Selecionar a unidade métrica: premir a tecla **MM** ou **POLEG.**
- ▶ O comando muda para a janela do programa e abre o diálogo para a definição do **BLK-FORM** (bloco).



- ▶ Selecionar um bloco retangular: premir a softkey de forma de bloco retangular

**PLANO DE MAQUINAGEM NO GRÁFICO: XY**

- ▶ Introduzir o eixo do mandril, p. ex., **Z**

**DEFINIÇÃO DO BLOCO: MÍNIMO**

- ▶ Introduzir sucessivamente as coordenadas X, Y e Z do ponto MIN e confirmar respetivamente com a tecla **ENT**.

**DEFINIÇÃO DO BLOCO: MÁXIMO**

- ▶ Introduzir sucessivamente as coordenadas X, Y e Z do ponto MÁX e confirmar respetivamente com a tecla **ENT**.

**Exemplo**

<b>0 BEGIN PGM NEU MM</b>	Início do programa, nome, unidade de medição
<b>1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40</b>	Eixo do mandril, coordenadas do ponto MÍN
<b>2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0</b>	Coordenadas do ponto MÁX
<b>3 END PGM NEU MM</b>	Fim do programa, nome, unidade de medição

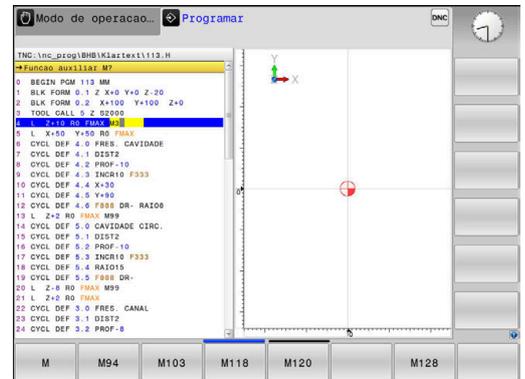
O comando gera automaticamente os números de bloco, assim como os blocos **BEGIN** e **END**.



Se não quiser programar qualquer definição de bloco, interrompa o diálogo em **Plano mecanizado no gráfico: XY** com a tecla **DEL**!

## Programar movimentos da ferramenta em Klartext

Para programar um bloco NC, comece com uma tecla de diálogo. Na linha superior do ecrã, o comando pede todos os dados necessários.



### Exemplo duma substituição de posição



- ▶ Premir a tecla **L**

### COORDENADAS?



- ▶ **10** (introduzir coordenada de destino para o eixo X)



- ▶ **20** (introduzir coordenada de destino para o eixo Y)



- ▶ Passar à pergunta seguinte com a tecla **ENT**

### CORREÇ. DE RAIOS: RL/RR/SEM CORREÇ.:?



- ▶ Introduzir **Sem correção de raio** e passar à pergunta seguinte com a tecla **ENT**

### AVANÇO F=? / F MAX = ENT

- ▶ **100** (introduzir o avanço 100 mm/min para este movimento de trajetória)



- ▶ Passar à pergunta seguinte com a tecla **ENT**

### FUNÇÃO AUXILIAR M?

- ▶ Introduzir **3** (função auxiliar **M3 Mandril ligado**).
- ▶ O comando fecha este diálogo com a tecla **END**.



### Exemplo

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

### Introduções de avanço possíveis

Softkey	Funções para a determinação do avanço
	Deslocar em marcha rápida, atuante bloco a bloco. Exceção: se definido antes de um bloco <b>APPR</b> , então <b>FMAX</b> atua também na aproximação ao ponto auxiliar <b>Mais informações:</b> "Posições importantes na aproximação e afastamento", Página 151
	Deslocação com avanço calculado automaticamente a partir do bloco <b>TOOL CALL</b>
	Deslocar com o avanço programado (unidade mm/min ou 1/10 poleg./min). Com eixos rotativos, o comando interpreta o avanço em grau/min, independentemente de o programa NC estar escrito em mm ou em polegadas
	Definir o avanço por rotação (unidade de medida mm/1 ou poleg./1). Atenção: nos programas em polegadas, FU não pode ser combinado com M136
	Definir o avanço dos dentes (unidade de medida mm/dente ou poleg./dente). A quantidade de dentes tem que estar definida na tabela de ferramentas na coluna <b>CUT</b>

Tecla	Funções para o diálogo
	Saltar pergunta do diálogo
	Finalizar diálogo antes de tempo
	Interromper e apagar diálogo

## Aceitar posições reais

O comando permite aceitar a posição atual da ferramenta no programa NC, p. ex., se

- programar blocos de deslocação
- programar ciclos

Para aceitar os valores de posição corretos, proceda da seguinte forma:

- ▶ Posicionar o campo de introdução no ponto de um bloco NC onde se quer aceitar uma posição



- ▶ Selecionar a função Aceitar a posição real
- ▶ O comando mostra na barra de softkeys os eixos cujas posições podem ser aceites.



- ▶ Selecionar o eixo
- ▶ O comando escreve no campo de introdução ativo a posição atual do eixo selecionado.



Embora a correção do raio da ferramenta esteja ativa, o comando assume sempre as coordenadas do ponto central da ferramenta no plano de maquinagem.

O comando considera a correção do comprimento da ferramenta ativa e aceita sempre as coordenadas da ponta da ferramenta no eixo da ferramenta.

O comando deixa ativa a barra de softkeys para seleção do eixo até ser novamente pressionada a tecla **Aceitação da posição real**. Este comportamento também se repete ao guardar o bloco NC atual ou quando se abre um novo bloco NC através da tecla de eixo da . Se for necessário selecionar uma alternativa de introdução através de uma softkey (por exemplo, a correção do raio), o comando fecha também a barra de softkeys para a seleção do eixo.

Com a função **Inclinar plano de trabalho** ativa, a função **Aceitação da posição real** não é permitida.

## Editar programa NC



O programa NC ativo não pode ser editado durante a execução.

Enquanto se cria ou modifica um programa NC, é possível selecionar, com as teclas de setas ou com as softkeys, cada linha existente no programa e palavras individuais de um bloco NC:

Softkey / Tecla	Função
	Passar para a página acima
	Passar para a página abaixo
	Salto para o início do programa
	Salto para o fim do programa
	<p>Modificar no ecrã a posição do bloco NC atual. Deste modo, podem-se mandar visualizar mais blocos NC que estão programados antes do bloco NC atual</p> <p>Sem função, se for possível visualizar o programa NC completo no ecrã</p>
	<p>Modificar no ecrã a posição do bloco NC atual. Assim, podem-se mandar visualizar mais blocos NC que estão programados depois do bloco NC atual</p> <p>Sem função, se for possível visualizar o programa NC completo no ecrã</p>
	Saltar de bloco NC para bloco NC
	Saltar de bloco NC para bloco NC
	Selecionar palavras isoladas num bloco NC
	Selecionar palavras isoladas num bloco NC
	<p>Selecionar um determinado bloco NC</p> <p><b>Mais informações:</b> "Utilizar a tecla GOTO", Página 194</p>

Softkey / Tecla	Função
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Colocar em zero o valor de uma palavra selecionada</li> <li>Apagar o valor errado</li> <li>Apagar mensagem de erro apagável</li> </ul>
	Apagar palavra selecionada
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Eliminar bloco NC selecionado</li> <li>Apagar ciclos e partes de programa</li> </ul>
	Inserir o último bloco NC que foi editado ou eliminado

### Inserir um bloco NC numa posição qualquer

- ▶ Selecionar o bloco NC a seguir ao qual se pretende inserir um bloco NC novo
- ▶ Abrir diálogo

### Guardar alterações

Por norma, o comando guarda as alterações automaticamente, quando se executa uma troca de modo de funcionamento ou se seleciona a gestão de ficheiros. Caso pretenda guardar alterações especificamente no programa NC, proceda da seguinte forma:

- ▶ Selecione a barra de softkeys com as funções a memorizar

- ▶ Premir a softkey **ARMAZENAR**
- ▶ O comando guarda todas as alterações que se tenham efetuado desde a última memorização.

### Guardar o programa NC num ficheiro novo

Pode guardar o conteúdo do programa NC atualmente selecionado com outro nome de programa. Proceda da seguinte forma:

- ▶ Selecione a barra de softkeys com as funções a memorizar

- ▶ Premir a softkey **GUARDAR COMO**
- ▶ O comando abre uma janela onde se pode introduzir o diretório e o nome de ficheiro novo.
- ▶ Se necessário, selecione o diretório de destino com a softkey **TROCAR**
- ▶ Indicar o nome do ficheiro
- ▶ Confirmar com a softkey **OK** ou a tecla **ENT** ou terminar o procedimento com a softkey **CANCELAR**



O ficheiro guardado com **GUARDAR COMO** pode ser encontrado na gestão de ficheiros também com a ajuda da softkey **ULTIMO ARQUIVO**.

### Anular alterações

Pode anular todas as alterações que efetuou desde a última memorização. Proceda da seguinte forma:

- ▶ Selecione a barra de softkeys com as funções a memorizar



- ▶ Premir a softkey **CANCELAR ALTERAÇÃO**
- ▶ O comando abre uma janela onde se pode confirmar ou cancelar o procedimento.
- ▶ Rejeitar as alterações com a softkey **SIM** ou a tecla **ENT** ou cancelar o procedimento com a softkey **NAO**

### Modificar e inserir palavras

- ▶ Selecionar uma palavra no bloco NC
- ▶ Sobrescrever com o valor novo
- ▶ Enquanto a palavra estiver selecionada, o diálogo está disponível.
- ▶ Finalizar a modificação: premir a tecla **FIM**

Quando inserir uma palavra, prima as teclas de setas (para a direita ou para a esquerda) até aparecer o diálogo desejado, e introduza o valor pretendido.

### Procurar palavras iguais em vários blocos NC



- ▶ Selecionar uma palavra num bloco NC: continuar a premir a tecla de seta até que a palavra pretendida fique marcada



- ▶ Selecionar um bloco NC com as teclas de setas
  - Setas para baixo: procurar para a frente
  - Setas para cima: procurar para trás

A marcação encontra-se no novo bloco NC selecionado, sobre a mesma palavra que no outro bloco selecionado anteriormente.

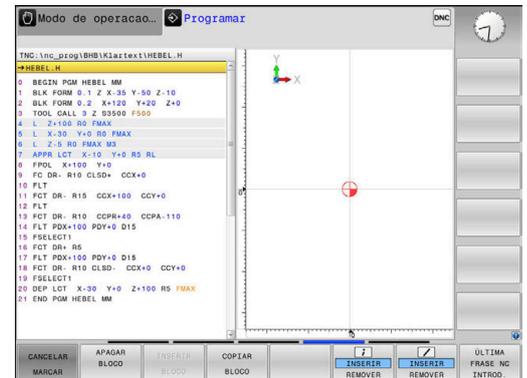


Se tiver iniciado a procura em programas NC muito longos, o comando apresenta um símbolo com a visualização da progressão. Se necessário, pode cancelar a procura em qualquer altura.

### Marcar, copiar, cortar e inserir programas parciais

Para copiar programas parciais dentro de um programa NC, ou num outro programa NC, o comando põe à disposição as seguintes funções:

Softkey	Função
SELECAO BLOCO	Ligar a função de marcação
CANCELAR MARCAR	Desligar a função de marcação
APAGAR BLOCO	Cortar o bloco marcado
INSERIR BLOCO	Inserir o bloco existente na memória
COPIAR BLOCO	Copiar o bloco marcado



Para copiar programas parciais, proceda da seguinte forma:

- ▶ Selecionar a barra de softkeys com as funções de marcação
- ▶ Selecionar o primeiro bloco NC do programa parcial que se pretende copiar
- ▶ Marcar o primeiro bloco NC: premir a softkey **SELECAO BLOCO**.
- ▶ O comando realça o bloco NC com uma cor e ilumina a softkey **CANCELAR MARCAR**.
- ▶ Deslocar o cursor para o último bloco NC do programa parcial que pretende copiar ou cortar.
- ▶ O comando apresenta todos os blocos NC marcados numa outra cor. A função de marcação pode ser finalizada em qualquer altura, premindo a softkey **CANCELAR MARCAR**.
- ▶ Copiar o programa parcial marcado: premir a softkey **COPIAR BLOCO**, cortar o programa parcial marcado: premir a softkey **CORTAR BLOCO**.
- ▶ O comando guarda o bloco marcado.

**i** Se desejar transferir um programa parcial para outro programa NC, em primeiro lugar, seleccione neste ponto o programa NC desejado através da gestão de ficheiros.

- ▶ Com as teclas de seta, seleccionar o bloco NC a seguir ao qual se pretende acrescentar o programa parcial copiado (cortado)
- ▶ Inserir um programa parcial memorizado: premir a softkey **INSERIR BLOCO**
- ▶ Terminar a função de marcação: premir a softkey **CANCELAR MARCAR**

## A função de busca do comando

Com a função de busca do comando, é possível procurar os textos que se quiser dentro de um programa NC e, quando for necessário, também substituir por um novo texto.

### Procurar quaisquer textos

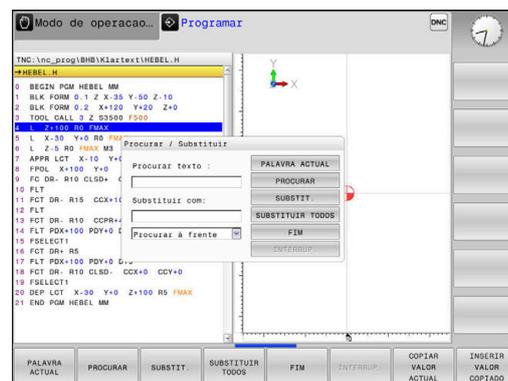
PROCURAR

- ▶ Selecionar a função de busca
- O comando abre a janela de busca e mostra na barra de softkeys as funções de busca disponíveis.
- ▶ Introduzir o texto a buscar, p. ex., **TOOL**
- ▶ Selecionar a busca para a frente ou para trás
- ▶ Iniciar processo de busca
- O comando salta para o bloco NC seguinte onde está memorizado o texto procurado.
- ▶ Repetir processo de busca
- O comando salta para o bloco NC seguinte onde está memorizado o texto procurado.
- ▶ Finalizar a função de busca: premir a softkey Fim

PROCURAR

PROCURAR

FIM



**Buscar/Substituir quaisquer textos****AVISO****Atenção, possível perda de dados!**

As funções **SUBSTIT.** e **SUBSTIT. TODOS** sobrescrevem todos os elementos de sintaxe encontrados sem consultar. Antes da substituição, o comando não realiza nenhuma cópia de segurança automática do ficheiro original. Dessa forma, os programas NC podem ser irremediavelmente danificados.

- ▶ Eventualmente, criar cópias de segurança dos programas NC antes da substituição.
- ▶ Utilizar **SUBSTIT.** e **SUBSTIT. TODOS** com a necessária precaução



Durante uma execução, as funções **PROCURAR** e **SUBSTIT.** não são possíveis no programa NC ativo. Também a proteção contra escrita ativa impede estas funções.

- ▶ Selecionar o bloco NC onde está memorizada a palavra que se procura

PROCURAR

- ▶ Selecionar a função de pesquisa
- ▶ O comando abre a janela de pesquisa e mostra na barra de softkeys as funções de pesquisa disponíveis.
- ▶ Premir a softkey **PALAVRA ACTUAL**
- ▶ O comando assume a primeira palavra do bloco NC atual. Se necessário, premir novamente a softkey, para aceitar a palavra desejada.

PROCURAR

- ▶ Iniciar processo de procura
- ▶ O comando salta para o texto procurado seguinte.

SUBSTIT.

- ▶ Para se substituir o texto e seguidamente saltar para a posição de descoberta: premir a softkey **SUBSTIT.** ou, para substituir todas as posições de texto encontradas: premir a softkey **SUBSTIT. TODOS**, ou, para não substituir o texto e saltar para a posição de busca seguinte: premir a softkey **PROCURAR**

FIM

- ▶ Finalizar a função de procura: premir a softkey Fim

## 3.6 Administração de ficheiros

### Ficheiros

Ficheiros no comando	Tipo
<b>Programas NC</b>	
no formato HEIDENHAIN	.H
no formato DIN/ISO	.I
<b>Programas NC compatíveis</b>	
Programas de unidades HEIDENHAIN	.HU
Programas de contornos HEIDENHAIN	.HC
<b>Tabelas para</b>	
ferramentas	.T
Trocadores de ferramentas	.TCH
Pontos zero	.D
Pontos	.PNT
Pontos de referência	.PR
Apalpadores	.TP
Ficheiros de cópia de segurança	.BAK
Ficheiros dependentes (p. ex., pontos de estruturação)	.DEP .TAB
Tabelas livremente definíveis	.P
Paletes	
<b>Textos como</b>	
Ficheiros ASCII	.A
Ficheiros de texto	.TXT
Ficheiros HTML, p. ex., protocolos de resultados dos ciclos de apalpação	.HTML
Ficheiros de ajuda	.CHM
<b>Dados CAD como</b>	
ficheiros ASCII	.DXF .IGES .STEP

Quando introduzir um programa NC no comando, dê primeiro um nome a este programa NC. O comando guarda o programa NC na memória interna como um ficheiro com o mesmo nome. O comando também memoriza textos e tabelas como ficheiros.

Para poder encontrar e gerir os ficheiros rapidamente, o comando dispõe de uma janela especial para a gestão de ficheiros. Aqui, pode-se chamar, copiar, dar novos nomes e apagar ficheiros.

É possível, com o comando, gerir e armazenar ficheiros até um tamanho total de **2 GByte**.



Consoante a configuração, após editar e guardar programas NC, o comando cria ficheiros de cópia de segurança com a extensão \*.bak. Este facto afeta o espaço de memória disponível.

Um programa NC isolado pode ter um tamanho de, no máximo, **2 GByte**.

### Nomes de ficheiros

Nos programas NC, tabelas e textos, o comando acrescenta uma extensão separada do nome do ficheiro por um ponto. Esta extensão caracteriza o tipo de ficheiro.

Nome ficheiro	Tipo de ficheiro
PROG20	.H

Os nomes dos ficheiros, das unidades de dados e dos diretórios no comando estão sujeitos à norma seguinte: The Open Group Base Specifications Issue 6 IEEE Versão 1003.1, Edição de 2004 (Norma Posix).

São permitidos os seguintes caracteres:

A B C D E F G H I J K L M N O P Q R S T U V W X Y Z a b c d e f g  
h i j k l m n o p q r s t u v w x y z 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 \_ -

Os caracteres seguintes têm um significado especial:

Caracteres	Significado
.	O último ponto de um nome de ficheiro separa a extensão
\ e /	Para a estrutura de diretórios
:	Separa as designações de unidades de dados do diretório

Não utilizar os restantes caracteres, para evitar problemas, p. ex., na transferência de ficheiros.



Os nomes das tabelas e das colunas das tabelas devem começar por uma letra e não podem conter operadores aritméticos, p. ex., +. Devido aos comandos SQL ao importar ou exportar dados, estes símbolos podem causar problemas.



O comprimento de caminho máximo permitido é de 255 caracteres. O comprimento de caminho compreende as designações da unidade de dados, do diretório e do ficheiro, incluindo a extensão.

**Mais informações:** "Caminhos", Página 108

## Visualizar no comando ficheiros criados externamente

No comando estão instaladas algumas ferramentas adicionais com as quais é possível visualizar os ficheiros referidos nas tabelas seguintes e, em parte, também processá-los.

Tipos de ficheiro	Tipo
Ficheiros PDF	pdf
Tabelas Excel	xls
	csv
Ficheiros da Internet	html
Ficheiros de texto	txt
	ini
Ficheiros gráficos	bmp
	gif
	jpg
	png

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

## Diretórios

Visto ser possível guardar muitos programas NC e ficheiros na memória interna, ordene cada um dos ficheiros em diretórios (pastas) para facilitar a perspetiva. Nestes diretórios, podem configurar-se outros diretórios, chamados subdiretórios. Com a tecla **-/+** ou **ENT**, podem-se realçar ou ocultar os subdiretórios.

## Caminhos

Um caminho de busca indica a base de dados e todos os diretórios ou subdiretórios em que está memorizado um ficheiro. As várias indicações são separadas pelo sinal **\**.



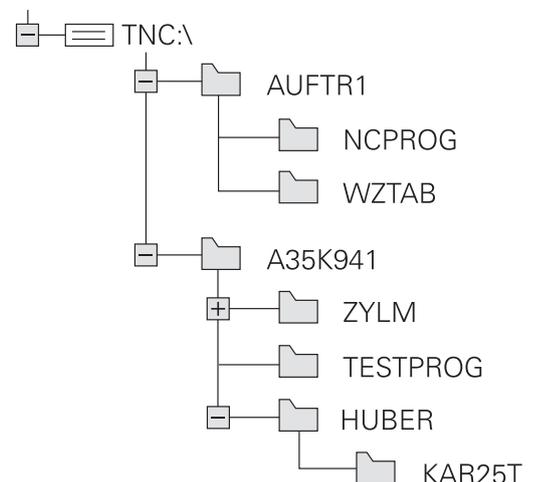
O comprimento de caminho máximo permitido é de 255 caracteres. O comprimento de caminho compreende as designações da unidade de dados, do diretório e do ficheiro, incluindo a extensão.

## Exemplo

Na unidade de dados **TNC**, foi colocado o diretório **AUFTR1**. A seguir, no diretório **AUFTR1** criou-se ainda o subdiretório **NCPROG**, para onde foi copiado o programa NC **PROG1.H**. Desta forma, o programa NC tem o seguinte caminho:

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

O gráfico à direita mostra um exemplo para a visualização de um diretório com diferentes caminhos.



## Resumo: funções da gestão de ferramentas

Softkey	Função	Página
	Copiar um só ficheiro	113
	Visualizar um determinado tipo de ficheiro	111
	Juntar um novo ficheiro	113
	Visualizar os últimos 10 ficheiros selecionados	116
	Apagar ficheiro	117
	Marcar ficheiro	118
	Mudar o nome a um ficheiro	119
	Proteger ficheiro contra apagar e modificar	120
	Anular a proteção de ficheiros	120
	Importar o ficheiro de um iTNC 530	Ver o Manual do Utilizador Preparar, testar e executar programas NC
	Ajustar formato de tabela	411
	Gerir unidades de dados em rede	Ver o Manual do Utilizador Preparar, testar e executar programas NC
	Escolher editor	120
	Classificar ficheiros segundo características	119
	Copiar diretório	116
	Apagar diretório com todos os subdiretórios	
	Atualizar diretório	
	Mudar o nome do diretório	
	Criar novo diretório	

## Chamar a gestão de ficheiros

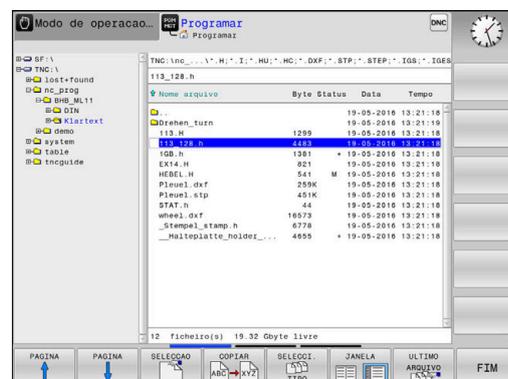
PGM  
MGT

- ▶ premir a tecla **PGM MGT**
- O comando mostra a janela para a gestão de ficheiros (a figura apresenta a definição básica. Se o comando mostrar uma outra divisão do ecrã, prima a softkey **JANELA**).

A janela estreita à esquerda mostra os suportes e diretórios existentes. As bases de dados descrevem aparelhos com que se memorizam ou transmitem os dados. Uma unidade de dados é a memória interna do comando. Outras unidades de dados são as interfaces (RS232, Ethernet) às quais se pode ligar, por exemplo, um PC. Um diretório é sempre caracterizado por um símbolo de pasta (à esquerda) e pelo nome do diretório (à direita). Os subdiretórios estão inseridos para a direita. Quando existam subdiretórios, pode mostrá-los ou ocultá-los com a tecla **-/+**.

Se a estrutura de diretórios for mais comprida que o ecrã, pode navegar com a ajuda da barra de deslocamento ou de um rato conectado.

A janela larga à direita mostra todos os ficheiros que estão guardados no diretório selecionado. Para cada ficheiro, são apresentadas várias informações que estão explicadas no quadro em baixo.



Visualização	Significado
<b>Nome do ficheiro</b>	Nome do ficheiro e tipo de ficheiro
<b>Byte</b>	Tamanho do ficheiro em bytes
<b>Estado</b>	Natureza do ficheiro:
E	O ficheiro está selecionado no modo de funcionamento <b>Programar</b>
S	O ficheiro está selecionado no modo de funcionamento <b>Teste do programa</b>
M	O ficheiro está selecionado num modo de funcionamento de execução do programa
+	O ficheiro possui ficheiros dependentes com a extensão DEP não mostrados, p. ex., ao utilizar o teste operacional da ferramenta
	O ficheiro está protegido contra Apagar e Alterar
	O ficheiro está protegido contra Apagar e Alterar porque já está a ser executado
<b>Data</b>	Data em que o ficheiro foi alterado pela última vez
<b>Tempo</b>	Hora em que o ficheiro foi alterado pela última vez



Para visualizar os ficheiros dependentes, defina o parâmetro de máquina **dependentFiles** (N.º 122101) para **MANUAL**.

## Selecionar unidades de dados, diretórios e ficheiros



- ▶ Chamar a gestão de ficheiros com a tecla **PGM MGT**

Navegue com um rato conectado ou prima as teclas de setas ou as softkeys para deslocar o cursor para o local pretendido do ecrã:



- ▶ Move o cursor da janela direita para a janela esquerda e vice-versa



- ▶ Move o cursor para cima e para baixo numa janela



- ▶ Move o cursor nos lados para cima e para baixo, numa janela



### 1.º passo: selecionar unidade de dados

- ▶ Marcar a unidade de dados na janela da esquerda



- ▶ Selecionar unidade de dados: premir a softkey **SELECCAO** ou



- ▶ Premir a tecla **ENT**

### 2.º passo: selecionar diretório

- ▶ Marcar o diretório na janela da esquerda
- > A janela da direita mostra automaticamente todos os ficheiros do diretório que está marcado (realçado claro).

**3.º passo:** seleccionar o ficheiro

- ▶ Premir a softkey **SELECCI. TIPO**



- ▶ Premir a softkey **MOSTRAR**
- ▶ Marcar o ficheiro na janela da direita



- ▶ Premir a softkey **SELECCAO** ou



- ▶ Premir a tecla **ENT**
- > O ficheiro seleccionado é ativado pelo comando no modo de funcionamento a partir do qual foi chamada a gestão de ficheiros.



Se introduzir na gestão de ficheiros a letra inicial do ficheiro procurado, o cursor salta automaticamente para o primeiro programa NC com a letra correspondente.

**Filtrar a visualização**

Pode filtrar os ficheiros exibidos da seguinte forma:



- ▶ Premir a softkey **SELECCI. TIPO**



- ▶ Premir a softkey do tipo de ficheiro pretendido

Em alternativa:



- ▶ Premir a softkey **MOSTRAR**
- > O comando mostra todos os ficheiros da pasta.

Em alternativa:



- ▶ Utilizar wildcards, p. ex. **4\*.H**
- > O comando mostra todos os ficheiros do tipo .h que começam por 4.

Em alternativa:



- ▶ Introduzir extensões, p. ex., **\*.H;\*.D**
- > O comando mostra todos os ficheiros do tipo .h e .d.

O filtro de visualização definido permanece guardado mesmo depois de se reiniciar o comando.

## Criar novo diretório

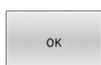
- ▶ Marcar o diretório na janela da esquerda em que pretende criar um subdiretório



- ▶ Premir a softkey **NOVO DIRECTÓRIO**
- ▶ Introduzir o nome do diretório



- ▶ Premir a tecla **ENT**



- ▶ Premir a softkey **OK** para confirmar ou



- ▶ Premir a softkey **INTERRUP.** para cancelar

## Criar novo ficheiro

- ▶ Selecionar na janela esquerda o diretório em que pretende criar o novo ficheiro
- ▶ Posicionar o cursor na janela da direita



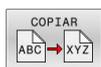
- ▶ Premir a softkey **NOVO FICHEIRO**
- ▶ Introduzir o nome do ficheiro com extensão



- ▶ Premir a tecla **ENT**

## Copiar um só ficheiro

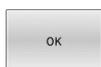
- ▶ Desloque o cursor para o ficheiro que deve ser copiado



- ▶ Premir a softkey **COPIAR**: selecionar a função de copiar

- O comando abre uma janela sobreposta.

Copiar o ficheiro para o diretório atual

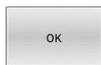


- ▶ Introduzir o nome do ficheiro de destino
- ▶ Premir a tecla **ENT** ou a softkey **OK**
- O comando copia o ficheiro para o diretório atual. O ficheiro original conserva-se guardado.

Copiar o ficheiro para um outro diretório



- ▶ Prima a softkey **Diretório de destino** para selecionar o diretório de destino numa janela sobreposta



- ▶ Premir a tecla **ENT** ou a softkey **OK**
- O comando copia o ficheiro com o mesmo nome para o diretório selecionado. O ficheiro original conserva-se guardado.



Caso tenha iniciado o processo de cópia com a tecla **ENT** ou a softkey **OK**, o comando apresenta a visualização da progressão.

## Copiar os ficheiros para um outro diretório

- ▶ Selecionar a divisão do ecrã com janelas do mesmo tamanho

Janela direita:

- ▶ Premir a softkey **MOSTRA ARVORE**
- ▶ Deslocar o cursor para o diretório para onde pretende copiar os ficheiros e, com a tecla **ENT**, visualizar os ficheiros existentes neste diretório

Janela esquerda:

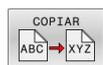
- ▶ Premir a softkey **MOSTRA ARVORE**
- ▶ Selecionar o diretório com os ficheiros que se pretendam copiar, e visualizar os ficheiros com a softkey **VISUAL. FICHEROS**



- ▶ Premir a softkey Marcar : Visualizar as funções para marcação dos ficheiros



- ▶ Premir a softkey Marcar ficheiro: Deslocar o cursor para o ficheiro que pretende copiar, e depois marcar. Se desejar, marque mais ficheiros da mesma maneira



- ▶ Premir a softkey Copiar : Copiar os ficheiros marcados para o diretório de destino

**Mais informações:** "Marcar ficheiros", Página 118

Se se tiverem marcado ficheiros na janela da esquerda e também na da direita, o comando copia a partir do diretório em que se encontra o cursor.

### Sobrescrever ficheiros

Se copiar ficheiros para um diretório onde já se encontram ficheiros com nome igual, o comando pergunta se os ficheiros podem sobrescritos no diretório de destino:

- ▶ Sobrescrever todos os ficheiros (campo **Ficheiros existentes** selecionado): premir a softkey **OK** ou
- ▶ Não sobrescrever nenhum ficheiro: premir a softkey **INTERRUP.**

Se desejar sobrescrever um ficheiro protegido, selecionar o campo **Ficheiros protegidos** ou cancelar o processo.

## Copiar tabela

### Importar linhas para uma tabela

Se copiar uma tabela para uma tabela existente, pode substituir linhas individuais com a softkey **SUBSTITUI CAMPOS**. Condições:

- A tabela de destino tem que existir
- O ficheiro que vai ser copiado só pode conter as linhas a substituir
- O tipo de ficheiro das tabelas tem de ser idêntico

### AVISO

#### Atenção, possível perda de dados!

A função **SUBSTITUI CAMPOS** sobrescreve – sem consultar – todas as linhas do ficheiro de destino que estejam incluídas na tabela copiada. Antes da substituição, o comando não realiza nenhuma cópia de segurança automática do ficheiro original. Dessa forma, as tabelas podem ser irremediavelmente danificadas.

- ▶ Eventualmente, criar cópias de segurança das tabelas antes da substituição
- ▶ Utilizar **SUBSTITUI CAMPOS** com a necessária precaução

### Exemplo

Num aparelho de ajuste prévio, mediu-se o comprimento e o raio de ferramenta de dez novas ferramentas. Seguidamente, o aparelho de ajuste prévio cria a tabela de ferramentas TOOL\_Import.T com dez linhas, ou seja, dez ferramentas.

Proceda da seguinte forma:

- ▶ Copiar a tabela do suporte de dados externo para um diretório qualquer
- ▶ Copiar a tabela criada externamente com a gestão de ficheiros do comando para a tabela existente TOOL.T
- > O comando pergunta se deseja sobrescrever a tabela de ferramentas TOOL.T existente.
- ▶ Premir a softkey **SIM**
- > O comando sobrescreve completamente o ficheiro TOOL.T atual. Após o processo de copiar, TOOL.T compõe-se de 10 linhas.
- ▶ Em alternativa, premir a softkey **SUBSTITUI CAMPOS**
- > O comando sobrescreve as 10 linhas no ficheiro TOOL.T. O comando não altera os dados relativos às restantes linhas.

### Extrair linhas de uma tabela

Nas tabelas, pode marcar uma ou diversas linhas e guardar numa tabela à parte.

Proceda da seguinte forma:

- ▶ Abrir a tabela de onde se deseja copiar linhas
- ▶ Com as teclas de seta, selecionar a primeira linha a copiar
- ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES AUXILIARES**
- ▶ Premir a softkey **TAG**
- ▶ Se necessário, marcar mais linhas
- ▶ Premir a softkey **GUARDAR COMO**
- ▶ Introduzir um nome para a tabela onde as linhas selecionadas devem ser guardadas

### Copiar diretório

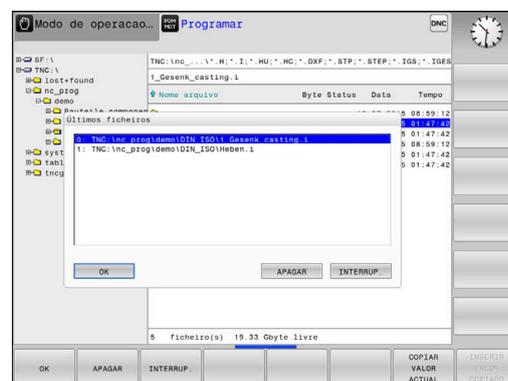
- ▶ Desloque o cursor para a janela da direita, para o diretório que pretende copiar
- ▶ Premir a softkey **COPIAR**
- ▶ O comando abre a janela para a seleção do diretório de destino.
- ▶ Selecionar o diretório de destino e confirmar com a tecla **ENT** ou com a softkey **OK**
- ▶ O comando copia o diretório selecionado, incluindo os subdiretórios, para o diretório de destino escolhido.

### Escolher um dos últimos ficheiros selecionados

- ▶ Chamar a Gestão de Ficheiros: premir a tecla **PGM MGT**
- ▶ Visualizar os últimos dez ficheiros selecionados: premir a softkey **ULTIMO ARQUIVO**

Prima as teclas de setas para mover o cursor sobre o ficheiro que pretende selecionar:

- ▶ Move o cursor para cima e para baixo numa janela
- ▶ Selecionar ficheiro: premir a softkey **OK** ou
- ▶ Premir a tecla **ENT**



Com a softkey **COPIAR VALOR ACTUAL**, pode copiar o caminho de um ficheiro marcado. Pode reutilizar o caminho copiado mais tarde, p. ex., numa chamada de programa, com a ajuda da tecla **PGM CALL**.

## Apagar ficheiro

### AVISO

#### Atenção, possível perda de dados!

A função **APAGAR** elimina o ficheiro definitivamente. Antes da eliminação, o comando não realiza nenhuma cópia de segurança automática do ficheiro, p. ex., na Reciclagem. Dessa forma, os ficheiros são eliminados sem possibilidade de recuperação.

- ▶ Fazer regularmente uma cópia de segurança dos dados importantes em unidades de dados externas

Proceda da seguinte forma:

- ▶ Mover o cursor para o ficheiro que se deseja eliminar



- ▶ Premir a softkey **APAGAR**
- > O comando pergunta se o ficheiro deve ser apagado.
- ▶ Premir a softkey **OK**
- > O comando elimina o ficheiro.
- ▶ Em alternativa, premir a softkey **INTERRUP.**
- > O comando interrompe o processo.

## Apagar diretório

### AVISO

#### Atenção, possível perda de dados!

A função **LIMPAR TUDO** elimina definitivamente todos os ficheiros do diretório. Antes da eliminação, o comando não realiza nenhuma cópia de segurança automática dos ficheiros, p. ex., na Reciclagem. Dessa forma, os ficheiros são eliminados sem possibilidade de recuperação.

- ▶ Fazer regularmente uma cópia de segurança dos dados importantes em unidades de dados externas

Proceda da seguinte forma:

- ▶ Deslocar o cursor para o diretório que se pretende eliminar



- ▶ Premir a softkey **LIMPAR TUDO**
- > O comando pergunta se o diretório deve ser eliminado com todos os subdiretórios e ficheiros.
- ▶ Premir a softkey **OK**
- > O comando elimina o diretório.
- ▶ Em alternativa, premir a softkey **INTERRUP.**
- > O comando interrompe o processo.

## Marcar ficheiros

Softkey	Função de marcação
	Marcar um só ficheiro
	Marcar todos os ficheiros dum diretório
	Anular a marcação para um só ficheiro
	Anular a marcação para todos os ficheiros
	Copiar todos os ficheiros marcados

Podem usar-se simultaneamente funções tais como copiar ou apagar ficheiros tanto para cada ficheiro individual como para vários ficheiros. Marcam-se vários ficheiros da seguinte forma:

- ▶ Deslocar o cursor para o primeiro ficheiro

	▶ Visualizar funções de marcação: premir a softkey <b>TAG</b>
	▶ Marcar um ficheiro: premir a softkey <b>TAG ARQUIVO</b>
	▶ Deslocar o cursor para outro ficheiro
	
	▶ Marcar o outro ficheiro: premir a softkey <b>TAG ARQUIVO</b> , etc.

Copiar ficheiros marcados:

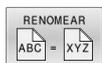
	▶ Abandonar a barra de softkeys ativa
	▶ Premir a softkey <b>COPIAR</b>

Apagar ficheiros marcados:

	▶ Abandonar a barra de softkeys ativa
	▶ Premir a softkey <b>APAGAR</b>

## Mudar o nome do ficheiro

- ▶ Desloque o cursor para o ficheiro a que pretende mudar o nome



- ▶ Selecionar a função para mudança de nome: Premir a softkey **RENAMEAR**
- ▶ Introduzir o novo nome do ficheiro; o tipo de ficheiro não pode ser modificado
- ▶ Efetuar mudança de nome: premir a softkey **OK** ou a tecla **ENT**

## Classificar ficheiros

- ▶ Escolha a pasta onde gostaria de classificar os ficheiros



- ▶ Premir a softkey **CLASSIFIC**
- ▶ Escolher a softkey com os critérios de representação correspondentes
  - **CLASSIF. POR NOMES**
  - **CLASSIF. POR TAMANHO**
  - **CLASSIF. POR DATA**
  - **CLASSIF. POR TIPO**
  - **CLASSIF. POR ESTADO**
  - **NÃO CLAS.**

## Funções auxiliares

### Proteger ficheiro/anular a proteção do ficheiro

- ▶ Deslocar o cursor para o ficheiro a proteger



- ▶ Selecionar funções auxiliares:  
Premir a softkey **MAIS FUNCOES**



- ▶ Ativar proteção de ficheiro:  
Premir a softkey **PROTEGER**



- ▶ O ficheiro fica com o símbolo de proteção.



- ▶ Anular a proteção do ficheiro:  
Premir a softkey **DESPROT.**

### Escolher editor

- ▶ Deslocar o cursor para o ficheiro a abrir



- ▶ Selecionar funções auxiliares:  
Premir a softkey **MAIS FUNCOES**



- ▶ Seleção do editor:  
Premir a softkey **SELECC. EDITOR**
- ▶ Marcar o editor pretendido
  - **TEXT-EDITOR** para ficheiros de texto, p. ex., **.A** ou **.TXT**
  - **PROGRAM-EDITOR** para programas NC **.H** e **.I**
  - **TABLE-EDITOR** para tabelas, p. ex., **.TAB** ou **.T**
  - **BPM-EDITOR** para tabelas de paletes **.P**
- ▶ premir a softkey **OK**

### Conectar e retirar dispositivo USB

O comando reconhece automaticamente os dispositivos USB conectados com o sistema de ficheiros suportado.

Para remover um dispositivo USB, proceda da seguinte forma:



- ▶ Mover o cursor para a janela da esquerda
- ▶ Premir a softkey **MAIS FUNCOES**



- ▶ Remover o dispositivo USB

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

**PERMISSOES ACESSO AVANCADAS**

A função **PERMISSOES ACESSO AVANCADAS** só pode ser utilizada em conexão com a gestão de utilizadores e necessita do diretório **public**.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

Ao ativar-se pela primeira vez a gestão de utilizadores, o diretório **public** é integrado na partição do TNC.



As permissões de acesso a ficheiros só podem ser estabelecidas no diretório **public**.

O utilizador de funções **user** é atribuído automaticamente como proprietário a todos os ficheiros que se encontram na partição do TNC mas não no diretório **public**.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**



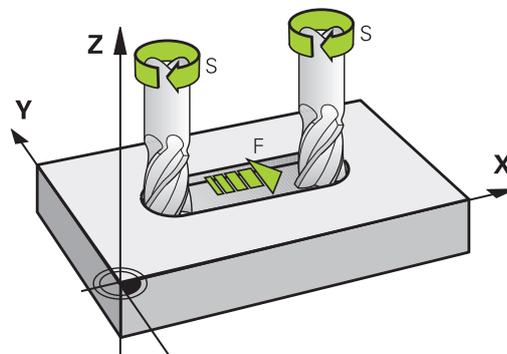
# 4

**Ferramentas**

## 4.1 Introduções relativas à ferramenta

### Avanço F

O avanço **F** é a velocidade com que a ferramenta se desloca na sua trajetória. O avanço máximo pode ser diferente para cada eixo da máquina, e é determinado nos parâmetros da máquina.



### Introdução

É possível introduzir o avanço no bloco **TOOL CALL**, bloco (chamada da ferramenta) e em cada bloco de posicionamento.

**Mais informações:** "Elaboração de blocos NC com as teclas de movimentos de trajetória", Página 146

Nos programas em mm, o avanço **F** deverá ser indicado na unidade mm/min, nos programas em polegadas, devido à resolução, em 1/10 poleg./min. Em alternativa, com a ajuda das softkeys correspondentes, pode definir o avanço em milímetros por rotação (mm/1) **FU** ou em milímetros por dente (mm/dente) **FZ**.

### Marcha rápida

Para a marcha rápida, introduza **F MAX**. Para introduzir **F MAX** na pergunta de diálogo **Avanço F= ?**, prima a tecla **ENT** ou a softkey **FMAX**.



Para deslocar a sua máquina em marcha rápida, também pode programar o valor numérico respetivo, p.ex., **F30000**. Esta marcha rápida, contrariamente a **FMAX**, não atua somente bloco a bloco, mas também até se programar um novo avanço.

### Tempo de atuação

O avanço programado com um valor numérico é válido até ao bloco NC em que se programe um novo avanço. **F MAX** só é válido para o bloco NC em que foi programado. Após o bloco NC com **F MAX** aplica-se novamente o último avanço programado com valor numérico.

### Alteração durante a execução do programa

Durante a execução do programa, pode-se modificar o avanço com o potenciômetro de avanço F para esse avanço.

O potenciômetro de avanço reduz o avanço programado, não o avanço calculado pelo comando.

## Velocidade S do mandril

A velocidade do mandril S é introduzida em rotações por minuto (rpm) num bloco **TOOL CALL** (chamada da ferramenta). Em alternativa, é possível também definir uma velocidade de corte Vc em metros por minuto (m/min).

### Programar uma modificação

O programa NC permite modificar a velocidade do mandril com um bloco **TOOL CALL**, introduzindo exclusivamente a nova velocidade do mandril.

Proceda da seguinte forma:

TOOL CALL

- ▶ Premir a tecla **TOOL CALL**
- ▶ Passar a pergunta do diálogo **Número de Ferramenta?** com a tecla **NO ENT**
- ▶ Ignorar a pergunta do diálogo **Eixo de mandril paralelo Y/Y/Z?** com a tecla **NO ENT**
- ▶ Introduzir a nova velocidade do mandril no diálogo **Velocidade do mandril S= ?** ou alternar para a introdução de velocidade de corte com a softkey **VC**

END

- ▶ Confirmar com a tecla **END**



Nos casos seguintes, o comando modifica apenas a velocidade:

- Bloco **TOOL CALL** sem nome da ferramenta, número da ferramenta e eixo da ferramenta
- Bloco **TOOL CALL** sem nome da ferramenta, número da ferramenta, com o mesmo eixo da ferramenta que no bloco **TOOL CALL** anterior

Nos casos seguintes, o comando executa a macro de troca de ferramenta e, se necessário, insere uma ferramenta gémea.

- Bloco **TOOL CALL** com número da ferramenta
- Bloco **TOOL CALL** com nome da ferramenta
- Bloco **TOOL CALL** sem nome da ferramenta ou número da ferramenta, mas com uma direção do eixo da ferramenta modificada

### Modificação durante a execução do programa

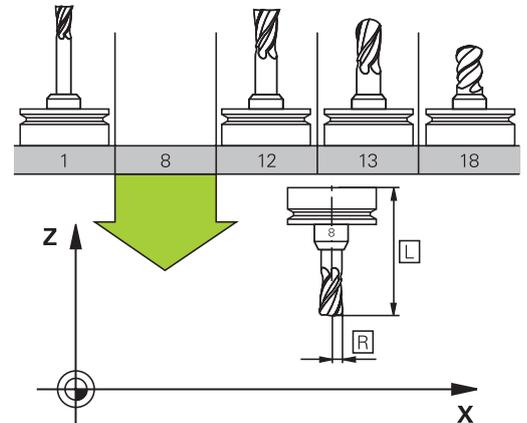
Durante a execução do programa, é possível modificar a velocidade do mandril com o potenciômetro de velocidade S para a velocidade do mandril.

## 4.2 Dados de ferramenta

### Condição para a correção da ferramenta

Normalmente, as coordenadas dos movimentos de trajetória / são programadas tal como a peça de trabalho está cotada no desenho. Para que o comando possa calcular a trajetória do ponto central da ferramenta, isto é, para poder realizar uma correção da ferramenta, tem de se introduzir o comprimento e o raio de cada ferramenta utilizada.

Tanto é possível introduzir os dados da ferramenta com a função **TOOL DEF** diretamente no programa NC, como em separado nas tabelas de ferramentas. Se introduzir os dados da ferramenta em tabelas, dispõe de outras informações específicas da ferramenta. O comando tem em conta todas as informações introduzidas quando se executa o programa NC.



### Número de ferramenta, nome de ferramenta

Cada ferramenta é caracterizada com um número de 0 a 32767. Ao trabalhar com tabelas de ferramenta, também é possível indicar nomes de ferramentas. Os nomes das ferramentas podem consistir, no máximo, de 32 caracteres.



**Caracteres permitidos:** # \$ % & , - \_ . 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 @ A B C D E F G H I J K L M N O P Q R S T U V W X Y Z

Ao guardar, o comando substitui automaticamente as minúsculas pelas maiúsculas correspondentes.

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

A ferramenta com o número 0 determina-se como ferramenta zero e tem o comprimento  $L=0$  e o raio  $R=0$ . Nas tabelas de ferramentas, deve definir também a ferramenta T0 com  $L=0$  e  $R=0$ .

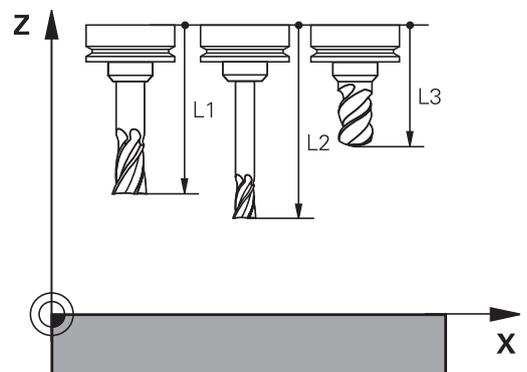
### Comprimento de ferramenta L

O comprimento **L** da ferramenta introduz-se como comprimento absoluto referente ao ponto de referência da ferramenta.



O comando necessita do comprimento absoluto da ferramenta para numerosas funções, como, p. ex., a simulação de ablação ou a **Dynamic Collision Monitoring (DCM)**.

O comprimento absoluto de uma ferramenta refere-se sempre ao ponto de referência da ferramenta. Em geral, o fabricante da máquina estabelece o ponto de referência da ferramenta sobre o came do mandril.



### Determinar o comprimento da ferramenta

Meça as suas ferramentas externamente com um aparelho de ajuste prévio ou diretamente na máquina, p. ex., com a ajuda de um apalpador de ferramenta. Se não dispuser das possibilidades de medição referidas, também pode determinar os comprimentos de ferramenta.

Os vários meios para determinar os comprimentos de ferramenta são os seguintes:

- Com um bloco-padrão
- Com um pino de calibração (ferramenta de inspeção)



Antes de determinar o comprimento da ferramenta, é necessário definir o ponto de referência no eixo do mandril.

### Determinar o comprimento da ferramenta com um bloco-padrão



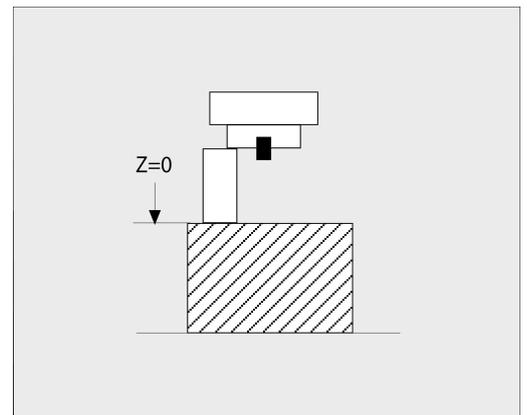
Para que possa aplicar a definição do ponto de referência com um bloco-padrão, o ponto de referência da ferramenta tem de estar no came do mandril. Deve definir o ponto de referência na superfície que irá raspar em seguida com a ferramenta. Eventualmente, esta superfície ainda terá de ser criada.

Para definir o ponto de referência com um bloco-padrão, proceda da seguinte forma:

- ▶ Colocar o bloco-padrão sobre a mesa da máquina
- ▶ Posicionar o came do mandril ao lado do bloco-padrão
- ▶ Deslocar por incrementos na direção **Z+** até que seja possível deslocar o bloco-padrão por baixo do came do mandril.
- ▶ Definir o ponto de referência em **Z**

O comprimento da ferramenta determina-se da seguinte forma:

- ▶ Trocar ferramenta
- ▶ Raspar a superfície
- > O comando mostra o comprimento da ferramenta absoluto como posição real na visualização de posições.



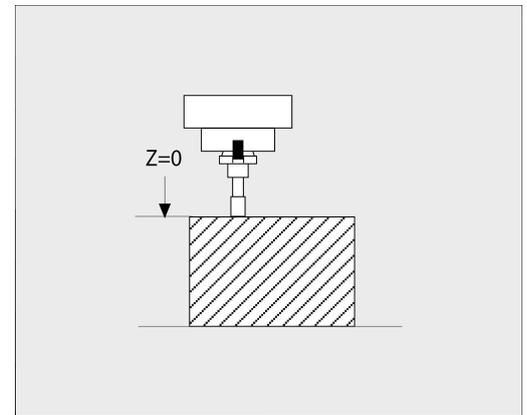
### Determinar o comprimento da ferramenta com um pino de calibração e uma célula de medição

Na definição do ponto de referência com um pino de calibração e uma célula de medição, proceda da seguinte forma:

- ▶ Fixar a célula de medição sobre a mesa da máquina
- ▶ Colocar o anel interno móvel da célula de medição à mesma altura que o anel externo fixo
- ▶ Colocar o medidor em 0
- ▶ Deslocar até ao anel interno móvel com o pino de calibração
- ▶ Definir o ponto de referência em **Z**

O comprimento da ferramenta determina-se da seguinte forma:

- ▶ Trocar ferramenta
- ▶ Deslocar até ao anel interno móvel com a ferramenta até que o medidor indique 0
- ▶ O comando mostra o comprimento da ferramenta absoluto como posição real na visualização de posições.



### Raio de ferramenta R

O raio R da ferramenta é introduzido diretamente.

### Valores delta para comprimentos e raios

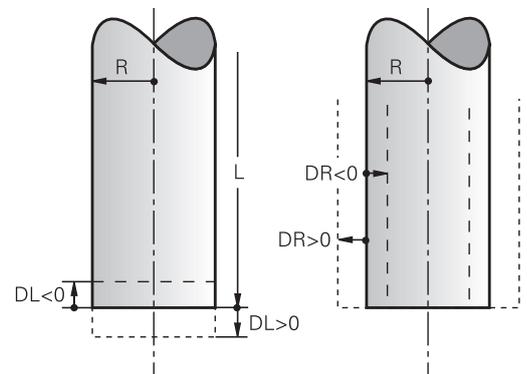
Os valores delta indicam desvios do comprimento e do raio das ferramentas.

Um valor delta positivo corresponde a uma medida excedente (**DL**, **DR>0**). Numa maquinagem com medida excedente, introduza o valor da medida excedente no programa NC com **TOOL CALL** ou mediante uma tabela de correção.

Um valor delta negativo significa uma submedida (**DL**, **DR<0**). Regista-se uma submedida na tabela de ferramentas para o desgaste da ferramenta.

Os valores delta são introduzidos como valores numéricos, sendo também possível admitir num bloco **TOOL CALL** um parâmetro Q como valor.

Campo de introdução: os valores delta podem ter no máximo  $\pm 99,999$  mm.



**i** Os valores delta da tabela de ferramentas influenciam a representação gráfica da simulação de ablação. Os valores delta do programa NC não modificam o tamanho da **ferramenta** representado na simulação. Contudo, na simulação, os valores delta programados deslocam a **ferramenta** pelo valor definido.

**i** Os valores delta do bloco **TOOL CALL** influenciam a visualização de posição em função do parâmetro de máquina opcional **progToolCallIDL** (N.º 124501; ramo **CfgPositionDisplay** N.º 124500).

### Utilização de parâmetros Q específicos da ferramenta como valor delta

Durante a execução de uma chamada de ferramenta, o comando calcula todos os parâmetros Q específicos da ferramenta. Os parâmetros Q correspondentes só podem ser utilizados como valor delta depois de concluída a chamada de ferramenta.

### Parâmetros Q específicos da ferramenta possíveis

Parâmetro Q	Função
Q108	RAIO FERRAMENTA ATIVO
Q114	COMPRIM. FERR.TA ATIVO

Para utilizar parâmetros Q específicos da ferramenta como valor delta, deve-se programar uma segunda chamada de ferramenta.

#### Exemplo de fresa esférica:

Pode usar **Q108** (raio de ferramenta ativo) para corrigir o comprimento de uma fresa esférica no respetivo centro através de **DL-Q108**.

```
1 TOOL CALL "BALL_MILL_D4" Z S10000
```

```
2 TOOL CALL DL-Q108
```

### Introduzir dados de ferramenta no programa NC



Consulte o manual da sua máquina!

O fabricante da máquina define o alcance funcional da função **TOOL DEF**.

O número, o comprimento e o raio para uma determinada ferramenta são definidos uma única vez no programa NC num bloco **TOOL DEF**.

Na definição, proceda da seguinte forma:

TOOL  
DEF

- ▶ Premir a tecla **TOOL DEF**

NÚMERO  
FERRAM.

- ▶ Pressionar a softkey desejada
  - **Número de ferramenta**
  - **NOME FERRAM.**
  - **EM QS**
- ▶ **Comprimento da ferramenta:** valor de correção para o comprimento
- ▶ **Raio da ferramenta:** valor de correção para o raio

#### Exemplo

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

## Chamar dados de ferramenta

Antes de se chamar a ferramenta, esta deve ser definida num bloco **TOOL DEF** ou na tabela de ferramentas.

Uma chamada da ferramenta **TOOL CALL** no programa NC é programada com as seguintes indicações:

TOOL  
CALL

- ▶ Premir a tecla **TOOL CALL**
- ▶ **Número de ferramenta:** introduzir o número ou nome da ferramenta. Com a softkey **NOME FERRAM.**, pode introduzir um nome e com a softkey **QS**, indica-se um parâmetro de string. O comando coloca o nome da ferramenta automaticamente entre aspas. É necessário atribuir antecipadamente um nome de ferramenta a um parâmetro de string. Os nomes referem-se a um registo na tabela de ferramentas TOOL.T ativa.

SELECCAO



- ▶ Em alternativa, premir a softkey **SELECCAO**
- ▶ O comando abre uma janela através da qual é possível seleccionar uma ferramenta directamente da tabela de ferramentas TOOL.T.
- ▶ Para chamar uma ferramenta com outros valores de correção, introduzir o índice definido na tabela de ferramentas a seguir a um sinal decimal
- ▶ **Eixo do mandril paralelo X/Y/Z:** introduzir o eixo da ferramenta
- ▶ **Velocidade do mandril S:** introduzir a velocidade do mandril S em rotações por minuto (rpm). Em alternativa, é possível definir uma velocidade de corte Vc em metros por minuto (m/min). Para isso, prima a softkey **VC**
- ▶ **Avanço F:** Introduzir o avanço **F** em milímetros por minuto (mm/min). Em alternativa, com a ajuda das softkeys correspondentes, pode definir o avanço em milímetros por rotação (mm/1) **FU** ou em milímetros por dente (mm/dente) **FZ**. O avanço atua até se programar um novo avanço num bloco de posicionamento ou num bloco **TOOL CALL**
- ▶ **Medida excedente de comprimento DL da ferramenta:** valor delta para o comprimento da ferramenta
- ▶ **Medida excedente de raio DR da ferramenta:** valor delta para o raio da ferramenta
- ▶ **Medida excedente de raio DR2 da ferramenta:** valor delta para o raio da ferramenta



Nos casos seguintes, o comando modifica apenas a velocidade:

- Bloco **TOOL CALL** sem nome da ferramenta, número da ferramenta e eixo da ferramenta
- Bloco **TOOL CALL** sem nome da ferramenta, número da ferramenta, com o mesmo eixo da ferramenta que no bloco **TOOL CALL** anterior

Nos casos seguintes, o comando executa a macro de troca de ferramenta e, se necessário, insere uma ferramenta gémea.

- Bloco **TOOL CALL** com número da ferramenta
- Bloco **TOOL CALL** com nome da ferramenta
- Bloco **TOOL CALL** sem nome da ferramenta ou número da ferramenta, mas com uma direção do eixo da ferramenta modificada

### Seleção de ferramenta na janela sobreposta

Ao abrir-se a janela sobreposta para seleção de ferramenta, o comando marca todas as ferramentas existentes no carregador de ferramenta a verde.

Pode procurar uma ferramenta na janela sobreposta da seguinte forma:



- ▶ Premir a tecla **GOTO**
- ▶ Em alternativa, premir a softkey **PESQUISAR**
- ▶ Introduzir o nome ou o número da ferramenta



- ▶ Premir a tecla **ENT**
- ▶ O comando salta para a primeira ferramenta com o critério de pesquisa introduzido.

É possível executar as funções seguintes utilizando o rato conectado:

- Ao clicar numa coluna do cabeçalho da tabela, o comando ordena os dados em sequência ascendente ou descendente.
- Clicando numa coluna do cabeçalho da tabela e deslocando-a, em seguida, com o botão do rato pressionado, é possível modificar a largura da coluna

As janelas sobrepostas visíveis podem ser configuradas separadamente uma da outra, para pesquisar por número da ferramenta ou por nome da ferramenta. A sequência de ordenação e as larguras de coluna mantêm-se inalteradas mesmo depois de se desligar o comando.

### Chamada de ferramenta

Chama-se a ferramenta número 5 no eixo Z da ferramenta com velocidade do mandril 2500 rpm/min e um avanço de 350 mm/min. A medida excedente para o comprimento da ferramenta e o raio 2 da ferramenta é de 0,2 ou 0,05 mm, a submedida do raio da ferramenta de 1 mm.

### Exemplo

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

O **D** antes de **L**, **R** e **R2** representa o valor delta.

### Pré-seleção de ferramentas



Consulte o manual da sua máquina!

A pré-seleção das ferramentas com **TOOL DEF** é uma função dependente da máquina.

Quando se utilizem tabelas de ferramentas, faz-se então uma pré-seleção com um bloco **TOOL DEF** para a ferramenta a utilizar a seguir. Para isso, indique o número de ferramenta, um parâmetro Q, parâmetro QS ou um nome de ferramenta entre aspas.

## Troca de ferramenta

### Troca automática da ferramenta



Consulte o manual da sua máquina!  
A troca de ferramenta é uma função dependente da máquina.

Numa troca automática da ferramenta, não se interrompe a execução do programa. Numa chamada da ferramenta com **TOOL CALL**, o comando troca a ferramenta do carregador de ferramentas.

### Troca automática da ferramenta ao exceder-se o tempo de vida: M101



Consulte o manual da sua máquina!  
**M101** é uma função dependente da máquina.

Ao expirar um tempo de vida predefinido, o comando pode trocar automaticamente uma ferramenta gémea e prosseguir com a maquinagem. Para tal, ative a função adicional **M101**. Pode-se anular novamente o efeito do **M101** com a tecla **M102**.

Na tabela de ferramentas, registre o tempo de vida da ferramenta na coluna **TIME2**, depois do que a maquinagem deve ser prosseguida com uma ferramenta gémea. O comando regista o tempo de vida atual da máquina na coluna **CUR\_TIME**.

Se o tempo de vida atual exceder **TIME2**, no ponto de programa seguinte possível é trocada uma ferramenta gémea, no máximo, um minuto após expirar a vida útil. A mudança realiza-se apenas depois de o bloco NC estar terminado.

## AVISO

### Atenção, perigo de colisão!

Com uma troca automática de ferramenta por **M101**, o comando retrai sempre em primeiro lugar a ferramenta no eixo da ferramenta. Durante a retração, nas ferramentas que produzem indentações, existe perigo de colisão, p. ex., em trabalhos com fresa-disco ou fresa de ranhura em T!

- ▶ Desativar a troca de ferramenta com **M102**

Após a troca de ferramenta, se o fabricante da máquina não tiver aplicado outras definições, o comando posiciona de acordo com a lógica seguinte:

- Se a posição de destino no eixo da ferramenta se encontrar abaixo da posição atual, o eixo da ferramenta é posicionado em último lugar
- Se a posição de destino no eixo da ferramenta se encontrar acima da posição atual, o eixo da ferramenta é posicionado em primeiro lugar

### Parâmetro de introdução BT (Block Tolerance)

Através da verificação do tempo de vida e do cálculo de troca automática de ferramenta, pode-se aumentar o tempo de maquinagem, dependendo do programa NC. Neste caso, pode exercer influência com o parâmetro de introdução opcional **BT** (Block Tolerance).

Se se introduzir a função **M101**, o comando continua o diálogo com uma pergunta sobre **BT**. Aqui define-se a quantidade de blocos NC (1 - 100) com que a troca automática de ferramenta pode ser retardada. O tempo de vida pelo qual a troca de ferramenta pode ser retardada daí resultante depende do conteúdo dos blocos NC (p. ex., avanço, trajeto de percurso). Se não se definir **BT**, o comando utiliza o valor 1 ou, se necessário, um valor padrão determinado pelo fabricante da máquina.



Quanto mais alto for o valor **BT**, menor será o efeito de um eventual prolongamento do tempo de vida através da função **M101**. Certifique-se de que troca automática de ferramenta é assim executada mais tarde!

Para calcular um valor de saída adequado para **BT**, utilize a fórmula **BT = 10 : tempo médio de maquinagem de um bloco NC em segundos**. Arredonde o resultado para um número inteiro. Caso o valor calculado seja superior a 100, utilize o valor máximo de introdução 100.

Se quiser repor o tempo de vida atual de uma ferramenta (p. ex., após uma troca de placas de lâminas), registre o valor 0 na coluna CUR\_TIME.

### Condições para a troca de ferramenta com M101



Utilize como ferramenta gêmea apenas ferramentas com o mesmo raio. O comando não verifica automaticamente o raio da ferramenta.

Se for necessário que o comando verifique o raio da ferramenta gêmea, no programa NC, indique **M108**.

O comando executa a troca automática de ferramenta num ponto de programa adequado. A troca automática de ferramenta não é executada:

- durante a execução de ciclos de maquinagem
- enquanto uma correção de raio (**RR/RL**) estiver ativa
- diretamente após uma função de aproximação **APPR**
- diretamente antes de uma função de afastamento **DEP**
- diretamente antes e depois de **CHF** e **RND**
- durante a execução de macros
- durante a execução de uma troca de ferramenta
- diretamente após um bloco **TOOL CALL** ou **TOOL DEF**
- durante a execução de ciclos SL

**Cobrir tempo de vida**

Esta função deve ser ativada e ajustada pelo fabricante da máquina.

O estado da ferramenta no final do tempo de vida planeado depende, entre outras coisas, do tipo de ferramenta, do género de maquinaria e do material da peça de trabalho. Na coluna **OVRTIME** da tabela de ferramentas, indique o tempo em minutos que a ferramenta pode ser utilizada além do tempo de vida.

O fabricante da máquina determina se esta coluna é ativada e de que forma é utilizada na procura de ferramenta.

**Condições para blocos NC com vetores normais à superfície e correção 3D**

O raio ativo (**R + DR**) da ferramenta gémea não pode ser diferente do raio da ferramenta original. Introduza os valores delta (**DR**) na tabela de ferramentas ou no programa NC (tabela de correção ou bloco **TOOL CALL**). Em caso de desvios, o comando apresenta um texto de aviso e não troca a ferramenta. Com a função **M107**, suprime este texto de aviso, com a **M108** reativa-o.

**Mais informações:** "Correção de ferramenta tridimensional (Opção #9)", Página 469

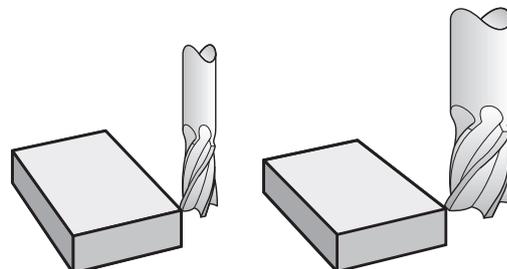
## 4.3 Correção de ferramenta

### Introdução

O comando corrige a trajetória da ferramenta segundo o valor de correção para o comprimento da ferramenta no eixo do mandril e segundo o raio da ferramenta no plano de maquinagem.

Se se criar o programa NC diretamente no comando, a correção do raio da ferramenta atua apenas no plano de maquinagem.

O comando considera então até cinco eixos, incluindo os eixos rotativos.



### Correção do comprimento da ferramenta

A correção de ferramenta para o comprimento atua assim que se chama uma ferramenta. Elimina-se logo que se chama uma ferramenta com o comprimento  $L=0$  (p. ex., **TOOL CALL 0**).

#### AVISO

##### Atenção, perigo de colisão!

O comando utiliza os comprimentos de ferramenta definidos para a correção do comprimento da ferramenta. Comprimentos de ferramenta incorretos provocam também uma correção do comprimento da ferramenta errada. Em ferramentas com o comprimento **0** e após uma **TOOL CALL 0**, o comando não executa nenhuma correção de comprimento nem nenhuma verificação de colisão. Durante os posicionamentos de ferramenta seguintes, existe perigo de colisão!

- ▶ Definir as ferramentas sempre com o comprimento de ferramenta efetivo (não apenas diferenças)
- ▶ Utilizar **TOOL CALL 0** exclusivamente para esvaziar o mandril

Na correção do comprimento, têm-se em conta os valores delta tanto do programa NC, como também da tabela de ferramentas.

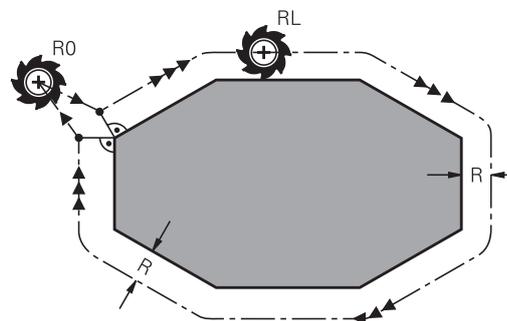
Valor de correção =  $L + DL_{TAB} + DL_{Prog}$  COM

- L:** Comprimento de ferramenta **L** do bloco **TOOL DEF** ou da tabela de ferramentas
- DL<sub>TAB</sub>:** Medida excedente **DL** para comprimento, tirada da tabela de ferramentas
- DL<sub>Prog</sub>:** Medida excedente **DL** para o comprimento do bloco **TOOL CALL** ou da tabela de correção  
Atua o valor programado mais recentemente.
- Mais informações:** "Tabela de correção",  
Página 392

### Correção do raio da ferramenta

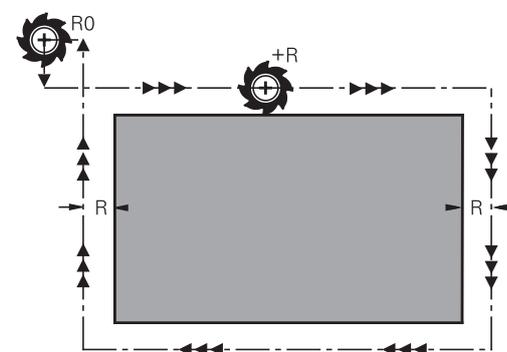
Um bloco NC pode conter as seguintes correções de raio de ferramenta:

- **RL** ou **RR** para uma correção de raio de uma função de trajetória qualquer
- **RO**, quando não se pretende realizar nenhuma correção de raio
- **R+** prolonga um movimento paralelo ao eixo segundo o raio da ferramenta
- **R-** encurta um movimento paralelo ao eixo segundo o raio da ferramenta



**i** O comando mostra uma correção de raio de ferramenta ativa na visualização de estado geral.

A correção de raio atua assim que é chamada uma ferramenta e com uma das correções de raio de ferramenta referidas, dentro de um bloco linear ou de um movimento paralelo ao eixo no qual é percorrido o plano de maquinagem.



**i** O comando anula a correção de raio nos seguintes casos:

- Bloco linear com **RO**
- Função **DEP** para sair de um contorno
- Seleção de um novo programa NC através de **PGM MGT**

Na correção de raio, o comando tem em conta os valores delta do bloco **TOOL CALL** e também da tabela de ferramentas:

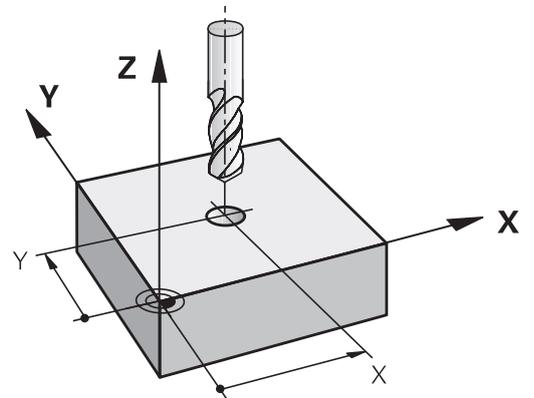
Valor de correção =  $R + DR_{TAB} + DR_{Prog}$  com

- R:** Raio de ferramenta **R** do bloco **TOOL DEF** ou da tabela de ferramentas
  - DR<sub>TAB</sub>:** Medida excedente **DR** para o raio da tabela de ferramentas
  - DR<sub>Prog</sub>:** Medida excedente **DR** para o raio do bloco **TOOL CALL** ou da tabela de correção
- Mais informações:** "Tabela de correção",  
Página 392

**Movimentos sem correção do raio: R0**

A ferramenta desloca-se no plano de maquinagem com o seu ponto central nas coordenadas programadas.

Aplicação: furar, posicionamento prévio.



**Movimentos de trajetória com correção de raio: RR e RL**

**RR:** A ferramenta desloca-se para a direita do contorno

**RL:** A ferramenta desloca-se para a esquerda do contorno

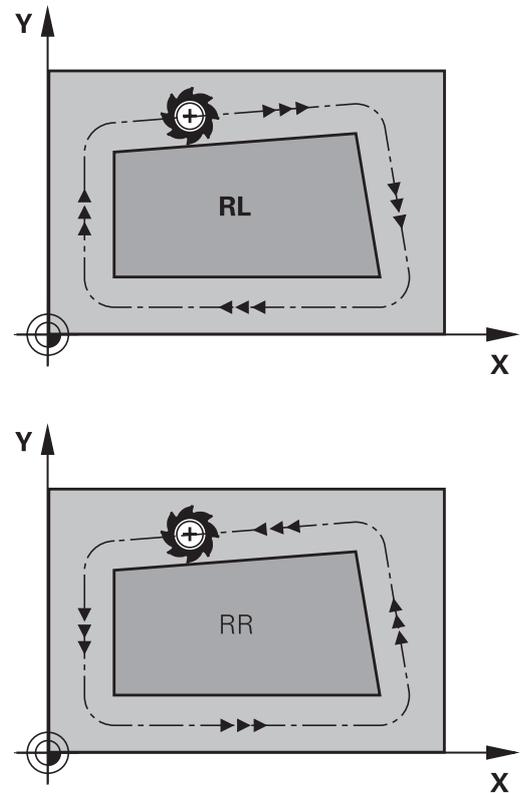
O ponto central da ferramenta tem assim a distância entre o raio da ferramenta e o contorno programado. **À direita** e **À esquerda** designam a posição da ferramenta na direção de deslocação ao longo do contorno da peça de trabalho.

**i** Entre dois blocos NC com correção de raio diferente **RR** e **RL**, deve existir, no mínimo, um bloco de deslocação no plano de maquinagem sem correção de raio (ou seja, com **RO**).

O comando ativa uma correção de raio no final do bloco NC em que se programou a correção pela primeira vez.

Ao ativar a correção de raio com **RR/RL** e suprimindo com **RO**, o comando posiciona a ferramenta sempre na perpendicular no ponto inicial ou final programado.

Posicione a ferramenta antes do primeiro ponto do contorno ou a seguir ao último ponto do contorno, para que o contorno não fique danificado.



**Introdução da correção do raio dentro de movimentos de trajetória**

Introduza a correção do raio num bloco **L**. Introduzir as coordenadas do ponto de destino e confirmar com a tecla **ENT**.

**CORREÇ. DE RAIOS: RL/RR/SEM CORREÇ. ?**

- RL

▶ Deslocação da ferramenta pela esquerda do contorno programado: premir a softkey **RL**, ou
- RR

▶ Deslocação da ferramenta pela direita do contorno programado: premir a softkey **RR**, ou
- ENT

▶ Deslocação da ferramenta sem correção de raio ou eliminar a correção: premir a tecla **ENT**
- END  
□

▶ Terminar o bloco NC: premir a tecla **END**

### Introdução da correção de raio dentro de movimentos paralelos ao eixo

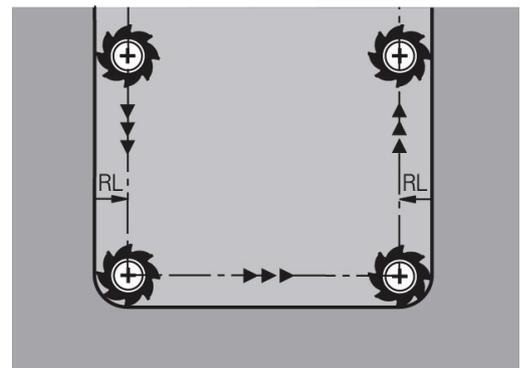
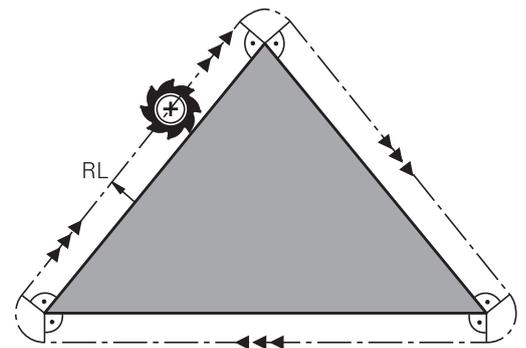
A correção do raio introduz-se num bloco de posicionamento. Introduzir a coordenada do ponto de destino e confirmar com a tecla **ENT**.

#### CORREÇ. RAIOS: R+/R-/SEM CORREÇ.?

R+	▶ O percurso de deslocação da ferramenta é prolongado pelo raio da ferramenta
R-	▶ O percurso de deslocação da ferramenta é encurtado pelo raio da ferramenta
ENT	▶ Deslocação da ferramenta sem correção de raio ou eliminar a correção: premir a tecla <b>ENT</b>
END □	▶ Terminar o bloco NC: premir a tecla <b>END</b>

### Correção de raio:maquinar esquinas

- Esquinas externas:  
Se tiver programado uma correção de raio, o comando desloca a ferramenta nas esquinas exteriores segundo um círculo de transição. Se necessário, o comando reduz o avanço nas esquinas exteriores, por exemplo, quando se efetuam grandes mudanças de direção
- Esquinas interiores:  
Nas esquinas interiores, o comando calcula o ponto de intersecção das trajetórias para o qual o ponto central da ferramenta se desloca com correção. A partir deste ponto, a ferramenta desloca-se ao longo do elemento seguinte do contorno. Desta forma, a peça de trabalho não fica danificada nos cantos interiores. Assim, não se pode selecionar um raio da ferramenta com um tamanho qualquer para um determinado contorno



## AVISO

### Atenção, perigo de colisão!

Para que o comando possa aproximar ou sair de um contorno, necessita de posições de aproximação e afastamento seguras. Estas posições têm que permitir os movimentos de compensação ao ativar e desativar a correção de raio. Posições incorretas podem provocar danos no contorno. Durante a maquinagem, existe perigo de colisão!

- ▶ programar posições de aproximação e afastamento seguras fora do contorno
- ▶ considerar o raio de ferramenta
- ▶ considerar a estratégia de aproximação

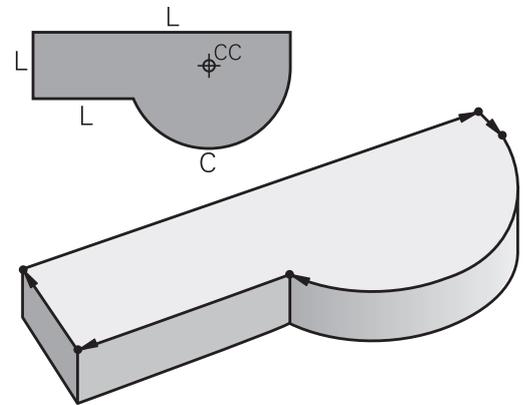
# 5

**Programar  
contornos**

## 5.1 Movimentos da ferramenta

### Funções de trajetória

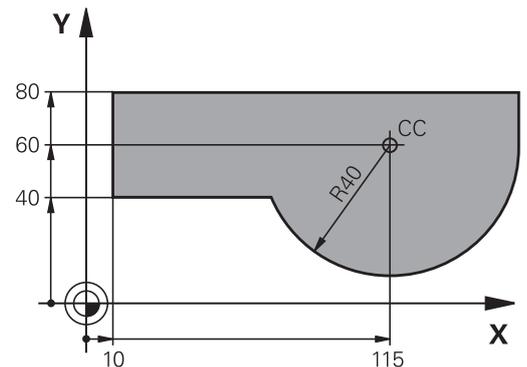
O contorno de uma peça de trabalho é composto, habitualmente, por vários elementos de contorno como retas e arcos de círculo. Com as funções de trajetória, poderá programar os movimentos da ferramenta para **retas** e **arcos de círculo**.



### Programação livre de contornos FK (Opção #19)

Quando não existir um plano cotado, e as indicações das dimensões no programa NC estiverem incompletas, programe o contorno da peça de trabalho com a livre programação de contornos. O comando calcula as indicações que faltam.

Com a programação FK, também se programam movimentos da ferramenta para **retas** e **arcos de círculo**.



### Funções auxiliares M

Com as funções auxiliares do comando, comandam-se

- a execução do programa, p. ex. uma interrupção da execução
- as funções da máquina, como p.ex. ligar e desligar a rotação do mandril e o agente refrigerante
- o comportamento da ferramenta na trajetória

## Subprogramas e repetições parciais de um programa

Introduza só uma vez como subprogramas ou repetições parciais de um programa os passos de maquinagem que se repetem. Se se quiser executar uma parte do programa NC apenas sob certas condições, devem determinar-se também esses passos de maquinagem num subprograma. Para além disso, um programa NC pode chamar outro programa NC e executá-lo.

**Mais informações:** "Subprogramas e repetições parciais de um programa", Página 247

## Programação com parâmetros Q

No programa NC, substituem-se os parâmetros Q representam valores numéricos: a um parâmetro Q atribui-se um valor numérico noutra posição. Com os parâmetros Q podem-se programar funções matemáticas que comandem a execução do programa ou descrevam um contorno.

Para além disso, com a ajuda da programação de parâmetros Q também é possível efetuar medições com um apalpador 3D durante a execução do programa.

**Mais informações:** "Programar parâmetros Q", Página 267

## 5.2 Noções básicas sobre as funções de trajetória

### Programar o movimento da ferramenta para uma maquinagem

Quando criar um programa NC, programe sucessivamente as funções de trajetória para cada um dos elementos do contorno da peça de trabalho. Para isso, introduza as coordenadas para os pontos finais dos elementos do contorno indicadas no desenho. Com a indicação das coordenadas, os dados da ferramenta e a correção do raio, o comando calcula o percurso real da ferramenta. O comando desloca simultaneamente todos os eixos da máquina que se programaram no bloco NC de uma função de trajetória.

#### Movimentos paralelos aos eixos da máquina

Se o bloco NC contiver uma indicação de coordenadas, o comando desloca a ferramenta paralelamente ao eixo da máquina programado.

Consoante o tipo de máquina, na execução desloca-se a ferramenta ou a mesa da máquina com a peça de trabalho fixada. A programação dos movimentos de trajetória faz-se como se fosse a ferramenta a deslocar-se.

#### Exemplo

```
50 L X+100
```

<b>50</b>	Número de bloco
<b>L</b>	Função de trajetória <b>Reta</b>
<b>X+100</b>	Coordenadas do ponto final

A ferramenta mantém as coordenadas Y e Z e desloca-se para a posição X=100.

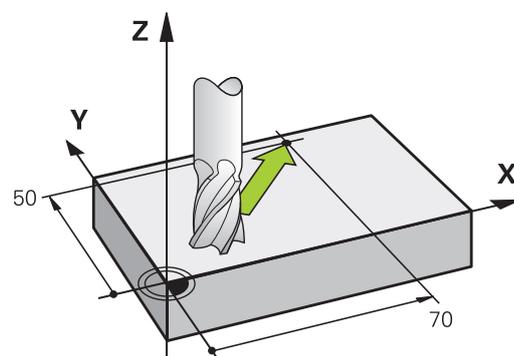
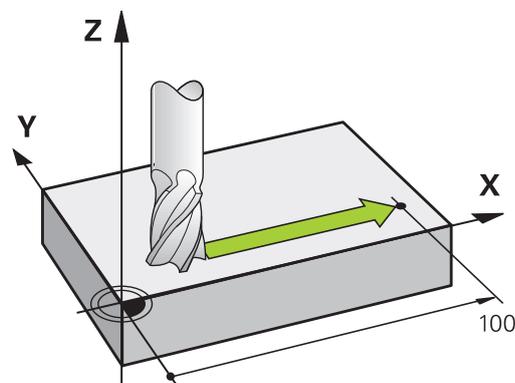
#### Movimentos em planos principais

Se o bloco NC contiver duas indicações de coordenadas, o comando desloca a ferramenta no plano programado.

#### Exemplo

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

A ferramenta mantém a coordenada Z e desloca-se no plano XY para a posição X=70, Y=50.

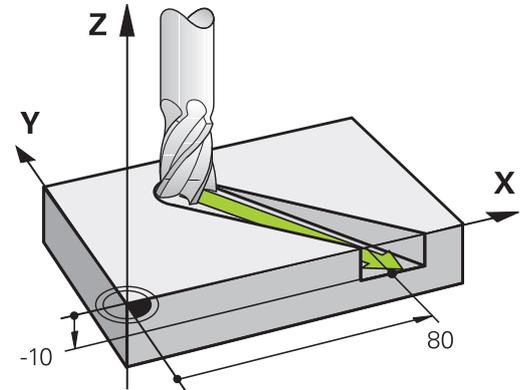


**Movimento tridimensional**

Se o bloco NC contiver três indicações de coordenadas, o comando desloca a ferramenta no espaço para a posição programada.

**Exemplo**

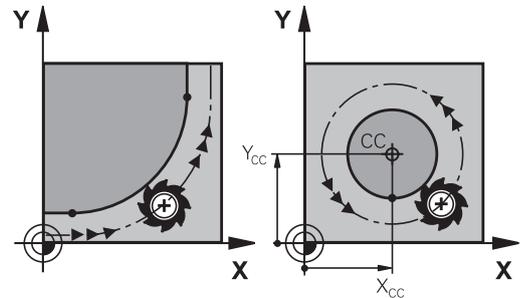
```
L X+80 Y+0 Z-10
```



**Círculos e arcos de círculo**

Nos movimentos circulares, o comando desloca simultaneamente dois eixos da máquina: a ferramenta desloca-se em relação à peça segundo uma trajetória circular. Para movimentos circulares, é possível introduzir um ponto central do círculo **CC**.

Com as funções de trajetória para arcos de círculo, pode programar círculos no plano de maquinagem. O plano de maquinagem principal é definido com o eixo do mandril na chamada de ferramenta **TOOL CALL**.



Eixo do mandril	Plano principal
Z	XY, também UV, XV, UY
Y	ZX, também WU, ZU, WX
X	YZ, também VW, YW, VZ

**Movimento circular noutro plano**

Os movimentos circulares que não se encontram no plano de maquinagem principal podem ser programados também com a função **Inclinação do plano de maquinagem** ou com parâmetros Q.

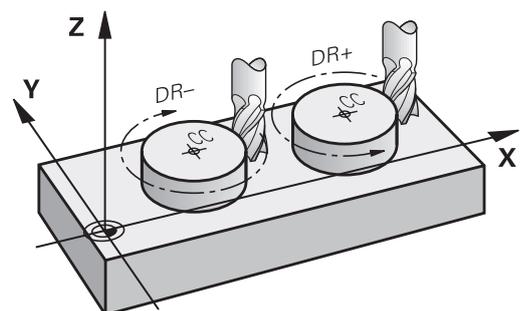
**i** **Mais informações:** "A função PLANE: inclinação do plano de maquinagem (Opção #8)", Página 423  
**Mais informações:** "Princípio e resumo das funções", Página 268

**Sentido de rotação DR em movimentos circulares**

Para os movimentos circulares não tangentes a outros elementos do contorno, introduza o sentido de rotação da seguinte forma:

Rotação em sentido horário: **DR-**

Rotação em sentido anti-horário: **DR+**



### Correção do raio

A correção do raio deve estar no bloco NC com que se faz a aproximação ao primeiro elemento de contorno. A correção do raio não pode ser ativada num bloco NC para uma trajetória circular. Programe esta correção previamente num bloco linear.

**Mais informações:** "Movimentos de trajetória – coordenadas cartesianas", Página 158

**Mais informações:** "Aproximar e sair do contorno", Página 148

### Posicionamento prévio

#### AVISO

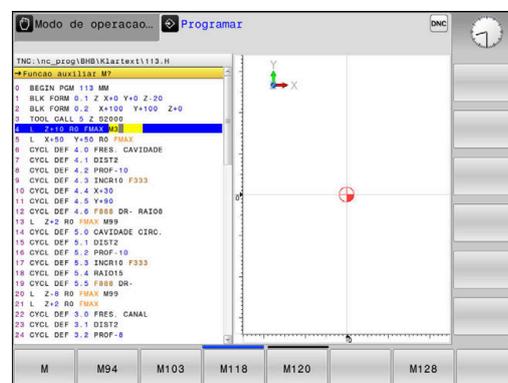
##### Atenção, perigo de colisão!

O comando não realiza uma verificação de colisão automática entre a ferramenta e a peça de trabalho. Um posicionamento prévio incorreto pode, adicionalmente, causar danos no contorno. Durante o movimento de aproximação, existe perigo de colisão!

- ▶ Programar uma posição prévia adequada
- ▶ Verificar o desenvolvimento e o contorno mediante a simulação gráfica

### Elaboração de blocos NC com as teclas de movimentos de trajetória

O diálogo abre-se com as teclas cinzentas de funções de trajetória. O comando vai perguntando sucessivamente todos os dados necessários e insere o bloco NC no programa NC.



### Exemplo - programação de uma reta



- ▶ Abrir o diálogo de programação: p. ex., reta

### COORDENADAS ?



- ▶ Introduzir as coordenadas do ponto final da reta, por exemplo, -20 em X

### COORDENADAS ?



- ▶ Introduzir as coordenadas do ponto final da reta, p. ex., 30 em Y, confirmar com a tecla **ENT**

### CORRECÇ. DE RAIOS: RL/RR/SEM CORRECÇ. ?



- ▶ Selecionar correção de raio: p. ex., premindo a softkey **R0**, a ferramenta desloca-se sem correção.

### AVANÇO F=? / F MAX = ENT



- ▶ Introduzir **100** (avanço de p. ex., 100 mm/min; na programação com POLEG: a introdução corresponde a um avanço de 10 poleg./min.) e confirmar com a tecla **ENT** ou



- ▶ Deslocar em marcha rápida: premir a softkey **FMAX**, ou



- ▶ Deslocar com o avanço definido no bloco **TOOL CALL**: premir a softkey **F AUTO**.

### FUNÇÃO AUXILIAR M ?



- ▶ Introduzir **3** (função auxiliar, p. ex., M3) e fechar o diálogo com a tecla **END**

### Exemplo

L X-20 Y+30 R0 FMAX M3

## 5.3 Aproximar e sair do contorno

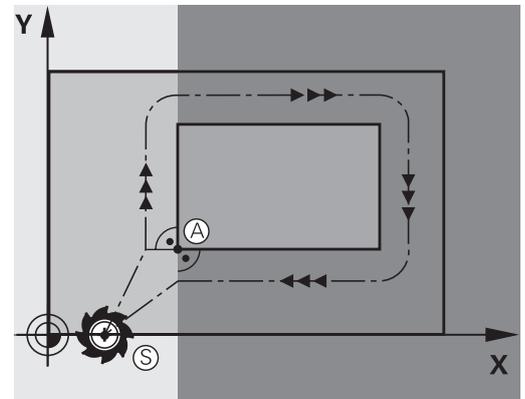
### Ponto inicial e ponto final

A ferramenta desloca-se desde o ponto de partida para o primeiro ponto do contorno. Condições para o ponto de partida:

- programado sem correção do raio
- de aproximação possível sem colisão
- estar próximo do primeiro ponto de contorno

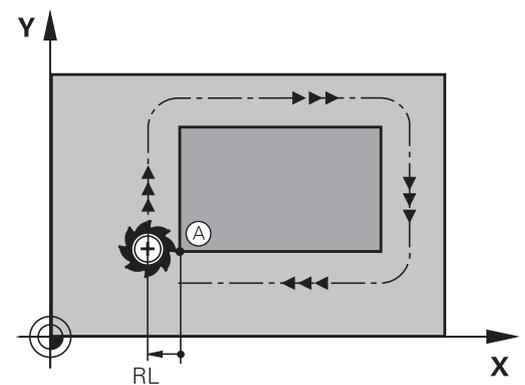
Exemplo na figura à direita:

Se determinar o ponto inicial na zona a cinzento escuro, o contorno é danificado com a aproximação ao primeiro ponto de contorno.



### Primeiro ponto de contorno

Para o movimento da ferramenta no primeiro ponto de contorno, programe uma correção do raio.



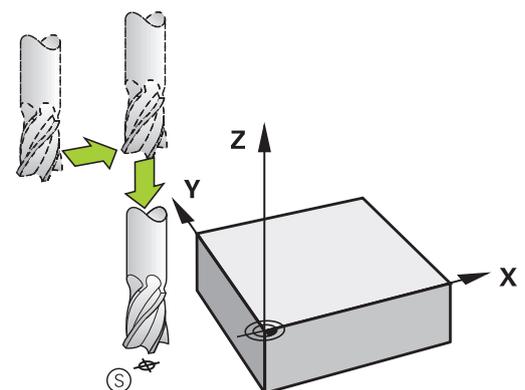
### Aproximação ao ponto de partida no eixo do mandril

Na aproximação ao ponto de partida, a ferramenta tem que deslocar-se no eixo do mandril e na profundidade de trabalho. Se houver perigo de colisão, aproximação ao ponto de partida em separado no eixo do mandril.

### Exemplo

```
30 L Z-10 R0 FMAX
```

```
31 L X+20 Y+30 RL F350
```



### Ponto final

Condições para a seleção do ponto final:

- de aproximação possível sem colisão
- estar próximo do último ponto de contorno
- Impedir estragos no contorno: o ponto final ideal situa-se no prolongamento da trajetória da ferramenta para a maquinação do último elemento de contorno.

Exemplo na figura à direita:

Se determinar o ponto final na zona a cinzento escuro, o contorno é danificado com a aproximação ao ponto final.

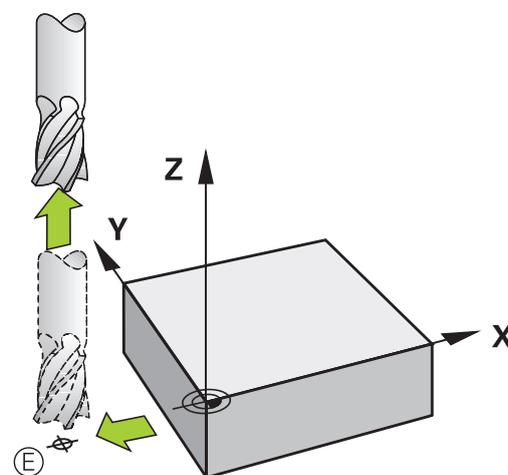
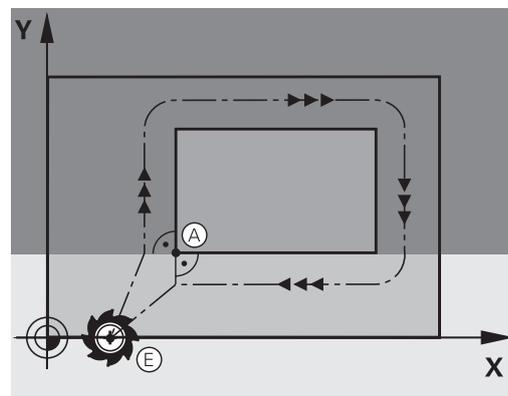
Sair do ponto final no eixo do mandril:

Ao sair do ponto final, programe o eixo do mandril em separado.

### Exemplo

50 L X+60 Y+70 R0 F700

51 L Z+250 R0 FMAX



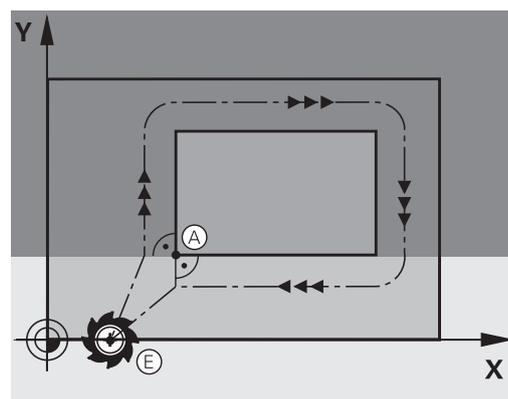
### Ponto inicial e ponto final comuns

Para um ponto inicial e ponto final comuns, não programe correção do raio.

Impedir estragos no contorno: o ponto de partida ideal situa-se entre os prolongamentos das trajetórias da ferramenta para a maquinação do primeiro e do último elemento de contorno.

Exemplo na figura à direita:

Se determinar o ponto final na zona a cinzento escuro, o contorno é danificado com a aproximação ou o afastamento do contorno.



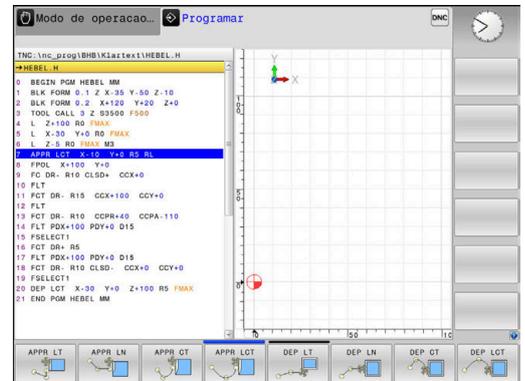
## Resumo: tipos de trajetória para a aproximação e saída do contorno

As funções **APPR** (em inglês, approach = aproximação) e **DEP** (em inglês, departure = saída) ativam-se com a tecla **APPR/DEP**. Depois, com as softkeys podem-se seleccionar os seguintes tipos de trajetória:

Aproximação	Saída	Função
		Reta tangente
		Reta perpendicular ao ponto de contorno
		Trajectoria circular com ligação tangencial
		Trajectoria circular tangente ao contorno, aproximação e saída dum ponto auxiliar fora do contorno segundo um segmento de reta tangente

### Aproximação e saída a uma trajetória helicoidal

Na aproximação e saída a uma hélice, a ferramenta desloca-se segunda um prolongamento da hélice, unindo-se assim com uma trajetória circular tangente ao contorno. Utilize para isso a função **APPR CT** e **DEP CT**.



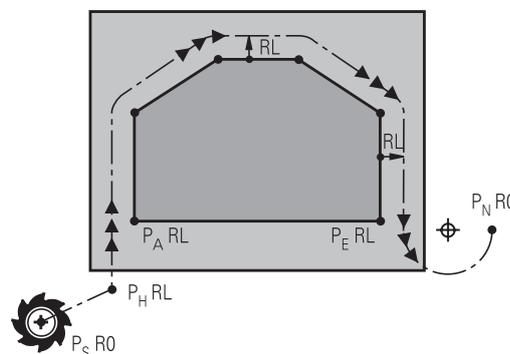
## Posições importantes na aproximação e afastamento

### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

O comando desloca-se da posição atual (ponto inicial  $P_S$ ) para o ponto auxiliar  $P_H$  com o último avanço programado. Se se tiver programado no último bloco de posicionamento antes da função de aproximação **FMAX**, então o comando também aproxima ao ponto auxiliar  $P_H$  em marcha rápida.

- ▶ Antes da função de aproximação, programar um avanço diferente de **FMAX**



- Ponto inicial  $P_S$   
Esta posição é programada sempre antes do bloco APPR.  $P_S$  encontra-se fora do contorno e aproxima-se sem correção do raio (R0).
- Ponto auxiliar  $P_H$   
A aproximação e afastamento passa, em alguns tipos de trajetória, por um ponto auxiliar  $P_H$ , que o comando calcula com indicações nos blocos APPR e DEP.
- Primeiro ponto do contorno  $P_A$  e último ponto do contorno  $P_E$   
O primeiro ponto do contorno  $P_A$  é programado no bloco APPR; e o último ponto do contorno  $P_E$  com uma função de trajetória qualquer. Se o bloco APPR contiver também a coordenada Z, o comando desloca a ferramenta simultaneamente para o primeiro ponto de contorno  $P_A$ .
- Ponto final  $P_N$   
A posição  $P_N$  encontra-se fora do contorno e calcula-se a partir das indicações introduzidas no bloco DEP. Se o bloco DEP contiver também a coordenada Z, o comando desloca a ferramenta simultaneamente para o ponto final  $P_N$ .

Designação	Significado
APPR	em ingl. APPRoach = Aproximação
DEP	Em ingl. DEParture = saída
L	em ingl. Line = reta
C	Em ingl. Circle = Círculo
T	Tangente (passagem contínua, plana)
N	Normal (perpendicular)

## AVISO

### Atenção, perigo de colisão!

O comando não realiza uma verificação de colisão automática entre a ferramenta e a peça de trabalho. Um posicionamento prévio incorreto e pontos auxiliares  $P_H$  errados podem, adicionalmente, causar danos no contorno. Durante o movimento de aproximação, existe perigo de colisão!

- ▶ Programar uma posição prévia adequada
- ▶ Verificar o ponto auxiliar  $P_H$ , o desenvolvimento e o contorno mediante a simulação gráfica



Nas funções **APPR LT**, **APPR LN** e **APPR CT**, o comando desloca o ponto auxiliar  $P_H$  com o último avanço programado (também **FMAX**). Na função **APPR LCT**, o comando desloca o ponto auxiliar  $P_H$  com o avanço programado no bloco APPR. Se antes da frase de aproximação ainda não tiver sido programado nenhum avanço, o comando emite uma mensagem de erro.

### Coordenadas polares

Também é possível programar, por meio de coordenadas polares, os pontos de contorno para as seguintes funções de aproximação e afastamento:

- APPR LT torna-se APPR PLT
- APPR LN torna-se APPR PLN
- APPR CT torna-se APPR PCT
- APPR LCT torna-se APPR PLCT
- DEP LCT torna-se DEP PLCT

Para isso, prima a tecla laranja **P**, depois de ter escolhido com softkey uma função de aproximação ou de saída.

### Correção do raio

A correção do raio é programada juntamente com o primeiro ponto do contorno  $P_A$  no bloco APPR. Os blocos DEP eliminam automaticamente a correção de raio!



Se programar **APPR LN** ou **APPR CT** com **R0**, o comando para a maquinagem ou simulação com uma mensagem de erro.

Este comportamento é diferente no comando iTNC 530!

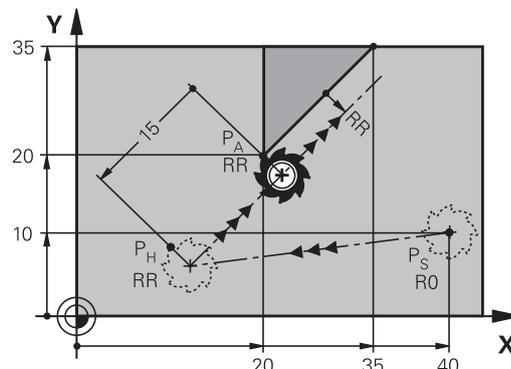
### Aproximação numa reta com união tangencial: APPR LT

O comando desloca a ferramenta segundo uma recta desde o ponto de partida  $P_S$  para um ponto auxiliar  $P_H$ . A partir daí, a ferramenta desloca-se para o primeiro ponto do contorno  $P_A$  sobre uma reta tangente. O ponto auxiliar  $P_H$  tem a distância **LEN** para o primeiro ponto de contorno  $P_A$ .

- ▶ Um tipo de trajetória qualquer: fazer a aproximação ao ponto de partida  $P_S$
- ▶ Abrir o diálogo com a tecla **APPR DEP** e a softkey **APPR LCT**



- ▶ Coordenadas do primeiro ponto do contorno  $P_A$
- ▶ **LEN**: Distância do ponto auxiliar  $P_H$  ao primeiro ponto do contorno  $P_A$
- ▶ Correção do raio **RR/RL** para a maquinagem



#### Exemplo

7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	$P_S$ sem correção de raio
8 APPR LT X+20 Y+20 Z-10 LEN15 RR F100	$P_A$ com corr. de raio RR, distância $P_H$ a $P_A$ : LEN=15
9 L X+35 Y+35	Ponto final do primeiro elemento do contorno
10 L ...	Elemento de contorno seguinte

### Aproximação numa reta perpendicularmente ao primeiro ponto de contorno: APPR LN

- ▶ Qualquer função de trajetória: Aproximar ao ponto inicial  $P_S$
- ▶ Abrir o diálogo com a tecla **APPR DEP** e a softkey **APPR LN**



- ▶ Coordenadas do primeiro ponto do contorno  $P_A$
- ▶ Comprimento: distância do ponto auxiliar  $P_H$ . Introduzir **LEN** sempre positivo
- ▶ Correção do raio **RR/RL** para a maquinagem

#### Exemplo

7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	Aproximação a $P_S$ sem correção do raio
8 APPR LN X+10 Y+20 Z-10 LEN15 RR F100	$P_A$ com corr. do raio RR
9 L X+20 Y+35	Ponto final do primeiro elemento do contorno
10 L ...	Elemento de contorno seguinte

## Aproximação numa trajetória circular com união tangente: APPR CT

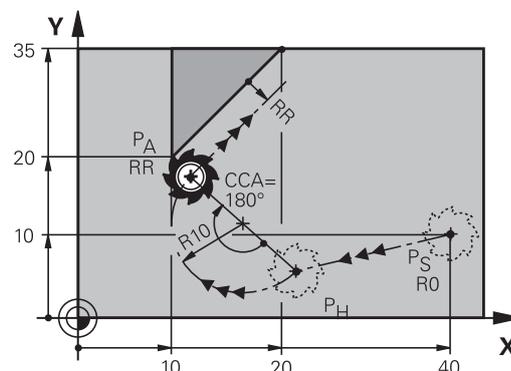
O comando desloca a ferramenta segundo uma recta desde o ponto de partida  $P_S$  para um ponto auxiliar  $P_H$ . Daí desloca-se segundo uma trajetória circular tangente ao primeiro elemento do contorno e ao primeiro ponto do contorno  $P_A$ .

A trajetória circular de  $P_H$  para  $P_A$  está determinada pelo raio  $R$  e o ângulo do ponto central **CCA**. O sentido de rotação da trajetória circular está indicado pelo percurso do primeiro elemento do contorno.

- ▶ Qualquer função de trajetória: Aproximar ao ponto inicial  $P_S$
- ▶ Abrir o diálogo com a tecla **APPR DEP** e a softkey **APPR CT**



- ▶ Coordenadas do primeiro ponto do contorno  $P_A$
- ▶ Raio  $R$  da trajetória circular
  - Aproximação pelo lado da peça de trabalho definido pela correção do raio: introduzir  $R$  positivo
  - Aproximação a partir dum lado da peça de trabalho: introduzir  $R$  negativo.
- ▶ Ângulo do ponto central **CCA** da trajetória circular
  - Introduzir  $CCA$  só positivo.
  - Máximo valor de introdução  $360^\circ$
- ▶ Correção do raio **RR/RL** para a maquinaria



### Exemplo

7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	Aproximação a $P_S$ sem correção do raio
8 APPR CT X+10 Y+20 Z-10 CCA180 R+10 RR F100	$P_A$ com corr. do raio RR, Raio $R=10$
9 L X+20 Y+35	Ponto final do primeiro elemento do contorno
10 L ...	Elemento de contorno seguinte

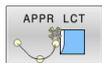
### Aproximação segundo uma trajetória circular tangente ao contorno e segmento de reta: APPR LCT

O comando desloca a ferramenta segundo uma recta desde o ponto de partida  $P_S$  para um ponto auxiliar  $P_H$ . Daí desloca-se segundo uma trajetória circular para o primeiro elemento do contorno  $P_A$ . O avanço programado na frase APPR é válido para todo o trajecto percorrido pelo comando na frase de aproximação (trajecto  $P_S - P_A$ ).

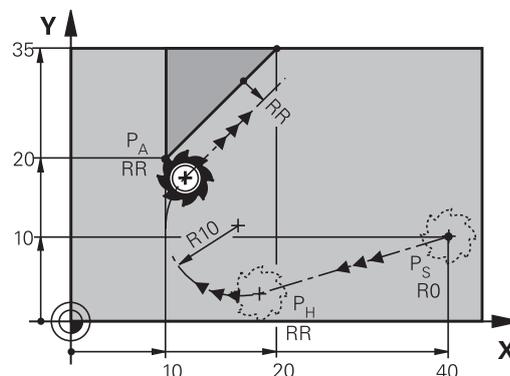
Se todos os três eixos principais X, Y e Z tiverem sido programados no bloco de aproximação, então o comando desloca da posição definida antes do bloco APPR para o ponto auxiliar  $P_H$  simultaneamente em todos os três eixos. Em seguida, o comando desloca de  $P_H$  para  $P_A$  apenas no plano de maquinagem.

A trajetória circular une-se tangencialmente tanto à recta  $P_S - P_H$  como também ao primeiro elemento de contorno. Assim, a trajetória determina-se claramente através do raio R.

- ▶ Qualquer função de trajetória: Aproximar ao ponto inicial  $P_S$
- ▶ Abrir o diálogo com a tecla **APPR DEP** e a softkey **APPR LCT**



- ▶ Coordenadas do primeiro ponto do contorno  $P_A$
- ▶ Raio R da trajetória circular. Indicar R positivo
- ▶ Correção do raio **RR/RL** para a maquinagem



#### Exemplo

7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	Aproximação a $P_S$ sem correção do raio
8 APPR LCT X+10 Y+20 Z-10 R10 RR F100	$P_A$ com corr. do raio RR, Raio R=10
9 L X+20 Y+35	Ponto final do primeiro elemento do contorno
10 L ...	Elemento de contorno seguinte

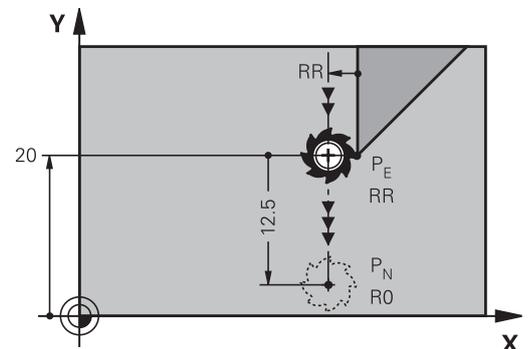
### Saída segundo uma reta tangente: DEP LT

O comando desloca a ferramenta segundo uma recta do último ponto do contorno  $P_E$  para o ponto final  $P_N$ . A reta encontra-se no prolongamento do último elemento do contorno  $P_N$  situa-se na distância **LEN** de  $P_E$ .

- ▶ Programar o último elemento de contorno com ponto final  $P_E$  e correção do raio
- ▶ Abrir o diálogo com a tecla **APPR DEP** e a softkey **DEP LCT**



- ▶ **LEN**: Introduzir a distância do ponto final  $P_N$  do último elemento de contorno  $P_E$



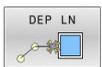
### Exemplo

23 L Y+20 RR F100	Último elemento do contorno: $P_E$ com correção do raio
24 DEP LT LEN12.5 F100	Sair com LEN=12,5 mm
25 L Z+100 FMAX M2	Retirar Z, retrocesso, fim do programa

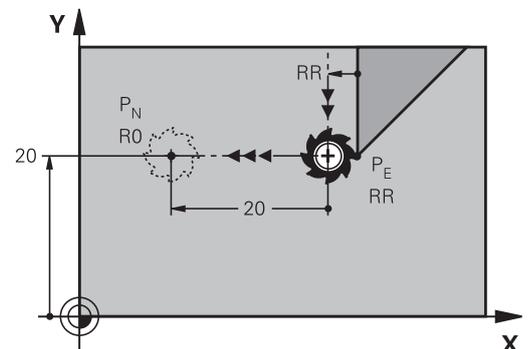
### Saída numa reta perpendicularmente ao último ponto do contorno: DEP LN

O comando desloca a ferramenta segundo uma recta do último ponto do contorno  $P_E$  para o ponto final  $P_N$ . A reta sai na perpendicular, do último ponto do contorno  $P_E$ .  $P_N$  situa-se a partir de  $P_E$  na distância **LEN** + raio da ferramenta.

- ▶ Programar o último elemento de contorno com ponto final  $P_E$  e correção do raio
- ▶ Abrir o diálogo com a tecla **APPR DEP** e a softkey **DEP LN**



- ▶ **LEN**: introduzir a distância do ponto final  $P_N$   
Importante: introduzir **LEN** positivo



### Exemplo

23 L Y+20 RR F100	Último elemento do contorno: $P_E$ com correção do raio
24 DEP LN LEN+20 F100	Saída perpendicular ao contorno com LEN = 20 mm
25 L Z+100 FMAX M2	Retirar Z, retrocesso, fim do programa

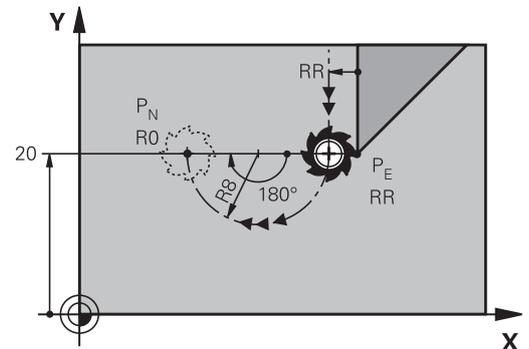
### Saída numa trajetória circular com união tangente: DEP CT

O comando desloca a ferramenta sobre um círculo do último ponto do contorno  $P_E$  para o ponto final  $P_N$ . A trajetória circular une-se tangencialmente ao último elemento do contorno.

- ▶ Programar o último elemento de contorno com ponto final  $P_E$  e correção do raio
- ▶ Abrir o diálogo com a tecla **APPR DEP** e a softkey **DEP CT**



- ▶ Ângulo do ponto central **CCA** da trajetória circular
- ▶ Raio R da trajetória circular
  - A ferramenta deve sair da peça pelo lado que está determinado através da correção do raio: Introduzir R positivo.
  - A ferramenta deve sair da peça pelo lado **oposto** que está determinado através da correção do raio: Introduzir R negativo.



#### Exemplo

23 L Y+20 RR F100	Último elemento do contorno: $P_E$ com correção do raio
24 DEP CT CCA 180 R+8 F100	Ângulo do ponto central=180°, raio da trajetória circular=8 mm
25 L Z+100 FMAX M2	Retirar Z, retrocesso, fim do programa

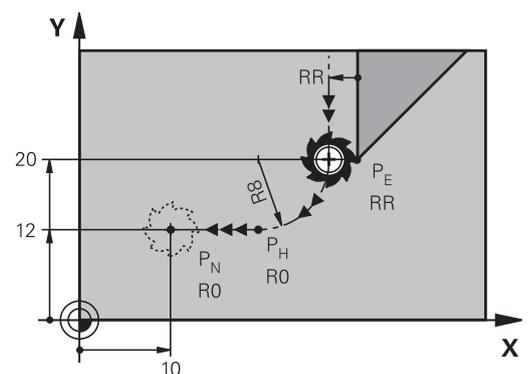
### Aproximação segundo uma trajetória circular tangente ao contorno e segmento de recta: DEP LCT

O comando desloca a ferramenta segundo uma trajetória circular, desde o último ponto do contorno  $P_E$  para um ponto auxiliar  $P_H$ . Daí desloca-se segundo uma reta para o ponto final  $P_N$ . O último elemento de contorno e a reta de  $P_H - P_N$  têm transições tangentes com a trajetória circular. Assim, a trajetória circular determina-se claramente através do raio R.

- ▶ Programar o último elemento de contorno com ponto final  $P_E$  e correção do raio
- ▶ Abrir o diálogo com a tecla **APPR DEP** e a softkey **DEP LCT**



- ▶ Introduzir as coordenadas do ponto final  $P_N$
- ▶ Raio R da trajetória circular. Introduzir R positivo



#### Exemplo

23 L Y+20 RR F100	Último elemento do contorno: $P_E$ com correção do raio
24 DEP LCT X+10 Y+12 R+8 F100	Coordenadas $P_N$ , raio da trajetória circular=8 mm
25 L Z+100 FMAX M2	Retirar Z, retrocesso, fim do programa

## 5.4 Movimentos de trajetória – coordenadas cartesianas

### Resumo das funções de trajetória

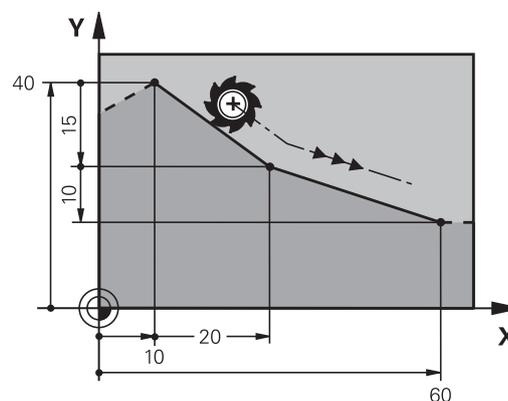
Tecla	Função	Deslocação da ferramenta	Introduções necessárias	Página
	Reta <b>L</b> em inglês: Line	Reta	Coordenadas do ponto final	158
	Chanfre: <b>CHF</b> em inglês.: <b>CHamFer</b>	Chanfre entre duas retas	Comprimento de chanfre	160
	Ponto central do círculo <b>CC</b> ; em inglês: Circle Center	Sem função	Coordenadas do ponto central do círculo ou do polo	162
	Arco de círculo <b>C</b> em inglês: <b>Circle</b>	Trajectoria circular em redor do ponto central do círculo CC para o ponto final do arco de círculo	Coordenadas do ponto final do círculo e sentido de rotação	163
	Arco de círculo <b>CR</b> em inglês: <b>Circle by Radius</b>	Trajectoria circular com um raio determinado	Coordenadas do ponto final do círculo, raio do círculo e sentido de rotação	165
	Arco de círculo <b>CT</b> em inglês: <b>Circle Tangential</b>	Trajectoria circular tangente ao elemento de contorno anterior e posterior	Coordenadas do ponto final do círculo	167
	Arredondamento de esquinas <b>RND</b> em inglês: <b>RouNDing of Corner</b>	Trajectoria circular tangente ao elemento de contorno anterior e posterior	Raio de esquina R	161
	Programação livre de contornos <b>FK</b>	Reta ou trajetória circular com uma tangente qualquer ao elemento de contorno anterior	Introdução dependente da função	181

### Reta L

O comando desloca a ferramenta segundo uma recta desde a sua posição actual até ao ponto final da recta. O ponto inicial é o ponto final do bloco NC precedente.



- ▶ Prima a tecla **L** para abrir um bloco NC para um movimento linear
- ▶ **Coordenadas** do ponto final das retas, caso necessário
- ▶ **Correção de raio RL/RR/RO**
- ▶ **Avanço F**
- ▶ **Função auxiliar M**



**Exemplo**

```
7 L X+10 Y+40 RL F200 M3
```

```
8 L IX+20 IY-15
```

```
9 L X+60 IY-10
```

**Aceitar a posição real**

Também se pode gerar um bloco linear (bloco **L**) com a tecla

**Aceitar posição real:**

- ▶ Desloque a ferramenta no modo de operação **Funcionamento manual** para a posição que se quer aceitar
- ▶ Mudar a visualização no ecrã para Programar
- ▶ Selecionar o bloco NC depois do qual se quer inserir o bloco linear



- ▶ Premir a tecla **Aceitar posição real**
- ▶ O comando gera um bloco linear com as coordenadas da posição real.

## Inserir chanfre entre duas retas

Podem-se recortar com um chanfre as esquinas do contorno geradas por uma intersecção de duas retas.

- Nos blocos lineares antes e depois do bloco **CHF**, programam-se as duas coordenadas do plano em que se executa o chanfre
- A correção de raio antes e depois do bloco **CHF** tem que ser igual
- O chanfre deve poder executar-se com a ferramenta atual



- ▶ **Secção do chanfre:** Comprimento do chanfre, se necessário:
- ▶ **Avanço F** (atua somente no bloco **CHF**)

### Exemplo

```
7 L X+0 Y+30 RL F300 M3
```

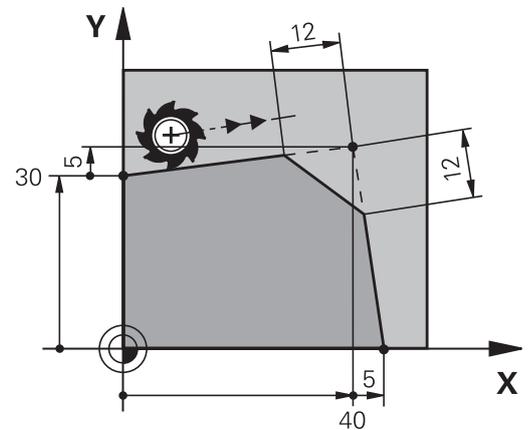
```
8 L X+40 IY+5
```

```
9 CHF 12 F250
```

```
10 L IX+5 Y+0
```



Não começar um contorno com um bloco **CHF**.  
Um chanfro só é executado no plano de maquinagem.  
Não se faz a aproximação ao ponto de esquina cortado pelo chanfro.  
Um avanço programado no bloco **CHF** só atua nesse bloco CHF. Depois, volta a ser válido o avanço programado antes do bloco **CHF**.



### Arredondamento de esquinas RND

A função **RND** arredonda esquinas do contorno.

A ferramenta desloca-se segundo uma trajetória circular, que se une tangencialmente tanto à trajetória anterior do contorno como à posterior.

O círculo de arredondamento tem que poder executar-se com a ferramenta chamada.



- ▶ **Raio de arredondamento:** introduzir o raio do arco de círculo, se necessário:
- ▶ **Avanço F** (atua somente no bloco **RND**)

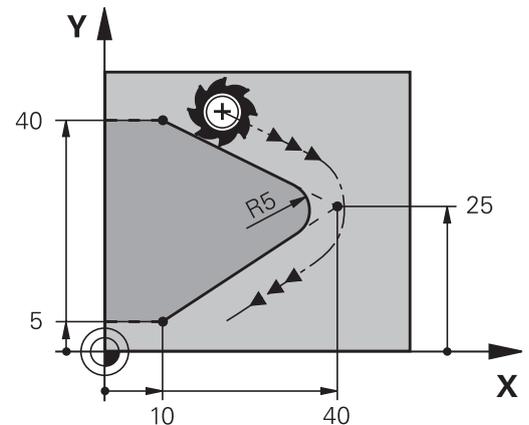
#### Exemplo

5 L X+10 Y+40 RL F300 M3

6 L X+40 Y+25

7 RND R5 F100

8 L X+10 Y+5



Os elementos de contorno anterior e posterior devem conter as duas coordenadas do plano onde se executa o arredondamento de esquinas. Se se elaborar o contorno sem correção do raio da ferramenta, então devem-se programar ambas as coordenadas do plano.

Não se faz a aproximação ao ponto da esquina.

Um avanço programado no bloco **RND** só atua nesse bloco **RND**. Depois, volta a ser válido o avanço programado antes do bloco **RND**.

Também se pode utilizar um bloco **RND** para a aproximação suave ao contorno.

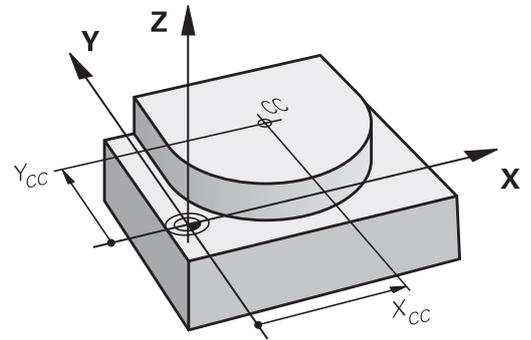
## Ponto central do círculo CC

Determina-se o ponto central do círculo para trajetórias circulares que se programem com a tecla C (trajetória circular C) Para isso,

- introduza as coordenadas cartesianas do ponto central do círculo no plano de maquinagem ou
- aceite a última posição programada ou
- aceite as coordenadas com a tecla **Aceitar posições reais**



- ▶ Introduzir as coordenadas para o ponto central de círculo ou, para aceitar a posição programada em último lugar, indicar: Não introduzir coordenadas.



### Exemplo

```
5 CC X+25 Y+25
```

ou

```
10 L X+25 Y+25
```

```
11 CC
```

As linhas do programa 10 e 11 não se referem à figura.

### Validade

O ponto central do círculo permanece determinado até se programar um novo ponto central do círculo.

### Introduzir o ponto central do círculo de forma incremental

Uma coordenada introduzida em incremental para o ponto central do círculo refere-se sempre à última posição programada da ferramenta.



Com **CC**, indica-se uma posição como centro do círculo: a ferramenta não se desloca para essa posição.  
O ponto central do círculo é, ao mesmo tempo, o polo das coordenadas.

### Trajétoria circular C em redor dum ponto central do círculo CC

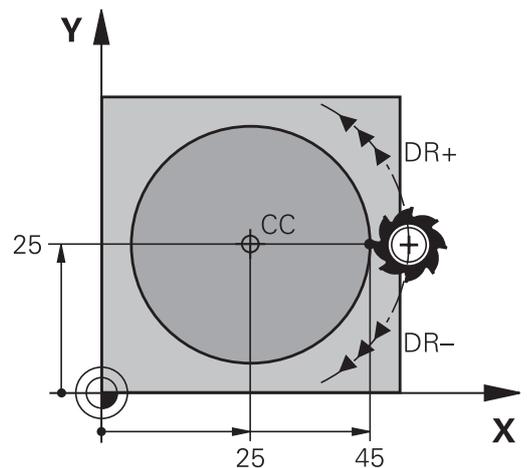
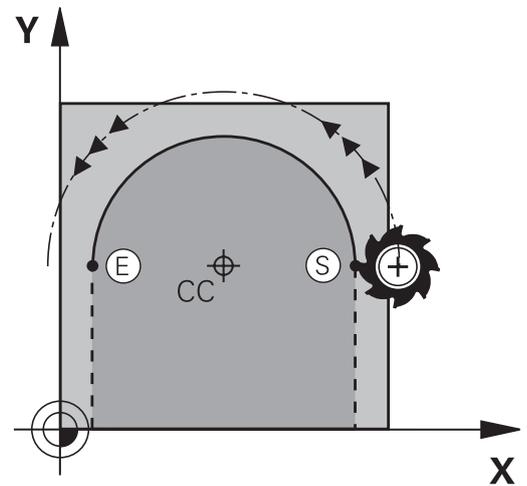
Determine o ponto central de círculo **CC** antes de programar a trajetória circular. A última posição da ferramenta programada antes da trajetória circular é o ponto inicial da trajetória circular.

- ▶ Deslocar a ferramenta sobre o ponto inicial da trajetória circular

-  ▶ Introduzir as **coordenadas** do ponto central do círculo
-  ▶ **Coordenadas** do ponto final do arco de círculo, se necessário:
  - ▶ **Sentido de rotação DR**
  - ▶ **Avanço F**
  - ▶ **Miscellaneous function M**

#### Exemplo

```
5 CC X+25 Y+25
6 L X+45 Y+25 RR F200 M3
7 C X+45 Y+25 DR+
```



### Movimento circular noutro plano

Normalmente, o comando descreve movimentos circulares no plano de maquinagem activo. Mas também é possível programar círculos que não se encontram no plano de maquinagem activo.

#### Exemplo

```
3 TOOL CALL 1 Z S4000
4 ...
5 CC X+25 Z+25
6 L X+45 Y+25 Z+25 RR F200 M3
7 C X+45 Z+25 DR+
```

Se se rodarem simultaneamente estes movimentos circulares, formam-se círculos no espaço (círculos em três eixos).

**Círculo completo**

Programe para o ponto final as mesmas coordenadas que para o ponto inicial.



O ponto de partida e o ponto final devem estar na mesma trajetória circular.

O valor máximo da tolerância de introdução eleva-se a 0,016 mm. A tolerância de introdução é definida no parâmetro de máquina **circleDeviation** (N.º 200901).

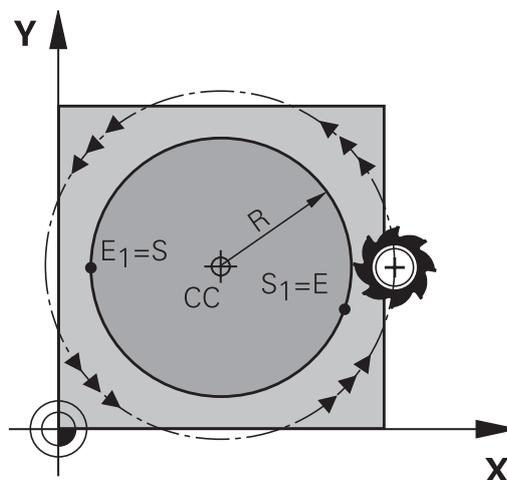
Círculo mais pequeno que o comando pode deslocar: 0,016 mm.

### Trajétoria circular CR com raio determinado

A ferramenta desloca-se segundo uma trajetória circular com raio R.



- ▶ **Coordenadas** do ponto final do arco de círculo
- ▶ **Raio R** Atenção: o sinal determina o tamanho do arco de círculo!
- ▶ **Sentido de rotação DR** Atenção: o sinal determina se a curvatura é côncava ou convexa!
- ▶ **Miscellaneous function M**
- ▶ **Avanço F**



### Círculo completo

Para um círculo completo, programe dois blocos circulares sucessivos:

O ponto final da primeira metade do círculo é o ponto de partida do segundo. O ponto final da segunda metade do círculo é o ponto de partida do primeiro.

### Ângulo central CCA e raio R do arco de círculo

O ponto de partida e o ponto final do contorno podem unir-se entre si por meio de quatro arcos de círculo diferentes com o mesmo raio:

Arco de círculo pequeno:  $CCA < 180^\circ$

O raio tem sinal positivo  $R > 0$

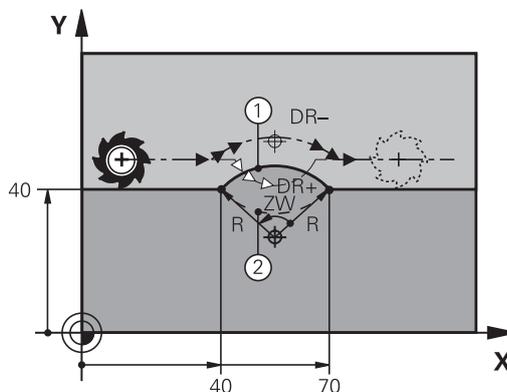
Arco de círculo grande:  $CCA > 180^\circ$

O raio tem sinal negativo  $R < 0$

Com o sentido de rotação, determina-se se o arco de círculo está curvado para fora (convexo) ou para dentro (côncavo):

Convexo: sentido de rotação **DR-** (com correção de raio **RL**)

Côncavo: sentido de rotação **DR+** (com sentido de rotação **RL**)



A distância do ponto de partida ao ponto final do diâmetro do círculo não pode ser maior do que o diâmetro do círculo.

O raio máximo tem 99,9999 m.

Podem utilizar-se eixos angulares A, B e C.

Normalmente, o comando descreve movimentos circulares no plano de maquinagem activo. Mas também é possível programar círculos que não se encontram no plano de maquinagem ativo. Se se rodarem simultaneamente estes movimentos circulares, formam-se círculos no espaço (círculos em três eixos).

**Exemplo**

10 L X+40 Y+40 RL F200 M3

11 CR X+70 Y+40 R+20 DR- (Arco 1)

ou

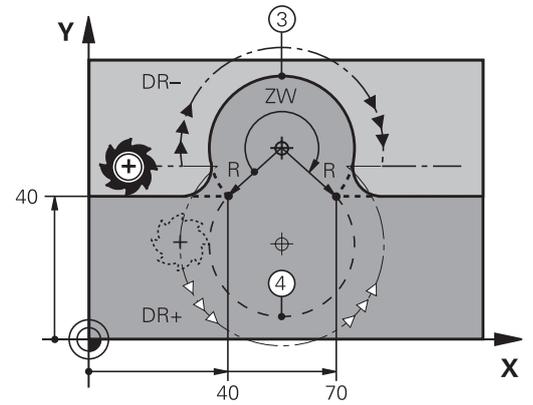
11 CR X+70 Y+40 R+20 DR+ (Arco 2)

ou

11 CR X+70 Y+40 R-20 DR- (Arco 3)

ou

11 CR X+70 Y+40 R-20 DR+ (Arco 4)



### Trajectoria circular CT com ligação tangencial

A ferramenta desloca-se segundo um arco de círculo tangente ao elemento de contorno anteriormente programado.

A transição é tangencial quando no ponto de intersecção dos elementos de contorno não se produz nenhum ponto de inflexão ou de esquina, tendo os elementos de contorno uma transição contínua entre eles.

O elemento de contorno ao qual se une tangencialmente o arco de círculo é programado diretamente antes do bloco **CT**. Para isso, são precisos pelo menos dois blocos de posicionamento



- ▶ **Coordenadas** do ponto final do arco de círculo, se necessário:
- ▶ **Avanço F**
- ▶ **Miscellaneous function M**

#### Exemplo

```
7 L X+0 Y+25 RL F300 M3
```

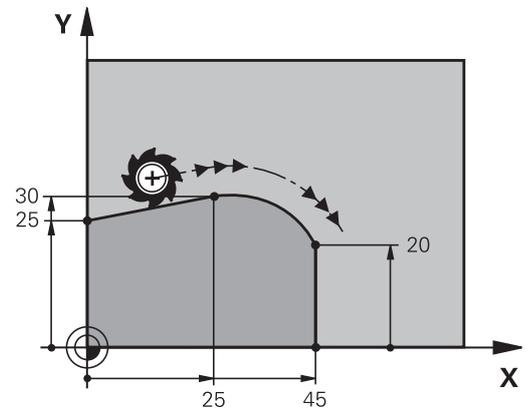
```
8 L X+25 Y+30
```

```
9 CT X+45 Y+20
```

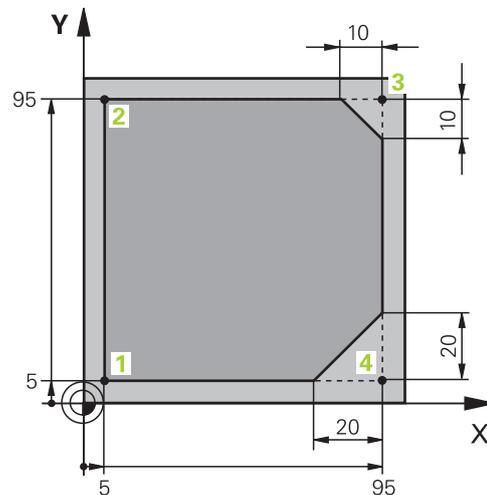
```
10 L Y+0
```



O bloco **CT** e o elemento de contorno anteriormente programado devem conter as duas coordenadas do plano onde é executado o arco de círculo!

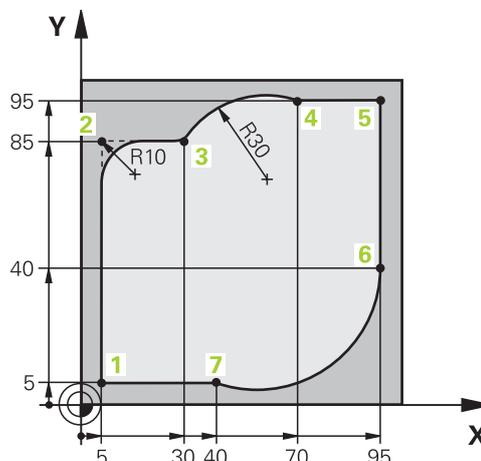


## Exemplo: Movimento linear e chanfre em cartesianas



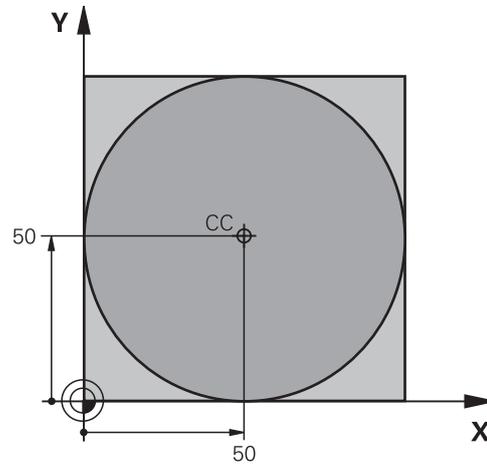
0 BEGIN PGM LINEAR MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Definição do bloco para a simulação gráfica da maquinação
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4000	Chamada da ferramenta com eixo do mandril e velocidade do mandril
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar a ferramenta no eixo do mandril em marcha rápida FMAX
5 L X-10 Y-10 R0 FMAX	Posicionamento prévio da ferramenta
6 L Z-5 R0 F1000 M3	Alcançar a profundidade de maquinação com Avanço F = 1000 mm/min
7 APPR LT X+5 y+5 LEN10 RL F300	Aproximação ao contorno no ponto 1 sobre uma reta com ligação tangencial
8 L Y+95	Chegada ao ponto 2
9 L X+95	Ponto 3: primeira reta da esquina 3
10 CHF 10	Programar o chanfre de comprimento 10 mm
11 L Y+5	Ponto 4: segunda reta da esquina 3, 1.ª reta para a esquina 4
12 CHF 20	Programar o chanfre de comprimento 20 mm
13 L X+5	Chegada ao último ponto 1 do contorno, segunda reta da esquina 4
14 DEP LT LEN10 F1000	Sair do contorno segundo uma reta tangente
15 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar ferramenta, fim do programa
16 END PGM LINEAR MM	

**Exemplo: movimento circular em cartesianas**



0 BEGIN PGM CIRCULAR MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Definição do bloco para a simulação gráfica da maquinaagem
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z s4000	Chamada da ferramenta com eixo do mandril e velocidade do mandril
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar a ferramenta no eixo do mandril em marcha rápida FMAX
5 L X-10 Y-10 R0 FMAX	Posicionamento prévio da ferramenta
6 L Z-5 R0 F1000 M3	Alcançar a profundidade de maquinaagem com avanço F = 1000 mm/min
7 APPR LCT X+5 Y+5 R5 RL F300	Aproximação ao contorno no ponto 1 sobre uma trajetória circular com ligação tangencial
8 L X+5 Y+85	Ponto 2: primeira reta da esquina 2
9 RND R10 F150	Acrescentar raio R = 10 mm, Avanço: 150 mm/min
10 L X+30 Y+85	Chegada ao ponto 3: ponto de partida do círculo com CR
11 CR X+70 Y+95 R+30 DR-	Chegada ao ponto 4: ponto final do círculo com CR, raio 30 mm
12 L X+95	Chegada ao ponto 5
13 L X+95 Y+40	Chegada ao ponto 6
14 CT X+40 Y+5	Aproximação ao ponto 7: ponto final do círculo, arco de círculo com tangente ao Ponto 6, o comando calcula o raio por si próprio
15 L X+5	Chegada ao último ponto do contorno 1
16 DEP LCT X-20 Y-20 R5 F1000	Saída do contorno segundo uma trajetória circular tangente
17 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar ferramenta, fim do programa
18 END PGM CIRCULAR MM	

## Exemplo: círculo completo em cartesianas



0 BEGIN PGM C-CC MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Definição do bloco
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S3150	Chamada de ferramenta
4 CC X+50 Y+50	Definição do ponto central do círculo
5 L Z+250 R0 FMAX	Retirar a ferramenta
6 L X-40 Y+50 R0 F MAX	Posicionamento prévio da ferramenta
7 L Z-5 R0 F1000 M3	Deslocação à profundidade de maquinagem
8 APPR LCT X+0 Y+50 R5 RL F300	Aproximação ao ponto inicial do círculo sobre uma trajetória circular com ligação tangencial
9 C X+0 DR-	Chegada ao ponto final do círculo (=ponto de partida do círculo)
10 DEP LCT X-40 Y+50 R5 F1000	Saída do contorno segundo uma trajetória circular tangente
11 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar ferramenta, fim do programa
12 END PGM C-CC MM	

## 5.5 Movimentos de trajetória – Coordenadas polares

### Resumo

Com as coordenadas polares, determina-se uma posição por meio de um ângulo **PA** e uma distância **PR** a um polo **CC**, anteriormente definido.

As coordenadas polares são introduzidas, de preferência, para

- Posições sobre arcos de círculo
- Desenhos da peça de trabalho com indicações angulares, p. ex., círculos de furos

### Resumo dos tipos de trajetória com coordenadas polares

Tecla	Deslocação da ferramenta	Introduções necessárias	Página
 + 	Reta	Raio polar e ângulo polar do ponto final da reta	172
 + 	Trajectoria circular em redor do ponto central do círculo/polo para o ponto final do arco de círculo	Ângulo polar do ponto final do círculo, sentido de rotação	173
 + 	Trajectoria circular tangente ao elemento de contorno anterior	Raio polar e ângulo polar do ponto final do círculo	173
 + 	Sobreposição de uma trajetória circular com uma reta	Raio polar, ângulo polar do ponto final do círculo e coordenada do ponto final no eixo da ferramenta	174

## Origem de coordenadas polares: Polo CC

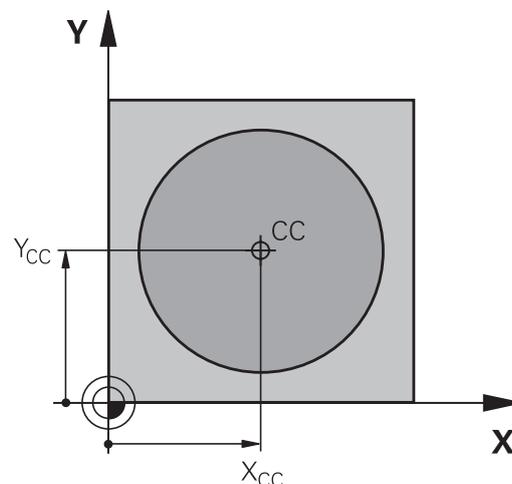
É possível determinar o polo CC em qualquer posição do programa NC antes de indicar as posições com coordenadas polares. Ao determinar o polo, proceda da mesma forma que para a programação do ponto central do círculo.



- ▶ **Coordenadas:** Para introduzir coordenadas cartesianas para o polo ou aceitar a posição programada em último lugar: não introduzir coordenadas. Determinar o polo antes de programar as coordenadas polares. Programar o polo só em coordenadas cartesianas. O polo permanece ativado até se determinar um novo polo.

### Exemplo

```
12 CC X+45 Y+25
```



## RetaLP

A ferramenta desloca-se segundo uma reta desde a sua posição atual para o seu ponto final. O ponto inicial é o ponto final do bloco NC precedente.



- ▶ **Raio em coordenadas polares PR:** introduzir a distância do ponto final da reta ao polo CC
- ▶ **Ângulo em coordenadas polares PA:** posição angular do ponto final da reta entre  $-360^\circ$  e  $+360^\circ$

O sinal de **PA** determina-se através do eixo de referência angular:

- Ângulo do eixo de referência angular relativo a **PR** contrário ao sentido horário: **PA**>0
- Ângulo do eixo de referência angular relativo a **PR** no sentido horário: **PA**<0

### Exemplo

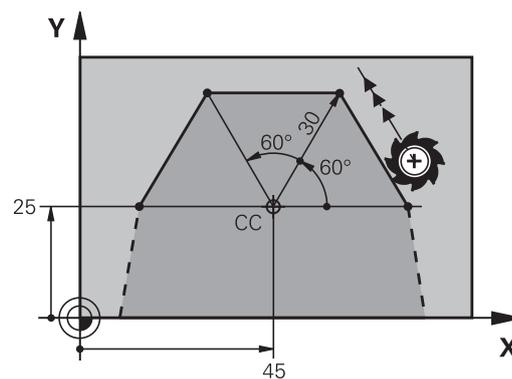
```
12 CC X+45 Y+25
```

```
13 LP PR+30 PA+0 RR F300 M3
```

```
14 LP PA+60
```

```
15 LP IPA+60
```

```
16 LP PA+180
```



### Trajétoria circular CP em redor do polo CC

O raio em coordenadas polares **PR** é ao mesmo tempo o raio do arco de círculo. **PR** determina-se através da distância do ponto de partida ao polo **CC**. A última posição da ferramenta programada antes da trajetória circular é o ponto de partida da trajetória circular.



- ▶ **Ângulo em coordenadas polares PA:** posição angular do ponto final da trajetória circular entre  $-99999,9999^\circ$  e  $+99999,9999^\circ$



- ▶ **Sentido de rotação DR**

#### Exemplo

18 CC X+25 Y+25

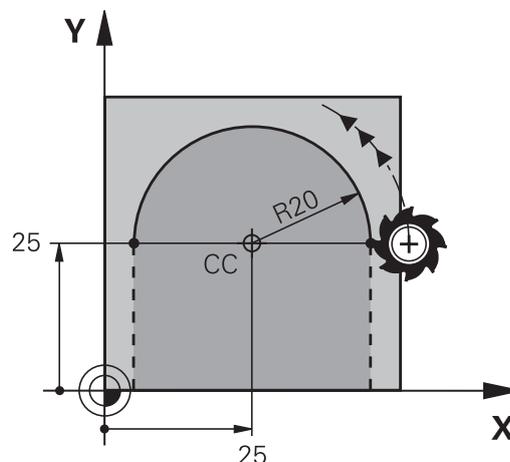
19 LP PR+20 PA+0 RR F250 M3

20 CP PA+180 DR+



Nas introduções incrementais, é necessário indicar DR e PA com o mesmo sinal.

Tenha este comportamento em consideração, ao importar programas NC de comandos mais antigos. Se necessário, adapte os programas NC.



### Trajétoria circular CTP com união tangencial

A ferramenta desloca-se segundo uma trajetória circular, que se une tangencialmente a um elemento de contorno anterior.



- ▶ **Raio das coordenadas polares PR:** Distância do ponto final da trajetória circular ao polo **CC**



- ▶ **Ângulo das coordenadas polares PA:** Posição angular do ponto final da trajetória circular



O polo **não** é o ponto central do círculo do contorno!

#### Exemplo

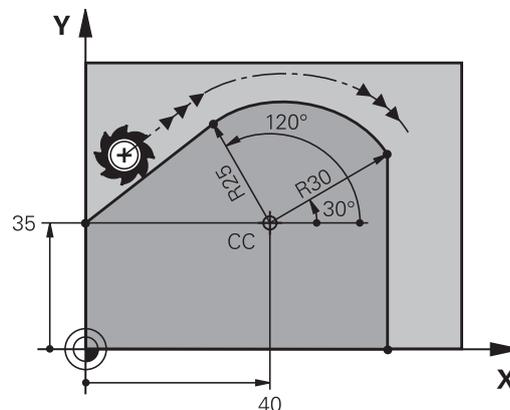
12 CC X+40 Y+35

13 L X+0 Y+35 RL F250 M3

14 LP PR+25 PA+120

15 CTP PR+30 PA+30

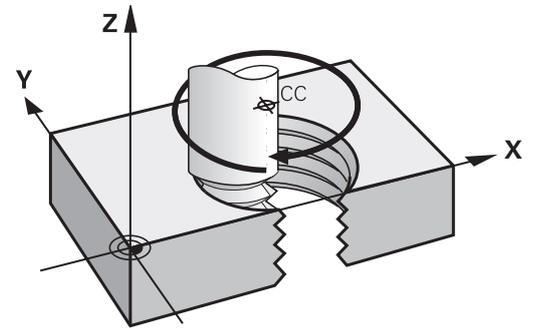
16 L Y+0



## Hélice

Uma hélice produz-se pela sobreposição de um movimento circular e um movimento linear perpendiculares. A trajetória circular é programada num plano principal.

Os movimentos de trajetória para a hélice só podem programar-se em coordenadas polares.



### Aplicação

- Roscar no interior e no exterior com grandes diâmetros
- Ranhuras de lubrificação

### Cálculo da hélice

Para a programação, é necessária a indicação incremental do ângulo total que a ferramenta percorre sobre a hélice e da altura total da hélice.

Nº de passos n:	Passos de rosca + sobrepassagem no início e fim da rosca
Altura total h:	Passo P x Nº de passos n
Ângulo total incremental <b>IPA:</b>	N.º de passos x 360° + ângulo para início da rosca + ângulo para sobrepassagem
Coordenada inicial Z:	Passo P x (passos de rosca + sobrepassagem no início da rosca)

### Forma da hélice

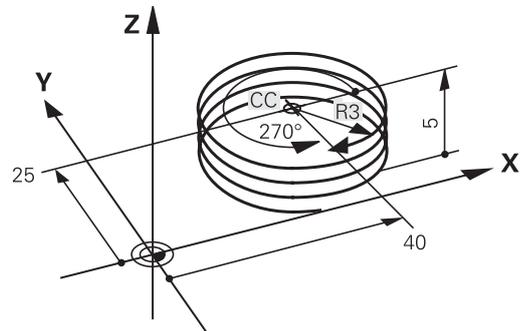
O quadro mostra a relação entre a direção da maquinagem, o sentido de rotação e a correção de raio para determinadas formas de trajetória.

Rosca interior	Direção da maquinagem	Sentido de rotação	Correção do raio
para a direita	Z+	DR+	RL
para a esquerda	Z+	DR-	RR
para a direita	Z-	DR-	RR
para a esquerda	Z-	DR+	RL
Roscagem exterior			
para a direita	Z+	DR+	RR
para a esquerda	Z+	DR-	RL
para a direita	Z-	DR-	RL
para a esquerda	Z-	DR+	RR

### Programar uma hélice



Introduza o sentido de rotação e o ângulo total **IPA** incremental com o mesmo sinal, senão a ferramenta pode deslocar-se numa trajetória errada.  
Para o ângulo total **IPA**, pode introduzir-se um valor de -99 999,9999° até +99 999,9999°.



▶ **Ângulo em Coordenadas Polares:** introduzir o ângulo total incremental segundo o qual a ferramenta se desloca sobre a hélice.



- ▶ **Depois de introduzir o ângulo, selecionar o eixo da ferramenta com uma tecla de eixo.**
- ▶ Introduzir em incremental a **Coordenada** para a altura da hélice
- ▶ **Sentido de rotação DR**  
Hélice em sentido horário: DR-  
Hélice em sentido anti-horário: DR+
- ▶ Introduzir **correção do raio** conforme a tabela

### Exemplo: Rosca M6 x 1 mm com 5 passos

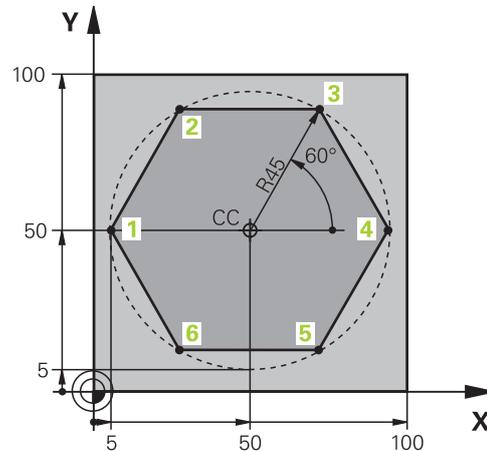
12 CC X+40 Y+25

13 L Z+0 F100 M3

14 LP PR+3 PA+270 RL F50

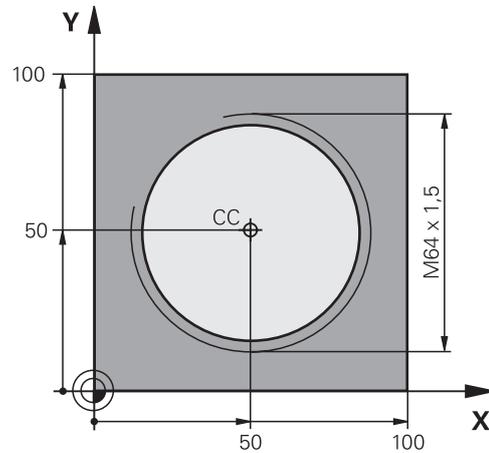
15 CP IPA-1800 IZ+5 DR-

## Exemplo: movimento linear em polares



0 BEGIN PGM LINEARPO MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Definição do bloco
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4000	Chamada de ferramenta
4 CC X+50 Y+50	Definição do ponto de referência para as coordenadas polares
5 L Z+250 R0 FMAX	Retirar a ferramenta
6 LP PR+60 PA+180 R0 FMAX	Posicionamento prévio da ferramenta
7 L Z-5 R0 F1000 M3	Deslocação à profundidade de maquinagem
8 APPR PLCT PR+45 PA+180 R5 RL F250	Aproximação ao contorno no ponto 1 sobre círculo com ligação tangencial
9 LP PA+120	Chegada ao ponto 2
10 LP PA+60	Chegada ao ponto 3
11 LP PA+0	Chegada ao ponto 4
12 LP PA-60	Chegada ao ponto 5
13 LP PA-120	Chegada ao ponto 6
14 LP PA+180	Chegada ao ponto 1
15 DEP PLCT PR+60 PA+180 R5 F1000	Sair do contorno segundo um círculo tangente
16 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar ferramenta, fim do programa
17 END PGM LINEARPO MM	

**Exemplo: hélice**



<b>0 BEGIN PGM HELIX MM</b>	
<b>1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20</b>	Definição do bloco
<b>2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0</b>	
<b>3 TOOL CALL 1 Z S1400</b>	Chamada de ferramenta
<b>4 L Z+250 R0 FMAX</b>	Retirar a ferramenta
<b>5 L X+50 Y+50 R0 FMAX</b>	Posicionamento prévio da ferramenta
<b>6 CC</b>	Aceitar a última posição programada como polo
<b>7 L Z-12,75 R0 F1000 M3</b>	Deslocação à profundidade de maquinagem
<b>8 APPR PCT PR+32 PA-182 CCA180 R+2 RL F100</b>	Chegar ao contorno segundo um círculo tangente
<b>9 CP IPA+3240 IZ+13.5 DR+ F200</b>	Deslocação helicoidal
<b>10 DEP CT CCA180 R+2</b>	Sair do contorno segundo um círculo tangente
<b>11 L Z+250 R0 FMAX M2</b>	Retirar ferramenta, fim do programa
<b>12 END PGM HELIX MM</b>	

## 5.6 Movimentos de trajetória – Programação livre de contornos FK (opção #19)

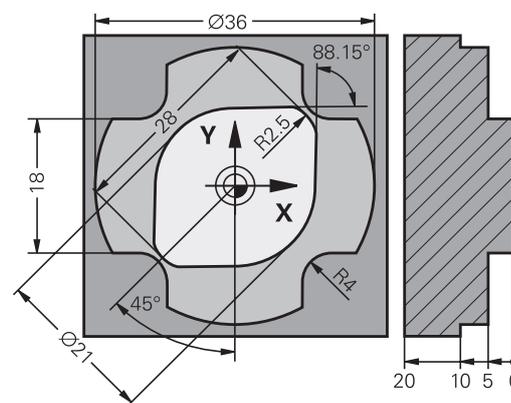
### Princípios básicos

Os desenhos de peças de trabalho não cotados contêm muitas vezes indicações de coordenadas que não se podem introduzir com as teclas cinzentas de diálogo.

Este tipo de indicações é programado diretamente com a livre programação de contornos FK, p. ex.,

- se houver coordenadas conhecidas no elemento de contorno ou na sua proximidade,
- quando as indicações de coordenadas se referem a um outro elemento de contorno
- caso as indicações da direção e do percurso do contorno sejam conhecidas

O comando calcula o contorno com as coordenadas conhecidas e auxilia o diálogo de programação com o gráfico FK interativo. A figura em cima, à direita, mostra uma cotação que é introduzida, da maneira mais fácil, com a programação FK.



#### Avisos sobre a programação

Introduza para cada elemento de contorno todos os dados disponíveis. Programe também em cada bloco NC as indicações que não se modificam: os dados que não se programam não são válidos!

São permitidos parâmetros Q em todos os elementos FK, exceto em elementos com referências relativas (p. ex. **RX** ou **RAN**), isto é, elementos que se referem a outros blocos NC.

Se se misturar num programa NC uma programação convencional e a Livre Programação de Contornos, cada secção FK tem de estar determinada com clareza.

Programe todos os contornos antes de os combinar, p. ex., com os ciclos SL. Dessa maneira, acima de tudo, garanta que os contornos estão definidos corretamente e, assim, evita mensagens de erro desnecessárias.

O comando necessita de um ponto de partida fixo para todos os cálculos. Programe diretamente, antes da secção FK, uma posição com as teclas cinzentas de diálogo que contenha as duas coordenadas do plano de maquinagem. Nesse bloco NC, não programe nenhuns parâmetros Q.

Se o primeiro bloco NC na secção FK for um bloco **FCT** ou **FLT**, antes dele devem-se programar, no mínimo, dois blocos NC com as teclas de diálogo cinzentas. Dessa maneira, determina-se claramente a direção de aproximação.

Uma secção FK não pode começar diretamente a seguir a uma marca **LBL**.

A chamada de ciclo **M89** não se pode combinar com a programação FK.

## Determinar o plano de maquinagem

Os elementos de contorno só podem programar-se com a Livre Programação de Contornos no plano de maquinagem

O comando determina o plano de maquinagem da programação FK de acordo com a seguinte hierarquia:

- 1 Através do plano descrito num bloco **FPOL**
- 2 Através do plano de maquinagem determinado no bloco **TOOL CALL** (p. ex., **Z** = plano X/Y)
- 3 Caso nada se aplique, é o plano padrão X/Y que está ativo

Por princípio, a visualização das softkeys FK depende do eixo do mandril na definição de bloco. Se se introduzir o eixo do mandril **Z** na definição de bloco, por exemplo, o comando mostra somente as softkeys FK para o plano X/Y.

## Mudar de plano de maquinagem

Se necessitar de um plano de maquinagem para a programação diferente do plano de maquinagem momentaneamente ativo, proceda da seguinte forma:



- ▶ Premir a softkey **PLANO XY ZX YZ**
- > O comando mostra as softkeys FK no novo plano selecionado.

## Gráfico da programação FK



Para poder usar o gráfico na programação FK, selecione a divisão do ecrã **PROGRAMA + GRAFICOS**.

**Mais informações:** "Programação", Página 73



Programa todos os contornos antes de os combinar, p. ex., com os ciclos SL. Dessa maneira, acima de tudo, garante que os contornos estão definidos corretamente e, assim, evita mensagens de erro desnecessárias.

Se faltarem indicações das coordenadas, muitas vezes é difícil determinar inequivocamente o contorno de uma peça de trabalho. Neste caso, o comando mostra diferentes soluções no gráfico FK, para se selecionar a correta.

No gráfico de FK, o comando utiliza diferentes cores:

- **Azul:** elemento de contorno definido inequivocamente  
O comando representa o último elemento FK a azul apenas após o movimento de afastamento.
- **Violeta:** elemento de contorno ainda não definido inequivocamente
- **Ocre:** trajetória do ponto central da ferramenta
- **Vermelho:** movimento em marcha rápida
- **Verde:** são possíveis várias soluções

Se os dados oferecerem várias soluções e o elemento de contorno se visualizar em verde, selecione o contorno correto da seguinte forma:



- ▶ Premindo a softkey **MOSTRAR SOLUCAO** as vezes necessárias até se visualizar corretamente o contorno desejado. Se não se distinguirem possíveis soluções da representação standard, utilizar a função de zoom



- ▶ O elemento de contorno visualizado corresponde ao desenho: determinar com a softkey **SELECCAO SOLUCAO**

Se ainda não quiser determinar um contorno representado a verde, prima a softkey **START PASSO** para continuar com o diálogo FK.



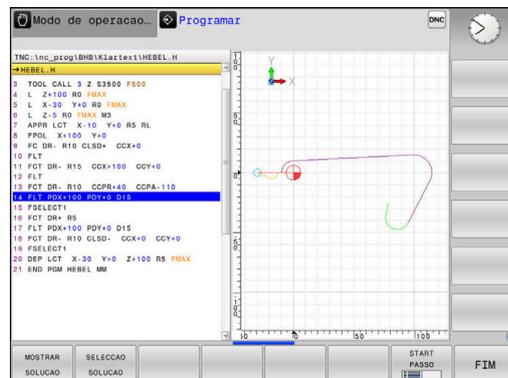
O elemento de contorno representado a verde deve ser determinado o mais depressa possível com **SELECCAO SOLUCAO**, para limitar a ambiguidade dos elementos de contorno seguintes.

### Mostrar os números de bloco na janela do gráfico

Para mostrar os números de bloco na janela do gráfico:



- ▶ Colocar a softkey **MOSTRAR N.O BLOCO** em **ON**

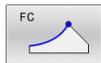


## Abrir o diálogo FK

Para abrir o diálogo FK, proceda da seguinte forma:

-  ▶ Premir a tecla **FK**
- > O comando mostra a barra de softkeys com as funções FK.

Se se abrir o diálogo FK com uma destas softkeys, o comando mostra outras barras de softkeys. Dessa maneira, é possível introduzir coordenadas conhecidas, assim como dar indicações de direção e indicações sobre o percurso do contorno.

Softkey	Elemento FK
	Reta tangente
	Reta não tangente
	Arco de círculo tangente
	Arco de círculo não tangente
	Pólo para programação FK
	Selecionar o plano de maquinagem

## Encerrar o diálogo FK

Para encerrar a barra de softkeys da programação FK, proceda da seguinte forma:

-  ▶ Premir a softkey **FIM**

Em alternativa

-  ▶ Premir novamente a tecla **FK**

## Polo para programação FK

-  ▶ Visualizar as softkeys para a Livre Programação de Contornos: premir a tecla **FK**
-  ▶ Abrir o diálogo para definição do polo: premir a softkey **FPOL**
- > O comando exibe as softkeys dos eixos do plano de maquinagem ativo.
- ▶ Introduzir as coordenadas de polo através destas softkeys



O polo de programação FK permanece ativo até que defina um novo através de FPOL.

## Programar retas livremente

### Reta não tangente



- ▶ Visualizar as softkeys para a Livre Programação de Contornos: premir a tecla **FK**



- ▶ Abrir o diálogo para reta livre: premir a softkey **FL**
- ▶ O comando apresenta outras softkeys.
- ▶ Com estas softkeys, introduzir no bloco NC todas as indicações conhecidas
- ▶ O gráfico FK mostra a violeta o contorno programado até as indicações serem suficientes. O gráfico mostra várias soluções a verde.

**Mais informações:** "Gráfico da programação FK", Página 180

### Reta tangente

Quando a reta se une tangencialmente a outro elemento de contorno, abra o diálogo com a softkey **FLT**:



- ▶ Visualizar as softkeys para a Livre Programação de Contornos: premir a tecla **FK**



- ▶ Abrir o diálogo: premir a softkey **FLT**
- ▶ Com as softkeys, introduzir no bloco NC todas as indicações conhecidas

## Programação livre de trajetórias circulares

### Trajectoria circular não tangente



- ▶ Visualizar as softkeys para a Livre Programação de Contornos: premir a tecla **FK**



- ▶ Abrir o diálogo para arco de círculo livre: premir a softkey **FC**
- ▶ O comando mostra softkeys para indicações diretas sobre a trajetória circular ou indicações sobre o ponto central do círculo.
- ▶ Com estas softkeys, introduzir no bloco NC todas as indicações conhecidas
- ▶ O gráfico FK mostra a violeta o contorno programado até as indicações serem suficientes. O gráfico mostra várias soluções a verde.

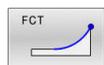
**Mais informações:** "Gráfico da programação FK", Página 180

### Trajectoria circular tangente

Quando a trajetória circular se une tangencialmente a outro elemento de contorno, abra o diálogo com a softkey **FCT**:



- ▶ Visualizar as softkeys para a Livre Programação de Contornos: premir a tecla **FK**



- ▶ Abrir o diálogo: premir a softkey **FCT**
- ▶ Com as softkeys, introduzir no bloco NC todas as indicações conhecidas

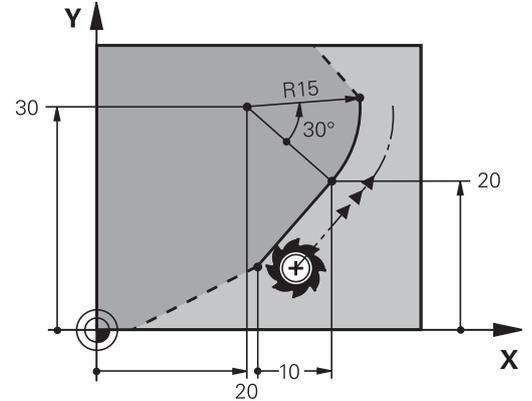
### Possibilidades de introdução

#### Coordenadas de ponto final

Softkeys	Indicações conhecidas
 	Coordenadas cartesianas X e Y
 	Coordenadas polares referidas a FPOL

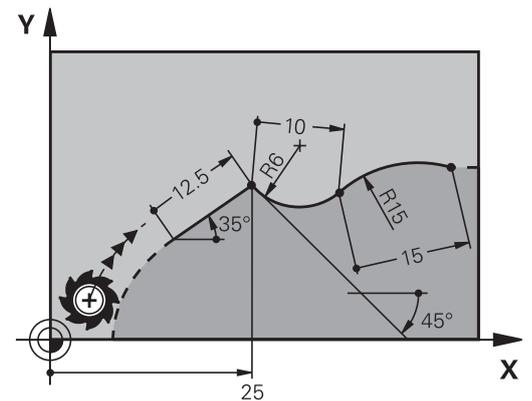
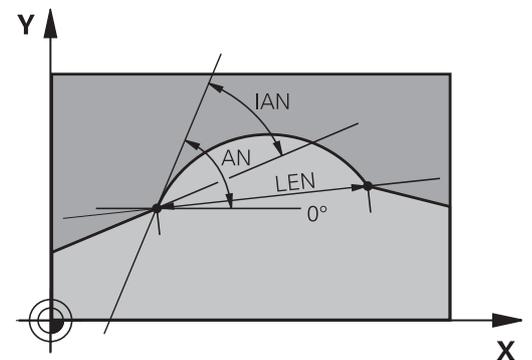
#### Exemplo

```
7 FPOL X+20 Y+30
8 FL IX+10 Y+20 RR F100
9 FCT PR+15 IPA+30 DR+ R15
```



#### Direção e comprimento de elementos de contorno

Softkeys	Indicações conhecidas
	Comprimento das retas
	Ângulo de entrada das retas
	Comprimento de passo reduzido LEN da secção do arco de círculo
	Ângulo de entrada AN da tangente de entrada
	Ângulo do ponto central da secção do arco de círculo



## AVISO

### Atenção, perigo de colisão!

O comando refere os ângulos de active incrementais **IAN** à direção do bloco de deslocação anterior. Os programas NC de comandos anteriores (também iTNC 530) não são compatíveis. Durante a execução de programas NC importados existe perigo de colisão!

- ▶ Verificar o desenvolvimento e o contorno mediante a simulação gráfica
- ▶ Se necessário, ajustar os programas NC importados

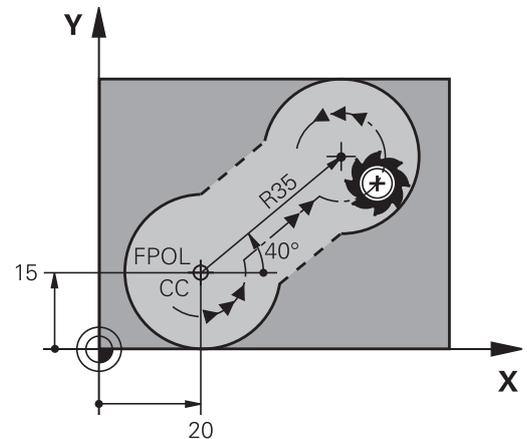
#### Exemplo

```
27 FLT X+25 LEN 12.5 AN+35 RL F200
28 FC DR+ R6 LEN 10 AN-45
29 FCT DR- R15 LEN 15
```

### Ponto central do círculo CC, raio e sentido de rotação no bloco FC/FCT

Para as trajetórias de livre programação, com as indicações que se introduzem, o comando calcula um ponto central do círculo. Assim, também é possível programar num bloco NC um círculo completo com a programação FK.

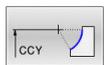
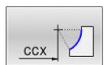
Quando quiser definir o ponto central do círculo em coordenadas polares, é necessário definir o polo com a função FPOL em vez de definir com CC. FPOL atua até ao bloco NC seguinte com FPOL, e determina-se em coordenadas cartesianas.



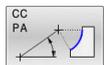
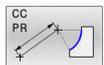
Um ponto central do círculo ou um polo programado ou calculado automaticamente atua apenas em secções convencionais relacionadas ou secções FK. Quando uma secção FK divide duas secções de programa programadas convencionalmente, as informações sobre um ponto central do círculo ou polo perdem-se com isso. Ambas as secções programadas convencionalmente devem conter blocos CC próprios eventualmente também idênticos. Inversamente, também uma secção convencional entre duas secções FK leva a que estas informações se percam.

#### Softkeys

#### Indicações conhecidas



Ponto central em coordenadas cartesianas



Ponto central em coordenadas polares



Sentido de rotação da trajetória circular



Raio da trajetória circular

#### Exemplo

```
10 FC CCX+20 CCY+15 DR+ R15
```

```
11 FPOL X+20 Y+15
```

```
12 FL AN+40
```

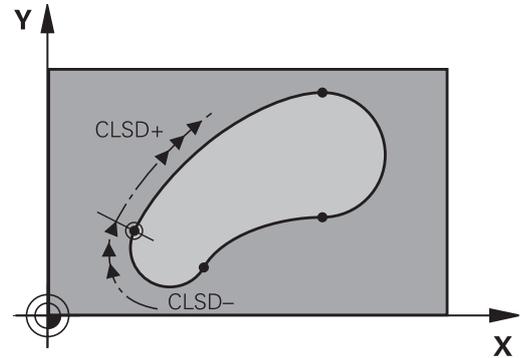
```
13 FC DR+ R15 CCPR+35 CCPA+40
```

**Contornos fechados**

Com a softkey **CLSD**, marca-se o início e o fim de um contorno fechado. Assim, reduzem-se as possíveis soluções do último elemento do contorno.

**CLSD** é introduzido adicionalmente para uma outra indicação do contorno no primeiro e no último bloco NC de uma secção FK.

Softkey	Indicações conhecidas
	Início do contorno: CLSD+
	Fim do contorno: CLSD-



**Exemplo**

```

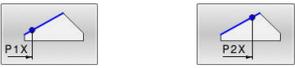
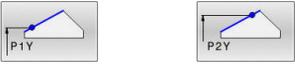
12 L X+5 Y+35 RL F500 M3
13 FC DR- R15 CLSD+ CCX+20 CCY+35
...
17 FC DR- R+15 CLSD-
    
```

## Pontos auxiliares

Tanto para retas livres como para trajetórias circulares livres, podem introduzir-se coordenadas para pontos auxiliares sobre ou ao lado do contorno.

### Pontos auxiliares sobre um contorno

Os pontos auxiliares encontram-se diretamente nas retas ou no prolongamento das retas, ou diretamente na trajetória circular.

Softkeys	Indicações conhecidas
	Coordenada X dum ponto auxiliar P1 ou P2 duma recta
	Coordenada Y dum ponto auxiliar P1 ou P2 duma recta
	Coordenada X dum ponto auxiliar P1, P2 ou P3 duma trajetória circular
	Coordenada Y dum ponto auxiliar P1, P2 ou P3 duma trajetória circular

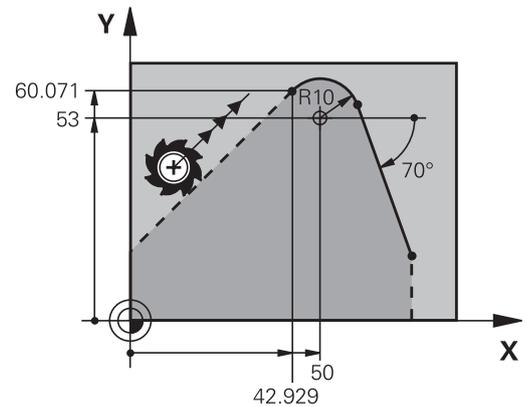
### Pontos auxiliares junto dum contorno

Softkeys	Indicações conhecidas
	Coordenada X e Y do ponto auxiliar junto a uma recta
	Distância do ponto auxiliar às retas
	Coordenada X e Y do ponto auxiliar junto a uma trajetória circular
	Distância do ponto auxiliar à trajetória circular

### Exemplo

```
13 FC DR- R10 P1X+42.929 P1Y+60.071
```

```
14 FLT AN-70 PDX+50 PDY+53 D10
```



## Referências relativas

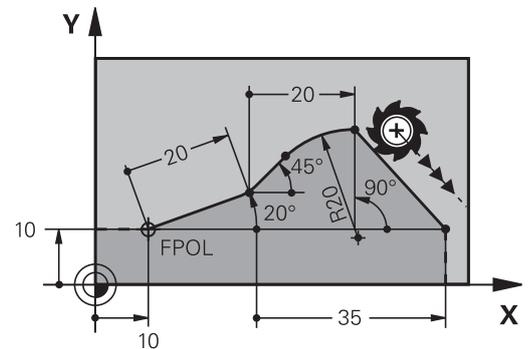
As referências relativas são indicações que se referem a um outro elemento de contorno. As softkeys e as palavras do programa para referências **Relativas** começam com um **R**. A figura à direita mostra as indicações de cotas que se devem programar como referências relativas.



Introduzir as coordenadas com referência relativa sempre de forma incremental. Além disso, introduzir o número de bloco NC do elemento de contorno a que se quer referir.

O elemento do contorno cujo número de bloco se indica não pode estar mais de 64 blocos de posicionamento antes do bloco NC onde se programa a referência.

Quando se eliminar um bloco NC a que se fez referência, o comando emite uma mensagem de erro. Modifique o programa NC antes de apagar esse bloco NC.



### Referência relativa em bloco NC N: coordenadas do ponto final

Softkeys	Indicações conhecidas
<div style="display: flex; gap: 10px;"> <div style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">RX [N...]</div> <div style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">RY [N...]</div> </div>	Coordenadas cartesianas referentes ao bloco NC N
<div style="display: flex; gap: 10px;"> <div style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">RPR [N...]</div> <div style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">RPA [N...]</div> </div>	Coordenadas polares referentes ao bloco NC N

### Exemplo

12 FPOL X+10 Y+10
13 FL PR+20 PA+20
14 FL AN+45
15 FCT IX+20 DR- R20 CCA+90 RX 13
16 FL IPR+35 PA+0 RPR 13

### Referência relativa em bloco NC N: direção e distância do elemento de contorno

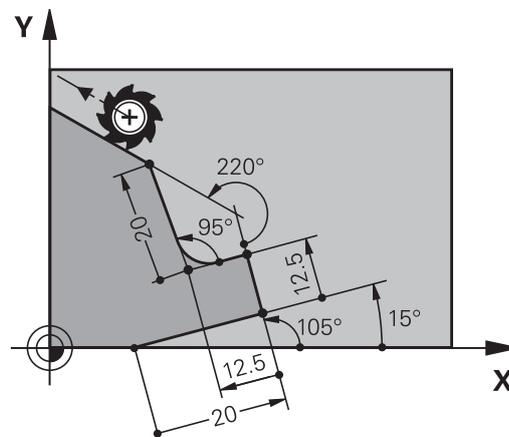
Softkey	Indicações conhecidas
 RAN [N...]	Ângulo entre uma reta e outro elemento de contorno, ou entre uma tangente de entrada em arco de círculo e outro elemento de contorno
 PAR [N...]	Reta paralela a outro elemento do contorno
 DP	Distância das retas ao elemento do contorno paralelo

#### Exemplo

```

17 FL LEN 20 AN+15
18 FL AN+105 LEN 12.5
19 FL PAR 17 DP 12.5
20 FSELECT 2
21 FL LEN 20 IAN+95
22 FL IAN+220 RAN 18

```



### Referência relativa em bloco NC N: ponto central do círculo CC

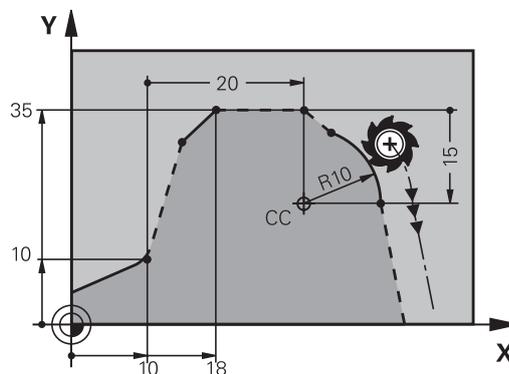
Softkey	Indicações conhecidas
 RCCX [N...]	Coordenadas cartesianas do ponto central do círculo referidas ao bloco NC N
 RCCY [N...]	
 RCCPR [N...]	Coordenadas polares do ponto central do círculo referidas ao bloco NC N
 RCCPA [N...]	

#### Exemplo

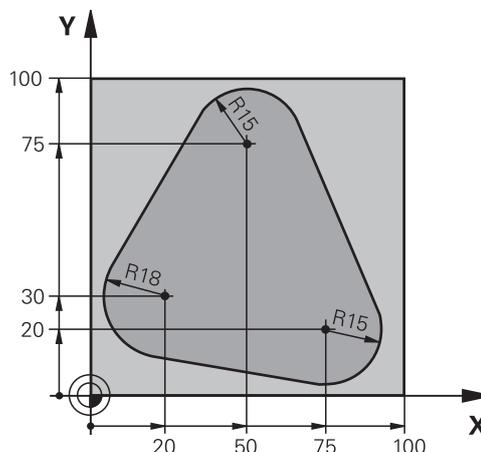
```

12 FL X+10 Y+10 RL
13 FL ...
14 FL X+18 Y+35
15 FL ...
16 FL ...
17 FC DR- R10 CCA+0 ICCX+20 ICCY-15 RCCX12 RCCY14

```

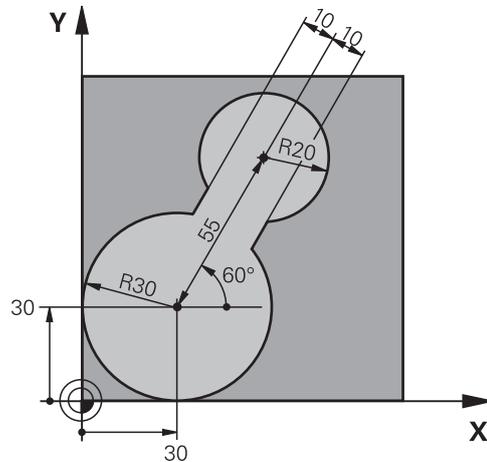


### Exemplo: Programação 1 FK

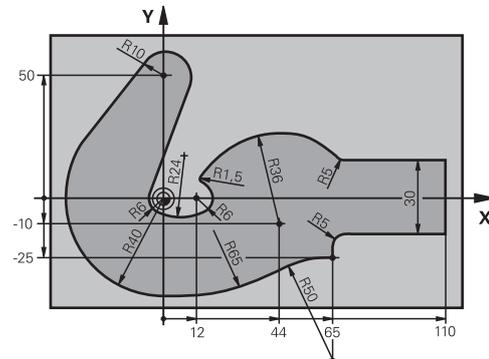


0 BEGIN PGM FK1 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Definição do bloco
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S500	Chamada de ferramenta
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar a ferramenta
5 L X-20 Y+30 R0 FMAX	Posicionamento prévio da ferramenta
6 L Z-10 R0 F1000 M3	Deslocação à profundidade de maquinagem
7 APPR CT X+2 Y+30 CCA90 R+5 RL F250	Chegar ao contorno segundo um círculo tangente
8 FC DR- R18 CLSD+ CCX+20 CCY+30	Secção FK:
9 FLT	Programar os dados conhecidos para cada elemento do contorno
10 FCT DR- R15 CCX+50 CCY+75	
11 FLT	
12 FCT DR- R15 CCX+75 CCY+20	
13 FLT	
14 FCT DR- R18 CLSD- CCX+20 CCY+30	
15 DEP CT CCA90 R+5 F1000	Sair do contorno segundo um círculo tangente
16 L X-30 Y+0 R0 FMAX	
17 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar ferramenta, fim do programa
18 END PGM FK1 MM	

## Exemplo: Programação 2 FK



0 BEGIN PGM FK2 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Definição do bloco
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4000	Chamada de ferramenta
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar a ferramenta
5 L X+30 Y+30 R0 FMAX	Posicionamento prévio da ferramenta
6 L Z+5 R0 FMAX M3	Pré-posicionar o eixo da ferramenta
7 L Z-5 R0 F100	Deslocação à profundidade de maquinagem
8 APPR LCT X+0 Y+30 R5 RR F350	Chegar ao contorno segundo um círculo tangente
9 FPOL X+30 Y+30	Secção FK:
10 FC DR- R30 CCX+30 CCY+30	Programar os dados conhecidos para cada elemento do contorno
11 FL AN+60 PDX+30 PDY+30 D10	
12 FSELECT 3	
13 FC DR- R20 CCPR+55 CCPA+60	
14 FSELECT 2	
15 FL AN-120 PDX+30 PDY+30 D10	
16 FSELECT 3	
17 FC X+0 DR- R30 CCX+30 CCY+30	
18 FSELECT 2	
19 DEP LCT X+30 Y+30 R5	Sair do contorno segundo um círculo tangente
20 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar ferramenta, fim do programa
21 END PGM FK2 MM	

**Exemplo: Programação 3 FK**


0 BEGIN PGM FK3 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X-45 Y-45 Z-20	Definição do bloco
2 BLK FORM 0.2 X+120 Y+70 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4500	Chamada de ferramenta
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar a ferramenta
5 L X-70 Y+0 R0 FMAX	Posicionamento prévio da ferramenta
6 L Z-5 R0 F1000 M3	Deslocação à profundidade de maquinagem
7 APPR CT X-40 Y+0 CCA90 R+5 RL F250	Chegar ao contorno segundo um círculo tangente
8 FC DR- R40 CCX+0 CCY+0	Secção FK:
9 FLT	Programar os dados conhecidos para cada elemento do contorno
10 FCT DR- R10 CCX+0 CCY+50	
11 FLT	
12 FCT DR+ R6 CCX+0 CCY+0	
13 FCT DR+ R24	
14 FCT DR+ R6 CCX+12 CCY+0	
15 FSELECT 2	
16 FCT DR- R1.5	
17 FCT DR- R36 CCX+44 CCY-10	
18 FSELECT 2	
19 FCT DR+ R5	
20 FLT X+110 Y+15 AN+0	
21 FL AN-90	
22 FL X+65 AN+180 PAR21 DP30	
23 RND R5	
24 FL X+65 Y-25 AN-90	
25 FC DR+ R50 CCX+65 CCY-75	
26 FCT DR- R65	
27 FSELECT 1	
28 FCT Y+0 DR- R40 CCX+0 CCY+0	
29 FSELECT 4	
30 DEP CT CCA90 R+5 F1000	Sair do contorno segundo um círculo tangente

31 L X-70 R0 FMAX	
32 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar ferramenta, fim do programa
33 END PGM FK3 MM	

# 6

**Ajudas à  
programação**

## 6.1 Função GOTO

### Utilizar a tecla GOTO

#### Saltar com a tecla GOTO

A tecla **GOTO** permite saltar para um ponto específico no programa NC, independentemente do modo de funcionamento ativo.

Proceda da seguinte forma:

-  ► Premir a tecla **GOTO**
- O comando mostra uma janela sobreposta.
- Introduzir número
-  ► Selecionar a instrução de salto mediante softkey, p. ex., saltar o número indicado para baixo

O comando oferece as seguintes possibilidades:

Softkey	Função
	Saltar o número de linhas indicado para cima
	Saltar o número de linhas indicado para baixo
	Saltar para o número de bloco indicado



Utilize a função **GOTO** apenas ao programar e testar programas NC. Durante a execução, utilize a função de processo de bloco

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

#### Seleção rápida com a tecla GOTO

Com a tecla **GOTO**, é possível abrir a janela Smart Select, que permite selecionar facilmente funções especiais ou ciclos.

Para selecionar funções especiais, proceda da seguinte forma:

-  ► Premir a tecla **SPEC FCT**
-  ► Premir a tecla **GOTO**
- O comando abre uma janela sobreposta com uma vista estruturada das funções especiais
- Selecionar a função desejada

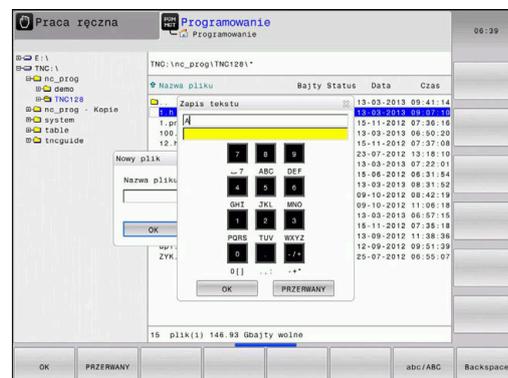
**Mais informações:** Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**

#### Abriu a janela de seleção com a tecla GOTO

Se o comando disponibilizar um menu de seleção, pode abrir a janela de seleção com a tecla **GOTO**. Dessa forma, veem-se as introduções possíveis.

## 6.2 Teclado virtual

Caso utilize a versão compacta (sem teclado alfanumérico) do comando, pode introduzir letras e caracteres especiais com o teclado virtual ou com um teclado alfanumérico conectado através de USB.



### Introduzir texto com o teclado virtual

Para trabalhar com o teclado virtual, proceda da seguinte forma:

- GOTO
  - ▶ Premir a tecla **GOTO** para introduzir letras com o teclado virtual, p. ex., para nomes de programas ou nomes de diretórios
  - ▶ O comando abre uma janela onde representa o campo de introdução numérica do comando juntamente com a respetiva distribuição alfabética.
- 8
  - ▶ Premir repetidamente a tecla numérica até que o cursor se encontre na letra desejada
  - ▶ Aguardar até que o comando aceite o carácter escolhido, antes de introduzir o carácter seguinte
- OK
  - ▶ Aceitar o texto na janela de diálogo aberta com a softkey **OK**

Com a softkey **abc/ABC** poderá escolher entre maiúsculas e minúsculas. No caso de o fabricante da máquina ter definido caracteres especiais, poderá chamá-los e introduzi-los através da softkey **SINAIS ESPECIAL**. Para apagar caracteres individuais, prima a softkey **BACKSPACE**.

## 6.3 Representação dos programas NC

### Realce de sintaxe

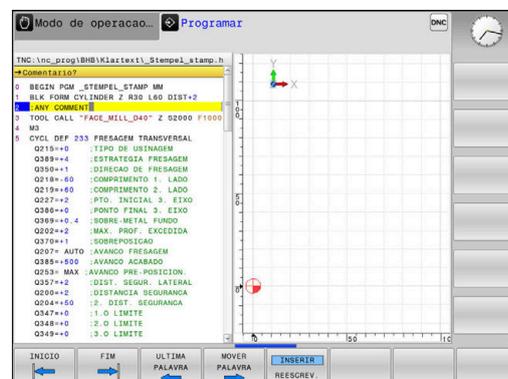
O comando representa elementos de sintaxe, consoante o respetivo significado, com cores diferentes. O realce a cor permite ler e compreender melhor os programas NC.

### Realce a cor de elementos de sintaxe

Utilização	Cor
Cor padrão	Preto
Representação de comentários	Verde
Representação de valores numéricos	Azul
Representação do número de bloco	Violeta
Representação de FMAX	Laranja
Representação do avanço	Castanho

### Barra de deslocamento

Com a barra de deslocamento (barra de deslocamento no ecrã) na margem direita da janela do programa, pode deslocar o conteúdo do ecrã com o rato. Além disso, através do tamanho e da posição da barra de deslocamento, pode tirar conclusões sobre o comprimento do programa e a posição do cursor.



## 6.4 Inserir comentários

### Aplicação

Pode introduzir comentários num programa NC, para explicar passos do programa ou dar indicações.



O comando `AVY` exibe comentários com comprimentos variáveis em função do parâmetro de máquina **lineBreak** (N.º 105404). O comentário pode conter quebras de linha ou o sinal `>>` remete para outros conteúdos.

O último carácter num bloco de comentário não pode ser um til (~).

Existem várias possibilidades de inserir um comentário.

### Comentário durante a introdução do programa

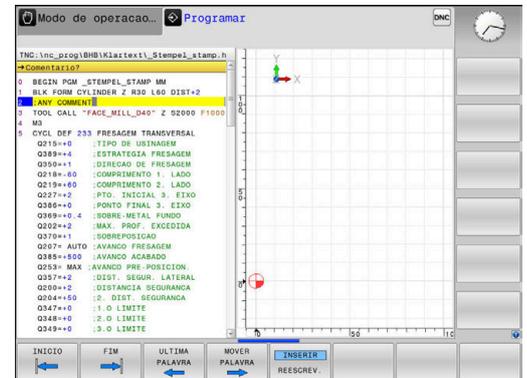
- ▶ Introduzir dados para um bloco NC
- ▶ Premir ; (ponto e vírgula) no teclado alfabético
- > O comando mostra a pergunta **Comentário?**
- ▶ Introduzir o comentário
- ▶ Fechar o bloco NC com a tecla **END**

### Inserir comentário mais tarde

- ▶ Selecionar o bloco NC no qual se pretende acrescentar o comentário
- ▶ Com a tecla de seta para a direita, selecionar a última palavra no bloco NC:
- ▶ Premir ; (ponto e vírgula) no teclado alfabético
- > O comando mostra a pergunta **Comentário?**
- ▶ Introduzir o comentário
- ▶ Fechar o bloco NC com a tecla **END**

### Comentário no próprio bloco NC

- ▶ Selecionar o bloco NC a seguir ao qual se pretende acrescentar o comentário
- ▶ Abrir o diálogo de programação com a tecla ; (ponto e vírgula) do teclado alfanumérico
- ▶ Introduzir o comentário e finalizar o bloco NC com a tecla **END**



## Comentar posteriormente o bloco NC

Se desejar transformar um bloco NC existente num comentário, proceda da seguinte forma:

- ▶ Seleccionar o bloco NC que se pretende comentar



- ▶ Premir a softkey **INSERIR COMENTÁRIO**

Em alternativa

- ▶ Premir a tecla < no teclado alfanumérico
- ▶ O comando coloca um ; (ponto e vírgula) no início do bloco.
- ▶ Premir a tecla **END**

## Alterar comentário ao bloco NC

Para transformar um bloco NC comentado num bloco NC ativo, proceda da seguinte forma:

- ▶ Seleccionar o bloco de comentário que se pretende alterar



- ▶ Premir a softkey **ELIMINAR COMENTÁRIO**

Em alternativa

- ▶ Premir a tecla > no teclado alfanumérico
- ▶ O comando remove o ; (ponto e vírgula) no início do bloco.
- ▶ Premir a tecla **END**

## Funções ao editar o comentário

Softkey	Função
	Saltar no início do comentário
	Saltar no fim do comentário
	Saltar para o início de uma palavra. Separar palavras com um espaço
	Saltar para o fim de uma palavra. Separar palavras com um espaço
	Alternar entre o modo Inserir e o modo Sobrescrever

## 6.5 Editar programa NC livremente

A introdução de determinados elementos de sintaxe, p. ex., blocos LN, não é possível diretamente através das teclas e softkeys disponíveis no Editor NC.

Para evitar a utilização de um editor de texto externo, o comando oferece as seguintes possibilidades:

- Introdução de sintaxe livre no editor de texto interno do comando
- Introdução de sintaxe livre no Editor NC através da tecla ?

### Introdução de sintaxe livre no editor de texto interno do comando

Para completar um programa NC existente com sintaxe adicional, proceda da seguinte forma:

- |   |  |
|---|--|
|    | <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ premir a tecla <b>PGM MGT</b></li> <li>&gt; O comando abre a gestão de ficheiros.</li> </ul>  |
|    | <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Premir a softkey <b>MAIS FUNCOES</b></li> </ul>   |
|   | <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Premir a softkey <b>SELECC. EDITOR</b></li> <li>&gt; O comando abre uma janela de seleção.</li> </ul>                                   |
|  | <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Escolher a opção <b>EDITOR DE TEXTO</b></li> <li>▶ Confirmar a seleção com <b>OK</b></li> <li>▶ Completar a sintaxe desejada</li> </ul> |



O comando não efetua qualquer verificação de sintaxe no editor de texto. Verifique as suas introduções no Editor NC em seguida.

### Introdução de sintaxe livre no Editor NC através da tecla ?



Para esta função, necessita de um teclado alfanumérico ligado através de USB.

Para completar um programa NC existente aberto com sintaxe adicional, proceda da seguinte forma:

- |   |   |
|---|---|
|  | <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Introduzir <b>?</b></li> <li>&gt; O comando abre um novo bloco NC.</li> </ul>            |
|  |   |
|  | <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Completar a sintaxe desejada</li> <li>▶ Confirmar a introdução com <b>END</b></li> </ul> |



Após a confirmação, o comando efetua uma verificação da sintaxe. Os erros dão origem a blocos **ERROR**

## 6.6 Saltar blocos NC

### Introduzir o sinal /

É possível ocultar blocos NC opcionalmente.

Para ocultar blocos NC no modo de funcionamento **Programar**, proceda da seguinte forma:



- ▶ Selecionar o bloco NC desejado



- ▶ Premir a softkey **INSERIR**
- > O comando insere o sinal /.

### Apagar o sinal /

Para mostrar blocos NC novamente no modo de funcionamento **Programar**, proceda da seguinte forma:



- ▶ Selecionar o bloco NC ocultado



- ▶ Premir a softkey **REMOVER**
- > O comando elimina o sinal /.

## 6.7 Estruturar programas NC

### Definição, possibilidade de aplicação

O comando dá-lhe a possibilidade de comentar os programas NC com blocos de estruturação. Os blocos de estruturação são textos (máx. 252 caracteres) que se entendem como comentários ou títulos para os blocos seguintes do programa.

Os programas NC extensos e complicados ficam mais visíveis e entendem-se melhor por meio de blocos de estruturação.

Isto facilita o trabalho em modificações posteriores do programa NC. Os blocos de estruturação podem inserir-se num ponto qualquer do programa NC.

Além disso, eles podem ser apresentados numa janela própria, permitindo ser editados ou completados. Para isso, utilize a necessária divisão do ecrã.

Os pontos de estrutura acrescentados são geridos pelo comando num ficheiro separado (extensão .SEC.DEF). Desta forma, aumenta a velocidade ao navegar na janela de estrutura.

Nos modos de funcionamento seguintes, pode seleccionar a divisão do ecrã **PROGRAMA + SECCOES**:

- Execução passo a passo
- Execução continua
- Programar

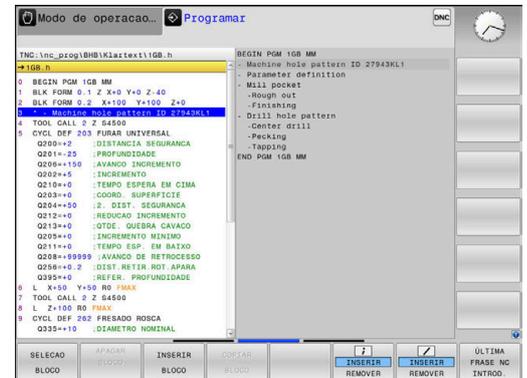
### Visualizar a janela de estruturação/mudar de janela ativada



- ▶ Mostrar janela de estruturação: premir a softkey **PROGRAMA + SECCOES** para a divisão do ecrã



- ▶ Mudar a janela ativa: premir a softkey **TROCAR JANELA**



## Acrescentar bloco de estruturação na janela do programa

- ▶ Seleccionar o bloco NC pretendido a seguir ao qual se deseja acrescentar o bloco de estruturação



- ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**



- ▶ Premir a softkey **AJUDAS DE PROGRAMAÇÃO**



- ▶ Premir a softkey **INSERIR SECCAO**

- ▶ Introduzir o texto de estruturação



- ▶ Se necessário, modificar com softkey a profundidade de estruturação (indentação)



Os pontos de estruturação só podem ser indentados durante a edição.



Também pode inserir blocos de estruturação com a combinação de teclas **Shift + 8**.

## Selecionar blocos na janela de estruturação

Se, na janela de estruturação, se saltar de bloco para bloco, o comando acompanha a visualização do bloco na janela do programa. Assim, é possível saltar partes extensas do programa com poucos passos.

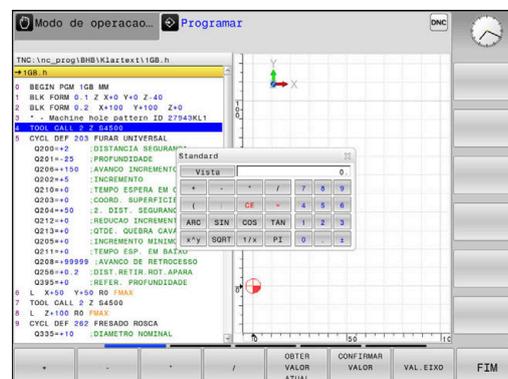
## 6.8 A calculadora

### Comando

O comando dispõe de uma calculadora com as funções matemáticas mais importantes.

- ▶ Mostrar a calculadora com a tecla **CALC**
- ▶ Selecionar funções de cálculo: selecionar o comando abreviado por softkey ou introduzi-lo com o teclado alfanumérico
- ▶ Fechar a calculadora com a tecla **CALC**

Função de cálculo	Breve comando (softkey)
Somar	+
Subtrair	-
Multiplicar	*
Dividir	/
Cálculo entre parênteses	( )
Arco-co-seno	ARC
Seno	SIN
Co-seno	COS
Tangente	TAN
potenciar valores	X^Y
Tirar a raiz quadrada	SQRT
Função de inversão	1/x
PI (3.14159265359)	PI
Valor para adicionar à memória intermédia	M+
Armazenar valor em memória intermédia	MS
Chamar memória intermédia	MR
Apagar a memória intermédia	MC
Logaritmo natural	LN
Logaritmo	LOG
Função exponencial	e^x
Verificar sinal	SGN
Construir valor absoluto	ABS



Função de cálculo	Breve comando (softkey)
Separar casas decimais	INT
Arredondar posições antes da vírgula	FRAC
Valor de módulo	MOD
Escolher vista	carregador
Apagar valor	CE
Unidade de medição	MM ou INCH
Representar o valor angular em radianos (padrão: valor angular em graus)	RAD
Selecionar o tipo de representação do valor numérico	DEC (decimal) ou HEX (hexadecimal)

#### Aceitar o valor calculado no programa NC

- ▶ Com as teclas de setas, selecionar a palavra onde deve ser aceite o valor calculado
- ▶ Com a tecla **CALC**, realçar a calculadora e executar o cálculo pretendido
- ▶ Premir a softkey **CONFIRMAR VALOR**
- > O comando aceita o valor no campo de introdução ativo e fecha a calculadora.



Também pode aceitar valores de um programa NC na calculadora. Se pressionar a softkey **OBTER VALOR ATUAL** ou a tecla **GOTO**, o comando aplica o valor do campo de introdução ativo na calculadora.

A calculadora continua ativa mesmo depois de se mudar de modo de funcionamento. Prima a softkey **END** para fechar a calculadora.

## Funções na calculadora

Softkey	Função
	Aplicar o valor da respetiva posição de eixo como valor nominal ou valor de referência na calculadora
	Aplicar o valor numérico do campo de introdução ativo na calculadora
	Aplicar o valor numérico da calculadora no campo de introdução ativo
	Copiar o valor numérico da calculadora
	Inserir o valor numérico copiado na calculadora
	Abrir a calculadora de dados de corte



Também pode deslocar a calculadora com as teclas de seta do teclado alfanumérico. Pode, igualmente, posicionar a calculadora com o rato, se tiver algum ligado.

## 6.9 Calculadora de dados de corte

### Aplicação

Com a calculadora de dados de corte, pode calcular a velocidade do mandril e o avanço para um processo de maquinagem. Em seguida, os valores calculados podem ser aplicados no programa NC, num diálogo de avanço ou velocidade aberto.

Para abrir a calculadora de dados de corte, prima a softkey **COMPUTADOR DE DADOS DE CORTE**.

O comando mostra a softkey se:

- Premir a tecla **CALC**
- Definir rotações
- Definir avanços
- Premir a softkey **F** no modo de operação **Funcionamento manual**
- Premir a softkey **S** no modo de operação **Funcionamento manual**

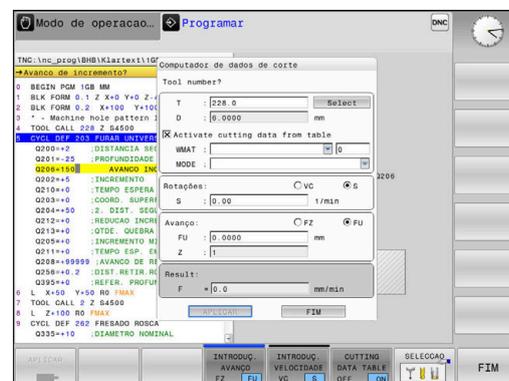
### Vistas da calculadora de dados de corte

Dependendo de se calcular uma velocidade ou um avanço, a calculadora de dados de corte é apresentada com diferentes campos de introdução:

#### Janela para o cálculo da velocidade:

Atalho	Significado
T:	Número de ferramenta
D:	Diâmetro da ferramenta
VC:	Velocidade de corte
S=	Resultado da velocidade do mandril

Se abrir a calculadora de rotações num diálogo onde já existe uma ferramenta definida, a calculadora de rotações assume automaticamente o número da ferramenta e o diâmetro. Basta indicar **VC** no campo de diálogo.



**Janela para o cálculo do avanço:**

Atalho	Significado
T:	Número de ferramenta
D:	Diâmetro da ferramenta
VC:	Velocidade de corte
S:	Rotações do mandril
Z:	Quantidade de lâminas
FZ:	Avanço por dente
FU:	Avanço por rotação
F=	Resultado do avanço



O avanço do bloco **TOOL CALL** é aceite através da softkey **F AUTO** nos blocos NC seguintes. Se for necessário modificar o avanço posteriormente, basta ajustar o valor do avanço no bloco **TOOL CALL** bloco .

**Funções na calculadora de dados de corte**

Dependendo de onde se abra a calculadora de dados de corte, existem as seguintes possibilidades:

Softkey	Função
	Aceitar o valor da calculadora de dados de corte no programa NC
	Alternar entre o cálculo do avanço e da velocidade
	Alternar entre o avanço por dente e o avanço por rotação
	Alternar entre a velocidade e a velocidade de corte
	Ligar ou desligar Trabalhar com tabela de dados de corte
	Selecionar a ferramenta na tabela de ferramentas
	Deslocar a calculadora de dados de corte na direção da seta
	Alternar para a calculadora
	Utilizar valores em polegadas na calculadora de dados de corte
	Fechar a calculadora de dados de corte

## Trabalhar com tabelas de dados de corte

### Aplicação

Se armazenar tabelas de materiais de trabalho, materiais de corte e dados de corte no comando, a calculadora de dados de corte pode processar os valores destas tabelas

Antes de trabalhar com o cálculo automático da velocidade e do avanço, proceda da seguinte forma:

- ▶ Registrar o material da peça de trabalho na tabela WMAT.tab
- ▶ Registrar o material de corte na tabela TMAT.tab
- ▶ Registrar a combinação do material de trabalho com o material de corte numa tabela de dados de corte
- ▶ Definir a ferramenta na tabela de ferramentas com os valores necessários
  - Raio da ferramenta
  - Quantidade de lâminas
  - Material de corte
  - Tabela de dados de corte

### Material da peça de trabalho WMAT

Os materiais das peças de trabalho definem-se na tabela WMAT.tab. Esta tabela deve guardar-se no diretório **TNC:\table**.

A tabela contém uma coluna para o material **WMAT** e uma coluna **MAT\_CLASS**, na qual os materiais estão subdivididos em classes de material de trabalho com as mesmas condições de corte, p. ex., segundo DIN EN 10027-2.

O material da peça de trabalho indica-se na calculadora de dados de corte da seguinte forma:

- ▶ Selecionar a calculadora de dados de corte
- ▶ Selecionar **Ativar dados de corte da tabela** na janela sobreposta
- ▶ Selecionar **WMAT** no menu desdobrável

### Material de corte da ferramenta TMAT

Os materiais de corte definem-se na tabela TMAT.tab. Esta tabela deve guardar-se no diretório **TNC:\table**.

O material de corte é atribuído na tabela de ferramentas na coluna **TMAT**. Pode atribuir nomes alternativos ao mesmo material de corte com as outras colunas **ALIAS1**, **ALIAS2**, etc.

NR	WMAT	MAT_CLASS
1		10
2	1.0038	10
3	1.0044	10
4	1.0114	10
5	1.0177	10
6	1.0143	10
7	St 37-2	10
8	St 37-3 N	10
9	X 14 CrMo S 17	20
10	1.1404	20
11	1.4305	20
12	V2A	21
13	1.4301	21
14	AlCu4PBMg	100
15	Aluminium	100
16	PTFE	200

**Tabela de dados de corte**

As combinações de material de trabalho/material de corte com os respetivos dados de corte definem-se numa tabela com a extensão .CUT. Esta tabela deve guardar-se no diretório **TNC:\system\Cutting-Data**.

A tabela de ferramentas correspondente é atribuída na tabela de ferramentas na coluna **CUTDATA**.

NR	MAT_CLASS	MODE	TMAT	VC	FTYPE
0	10 Rough	HSS		28	
1	10 Rough	VHM		78	
2	10 Finish	HSS		38	
3	10 Finish	VHM		70	
4	10 Rough	HSS coated		78	
5	10 Finish	HSS coated		82	
6	20 Rough	VHM		98	
7	20 Finish	VHM		82	
8	100 Rough	HSS		150	
9	100 Finish	HSS		145	
10	100 Rough	VHM		458	
11	100 Finish	VHM		440	
12					
13					
14					

**i** Utilize esta tabela simplificada, se usar ferramentas com apenas um diâmetro ou se o diâmetro não for relevante para o avanço, p. ex., em pastilhas de corte.

A tabela de dados de corte contém as colunas seguintes:

- **MAT\_CLASS**: classe de material
- **MODE**: modo de maquinaria, p. ex., acabamento
- **TMAT**: material de corte
- **VC**: velocidade de corte
- **FTYPE**: tipo de avanço **FZ** ou **FU**
- **F**: avanço

**Tabela de dados de corte dependente do diâmetro**

Em muitos casos, os dados de corte com que se pode trabalhar dependem do diâmetro da ferramenta. Assim, utilize a tabela de dados de corte com a extensão .CUTD. Esta tabela deve guardar-se no diretório **TNC:\system\Cutting-Data**.

A tabela de ferramentas correspondente é atribuída na tabela de ferramentas na coluna **CUTDATA**.

A tabela de dados de corte dependente do diâmetro contém adicionalmente as colunas:

- **F\_D\_0**: avanço com Ø 0 mm
- **F\_D\_0\_1**: avanço com Ø 0,1 mm
- **F\_D\_0\_12**: avanço com Ø 0,12 mm
- ...

NR	F_D_0	F_D_0_1	F_D_0_12	F_D_0_15	F_D_0_2	F_D_0_25	F_D_0_3	F_D_0_4	F_D_0_5	F_D_0_6
1						0.0010			0.0010	
2									0.0020	
3						0.0010			0.0010	
4						0.0010			0.0010	
5									0.0020	
6						0.0010			0.0010	
7						0.0010			0.0010	
8						0.0010			0.0020	
9						0.0010			0.0010	
10						0.0010			0.0030	
11						0.0010			0.0030	
12						0.0010			0.0030	
13						0.0010			0.0030	
14						0.0010			0.0030	
15						0.0010			0.0030	
16						0.0010			0.0010	
17									0.0020	
18						0.0010			0.0010	
19						0.0010			0.0010	
20									0.0020	
21						0.0010			0.0010	
22						0.0010			0.0010	
23									0.0020	
24						0.0010			0.0010	
25						0.0010			0.0030	
26						0.0010			0.0030	
27						0.0010			0.0030	

**i** Não é necessário preencher todas as colunas. Se o diâmetro de uma ferramenta se encontra entre duas colunas definidas, o comando interpola o avanço de forma linear.

## 6.10 Gráfico de programação

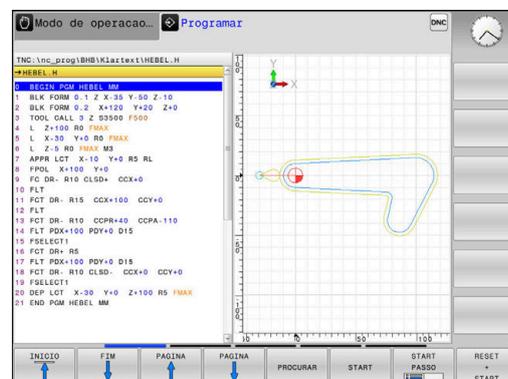
### Desenvolvimento com ou sem gráfico de programação

Enquanto é criado um programa NC, o comando pode mostrar o contorno programado com um gráfico 2D.

- ▶ Premir a tecla **Divisão do ecrã**
- ▶ Premir a softkey **PROGRAMA + GRAFICOS**
- O comando mostra o programa NC à esquerda e o gráfico à direita.



- ▶ Colocar a softkey **GRAFICO AUTOMAT.** em **LIGADO**
- Enquanto se vão introduzindo as linhas do programa, o comando vai mostrando cada um dos movimentos programados na janela do gráfico, à direita.



Se não pretender visualizar o gráfico, coloque a softkey **GRAFICO AUTOMAT.** em **DESLIGADO**.



Se **GRAFICO AUTOMAT.** estiver **LIGADO**, ao criar o gráfico de barras em 2D, o comando não terá em consideração os seguintes conteúdos do programa:

- Repetições de partes de programa
- Instruções de salto
- Funções M como, p. ex., M2 ou M30
- Chamadas de ciclo
- Avisos devido a ferramentas bloqueadas

Por isso, deve utilizar o desenho automático exclusivamente durante a programação de contornos.

O comando restaura os dados de ferramenta quando se abre um programa NC de novo ou é premida a softkey **RESET + START**

No gráfico de programação, o comando utiliza diferentes cores:

- **Azul:** elemento de contorno completamente definido
- **Violeta:** elemento de contorno ainda não definido completamente, ainda pode ser alterado, p. ex., por um RND
- **Azul claro:** furos e roscas
- **Ocre:** trajetória do ponto central da ferramenta
- **Vermelho:** movimento em marcha rápida

**Mais informações:** "Gráfico da programação FK", Página 180

## Criar o gráfico de programação para o programa NC existente

- ▶ Com as teclas de setas, selecione o bloco NC até ao qual se deve realizar o gráfico, ou prima **GOTO**, e introduza diretamente o número de bloco pretendido



- ▶ Restaurar os dados de ferramenta ativos até agora e criar o gráfico: premir a softkey **RESET + START**

### Outras funções:

Softkey	Função
	Restaurar os dados de ferramenta ativos até agora. Criar gráfico de programação
	Criar um gráfico de programação bloco a bloco
	Criar um gráfico de programação completo ou completar depois de <b>RESET + START</b>
	Parar o gráfico de programação. Esta softkey só aparece enquanto o comando cria um gráfico de programação
	Escolher vistas <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Vista de cima</li> <li>■ Vista de frente</li> <li>■ Pré-visualização</li> </ul>
	Mostrar ou ocultar trajetórias de ferramenta
	Mostrar ou ocultar trajetórias de ferramenta em marcha rápida

## Mostrar e ocultar números de bloco



- ▶ Comutação de barra de softkeys



- ▶ Mostrar números de bloco: colocar a softkey **MOSTRAR N.O BLOCO** em **ON**
- ▶ Ocultar números de bloco: colocar a softkey **MOSTRAR N.O BLOCO** em **OFF**

## Apagar o gráfico



- ▶ Comutação de barra de softkeys



- ▶ Apagar o gráfico: premir a softkey **APAGAR GRAFICO**

## Mostrar linhas de grelha



- ▶ Comutação de barra de softkeys



- ▶ Mostrar linhas de grelha: premir a softkey **Mostrar linhas de grelha**

## Ampliação ou redução duma secção

É possível determinar a vista de um gráfico.

- ▶ Comutação de barra de softkeys

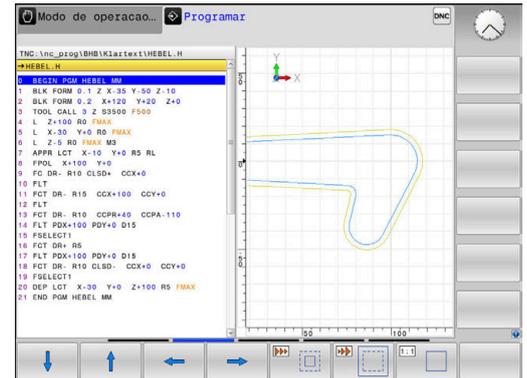
Assim, fica-se com as seguintes funções à disposição:

Softkey	Função
	Deslocar pormenor
	Diminuir pormenor
	Ampliar pormenor
	Restaurar pormenor

Com a softkey **RESET BLK FORM**, o pormenor original é restaurado de novo.

Poderá alterar a representação o gráfico também o com o rato. Dispõe-se das seguintes funções:

- Para deslocar o modelo representado, mantenha premido o botão central do rato ou a roda do rato e mova o mesmo. Se pressionar simultaneamente a tecla Shift, poderá deslocar o modelo apenas na horizontal ou na vertical.
- Para ampliar uma determinada área, seleccionar a área com o botão esquerdo do rato pressionado. Quando soltar o botão esquerdo do rato, o comando amplia a vista.
- Para ampliar ou reduzir rapidamente uma área qualquer, gire a roda do rato para a frente ou para trás.



## 6.11 Mensagens de erro

### Mostrar erro

O comando mostra erros, entre outras coisas, em caso de:

- introduções erradas
- erros de lógica no programa NC
- elementos de contorno não executáveis
- aplicações irregulares do apalpador
- Alterações do hardware

Quando ocorra um erro, o comando mostra-o na linha superior.

O comando utiliza vários ícones e cores da escrita para as diferentes classes de erros.

Ícone	Cor da escrita	Classe de erro
	vermelho	Erro
	vermelho	Erro Tipo Pergunta
	amarelo	Aviso
	verde	Aviso
	azul	Informação

O comando mostra uma mensagem de erro na linha de cabeçalho até que esta seja eliminada ou substituída por um erro de prioridade mais alta (classe de erro). As informações, que aparecem apenas brevemente, são sempre mostradas.

O comando representa as mensagens de erro longas e com várias linhas abreviadas. A janela de erros contém todas as informações sobre os erros em espera.

Uma mensagem de erro contendo o número de um bloco NC foi originada por este bloco NC ou por um anterior.

### Abrir a janela de erros

Quando abrir a janela de erros, obtém a informação completa sobre todos os erros presentes.



- ▶ Premir a tecla **ERR**
- O comando abre a janela de erros e mostra na totalidade todas as mensagens de erro existentes.

## Mensagens de erro detalhadas

O comando mostra possibilidades para a origem do erro e possibilidades para eliminar o erro:

- ▶ Abrir a janela de erros
- ▶ Posicionar o cursor sobre a mensagem de erro correspondente.

- |                   |   |
|-------------------|---|
| INFO<br>ADICIONAL | ▶ Premir a softkey <b>INFO ADICIONAL</b>  |
|                   | > O comando abre uma janela com informações sobre a origem e eliminação de erros. |
| INFO<br>ADICIONAL | ▶ Abandonar Info: premir de novo a softkey <b>INFO ADICIONAL</b>                  |



## Mensagens de erro com alta prioridade

Se ocorrer uma mensagem de erro ao ligar o comando devido a alterações de hardware ou atualizações, o comando abre automaticamente a janela de erros. O comando mostra um erro do tipo Pergunta.

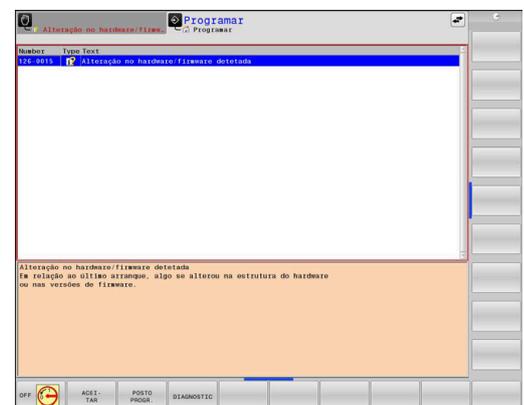
Este erro só pode ser eliminado, confirmando a pergunta através da softkey correspondente. Se necessário, o comando continua o diálogo até que a causa ou a eliminação do erro estejam esclarecidas inequivocamente.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

Se, excepcionalmente, ocorrer um **erro no processamento de dados**, o comando abre automaticamente a janela de erros. Não é possível eliminar este tipo de erro.

Proceda da seguinte forma:

- ▶ Encerrar o comando
- ▶ Reiniciar



## Softkey INFO INTERNA

A softkey **INFO INTERNA** fornece informações sobre as mensagens de erro, que são significativas exclusivamente em caso de assistência técnica.

- ▶ Abrir a janela de erros
- ▶ Posicionar o cursor sobre a mensagem de erro correspondente.

- |                 |  |
|-----------------|--|
| INFO<br>INTERNA | ▶ Premir a softkey <b>INFO INTERNA</b>                             |
|                 | > O comando abre uma janela com informações internas sobre o erro. |
| INFO<br>INTERNA | ▶ Abandonar Detalhes: premir de novo a softkey <b>INFO INTERNA</b> |

## Softkey FILTRO

Através da softkey **FILTRO**, é possível agrupar avisos e mensagens de erro idênticos na janela de erros. Graças ao agrupamento, a lista das mensagens torna-se mais curta e compreensível.

-  ▶ Abrir a janela de erros
-  ▶ Premir a softkey **MAIS FUNCOES**
-  ▶ Premir a softkey **FILTRO**
  - O comando agrupa os avisos e mensagens de erro idênticos.
  - A frequência das várias mensagens é indicada entre parênteses na linha correspondente.
-  ▶ Sair do filtro: premir a softkey **VOLTAR**

## Premir a softkey ATIVAR GRAVACAO AUTOMATICA

A softkey **ATIVAR GRAVACAO AUTOMATICA** permite registar os números de erro que guardam um ficheiro de assistência imediatamente ao ocorrer o erro.

-  ▶ Abrir a janela de erros
-  ▶ Premir a softkey **MAIS FUNCOES**
-  ▶ Premir a softkey **ATIVAR GRAVACAO AUTOMATICA**
  - O comando abre a janela sobreposta **Ativar Gravação Automática**.
  - ▶ Definir introduções
    - **Número de erro:** indicar o número de erro correspondente
    - **Ativo:** colocando a marca, o ficheiro de assistência é criado automaticamente
    - **Comentário:** se necessário, introduzir um comentário para o número de erro
-  ▶ Premir a softkey **ARMAZENAR**
  - O comando guarda automaticamente um ficheiro de assistência, caso ocorra o erro com o número realçado.
-  ▶ Premir a softkey **VOLTAR**

## Apagar erros

### Apagar erros automaticamente



Ao selecionar ou reiniciar um programa NC, o comando pode eliminar automaticamente os avisos ou mensagens de erro presentes. O fabricante da máquina determina no parâmetro de máquina opcional **CfgClearError** (N.º 130200) se este apagamento automático é executado.

No estado de fábrica do comando, as mensagens de aviso e de erro são eliminadas automaticamente da janela de erros nos modos de funcionamento **Teste do programa** e **Programação**. As mensagens nos modos de funcionamento da máquina não são eliminadas.

### Apagar erros fora da janela de erros



- ▶ Premir a tecla **CE**
- ▶ O comando apaga os erros ou instruções apresentados na linha superior.



Em alguns modos de funcionamento, não poderá utilizar a tecla **CE** para apagar os erros, pois a mesma é utilizada para outras funções.

### Apagar erros

- ▶ Abrir a janela de erros
- ▶ Posicionar o cursor sobre a mensagem de erro correspondente.

- ▶ Premir a softkey **APAGAR**

- ▶ Em alternativa, apagar todos os erros: premir a softkey **APAGAR TODOS**



Se a causa de um erro não for eliminada, o erro não pode ser apagado. Nesse caso, a mensagem de erro mantém-se.

## Protocolo de erros

O comando memoriza erros surgidos e ocorrências importantes, p. ex., o arranque do sistema, num protocolo de erros. A capacidade do protocolo de erros é limitada. Quando o protocolo de erros estiver cheio, o comando utiliza um segundo ficheiro. Se também este ficar cheio, o primeiro é apagado e escrito novamente, e por aí adiante. Se necessário, passe de **FICHEIRO ACTUAL** para **FICHEIRO ANTERIOR**, para visualizar o histórico.

### ► Abrir a janela de erros

-  ► Premir a softkey **FICHEIROS PROTOCOLO**
-  ► Abrir o protocolo de erros: premir a softkey **PROTOCOLO ERRO**
-  ► Se necessário, ajustar o protocolo de erros anterior: premir a softkey **FICHEIRO ANTERIOR**
-  ► Se necessário, ajustar o protocolo de erros atual: premir a softkey **FICHEIRO ACTUAL**

A entrada mais antiga do protocolo de erros situa-se no início, a mais recente situa-se no fim do ficheiro.

## Protocolo de teclas

O comando memoriza as teclas premidas e ocorrências importantes (p. ex., arranque do sistema) num protocolo de teclas. A capacidade do protocolo de teclas é limitada. Se o protocolo de teclas estiver cheio, o TNC mudará para um segundo protocolo de teclas. Se este também ficar cheio, o primeiro é apagado e escrito novamente, etc. Se necessário, passe de **FICHEIRO ACTUAL** para **FICHEIRO ANTERIOR**, para visualizar o histórico de introduções.

-  ▶ Premir a softkey **FICHEIROS PROTOCOLO**
-  ▶ Abrir o protocolo de teclas: Premir a softkey **PROTOCOLO APALPAÇÃO**
-  ▶ Se necessário, ajustar o protocolo de teclas anterior: premir a softkey **FICHEIRO ANTERIOR**
-  ▶ Se necessário, ajustar o protocolo de teclas atual: premir a softkey **FICHEIRO ACTUAL**

O comando memoriza cada tecla da consola pressionada durante o processo de operação no protocolo de teclas. A entrada mais antiga situa-se no início, a mais recente situa-se no fim do ficheiro.

### Resumo das teclas e softkeys para visualizar o protocolo

Softkey/ Teclas	Função
	Salto para o início do protocolo de teclas
	Salto para o fim do protocolo de teclas
	Procurar texto
	Protocolo de teclas atual
	Protocolo de teclas anterior
	Linha seguinte/anterior
	
	Regressar ao menu principal

## Texto de instruções

Numa operação errada, por exemplo, quando se aciona uma tecla não permitida ou quando se introduz um valor não válido, o comando avisa-o através de um texto de instruções localizado na linha superior dessa operação errada. O comando apaga o texto de instruções na próxima entrada válida.

## Memorizar ficheiros de assistência técnica

Se necessário, poderá guardar a situação atual do comando, pondo-a ao dispor do técnico de assistência para avaliação da situação. Para tal, é memorizado um grupo de ficheiros de assistência técnica (protocolos de erros e de teclas, bem como outros ficheiros, que fornecem informações sobre a situação atual da máquina e a maquinagem).



Para possibilitar o envio de ficheiros de assistência por e-mail, o comando só guarda programas NC ativos com um tamanho de até 10 MB no ficheiro de assistência. Programas NC maiores não são guardados ao criar o ficheiro de assistência.

Se executar diversas vezes a função

**GUARDAR FICHEIROS SERVIÇO** com o mesmo nome de ficheiro, o grupo de ficheiros de assistência anteriormente memorizado é sobrescrito. Por esta razão, utilize outro nome de ficheiro ao executar novamente a função.

### Memorizar ficheiros de assistência técnica

- 
  - ▶ Abrir a janela de erros
  
- 
  - ▶ Premir a softkey **FICHEIROS PROTOCOLO**
  
- 
  - ▶ Premir a softkey **GUARDAR FICHEIROS SERVIÇO**
  - > O comando abre uma janela sobreposta onde se pode introduzir um nome de ficheiro ou o caminho completo para o ficheiro de assistência.
  
- 
  - ▶ Premir a softkey **OK**
  - > O comando guarda a ficheiro de assistência.

### Fechar a janela de erros

Para fechar novamente a janela de erros, proceda da seguinte forma:

- 
  - ▶ Premir a softkey **FIM**
  
- 
  - ▶ Em alternativa, premir a tecla **ERR**
  - > O comando fecha a janela de erros.

## 6.12 Sistema de ajuda sensível ao contexto TNCguide

### Aplicação



Antes de poder usar o TNCguide, tem de fazer o download dos ficheiros de ajuda do site da HEIDENHAIN.

**Mais informações:** "Fazer o download dos ficheiros de ajuda atuais", Página 225

O sistema de ajuda sensível ao contexto **TNCguide** contém a documentação do utilizador no formato HTML. A chamada do TNCguide é realizada através da tecla **HELP**, onde o comando, em parte dependendo da situação, mostra a informação correspondente (chamada sensível ao contexto). Se estiver a editar um bloco NC e premir a tecla **HELP**, por norma, chegará ao ponto da documentação em que está descrita a função correspondente.



O comando procura iniciar o TNCguide na língua que se tenha selecionado como idioma de diálogo. Se faltar a versão do idioma necessário, o comando abrirá a versão inglesa.

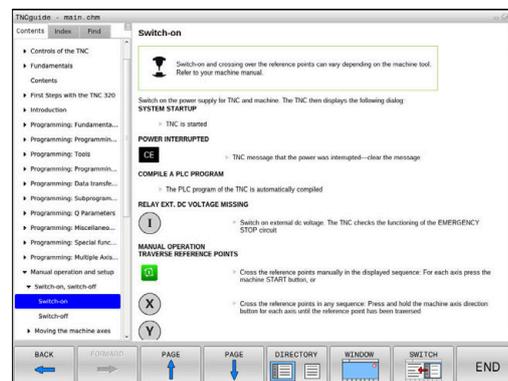
As seguintes documentações de utilizador estão disponíveis no TNCguide:

- Manual do Utilizador para Programação em Texto Claro (**BHBKlartext.chm**)
- Manual do Utilizador para Programação DIN/ISO (**BHBIso.chm**)
- Manual do Utilizador Preparar, testar e executar programas NC (**BHBoperate.chm**)
- Manual do Utilizador Programação de ciclos de maquinagem (**BHBcycle.chm**)
- Manual do Utilizador Ciclos de medição da peça de trabalho e programação da ferramenta (**BHBtchprobe.chm**)
- Eventualmente, Manual do Utilizador da Aplicação TNCdiag (**TNCdiag.chm**)
- Lista de todas as mensagens de erro NC (**errors.chm**)

Está ainda disponível o ficheiro de livro **main.chm**, no qual é apresentado o conjunto de todos os ficheiros CHM existentes.



Como opção, o fabricante da máquina pode inserir ainda documentação específica da máquina no **TNCguide**. Estes documentos são mostrados como livro separado no ficheiro **main.chm**.



## Trabalhar com o TNCguide

### Chamar o TNCguide

Para iniciar o TNCguide, existem disponíveis várias possibilidades:

- Através da tecla **HELP**
- Clicando com o rato numa softkey, se tiver clicado previamente no símbolo de ajuda inserido na parte inferior direita do ecrã
- Abrir um ficheiro de ajuda através da gestão de ficheiros (ficheiro CHM). O comando pode abrir qualquer ficheiro CHM, mesmo que este não esteja armazenado na memória interna do comando



No posto de programação Windows, o TNCguide abre-se no navegador interno do sistema definido como padrão.

Para muitas softkeys existe disponível uma chamada sensível ao contexto, através da qual pode aceder diretamente à descrição da função das várias softkeys. Esta funcionalidade está disponível apenas através da utilização do rato.

Proceda da seguinte forma:

- ▶ Selecionar a barra de softkeys onde a softkey pretendida é apresentada
- ▶ Com o rato, clicar no símbolo de ajuda mostrado pelo comando diretamente à direita por cima da barra de softkeys
- O ponteiro do rato converte-se em ponto de interrogação.
- ▶ Clicar com o ponto de interrogação sobre a softkey cuja função deseja ter esclarecida
- O comando abre o TNCguide. Se não existir nenhuma entrada para a softkey selecionada, o comando abre o ficheiro de livro **main.chm**. Pode procurar a explicação desejada com a função de procura em todo o texto ou navegando manualmente.

Também quando esteja a editar um bloco NC, está à disposição uma chamada sensível ao contexto:

- ▶ Selecionar um bloco NC qualquer
- ▶ Marcar a palavra desejada
- ▶ Premir a tecla **HELP**
- O comando abre o sistema de ajuda e mostra a descrição da função ativa. Não se aplica a funções auxiliares ou ciclos do fabricante da máquina.



## Navegar no TNCguide

A forma mais fácil é navegar no TNCguide com o rato. No lado esquerdo pode ver-se o diretório. Clicando no triângulo apresentado à direita, pode ver o capítulo localizado por baixo, ou clicando diretamente sobre a respetiva entrada pode ver a página correspondente. A operação é idêntica à utilizada para o Explorador do Windows.

Os pontos de texto com ligação (referências cruzadas) são mostrados em azul e com sublinhado. Clicando sobre uma ligação abrir-se-á a página respetiva.

É claro que poderá também operar o TNCguide utilizando as teclas e as softkeys. A tabela seguinte contém um resumo das respetivas teclas de função.

Softkey	Função
	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ O diretório à esquerda está ativo: selecionar o registo situado abaixo ou acima</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ A janela de texto à direita está ativa: deslocar a página para baixo ou para cima, se o texto ou os gráficos não forem mostrados na totalidade</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ O diretório à esquerda está ativo: Abrir o diretório.</li> <li>■ A janela de texto à direita está ativa: sem função</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ O diretório à esquerda está ativo: fechar o diretório</li> <li>■ A janela de texto à direita está ativa: sem função</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ O diretório à esquerda está ativo: mostrar a página selecionada através da tecla do cursor</li> <li>■ A janela de texto à direita está ativa: se o cursor estiver sobre um link, salta para a página com ligação</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ O diretório à esquerda está ativo: alternar separadores entre visualização do diretório de conteúdo, a visualização do diretório de palavras-chave e a função de procura em todo o texto e comutar no lado direito do ecrã</li> <li>■ A janela de texto à direita está ativa: salto de volta para a janela esquerda</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ O diretório à esquerda está ativo: selecionar o registo situado abaixo ou acima</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ A janela de texto à direita está ativa: saltar para o link seguinte</li> </ul>

Softkey	Função
	Selecionar a página mostrada em último lugar
	Passar para a página seguinte, se tiver utilizado várias vezes a função <b>Selecionar a página mostrada em último lugar</b>
	Passar para a página anterior
	Passar para a página seguinte
	Mostrar/apagar diretórios
	Mudar entre apresentação de ecrã total e apresentação reduzida. Na apresentação reduzida verá apenas uma parte da área de trabalho do comando
	O foco é mudado internamente para a aplicação do comando, para que possa utilizar o comando quando o TNCguide está aberto. Se a apresentação em imagem total estiver ativa, o comando reduz automaticamente o tamanho da janela antes da mudança da focagem
	Terminar o TNCguide

### Diretório de palavras-chave

As palavras-chave mais importantes são apresentadas no diretório de palavras-chave (separador **Índice**) e podem ser escolhidas diretamente clicando com o rato ou selecionando com as teclas de seta.

A página à esquerda está ativa.



- ▶ Selecionar o **Índice**
- ▶ Navegar para a palavra-chave desejada com as teclas de seta ou o rato

Em alternativa:

- ▶ Introduzir as letras iniciais
- ▶ O comando sincroniza o diretório de palavra-chave referente ao texto introduzido, para que possa encontrar mais rapidamente a palavra-chave na lista apresentada.
- ▶ Visualizar informações sobre a palavra-chave selecionada com a tecla **ENT**



### Procura em todo o texto

No separador **Procura**, poderá pesquisar todo o TNCguide relativamente a uma palavra específica.

A página à esquerda está ativa.



- ▶ Selecionar o separador **Procura**
- ▶ Ativar o campo de introdução **Procurar:**
- ▶ Introduzir a palavra a procurar
- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
- > O comando lista todas as posições encontradas que contenham esta palavra.
- ▶ Navegar com as teclas da seta até ao ponto desejado
- ▶ Mostrar a posição de descoberta selecionada com a tecla **ENT**



A procura em todo o texto poderá ser sempre realizada apenas com uma palavra.

Se ativar a função **Procurar apenas em títulos**, o comando pesquisa exclusivamente em todos os títulos, não os textos completos. A função é ativada com o rato ou selecionando e confirmando em seguida com a tecla de espaço.

## Fazer o download dos ficheiros de ajuda atuais

Os ficheiros de ajuda correspondendo ao software do seu comando encontram-se no site da HEIDENHAIN:

**[http://content.heidenhain.de/doku/tnc\\_guide/html/en/index.html](http://content.heidenhain.de/doku/tnc_guide/html/en/index.html)**

Navegue até ao ficheiro de ajuda conveniente da seguinte forma:

- ▶ Comandos TNC
- ▶ Série, p. ex., TNC 600
- ▶ Número de software NC desejado, p. ex., TNC 620 (81760x-07)
- ▶ Selecionar o idioma desejado na tabela **Ajuda online (TNCguide)**
- ▶ Transferir o ficheiro ZIP
- ▶ Descompactar o ficheiro ZIP
- ▶ Transmitir os ficheiros CHM descompactados para o comando, para o diretório **TNC:\tncguide\de** ou para o respetivo subdiretório de idioma



Se transmitir os ficheiros CHM para o comando com o **TNCremo**, selecione o modo binário para os ficheiros com a extensão **.chm**.

Idioma	Diretório TNC
Alemão	TNC:\tncguide\de
Inglês	TNC:\tncguide\en
Checo	TNC:\tncguide\cs
Francês	TNC:\tncguide\fr
Italiano	TNC:\tncguide\it
Espanhol	TNC:\tncguide\es
Português	TNC:\tncguide\pt
Sueco	TNC:\tncguide\sv
Dinamarquês	TNC:\tncguide\da
Finlandês	TNC:\tncguide\fi
Holandês	TNC:\tncguide\nl
Polaco	TNC:\tncguide\pl
Húngaro	TNC:\tncguide\hu
Russo	TNC:\tncguide\ru
Chinês (simplificado)	TNC:\tncguide\zh
Chinês (tradicional)	TNC:\tncguide\zh-tw
Esloveno	TNC:\tncguide\sl
Norueguês	TNC:\tncguide\no
Eslovaco	TNC:\tncguide\sk
Coreano	TNC:\tncguide\kr
Turco	TNC:\tncguide\tr
Romeno	TNC:\tncguide\ro



# 7

## **Funções auxiliares**

## 7.1 Introduzir funções auxiliares M e STOP

### Princípios básicos

Com as funções auxiliares do comando – também chamadas de funções M – controla-se

- a execução do programa, p. ex., uma interrupção da execução
- funções da máquina, como p.ex. ligar e desligar a rotação do mandril e o agente refrigerante
- o comportamento da ferramenta na trajetória

É possível introduzir até quatro funções auxiliares M no fim de um bloco de posicionamento ou introduzir num bloco NC separado. O comando mostra então o diálogo: **Função auxiliar M?**

Normalmente, no diálogo indica-se o número da função auxiliar. Em algumas funções auxiliares, continua-se com o diálogo para se poder indicar parâmetros dessa função.

Nos modos de funcionamento **Modo de operação manual** e **Volante electrónico**, as funções auxiliares introduzem-se com a softkey **M**.

### Atuação das funções auxiliares

Repare que algumas funções auxiliares atuam no início, e outras no fim dum bloco de posicionamento, independentemente da sequência na qual se encontram no respetivo bloco NC.

As funções auxiliares atuam a partir do bloco NC em que são chamadas.

Algumas funções auxiliares atuam somente no bloco NC onde estão programadas. Se a função auxiliar não atuar apenas por blocos, tem de ser anulada num bloco NC seguinte com uma função M separada ou então é suprimida automaticamente pelo comando no fim do programa.



Se tiverem sido programadas várias funções M num bloco NC, a sequência na execução será a seguinte:

- Funções M atuantes no início do bloco são executadas antes das atuantes no fim do bloco
- Caso as funções M atuem todas no início do bloco ou no fim do bloco, a execução realiza-se na sequência programada

### Introduzir uma função auxiliar no bloco STOP

Um bloco **STOP** programado interrompe a execução do programa ou do teste de programa, p.ex., para verificar uma ferramenta. Num bloco de **STOP**, é possível programar uma função auxiliar M:

STOP

- ▶ Programar uma interrupção na execução do programa: premir a tecla **STOP**
- ▶ Se necessário, introduzir a função auxiliar **M**

### Exemplo

87 STOP

## 7.2 Funções auxiliares para controlo da execução do programa, do mandril e do agente refrigerante

### Resumo



Consulte o manual da sua máquina!  
O fabricante da máquina pode influenciar o comportamento das funções auxiliares descritas seguidamente.

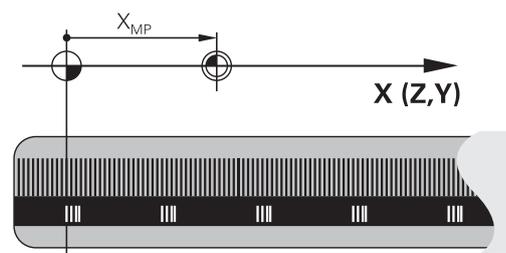
M	Ativação	Atuação no bloco -	No início	No fim
M0	PARAGEM da execução do programa PARAGEM do mandril			■
M1	PARAGEM facultativa da execução do programa event. PARAGEM do mandril event. Agente refrigerante DESLIGADO (função determinada pelo fabricante da máquina)			■
M2	PARAGEM da execução do programa PARAGEM do mandril Refrigerante DESLIGADO Retrocesso para o bloco 1 Eliminação da visualização de estado O alcance funcional depende do parâmetro de máquina <b>resetAt</b> (N.º 100901)			■
M3	Mandril LIGADO no sentido horário		■	
M4	Mandril LIGADO no sentido anti-horário		■	
M5	PARAGEM do mandril			■
M6	troca de ferramenta PARAGEM do mandril PARAGEM da execução do programa			■
<div data-bbox="121 1648 175 1704" data-label="Image"> </div> <p>Dado que a função varia conforme o fabricante da máquina, para a troca de ferramenta, a HEIDENHAIN recomenda a função <b>TOOL CALL</b>.</p>				
M8	Refrigerante LIGADO		■	
M9	Refrigerante DESLIGADO			■
M13	Mandril LIGADO no sentido horário Agente refrigerante LIGADO		■	
M14	Mandril LIGADO no sentido anti-horário Agente refrigerante ligado		■	
M30	Como M2			■

## 7.3 Funções auxiliares para indicações de coordenadas

### Programar coordenadas referentes à máquina: M91/M92

#### Ponto zero da régua

Numa régua, a marca de referência indica a posição do ponto zero dessa régua.



#### Ponto zero da máquina

O ponto zero da máquina é necessário para:

- fixar os limites da área de deslocação (interruptor limite de software)
- aproximar a posições fixas da máquina (p. ex., posição de troca de ferramenta)
- fixar um ponto de referência na peça

O fabricante da máquina introduz para cada eixo a distância desde o ponto zero da máquina e o ponto zero da régua num parâmetro da máquina.

#### Comportamento standard

O comando refere as coordenadas ao ponto zero da peça de trabalho.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

#### Comportamento com M91 – Ponto zero da máquina

Quando as coordenadas em blocos de posicionamento se referem ao ponto zero da máquina, introduza M91 nesses blocos NC.



Quando programar coordenadas incrementais num bloco M91, estas coordenadas referem-se à última posição M91 programada. Se o programa NC ativo não contiver nenhuma posição M91, então estas coordenadas referem-se à posição atual da ferramenta.

O comando indica os valores de coordenadas referentes ao ponto zero da máquina. Na visualização de estado, a visualização de coordenadas é comutada para REF.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

### Comportamento com M92 – Ponto de referência da máquina



Consulte o manual da sua máquina!

Adicionalmente ao ponto zero da máquina, o fabricante da máquina pode determinar outra posição fixa da máquina (ponto de referência da máquina).

O fabricante da máquina determina para cada eixo a distância do ponto de referência da máquina ao ponto zero da mesma.

Quando as coordenadas em blocos de posicionamento se referem ao ponto de referência da máquina, introduza M92 nesses blocos NC.



Também com **M91** ou **M92** o comando realiza corretamente a correção de raio. Na operação, **não** se tem em conta o comprimento da ferramenta.

### Atuação

M91 e M92 só funcionam nos blocos NC em que esteja programado M91 ou M92.

M91 e M92 atuam no início do bloco.

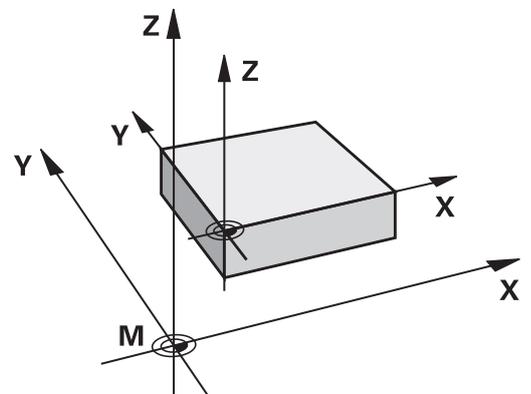
### Ponto de referência da peça de trabalho

Quando se pretende que as coordenadas se refiram sempre ao ponto zero da máquina, pode-se bloquear a definição do ponto de referência para um ou vários eixos.

Quando a definição do ponto de referência está bloqueada para todos os eixos, o comando já não mostra a softkey

**FIXAR PONTO REF** no modo de funcionamento **Modo de operação manual**.

A figura mostra sistemas de coordenadas com ponto zero da máquina e da peça de trabalho.



### M91/M92 no modo de funcionamento Teste do Programa

Para poder simular também graficamente movimentos M91/M92, tem de se ativar a supervisão do espaço de trabalho e mandar visualizar o bloco referido ao ponto de referência memorizado,

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

## Aproximação às posições no sistema de coordenadas de introdução sem inclinação com um plano de maquinagem inclinado: M130

### Comportamento standard num plano de maquinagem inclinado

O comando refere as coordenadas nos blocos de posicionamento ao sistema de coordenadas do plano de maquinagem inclinado.

**Mais informações:** "Sistema de coordenadas do plano de maquinagem WPL-CS", Página 83

### Comportamento com M130

Não obstante o plano de maquinagem inclinado ativo, o comando refere as coordenadas em blocos lineares ao sistema de coordenadas de introdução sem inclinação.

**M130** ignora exclusivamente a função **Tilt the working plane**, mas considera transformações ativas antes e depois da inclinação. Isso significa que, no cálculo da posição, o comando considera o ângulo axial dos eixos rotativos que não estão na sua posição zero.

**Mais informações:** "Sistema de coordenadas de introdução I-CS", Página 85

## AVISO

### Atenção, perigo de colisão!

A função **M130** só está ativa bloco a bloco. O comando executa as maquinagens seguintes novamente no sistema de coordenadas do plano de maquinagem inclinado. Durante a maquinagem, existe perigo de colisão!

- ▶ Verificar o desenvolvimento e as posições mediante a simulação gráfica

### Avisos sobre a programação

- A função **M130** só é permitida com a função **Tilt the working plane** ativa.
- Se se combinar a função **M130** com uma chamada de ciclo, o comando interrompe a execução com uma mensagem de erro

### Atuação

**M130** atua bloco a bloco em blocos lineares sem correção do raio da ferramenta.

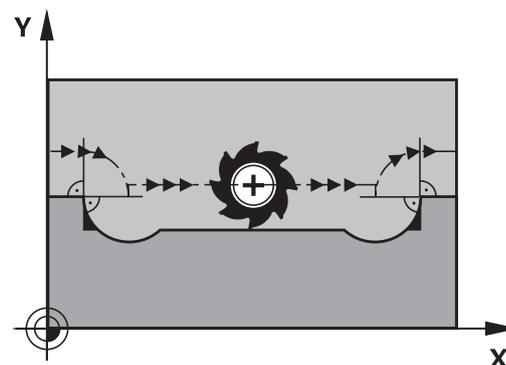
## 7.4 Funções auxiliares para o tipo de trajetória

### Maquinar pequenos desníveis de contorno: M97

#### Comportamento standard

O comando acrescenta um círculo de transição na esquina exterior. Em desníveis demasiado pequenos, a ferramenta iria danificar o contorno

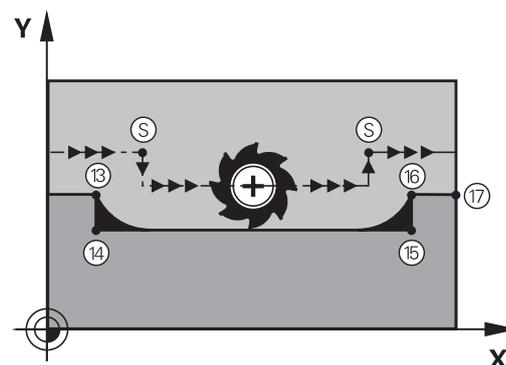
O comando interrompe nestas posições a execução do programa e emite a mensagem de erro **Raio da ferramenta grande demais**.



#### Comportamento com M97

O comando calcula um ponto de intersecção na trajetória para os elementos de contorno – como em esquinas interiores – e desloca a ferramenta para esse ponto.

Programa **M97** no bloco NC onde é programado o ponto da esquina exterior.



Em vez da **M97**, a HEIDENHAIN recomenda a função **M120 LA**, que tem um desempenho consideravelmente melhor. **Mais informações:** "Cálculo prévio do contorno com correção de raio (LOOK AHEAD): M120 (opção #21)", Página 238

#### Atuação

**M97** atua só no bloco NC em que estiver programado **M97**.



Com **M97**, o comando processa a esquina do contorno apenas de forma incompleta. Eventualmente, será necessário maquinar posteriormente as esquinas do contorno com uma ferramenta mais pequena.

#### Exemplo

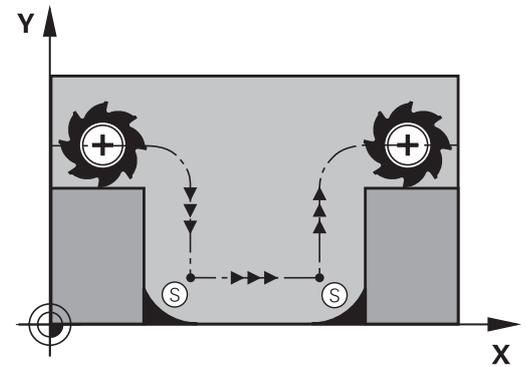
5 TOOL DEF L ... R+20	Raio de ferramenta maior
...	
13 L X... Y... R... F... M97	Aproximação ao ponto do contorno 13
14 L IY-0.5 ... R... F...	Maquinar pequenos desníveis no contorno 13 e 14
15 L IX+100 ...	Aproximação ao ponto do contorno 15
16 L IY+0.5 ... R... F... M97	Maquinar pequenos desníveis no contorno 15 e 16
17 L X... Y...	Aproximação ao ponto do contorno 17

## Maquinar completamente esquinas abertas do contorno: M98

### Comportamento standard

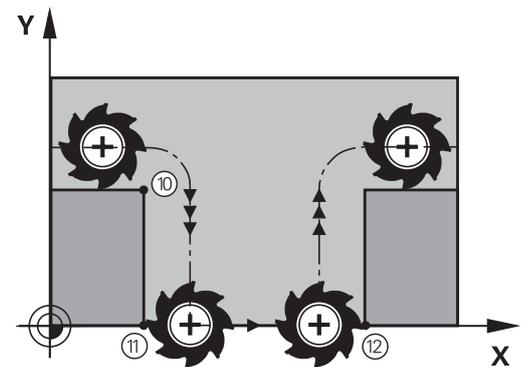
O comando calcula nas esquinas interiores o ponto de intersecção das trajetórias de fresagem, e desloca a ferramenta a partir desse ponto, numa nova direcção.

Quando o contorno está aberto nas esquinas, a maquinação não é completa:



### Comportamento com M98

Com a função auxiliar **M98**, o comando desloca a ferramenta até ficarem efectivamente maquinados todos os pontos do contorno:



### Atuação

**M98** só atua nos blocos NC em que estiver programado **M98**.

**M98** fica atuante no fim do bloco.

### Exemplo: aproximar sucessivamente aos pontos de contorno 10, 11 e 12

```
10 L X... Y... RL F
```

```
11 L X... IY... M98
```

```
12 L IX+ ...
```

## Fator de avanço para movimentos de afundamento: M103

### Comportamento standard

O comando desloca a ferramenta com a última alimentação programada independentemente da direcção de deslocação.

### Comportamento com M103

O comando reduz a alimentação quando a ferramenta se desloca na direcção negativa do eixo da ferramenta. O avanço ao afundar FZMAX calcula-se a partir do último avanço programado FPROGR e do fator F%:

$$FZMAX = FPROG \times F\%$$

### Introduzir M103

Quando se introduz **M103** num bloco de posicionamento, o comando prossegue o diálogo e pede o fator F.

### Atuação

**M103** fica atuante no início do bloco.

Suprimir **M103**: programar de novo **M103** sem fator.



A função **M103** também atua no sistema de coordenadas do plano de maquinagem inclinado. A redução do avanço atua então ao deslocar o eixo da ferramenta **inclinado** em direcção negativa.

### Exemplo

O avanço ao afundar equivale a 20% do avanço no plano.

...	Avanço efetivo da trajetória (mm/min):
17 L X+20 Y+20 RL F500 M103 F20	500
18 L Y+50	500
19 L IZ-2.5	100
20 L IY+5 IZ-5	141
21 L IX+50	500
22 L Z+5	500

## Avanço em milímetros/rotação do mandril M136

### Comportamento standard

O comando desloca a ferramenta com o avanço F em mm/min. determinado no programa NC

### Comportamento com M136



Nos programas NC com a unidade Polegada, **M136** em combinação com a alternativa de avanço **FU** não é permitida.

Com **M136** ativo, o mandril não deve estar regulado.

**M136** combinado com uma orientação do mandril não é possível. Dado que, com uma orientação de mandril, não existem rotações, o comando não pode calcular o avanço.

Com **M136** o comando não desloca a ferramenta em mm/min mas sim com o avanço F em milímetros/rotações do mandril determinado no programa NC. Se se alterar a velocidade com o potenciômetro, o comando ajusta automaticamente o avanço.

### Atuação

**M136** fica atuante no início do bloco.

Para suprimir **M136**, programa-se **M137**.

## Velocidade do avanço em arcos de círculo: M109/M110/M111

### Comportamento standard

O comando relaciona a velocidade de avanço programada em relação à trajetória do ponto central da ferrta.

### Comportamento em arcos de círculo com M109

O comando mantém constante o avanço da lâmina da ferramenta nas maquinagens interiores e exteriores dos arcos de círculo.

## AVISO

### Atenção, perigo para a ferramenta e a peça de trabalho!

Se a função **M109** estiver ativa, na maquinagem de esquinas exteriores muito pequenas (ângulos agudos), em parte, o comando aumenta drasticamente o avanço. Durante a execução, existe perigo de uma rotura da ferramenta e de danificação da peça de trabalho!

- ▶ Não utilizar **M109** ao maquinar esquinas exteriores muito pequenas (ângulos agudos)

**Comportamento em arcos de círculo com M110**

O comando mantém constante o avanço na maquinação interior de arcos de círculo. Numa maquinação exterior de arcos de círculo, não atua nenhum ajuste do avanço.



Se se definir **M109** ou **M110** antes da chamada dum ciclo de maquinação com um número maior que 200, a adaptação do avanço atua também em caso de arcos de círculo dentro de ciclos de maquinação. No fim ou após uma interrupção dum ciclo de maquinação, é de novo estabelecido o estado de saída.

**Ativação**

**M109** e **M110** ficam atuantes no início do bloco. **M109** e **M110** anulam-se com **M111**.

## Cálculo prévio do contorno com correção de raio (LOOK AHEAD): M120 (opção #21)

### Comportamento standard

Quando o raio da ferramenta é maior do que um desnível de contorno com correção de raio, o comando interrompe a execução do programa e emite uma mensagem de erro. **M97** impede a mensagem de erro, mas ocasiona uma marca de corte livre na peça de trabalho e, além disso, desloca a esquina.

**Mais informações:** "Maquinar pequenos desníveis de contorno: M97", Página 233

Nos rebaixamentos, em certas circunstâncias, o comando produz danos no contorno.

### Comportamento com M120

O comando verifica os rebaixamentos e saliências de um contorno com correção de raio, e faz um cálculo prévio da trajetória da ferramenta a partir do bloco NC atual. As posições em que a ferramenta iria danificar o contorno ficam por maquinar (apresentado a escuro na figura). Também se pode usar **M120** para aplicar uma correção do raio da ferramenta aos dados de digitalização ou aos dados elaborados por um sistema de programação externo. Desta forma, é possível compensar desvios do raio teórico da ferramenta.

A quantidade de blocos NC a calcular previamente (máx. 99) é definida com **LA** (em inglês **Look Ahead**: ver à frente) a seguir a **M120**. Quanto maior for a quantidade de blocos NC selecionados que o comando calcula previamente, mais lento será o processamento dos blocos.

### Introdução

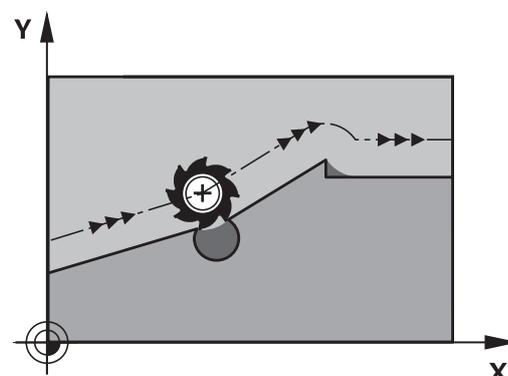
Quando se define **M120** num bloco de posicionamento, o comando continua com o diálogo e pede a quantidade de blocos NC **LA** a calcular previamente.

### Ativação

Programe a função **M120** no bloco NC que também contém a correção de raio **RL** ou **RR**. Dessa maneira, consegue-se um procedimento de programação constante e compreensível. As sintaxes NC seguintes desativam a função **M120**:

- **R0**
- **M120 LA0**
- **M120** sem **LA**
- **PGM CALL**
- Ciclo **19** ou funções **PLANE**

**M120** atua no início do bloco e também através de ciclos para fresagem (opção #19).



### Limitações

- Após uma Paragem Externa ou Interna, só é possível aproximar novamente ao contorno com o processo de bloco. Anule **M120** antes do processo de bloco; caso contrário, o comando mostra uma mensagem de erro.
- Se aproximar ao contorno tangencialmente, utilize a função **APPR LCT**. O bloco NC com **APPR LCT** só pode conter coordenadas do plano de maquinagem.
- Se abandonar o contorno tangencialmente, utilize a função **DEP LCT**. O bloco NC com **DEP LCT** só pode conter coordenadas do plano de maquinagem.
- Antes da utilização das funções seguintes, deve anular **M120** e a correção do raio:
  - Ciclo **32 TOLERANCIA**
  - Ciclo **19 PLANO DE TRABALHO**
  - Função **PLANE**
  - **M114**
  - **M128**
  - **FUNCTION TCPM:**

## Sobrepôr posicionamento com o volante durante a execução do programa: M118 (Opção #21)

### Comportamento standard



Consulte o manual da sua máquina!  
O fabricante da sua máquina deve adaptar o comando para esta função.

O comando desloca a ferramenta nos modos de funcionamento de execução do programa, tal como se determina no programa NC.

### Comportamento com M118

Com **M118**, podem-se efetuar correções manualmente com o volante durante a execução do programa. Para isso, programe **M118** e introduza um valor específico para cada eixo (eixo linear ou eixo rotativo).

### Introdução

Quando se introduz **M118** num bloco de posicionamento, o comando continua com o diálogo e pede os valores específicos do eixo. Para introduzir as coordenadas, utilize as teclas de cor laranja dos eixos ou o teclado alfanumérico.

### Ativação

O posicionamento do volante é suprimido, programando de novo **M118** sem a introdução de coordenadas ou terminando o programa NC com **M30 / M2**.



Em caso de interrupção do programa, o posicionamento do volante é, igualmente, eliminado.

**M118** fica atuante no início do bloco.

### Exemplo

Durante a execução do programa, ao mover-se o volante, deve poder produzir-se uma deslocação no plano de maquinagem X/Y de  $\pm 1$  mm e no eixo rotativo B de  $\pm 5^\circ$  do valor programado:

```
L X+0 Y+38.5 RL F125 M118 X1 Y1 B5
```



Por princípio, **M118** atua no sistema de coordenadas da máquina a partir de um programa NC.

No separador **POS HR** da visualização de estado adicional, o comando mostra o **Valor máx** definido dentro de **M118**.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

A **Sobreposição de volante** também atua no modo de funcionamento **Posicionam.c/ introd. manual!**

## Retração do contorno na direção do eixo da ferramenta: M140

### Comportamento standard

O comando desloca a ferramenta nos modos de funcionamento **Execução passo a passo** e **Execução contínua**, tal como se determina no programa NC.

### Comportamento com M140

Com **M140 MB** (move back) pode-se distanciar do contorno um caminho possível de introduzir no sentido do eixo da ferramenta.

### Introdução

Quando se introduz **M140** num bloco de posicionamento, o comando continua o diálogo e pede o caminho para que a ferramenta se distancie do contorno. Introduza o trajeto pretendido que a ferramenta deve percorrer a partir do contorno, ou prima a softkey **MB MAX**, para deslocar até à borda da área de deslocação.



No parâmetro de máquina opcional **moveBack** (N.º 200903), o fabricante da máquina define a que distância o movimento de retração **MB MAX** deve terminar antes de um interruptor limite ou de um corpo de colisão.

Além disso, é possível programar o avanço com que a ferramenta percorre o caminho introduzido. Se não se introduzir nenhum avanço, o comando desloca em marcha rápida o caminho programado.

### Atuação

**M140** atua só no bloco NC onde está programado **M140**.

**M140** fica atuante no início do bloco.

**Exemplo**

Bloco NC 250: afastar a ferramenta 50 mm do contorno

Bloco NC 251: deslocar a ferramenta até à margem da área de deslocação

```
250 L X+0 Y+38.5 F125 M140 MB 50 F750
```

```
251 L X+0 Y+38.5 F125 M140 MB MAX
```



**M140** também atua com a função **Inclinar plano de trabalho** ativa. Em máquinas com cabeças basculantes, o comando desloca a ferramenta no sistema de coordenadas inclinado.

Com **M140 MB MAX** só se pode deslocar livremente em direção positiva.

Definir antes de **M140**, em princípio, uma chamada de ferramenta com eixo de ferramenta, caso contrário a direção da deslocação não é determinada.

**AVISO****Atenção, perigo de colisão!**

Se alterar a posição de um eixo rotativo com o volante com a ajuda da função de sobreposição de volante **M118** e, em seguida, executar a função **M140**, o comando ignora os valores sobrepostos no movimento de retração. Dessa forma, sobretudo nas máquinas com eixos rotativos de cabeça, ocorrem movimentos indesejados e imprevisíveis. Durante estes movimentos de compensação, existe perigo de colisão!

- ▶ Não combinar **M118** com **M140** em máquinas com eixos rotativos de cabeça

## Suprimir supervisão de apalpador: M141

### Comportamento standard

Estando deflectida a haste de apalpação, o comando emite uma mensagem de erro logo que se quiser deslocar um eixo da máquina.

### Comportamento com M141

O comando desloca os eixos da máquina mesmo se o apalpador estiver deflectido. Esta função é necessária, se se escrever um ciclo de medição próprio em ligação com o ciclo **3**, para voltar a retirar o apalpador depois de uma deflexão com um bloco de posicionamento.

### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

Com uma haste de apalpação defletida, a função **M141** suprime a correspondente mensagem de erro. Assim, o comando não executa nenhuma verificação de colisão automática com a haste de apalpação. Deve-se garantir, através dos dois comportamentos, que o apalpador pode retirar-se livremente. Em caso de direção de retirada selecionada incorretamente, existe perigo de colisão!

- ▶ Testar o programa NC ou a secção de programa **Execucao passo a passo** com cuidado



**M141** só atua em movimentos de deslocação com blocos lineares.

### Ativação

**M141** atua só no bloco NC onde está programado **M141**.

**M141** fica atuante no início do bloco.

## Apagar rotação básica: M143

### Comportamento standard

A rotação básica permanece ativa até ser anulada ou se escrever por cima um novo valor.

### Comportamento com M143

O comando elimina uma rotação básica do programa NC.



Em caso de processo a partir dum bloco, não é permitida a função **M143**.

**Atuação**

**M143** atua a partir do bloco NC em que está programado **M143**.

**M143** fica atuante no início do bloco.



**M143** elimina os registos das colunas **SPA**, **SPB** e **SPC** na tabela de pontos de referência. Caso a linha correspondente seja novamente ativada, a rotação básica em todas as colunas é **0**.

**Em caso de paragem do NC, levantar a ferramenta automaticamente do contorno: M148****Comportamento standard**

O comando para todos os movimentos de deslocação com uma paragem NC. A ferramenta fica parada no ponto de interrupção.

**Comportamento com M148**

Consulte o manual da sua máquina!

Esta função é configurada e ativada pelo fabricante da máquina.

O fabricante da máquina define no parâmetro de máquina **CfgLiftOff** (N.º 201400) o percurso que o comando processa com um **LIFTOFF**. A função também pode ser desativada através do parâmetro de máquina **CfgLiftOff**.

Na coluna **LIFTOFF** da tabela de ferramentas, define-se o parâmetro **Y** para a ferramenta ativa. O comando afasta então a ferramenta até 2 mm do contorno na direção do eixo da ferramenta.

**Mais informações: Manual do Utilizador Preparar, testar e executar programas NC**

**LIFTOFF** atua nas seguintes situações:

- Numa paragem NC efetuada pelo utilizador
- Numa paragem NC efetuada pelo software, por exemplo, quando é produzido um erro no sistema de acionamento
- Numa interrupção de fornecimento de corrente elétrica

**Atuação**

**M48** atua até que a função seja desativada com **M149**.

**M148** fica atuante no início do bloco e **M149** no fim do bloco.

## Arredondar esquinas: M197

### Comportamento standard

Com a correção de raio ativa, o comando adiciona um círculo de transição a uma esquina exterior. Isso pode levar ao polimento da aresta.

### Comportamento com M197

Com a função **M197**, o contorno é prolongado tangencialmente na esquina e, em seguida, é adicionado um círculo de transição mais pequeno. Se programar a função **M197** e, em seguida, premir a tecla **ENT**, o comando abre o campo de introdução **DL**. Em **DL** define-se o comprimento pelo qual o comando prolonga os elementos de contorno. Com **M197**, o raio da esquina diminui, a esquina é menos polida e, contudo, o movimento de deslocação é ainda executado suavemente.

### Atuação

A função **M197** atua bloco a bloco e apenas em esquinas exteriores.

### Exemplo

```
L X... Y... RL M197 DL0.876
```



# 8

**Subprogramas e  
repetições parciais  
de um programa**

## 8.1 Caracterizar subprogramas e repetições parciais de um programa

É possível executar repetidas vezes com subprogramas e repetições parciais dum programa os passos de maquinaria programados uma vez.

### Label

Os subprogramas e as repetições de programas parciais começam num programa NC com a marca **LBL**, que é a abreviatura de LABEL (em inglês, marca, identificação).

Os LABEL recebem um número entre 1 e 65534 ou um nome possível de ser definido pelo utilizador. Só se pode atribuir uma vez cada número LABEL ou cada nome LABEL no programa NC, premindo a tecla **LABEL SET**. A quantidade de nomes Label possível de introduzir é limitada exclusivamente pela memória interna.



Não utilize várias vezes um número Label ou um nome Label!

Label 0 (**LBL 0**) caracteriza o final de um subprograma e, por isso, pode ser utilizado quantas vezes se pretender.



Compare as técnicas de programação Subprograma e Repetição de programa parcial com as chamadas funções Se/Então antes de criar o programa NC.

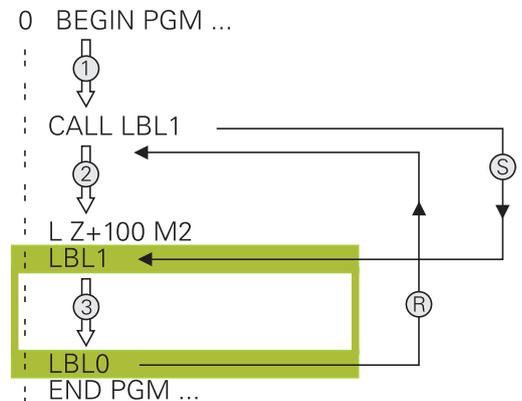
Dessa forma, evita possíveis mal-entendidos e erros de programação.

**Mais informações:** "Funções Se/Então com parâmetros Q", Página 280

## 8.2 Subprogramas

### Funcionamento

- 1 O comando executa o programa NC até à chamada dum subprograma **CALL LBL**
- 2 A partir daqui, o comando executa o subprograma chamado até ao fim do subprograma **LBL 0**
- 3 Depois, o comando prossegue o programa NC com o bloco NC subsequente à chamada do subprograma **CALL LBL**



### Avisos sobre a programação

- Um programa principal pode conter quantos subprogramas se quiser
- Pode chamar-se subprogramas em qualquer sequência quantas vezes se pretender
- Um subprograma não pode chamar-se a si mesmo
- Os subprogramas programam-se a seguir ao bloco NC com M2 ou M30
- Se houver subprogramas dentro do programa NC antes do bloco NC com M2 ou M30, estes executam-se, pelo menos uma vez, sem chamada

### Programar um subprograma

LBL  
SET

- ▶ Assinalar o começo: Premir a tecla **LBL SET**
- ▶ Introduzir o número do subprograma. Se desejar utilizar o nome LABEL: premir a tecla **LBL-NAME** para mudar para introdução de texto
- ▶ Introduzir conteúdo
- ▶ Assinalar o fim: premir a tecla **LBL SET** e introduzir o número Label **0**

## Chamar um subprograma

LBL  
CALL

- ▶ Chamar um subprograma: Premir a tecla **LBL CALL**
- ▶ Introduzir o número de subprograma do subprograma a chamar. Se desejar utilizar o nome LABEL: premir a tecla **LBL-NAME** para mudar para introdução de texto.
- ▶ Se desejar introduzir o número de um parâmetro de string como endereço de destino: premir a softkey QS
- ▶ O comando salta para o nome Label que é indicado no parâmetro de string definido.
- ▶ Ignorar repetições **REP** com a tecla **NO ENT**. As repetições **REP** só se usam nas repetições parciais de um programa

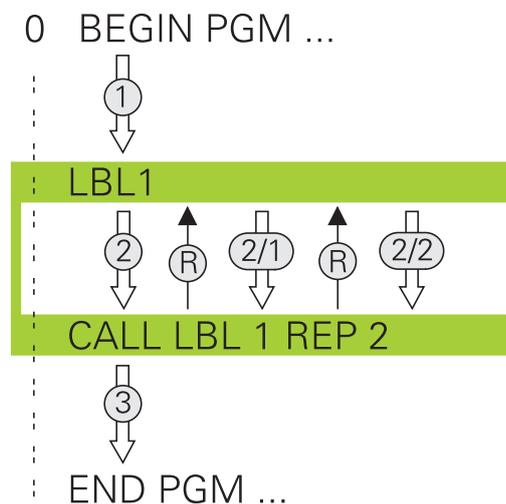


**CALL LBL 0** não é permitido, pois corresponde à chamada do fim de um subprograma.

## 8.3 Programar uma repetição de programa parcial

### Label

As repetições de programas parciais começam com a marca **LBL**. Uma repetição parcial de um programa termina com **CALL LBL n REPn**.



### Funcionamento

- 1 O comando executa o programa NC até ao fim do programa parcial (**CALL LBL n REPn**)
- 2 A seguir, o comando repete o programa parcial entre o LABEL chamado e a chamada de Label **CALL LBL n REPn** tantas vezes quantas se tenham indicado em **REP**
- 3 Depois, o comando continua com a execução do programa NC

### Avisos sobre a programação

- Pode-se repetir uma parte de programa até 65.534 vezes sucessivamente
- O comando executa sempre os programas parciais mais uma vez do que as repetições programadas, dado que a primeira repetição começa a seguir à primeira maquinagem.

## Programar uma repetição de um programa parcial

LBL  
SET

- ▶ Assinalar o começo: premir a tecla **LBL SET** e introduzir um número LABEL para repetir a parte do programa. Se desejar utilizar o nome LABEL: premir a tecla **LBL-NAME** para mudar para introdução de texto
- ▶ Introduzir um programa parcial

## Chamar uma repetição de um programa parcial

LBL  
CALL

- ▶ Chamar um programa parcial: premir a tecla **LBL CALL**
- ▶ Introduzir o número de programa parcial do programa parcial a repetir. Se desejar utilizar o nome LABEL: premir a tecla **LBL-NAME** para mudar para introdução de texto
- ▶ Introduzir o número das repetições **REP** e confirmar com a tecla **ENT**

## 8.4 Chamar programa NC externo

### Resumo das softkeys

Se premir a tecla **PGM CALL**, o comando mostra as softkeys seguintes:

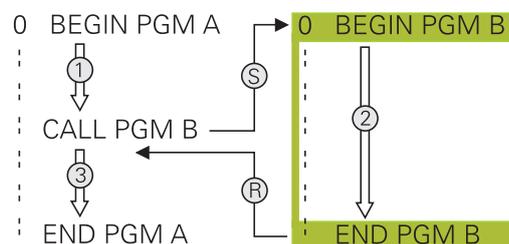
Softkey	Função
CHAMAR PROGRAMA	Chamar o programa NC com <b>PGM CALL</b>
SELECIONAR TABELA PNTS ZERO	Selecionar a tabela de pontos zero com <b>SEL TABLE</b>
SELECIONAR TABELA PONTOS REF	Selecionar a tabela de pontos com <b>SEL PATTERN</b>
SELECC. CONTORNO	Selecionar o programa de contorno com <b>SEL CONTOUR</b>
SELECC. PROGRAMA	Selecionar o programa NC com <b>SEL PGM</b>
CHAMAR PROGRAMA SELECCIONAD	Chamar o último ficheiro selecionado com <b>CALL SELECTED PGM</b>
SELECIONAR CICLO	Chamar um programa NC qualquer com <b>SEL CYCLE</b> como ciclo de maquinagem <b>Mais informações:</b> Manual do Utilizador <b>Programação de ciclos de maquinagem</b>

## Funcionamento

- 1 O comando executa um programa NC até que se chame outro programa NC com **CALL PGM**
- 2 A seguir, o comando executa o programa NC chamado até ao fim do programa
- 3 Depois, o comando executa novamente o programa NC a chamar com o bloco NC que se segue à chamada do programa



Se desejar utilizar chamadas de programa variáveis em conjunto com parâmetros de string, utilize a função **SEL PGM**.



## Avisos sobre a programação

- Para chamar um programa NC qualquer, o comando não necessita de labels.
- O programa NC chamado não pode conter nenhuma chamada **CALL NC PGM** no programa que se pretende chamar (laço fechado).
- O programa NC chamado não pode conter a função auxiliar **M2** ou **M30**. Caso tenha definido subprogramas com label no programa NC chamado, pode substituir M2 ou M30 pela função de salto **FN 9: If +0 EQU +0 GOTO LBL 99**.
- Se se quiser chamar um programa DIN/ISO, deve-se introduzir o tipo de ficheiro .I a seguir ao nome do programa.
- Também se pode chamar um programa NC qualquer com o ciclo **12 PGM CALL**.
- Também é possível chamar um programa NC qualquer através da função **Seleccionar o ciclo (SEL CYCLE)**.
- Numa **PGM CALL**, por princípio, os parâmetros Q atua de forma global. Por isso, preste atenção a que as modificações em parâmetros Q no programa NC chamado atuem também no programa NC que se pretende chamar.



Enquanto o comando executa o programa NC que se pretende abrir, a edição de todos os programas NC chamados está bloqueada.

### Verificação dos programas NC chamados

#### AVISO

##### Atenção, perigo de colisão!

O comando não realiza uma verificação de colisão automática entre a ferramenta e a peça de trabalho. Se as conversões de coordenadas nos programas NC chamados não forem restauradas especificamente, estas transformações atuam também no programa NC a chamar. Durante a maquinagem, existe perigo de colisão!

- ▶ Restaurar novamente as transformações de coordenadas utilizadas no mesmo programa NC
- ▶ Se necessário, verificar o desenvolvimento mediante a simulação gráfica

O comando verifica os programas NC chamados:

- Se o programa NC chamado contiver a função auxiliar **M2** ou **M30**, o comando emite um aviso. O comando elimina o aviso automaticamente assim que é selecionado outro programa NC.
- O comando verifica a integridade dos programas NC chamados antes da execução. Se faltar o bloco NC **END PGM**, o comando interrompe com uma mensagem de erro.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

#### Dados do caminho

Se se introduzir somente o nome do programa, o programa NC chamado tem de estar no mesmo diretório do programa NC que se pretende chamar.

Se o programa NC chamado não estiver no mesmo diretório que o programa NC a chamar, deve-se introduzir o nome do caminho completo, p. ex. **TNC:\ZW35\HERE\PGM1.H.**

Em alternativa, é possível programar caminhos relativos:

- a partir da pasta do programa NC a chamar, um nível de pastas para cima **..\PGM1.H**
- a partir da pasta do programa NC a chamar, um nível de pastas para baixo **DOWN\PGM2.H**
- a partir da pasta do programa NC a chamar, um nível de pastas para cima e noutra pasta **..\THERE\PGM3.H**

## Chamar programa NC externo

### Chamada com PGM CALL

A função **PGM CALL** permite chamar um programa NC externo. O comando executa o programa NC externo no ponto em que o utilizador o tenha chamado no programa NC.

Proceda da seguinte forma:

PGM  
CALL

- ▶ Premir a tecla **PGM CALL**

CHAMAR  
PROGRAMA

- ▶ Premir a softkey **CHAMAR PROGRAMA**
- > O comando inicia o diálogo para definição do programa NC a chamar.
- ▶ Introduzir nome de caminho com o teclado no ecrã

Em alternativa

SELECIONAR  
FICHEIRO

- ▶ Premir a softkey **SELECIONAR FICHEIRO**
- > O comando mostra uma janela de seleção, através da qual se pode selecionar o programa NC a chamar.
- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**



Se o ficheiro chamado estiver no mesmo diretório do ficheiro que pretende chamar, também é possível integrar apenas o nome do ficheiro sem caminho. Para isso, dentro da janela de seleção da softkey **SELECIONAR FICHEIRO**, está disponível a softkey **ACEITAR NOME FICH.**

### Chamada com SEL PGM e CALL SELECTED PGM

A função **SEL PGM** permite selecionar um programa NC externo e chamá-lo separadamente noutro ponto do programa NC. O comando executa o programa NC externo no ponto em que o utilizador o chamou no programa NC com **CALL SELECTED PGM**.

A função **SEL PGM** também é permitida com parâmetros string, de modo que é possível comandar chamadas de programa de forma variável.

Selecione o programa NC da seguinte forma:

- 
  - ▶ Premir a tecla **PGM CALL**
  
- 
  - ▶ Premir a softkey **SELECC. PROGRAMA**
  - > O comando inicia o diálogo para definição do programa NC a chamar.
  
- 
  - ▶ Premir a softkey **SELECCIONAR FICHEIRO**
  - > O comando mostra uma janela de seleção, através da qual se pode selecionar o programa NC a chamar.
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**



Se o ficheiro chamado estiver no mesmo diretório do ficheiro que pretende chamar, também é possível integrar apenas o nome do ficheiro sem caminho. Para isso, dentro da janela de seleção da softkey **SELECCIONAR FICHEIRO**, está disponível a softkey **ACEITAR NOME FICH.**

Chame o programa NC selecionado da seguinte forma:

- 
  - ▶ Premir a tecla **PGM CALL**
  
- 
  - ▶ Premir a softkey **CHAMAR PROGRAMA SELECCIONAD**
  - > O comando chama o último programa NC selecionado com **CALL SELECTED PGM**



Se faltar um programa NC chamado através de **CALL SELECTED PGM**, o comando interrompe a execução ou simulação com uma mensagem de erro. Para evitar interrupções indesejadas durante a execução do programa, todos os caminhos podem ser verificados antes do início do programa através da função **FN 18 (ID10 NR110 e NR111)**.

**Mais informações:** "FN 18: SYSREAD – Ler dados do sistema", Página 307

## 8.5 Aninhamentos

### Tipos de aninhamentos

- Chamadas de subprograma em subprogramas
- Repetições de programas parciais em repetição de programa parcial
- Chamadas de subprogramas em repetições de programas parciais
- Repetições de programas parciais em subprogramas



Os subprogramas e repetições de programas parciais podem chamar programas NC externos adicionalmente.

### Profundidade de aninhamento

A profundidade de aninhamento determina, entre outras coisas, quantas vezes os programas parciais ou subprogramas podem conter outros subprogramas ou repetições de programa parcial.

- Máxima profundidade de aninhamento para subprogramas: 19
- Máxima profundidade de aninhamento para programas NC externos: 19, sendo que **CYCL CALL** atua como uma chamada de programa externo
- É possível aninhar repetições de programas parciais quantas vezes se quiser

## Subprograma dentro de um subprograma

### Exemplo

0 BEGIN PGM UPGMS MM	
...	
17 CALL LBL "UP1"	Chamar subprograma em caso de LBL UP1
...	
35 L Z+100 R0 FMAX M2	Último bloco de programa do programa principal com M2
36 LBL "UP1"	Início do subprograma UP1
...	
39 CALL LBL 2	Chamada do subprograma em LBL2
...	
45 LBL 0	Fim do subprograma 1
46 LBL 2	Início do subprograma 2
...	
62 LBL 0	Fim do subprograma 2
63 END PGM UPGMS MM	

### Execução do programa

- 1 O programa principal UPGMS é executado até ao bloco NC 17
- 2 O subprograma UP1 é chamado e executado até ao bloco NC 39
- 3 O subprograma 2 é chamado e executado até ao bloco NC 62.  
Fim do subprograma 2 e retrocesso ao subprograma de onde foi chamado
- 4 O subprograma UP1 é executado do bloco NC 40 até ao bloco NC 45. Fim do subprograma UP1 e retrocesso para o programa principal UPGMS
- 5 O programa principal UPGMS é executado do bloco NC 18 até ao bloco NC 35. Retrocesso para o bloco NC 1 e fim do programa

## Repetir repetições parciais de um programa

### Exemplo

0 BEGIN PGM REPS MM	
...	
15 LBL 1	Início da repetição parcial 1 do programa
...	
20 LBL 2	Início da repetição parcial 2 do programa
...	
27 CALL LBL 2 REP 2	Chamada de programa parcial com 2 repetições
...	
35 CALL LBL 1 REP 1	Programa parcial entre este bloco NC e LBL 1
...	(Bloco NC 15) é repetido 1 vez
50 END PGM REPS MM	

### Execução do programa

- 1 O programa principal REPS é executado até ao bloco NC 27
- 2 O programa parcial é repetido 2 vezes entre o bloco NC 27 e o bloco NC 20
- 3 O programa principal REPS é executado do bloco NC 28 até ao bloco NC 35
- 4 O programa parcial entre o bloco NC 35 e o bloco NC 15 é repetido 1 vez (contém a repetição de programa parcial entre o bloco NC 20 e o bloco NC 27)
- 5 O programa principal REPS é executado do bloco NC 36 até ao bloco NC 50. Retrocesso para o bloco NC 1 e fim do programa

## Repetição do subprograma

### Exemplo

0 BEGIN PGM UPGREP MM	
...	
10 LBL 1	Início da repetição parcial 1 do programa
11 CALL LBL 2	Chamada do subprograma
12 CALL LBL 1 REP 2	Chamada de programa parcial com 2 repetições
...	
19 L Z+100 R0 FMAX M2	Último bloco NC do programa principal com M2
20 LBL 2	Início do subprograma
...	
28 LBL 0	Fim do subprograma
29 END PGM UPGREP MM	

### Execução do programa

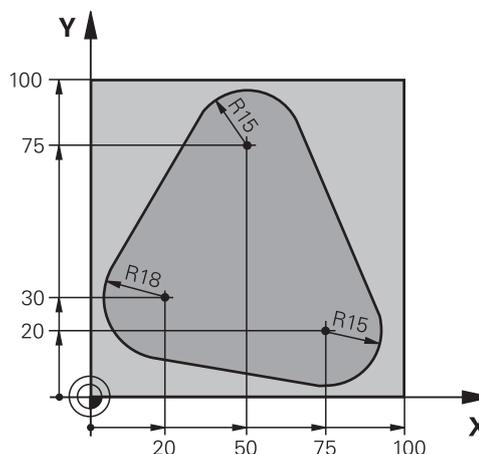
- 1 O programa principal UPGREP é executado até ao bloco NC 11
- 2 Chamada e execução do subprograma 2
- 3 O programa parcial entre o bloco NC 12 e o bloco NC 10 é repetido 2 vezes: o subprograma 2 é repetido 2 vezes
- 4 O programa principal UPGREP é executado do bloco NC 13 até ao bloco NC 19. Retrocesso para o bloco NC 1 e fim do programa

## 8.6 Exemplos de programação

### Exemplo: fresar um contorno em várias aproximações

Execução do programa:

- Posicionamento prévio da ferramenta sobre o lado superior da peça de trabalho
- Introduzir passo em incremental
- Fresar contorno
- Repetir passo e fresar contorno

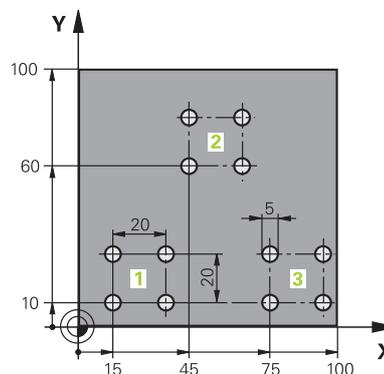


0 BEGIN PGM PGMWDH MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S500	Chamada de ferramenta
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar a ferramenta
5 L X-20 Y+30 R0 FMAX	Posicionamento prévio no plano de maquinagem
6 L Z+0 R0 FMAX M3	Posicionamento prévio sobre o lado superior da peça de trabalho
7 LBL 1	Marca para a repetição parcial do programa
8 L IZ-4 R0 FMAX	Passo em profundidade incremental (em vazio)
9 APPR CT X+2 Y+30 CCA90 R+5 RL F250	Chegada ao contorno
10 FC DR- R18 CLSD+ CCX+20 CCY+30	Contorno
11 FLT	
12 FCT DR- R15 CCX+50 CCY+75	
13 FLT	
14 FCT DR- R15 CCX+75 CCY+20	
15 FLT	
16 FCT DR- R18 CLSD- CCX+20 CCY+30	
17 DEP CT CCA90 R+5 F1000	Saída do contorno
18 L X-20 Y+0 R0 FMAX	Retirar
19 CALL LBL 1 REP 4	Retrocesso a LBL 1; quatro vezes no total
20 L Z+250 R0 FMAX M2	Retirar ferramenta, fim do programa
21 END PGM PGMWDH MM	

## Exemplo: grupos de furos

Execução do programa:

- Aproximação de grupos de furos no programa principal
- Chamada de grupo de furos (subprograma 1) no programa principal
- Programar grupo de furos só uma vez no subprograma 1

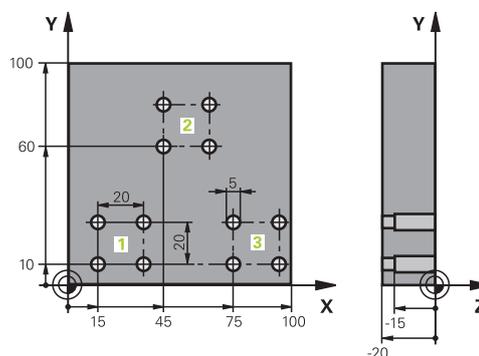


0 BEGIN PGM UP1 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S5000	Chamada de ferramenta
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar a ferramenta
5 CYCL DEF 200 FURAR	Definição do ciclo Furar
Q200=2           ;DISTANCIA SEGURANCA	
Q201=-10       ;PROFUNDIDADE	
Q206=250       ;AVANCO INCREMENTO	
Q202=5         ;INCREMENTO	
Q210=0         ;TEMPO ESPERA EM CIMA	
Q203=+0       ;COORD. SUPERFICIE	
Q204=10       ;2. DIST. SEGURANCA	
Q211=0.25     ;TEMPO ESP. EM BAIXO	
Q395=0         ;REFER. PROFUNDIDADE	
6 L X+15 Y+10 R0 FMAX M3	Aproximar ao ponto inicial do grupo de furos 1
7 CALL LBL 1	Chamada do subprograma para o grupo de furos
8 L X+45 Y+60 R0 FMAX	Aproximar ao ponto inicial do grupo de furos 2
9 CALL LBL 1	Chamada do subprograma para o grupo de furos
10 L X+75 Y+10 R0 FMAX	Aproximar ao ponto inicial do grupo de furos 3
11 CALL LBL 1	Chamada do subprograma para o grupo de furos
12 L Z+250 R0 FMAX M2	Fim do programa principal
13 LBL 1	Início do sub-programa 1: Grupo de furos
14 CYCL CALL	Furo 1
15 L IX+20 R0 FMAX M99	Aproximar ao furo 2, chamada do ciclo
16 L IY+20 R0 FMAX M99	Aproximar ao furo 3, chamada do ciclo
17 L IX-20 R0 FMAX M99	Aproximar ao furo 4, chamada do ciclo
18 LBL 0	Fim do subprograma 1
19 END PGM UP1 MM	

## Exemplo: grupo de furos com várias ferramentas

Execução do programa:

- Programar ciclos de maquinagem no programa principal
- Chamar figura de furos completa (subprograma 1) no programa principal
- Aproximar ao grupo de furos (subprograma 2) no subprograma 1
- Programar grupo de furos só uma vez no subprograma 2



0 BEGIN PGM UP2 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S5000	Chamada da ferramenta broca de centragem
4 L Z+250 R0 FMAX	Retirar a ferramenta
5 CYCL DEF 200 FURAR	Definição do ciclo Centrar
Q200=2 ;DISTANCIA SEGURANCA	
Q201=-3 ;PROFUNDIDADE	
Q206=250 ;AVANCO INCREMENTO.	
Q202=3 ;INCREMENTO	
Q210=0 ;TEMPO ESPERA EM CIMA	
Q203=+0 ;COORD. SUPERFICIE	
Q204=10 ;2. DIST. SEGURANCA	
Q211=0.25 ;TEMPO ESP. EM BAIXO	
Q395=0 ;REFER. PROFUNDIDADE	
6 CALL LBL 1	Chamada do subprograma 1 para figura de furos completa
7 L Z+250 R0 FMAX	
8 TOOL CALL 2 Z S4000	Chamada da ferramenta broca
9 FN 0: Q201 = -25	Nova profundidade para furar
10 FN 0: Q202 = +5	Nova aproximação para furar
11 CALL LBL 1	Chamada do subprograma 1 para figura de furos completa
12 L Z+250 R0 FMAX	
13 TOOL CALL 3 Z S500	Chamada da ferramenta escareador

<b>14 CYCL DEF 201 ALARGAR</b>	Definição do ciclo Alargar furo
<b>Q200=2 ;DISTANCIA SEGURANCA</b>	
<b>Q201=-15 ;PROFUNDIDADE</b>	
<b>Q206=250 ;AVANCO INCREMENTO.</b>	
<b>Q211=0.5 ;TEMPO ESP. EM BAIXO</b>	
<b>Q208=400 ;AVANCO DE RETROCESSO</b>	
<b>Q203=+0 ;COORD. SUPERFICIE</b>	
<b>Q204=10 ;2. DIST. SEGURANCA</b>	
<b>15 CALL LBL 1</b>	Chamada do subprograma 1 para figura de furos completa
<b>16 L Z+250 R0 FMAX M2</b>	Fim do programa principal
<b>17 LBL 1</b>	Início do subprograma 1: Figura de furos completa
<b>18 L X+15 Y+10 R0 FMAX M3</b>	Aproximar ao ponto inicial do grupo de furos 1
<b>19 CALL LBL 2</b>	Chamada do subprograma 2 para grupo de furos
<b>20 L X+45 Y+60 R0 FMAX</b>	Aproximar ao ponto inicial do grupo de furos 2
<b>21 CALL LBL 2</b>	Chamada do subprograma 2 para grupo de furos
<b>22 L X+75 Y+10 R0 FMAX</b>	Aproximar ao ponto inicial do grupo de furos 3
<b>23 CALL LBL 2</b>	Chamada do subprograma 2 para grupo de furos
<b>24 LBL 0</b>	Fim do subprograma 1
<b>25 LBL 2</b>	Início do sub-programa 2: Grupo de furos
<b>26 CYCL CALL</b>	1.º furo com ciclo de maquinagem ativo
<b>27 L IX+20 R0 FMAX M99</b>	Chegada ao 2º furo, chamada do ciclo
<b>28 L IY+20 R0 FMAX M99</b>	Chegada ao 3º furo, chamada do ciclo
<b>29 L IX-20 R0 FMAX M99</b>	Chegada ao 4º furo, chamada do ciclo
<b>30 LBL 0</b>	Fim do subprograma 2
<b>31 END PGM UP2 MM</b>	



# 9

**Programar  
parâmetros Q**

## 9.1 Princípio e resumo das funções

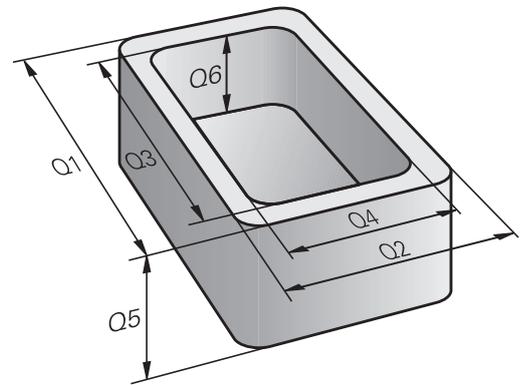
Com os parâmetros Q, é possível definir num só programa NC famílias completas de peças, programando parâmetros Q variáveis em lugar de valores numéricos fixos.

Tem as seguintes possibilidades, p. ex., de utilizar parâmetros Q:

- Valores de coordenadas
- Avanços
- Velocidades
- Dados de ciclo

O comando oferece as seguintes possibilidades de trabalhar com parâmetros Q:

- Programar contornos que são definidos através de funções matemáticas
- Fazer depender a execução de passos de maquinagem de condições lógicas
- Configurar programas FK de forma variável



## Tipos de parâmetros Q

### Parâmetros Q para valores numéricos

Os parâmetros Q são sempre compostos por letras e algarismos. As letras servem para definir o tipo de parâmetro Q e os números a classe de parâmetro Q.

Encontra informações detalhadas na tabela seguinte:

Tipo de parâmetro Q	Classe de parâmetro Q	Significado
Parâmetros <b>Q</b> :		<b>Os parâmetros atuam em todos os programas NC na memória do comando</b>
	0 – 99	Parâmetros para o <b>utilizador</b> , caso não ocorram sobreposições com os ciclos SL HEIDENHAIN
		<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p><b>i</b> Estes parâmetros atuam localmente dentro das chamadas macros e dos ciclos do fabricante. Dessa maneira as alterações não são devolvidas ao programa NC.</p> <p>Por isso, para ciclos do fabricante, utilize a classe de parâmetro Q 1200 – 1399!</p> </div>
	100 – 199	Parâmetros para funções especiais do comando que são lidos por programas NC do utilizador ou por ciclos.
	200 – 1199	Parâmetros que são utilizados, preferencialmente, em ciclos HEIDENHAIN
	1200 – 1399	Parâmetros que são utilizados, de preferência, em ciclos do fabricante, se forem devolvidos valores ao programa do utilizador
	1400 – 1599	Parâmetros que são utilizados, preferencialmente, em parâmetros de introdução de ciclos do fabricante
	1600 – 1999	Parâmetros para o <b>utilizador</b>
Parâmetros <b>QL</b> :		<b>Parâmetros só atuantes localmente no interior de um programa NC</b>
	0 – 499	Parâmetros para o <b>utilizador</b>
Parâmetros <b>QR</b> :		<b>Parâmetros que atuam permanentemente (remanescentes) em todos os programas NC na memória do comando, mesmo em caso de interrupção de corrente</b>
	0 – 99	Parâmetros para o <b>utilizador</b>
	100 – 199	Parâmetros para funções HEIDENHAIN (p. ex., ciclos)
	200 – 499	Parâmetros para o fabricante da máquina (p. ex., ciclos)



Faz-se uma cópia de segurança dos parâmetros **QR** dentro de um backup.

Se o fabricante da máquina não tiver definido um caminho diferente, o comando guarda os valores dos parâmetros **QR** com o caminho **SYS:\runtime\sys.cfg**. A cópia de segurança desta partição realiza-se exclusivamente no caso de um backup integral.

O fabricante da máquina tem à disposição os seguintes parâmetros de máquina opcionais para indicação do caminho:

- **pathNcQR** (N.º 131201)
- **pathSimQR** (N.º 131202)

Se o fabricante da máquina indicar nos parâmetros de máquina opcionais um caminho na partição TNC, também pode executar a cópia de segurança sem introduzir um código com a ajuda das funções **NC/PLC Backup**.

### Parâmetros Q para textos

Existem ainda parâmetros **QS** à sua disposição (**S** equivale a String), com os quais poderá trabalhar também textos no TNC.

Tipo de parâmetro Q	Classe de parâmetro Q	Significado
Parâmetros <b>QS</b> :		<b>Os parâmetros atuam em todos os programas NC na memória do comando</b>
	0 – 99	Parâmetros para o <b>utilizador</b> , desde que não ocorram sobreposições com os ciclos SL HEIDENHAIN
		<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p><b>i</b> Estes parâmetros atuam localmente dentro das chamadas macros e dos ciclos do fabricante. Dessa maneira as alterações não são devolvidas ao programa NC.</p> <p>Por isso, para ciclos do fabricante, utilize a classe de parâmetro QS 200 – 499!</p> </div>
	100 – 199	Parâmetros para funções especiais do comando que são lidos por programas NC do utilizador ou por ciclos.
	200 – 1199	Parâmetros que são utilizados, preferencialmente, em ciclos HEIDENHAIN
	1200 – 1399	Parâmetros que são utilizados, de preferência, em ciclos do fabricante, se forem devolvidos valores ao programa do utilizador
	1400 – 1599	Parâmetros que são utilizados, preferencialmente, em parâmetros de introdução de ciclos do fabricante
	1600 – 1999	Parâmetros para o <b>utilizador</b>

## Recomendações de programação

### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

Utilizar ciclos HEIDENHAIN, ciclos do fabricante da máquina e funções de terceiros Parâmetros Q Além disso, é possível programar parâmetros Q dentro de programas NC. Se, ao utilizar parâmetros Q, não forem aplicadas exclusivamente as classes de parâmetros Q recomendadas, podem ocorrer sobreposições (interações) e, desse modo, comportamentos indesejados. Durante a maquinação, existe perigo de colisão!

- ▶ Utilizar exclusivamente classes de parâmetros Q recomendadas pela HEIDENHAIN
- ▶ Respeitar as documentações da HEIDENHAIN, do fabricante da máquina e de terceiros
- ▶ Verificar o desenvolvimento mediante a simulação gráfica

Não podem introduzir-se parâmetros Q misturados com valores numéricos no programa NC.

Pode atribuir aos parâmetros Q valores numéricos entre -999 999 999 e +999 999 999. O campo de introdução está limitado a um máximo de 16 caracteres, dos quais até 9 são casas pré-decimais. A nível interno, o comando pode calcular valores numéricos até um montante de  $10^{10}$ .

Podem atribuir-se, no máximo, 255 caracteres aos **parâmetros QS**



O comando atribui a certos parâmetros Q e QS sempre os mesmos dados de forma automática; p. ex., ao parâmetro **Q108** atribui o raio atual da ferramenta.

**Mais informações:** "Parâmetros Q pré-preenchidos", Página 326

O comando memoriza internamente valores numéricos num formato numérico binário (Norma IEEE 754). Devido ao formato normalizado utilizado, o comando não pode representar alguns números decimais com uma exatidão de 100 % (erro de arredondamento). Esta condicionante deve ser tida em conta, caso se utilizem conteúdos de parâmetros Q calculados em comandos de salto ou posicionamentos.

Pode restaurar parâmetros Q para o estado **Indefinido**. Caso uma posição seja programada com um parâmetro Q indefinido, o comando ignora este movimento.

## Chamar funções de parâmetros Q

Quando estiver a introduzir um programa NC, prima a tecla **Q** (no campo de introdução numérica e seleção de eixos, sob a tecla **+/-**). O comando mostra as seguintes softkeys:

Softkey	Grupo de funções	Página
	Funções matemáticas básicas	274
	Funções angulares	277
	Função para o cálculo de um círculo	279
	Decisões se/então, saltos	280
	Funções especiais	290
	Introduzir fórmulas diretamente	283
	Função para a maquinação de contornos complexos	Ver o Manual do Utilizador Programação de ciclos de maquinação



Quando se define ou atribui um parâmetro Q, o comando mostra as softkeys **Q**, **QL** e **QR**. Estas softkeys permitem seleccionar o tipo de parâmetro desejado. Em seguida, define-se o número do parâmetro.

Se tiver ligado um teclado alfanumérico USB, pode abrir diretamente o diálogo para a introdução de fórmulas, premindo a tecla **Q**.

## 9.2 Tipos de funções – Parâmetros Q em vez de valores numéricos

### Aplicação

Com a função paramétrica Q **FN 0: ATRIBUIÇÃO**, é possível atribuir valores numéricos aos parâmetros Q. No programa NC define-se então um parâmetro Q em vez de um valor numérico.

### Exemplo

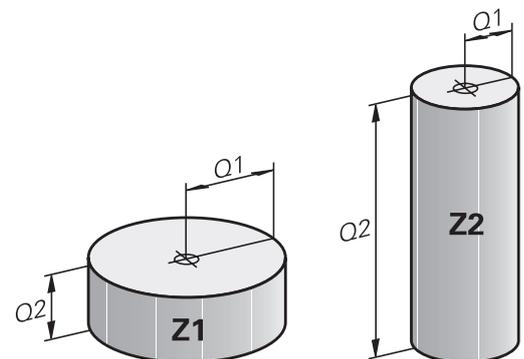
<b>15 FN 0: Q10=25</b>	Atribuição
...	Q10 contém o valor 25
<b>25 L X +Q10</b>	corresponde a L X +25

Para os tipos de funções, programam-se p.ex. como parâmetros Q as dimensões de uma peça.

Para a maquinação dos diferentes tipos de peças de trabalho, atribua a cada um destes parâmetros um valor numérico correspondente.

### Exemplo: cilindro com parâmetros Q

Raio do cilindro:  $R = Q1$   
 Altura do cilindro:  $H = Q2$   
 Cilindro Z1:  $Q1 = +30$   
 $Q2 = +10$   
 Cilindro Z2:  $Q1 = +10$   
 $Q2 = +50$



## 9.3 Descrever contornos por funções matemáticas

### Aplicação

Com os parâmetros Q podem-se programar funções matemáticas básicas no programa NC:

- 
  - ▶ Selecionar a função de um parâmetro Q: premir a tecla **Q** da introdução de algarismos
  - ▶ A barra de softkeys mostra as funções dos parâmetros Q.
- 
  - ▶ Premir a softkey **FUNCOES BASICAS**
  - ▶ O comando mostra as softkeys das funções matemáticas básicas.

### Resumo

Softkey	Função
	<b>FN 0: ATRIBUIÇÃO</b> p. ex., <b>FN 0: Q5 = +60</b> Atribuir valor diretamente Restaurar valor de parâmetro Q
	<b>FN 1: ADIÇÃO</b> p. ex., <b>FN 1: Q1 = -Q2 + -5</b> Formar e atribuir a soma de dois valores
	<b>FN 2: SUBTRAÇÃO</b> p. ex., <b>FN 2: Q1 = +10 - +5</b> Formar e atribuir a diferença entre dois valores
	<b>FN 3: MULTIPLICAÇÃO</b> p. ex., <b>FN 3: Q2 = +3 * +3</b> Formar e atribuir o produto de dois valores
	<b>FN 4: DIVISÃO</b> p. ex., <b>FN 4: Q4 = +8 DIV +Q2</b> Formar e atribuir o quociente de dois valores <b>Proibido:</b> divisão por 0!
	<b>FN 5: RAIZ QUADRADA</b> p. ex., <b>FN 5: Q20 = SQRT 4</b> Extrair e atribuir a raiz quadrada de um número <b>Proibido:</b> raiz quadrada de um valor negativo!

À direita do sinal = pode-se introduzir:

- dois números
- dois parâmetros Q
- um número e um parâmetro Q

Os parâmetros Q e os valores numéricos nas comparações podem ser dotados de sinal.

## Programar tipos de cálculo básicos

### Exemplo de atribuição

16 FN 0: Q5 = +10

17 FN 3: Q12 = +Q5 \* +7

- 
  - ▶ Selecionar a função de um parâmetro Q: premir a tecla **Q**
- 
  - ▶ Selecionar funções matemáticas básicas: premir a softkey **FUNCOES BASICAS**
- 
  - ▶ Selecionar a função paramétrica Q **ATRIBUIÇÃO**: premir a softkey **FN 0 X = Y**
  - O comando pede o número do parâmetro de resultado.
  - ▶ Introduzir **5** (número do parâmetro Q)
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
  - O comando pede o valor ou o parâmetro.
  - ▶ Introduzir **10** (valor)
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
  - Assim que o comando lê o bloco NC, ao parâmetro **Q5** é atribuído o valor **10**.

### Exemplo de multiplicação

- 
  - ▶ Selecionar a função de um parâmetro Q: premir a tecla **Q**
- 
  - ▶ Selecionar funções matemáticas básicas: premir a softkey **FUNCOES BASICAS**
- 
  - ▶ Selecionar a função paramétrica Q **MULTIPLICAÇÃO**: premir a softkey **FN 3 X \* Y**
  - O comando pede o número do parâmetro de resultado.
  - ▶ Introduzir **12** (número do parâmetro Q)
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
  - O comando pede o primeiro valor ou parâmetro.
  - ▶ Introduzir **Q5** (parâmetro)
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
  - O comando pede o segundo valor ou parâmetro.
  - ▶ Introduzir **7** como segundo valor
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**

## Restaurar parâmetros Q

### Exemplo

16 FN 0: Q5 SET UNDEFINED

17 FN 0: Q1 = Q5

- 
  - ▶ Selecionar a função de um parâmetro Q: premir a tecla **Q**
- 
  - ▶ Selecionar funções matemáticas básicas: premir a softkey **FUNCOES BASICAS**
- 
  - ▶ Selecionar a função paramétrica Q ATRIBUIÇÃO: premir a softkey **FN 0 X = Y**
  - > O comando pede o número do parâmetro de resultado.
  - ▶ Introduzir **5** (número do parâmetro Q)
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
  - > O comando pede o valor ou o parâmetro.
- 
  - ▶ Premir **SET UNDEFINED**



A função **FN 0** suporta também a atribuição do valor **Undefined**. Se desejar atribuir o parâmetro Q indefinido sem **FN 0**, o comando mostra a mensagem de erro **Valor inválido**.

## 9.4 Funções angulares

### Definições

**Seno:**  $\sin \alpha = a / c$

**Co-seno:**  $\cos \alpha = b / c$

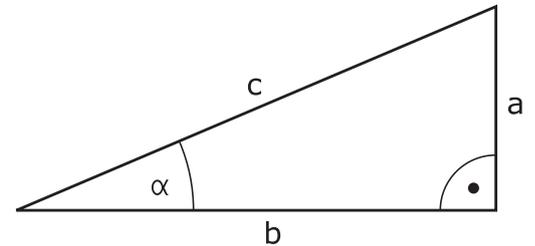
**Tangente:**  $\tan \alpha = a / b = \sin \alpha / \cos \alpha$

Sendo

- c o lado oposto ao ângulo reto
- a o lado oposto ao ângulo  $\alpha$
- b o terceiro lado

Através da tangente, o comando pode calcular o ângulo:

$$\alpha = \arctan (a / b) = \arctan (\sin \alpha / \cos \alpha)$$



### Exemplo:

$$a = 25 \text{ mm}$$

$$b = 50 \text{ mm}$$

$$\alpha = \arctan (a / b) = \arctan 0,5 = 26,57^\circ$$

E também:

$$a^2 + b^2 = c^2 \text{ (com } a^2 = a \times a)$$

$$c = \sqrt{a^2 + b^2}$$

### Programar funções angulares

Também é possível calcular funções angulares com a ajuda de parâmetros Q.

- ▶  Selecionar a função de um parâmetro Q: premir a tecla **Q** da introdução de algarismos
- ▶ A barra de softkeys mostra as funções dos parâmetros Q.
- ▶ Premir a softkey **TRIGONOMETRIA**
- ▶ O comando mostra as softkeys das funções angulares.



## Resumo

Softkey	Função
	<p><b>FN 6: SENO</b>  p. ex., <b>FN 6: Q20 = SIN-Q5</b>  Determinar e atribuir o seno de um ângulo em graus (°)</p>
	<p><b>FN 7: COSSENO</b>  p. ex., <b>FN 7: Q21 = COS-Q5</b>  Determinar e atribuir o cosseno de um ângulo em graus (°)</p>
	<p><b>FN 8: RAIZ QUADRADA DA SOMA DOS QUADRADOS</b>  p. ex., <b>FN 8: Q10 = +5 LEN +4</b>  Formar e atribuir o comprimento a partir de dois valores</p>
	<p><b>FN 13: ÂNGULO</b>  p. ex., <b>FN 13: Q20 = +25 ANG-Q1</b>  Determinar e atribuir o ângulo com arctan a partir do cateto oposto e do cateto adjacente, ou sen e cos do ângulo (<math>0 &lt; \text{ângulo} &lt; 360^\circ</math>)</p>

## 9.5 Cálculos de círculos

### Aplicação

Com as funções para o cálculo de um círculo, pode-se calcular o ponto central do círculo a partir de três ou quatro pontos do círculo. O cálculo de um círculo a partir de quatro pontos é mais exato.

Aplicação: pode usar estas funções, p. ex., quando quiser determinar a posição e o tamanho de um furo ou de um círculo original recorrendo à função de apalpação programada.

Softkey	Função
	FN 23: calcular DADOS DO CÍRCULO a partir de três pontos do círculo p. ex., <b>FN 23: Q20 = CDATA Q30</b>

Os pares de coordenadas de três pontos de círculo também têm que estar guardados no parâmetro **Q30** e nos cinco parâmetros seguintes – aqui, portanto, até **Q35**.

O comando guarda então o ponto central do círculo do eixo principal (X em caso de eixo da ferramenta Z) no parâmetro **Q20**, o ponto central do círculo do eixo secundário (Y em caso de eixo da ferramenta Z) no parâmetro **Q21** e no raio do círculo no parâmetro **Q22**.

Softkey	Função
	FN 24: calcular DADOS DO CÍRCULO a partir de quatro pontos do círculo p. ex., <b>FN 24: Q20 = CDATA Q30</b>

Os pares de coordenadas de quatro pontos de círculo também têm que estar guardados no parâmetro **Q30** e nos sete parâmetros seguintes – aqui também até **Q37**.

O comando memoriza então o ponto central do círculo do eixo principal (X em caso de eixo da ferramenta Z) no parâmetro **Q20**, o ponto central do círculo do eixo secundário (Y em caso de eixo da ferramenta Z) no parâmetro **Q21** e no raio do círculo no parâmetro **Q22**.

 Lembre-se de que **FN 23** e **FN 24**, para além do parâmetro de resultado, sobrescrevem automaticamente também os dois parâmetros seguintes.

## 9.6 Funções Se/Então com parâmetros Q

### Aplicação

Ao determinar a função Se/Então, o comando compara um parâmetro Q com um outro parâmetro Q ou com um valor numérico. Quando se cumpre a condição, o comando continua com o programa NC no Label programado a seguir à condição.



Compare as chamadas funções Se/Então com as técnicas de programação Subprograma e Repetição de programa parcial antes de criar o programa NC.

Dessa forma, evita possíveis mal-entendidos e erros de programação.

**Mais informações:** "Caracterizar subprogramas e repetições parciais de um programa", Página 248

Se a condição não for cumprida, o comando executa o bloco NC seguinte.

Se quiser chamar outro programa NC externo, programe a seguir ao label uma chamada de programa com **PGM CALL**.

### Abreviaturas e conceitos utilizados

<b>IF</b>	(ingl.)	Se
<b>EQU</b>	(em ingl. equal):	Igual
<b>NE</b>	(em ingl. not equal):	Diferente
<b>GT</b>	(em ingl. greater than):	Maior do que
<b>LT</b>	(em ingl. less than):	Menor do que
<b>GOTO</b>	(em ingl. go to):	Ir para
<b>UNDEFINED</b>	(em inglês, indefinido):	Indefinido
<b>DEFINED</b>	(em inglês, definido):	Definido

## Condições de salto

### Salto incondicional

Saltos incondicionais são saltos cuja condição é sempre (=incondicionalmente) cumprida, p. ex.,

**FN 9: IF+10 EQU+10 GOTO LBL1**

### Originar saltos por meio do contador

É possível repetir uma maquinagem as vezes que se desejarem com a ajuda da função de salto. Um parâmetro Q serve de contador, que é aumentado em 1 a cada repetição de programa parcial.

Com a função de salto, o contador é comparado com o número de maquinagens desejado.



Os saltos diferenciam-se das técnicas de programação Chamada de subprograma e Repetição de programa parcial.

Por um lado, os saltos não requerem, p. ex., setores de programa concluídos que terminem com LBL 0. Por outro lado, os saltos também não consideram estas marcas de retrocesso!

### Exemplo

0 BEGIN PGM COUNTER MM	
1 ;	
2 Q1 = 0	Valor de carga: i-ni-ci-a-li-zar contador
3 Q2 = 3	Valor de carga: número de saltos
4 ;	
5 LBL 99	Marca de salto
6 Q1 = Q1 + 1	A-tu-a-li-zar contador: novo valor Q1 = antigo valor Q1 + 1
7 FN 12: IF +Q1 LT +Q2 GOTO LBL 99	Executar o salto de programa 1 e 2
8 FN 9: IF +Q1 EQU +Q2 GOTO LBL 99	Executar o salto de programa 3
9 ;	
10 END PGM COUNTER MM	

## Programar funções Se/Então

### Possibilidades das introduções de salto

Com a condição **IF**, tem à disposição as seguintes introduções:

- Números
- Textos
- Q, QL, QR
- **QS** (parâmetros String)

Estão disponíveis três possibilidades de introdução do endereço de salto **GOTO**:

- **NOME LBL**
- **NÚMERO LBL**
- **QS**

Premindo a softkey **SALTAR**, aparecem as funções Se-Então. O comando mostra as seguintes softkeys:

Softkey	Função
<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content;">           FN9 IF X EQ Y GOTO         </div>	<b>FN 9: SE É IGUAL, SALTO</b> p. ex., <b>FN 9: IF +Q1 EQU +Q3 GOTO LBL “UPCAN25”</b>
<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content;">           EQU         </div>	Se os dois valores ou parâmetros forem iguais, salto para o label indicado
<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content;">           FN9 IF X EQ Y GOTO         </div>	<b>FN 9: SE INDEFINIDO, SALTO</b> p. B. <b>FN 9: IF +Q1 IS UNDEFINED GOTO LBL “UPCAN25”</b>
<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content;">           IS UNDEFINED         </div>	Se o parâmetro indicado é indefinido, salto para o label indicado
<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content;">           FN9 IF X EQ Y GOTO         </div>	<b>FN 9: SE DEFINIDO, SALTO</b> p. B. <b>FN 9: IF +Q1 IS DEFINED GOTO LBL “UPCAN25”</b>
<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content;">           IS DEFINED         </div>	Se o parâmetro indicado é definido, salto para o label indicado
<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content;">           FN10 IF X NE Y GOTO         </div>	<b>FN 10: SE DIFERENTE, SALTO</b> p. ex., <b>FN 10: IF +10 NE -Q5 GOTO LBL 10</b> Se os dois valores ou parâmetros forem diferentes, salto para o label indicado
<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content;">           FN11 IF X GT Y GOTO         </div>	<b>FN 11: SE MAIOR, SALTO</b> p. ex., <b>FN 11: IF+Q1 GT+10 GOTO LBL QS5</b> Se o primeiro valor ou parâmetro for maior que o segundo valor ou parâmetro, salto para o label indicado
<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content;">           FN12 IF X LT Y GOTO         </div>	<b>FN 12: SE MENOR, SALTO</b> p. ex., <b>FN 12: IF+Q5 LT+0 GOTO LBL “ANYNAME”</b> Se o primeiro valor ou parâmetro for menor que o segundo valor ou parâmetro, salto para o label indicado

## 9.7 Introduzir fórmulas diretamente

### Introduzir a fórmula

Com a ajuda das softkeys, é possível introduzir fórmulas matemáticas contendo várias operações de cálculo diretamente no programa NC.

-  ▶ Escolher funções de parâmetros Q
-  ▶ Premir a softkey **FORMULA**
- ▶ Selecionar **Q**, **QL** ou **QR**
- ▶ O comando mostra as operações de cálculo possíveis na barra de softkeys.

### Regras de cálculo

#### Sequência na avaliação de uma fórmula

Se introduzir uma fórmula matemática contendo mais do que uma operação de cálculo, o comando avalia sempre as várias operações numa determinada sequência. Um conhecido exemplo disso é a precedência dos operadores.

O comando respeita as regras de prioridade seguintes na avaliação de fórmulas matemáticas:

Prioridade	Designação	Operador aritmético
1	Resolver os parênteses	( )
2	Respeitar o sinal, calcular a função	Sinal de menos, <b>SIN, COS, LN</b> , etc.
3	Elevar a uma potência	^
4	Multiplicar e dividir (operador ponto)	*, /
5	Somar e Subtrair (operador traço)	+, -

#### Avaliação de operações com a mesma prioridade

Por princípio, o comando calcula as operações com a mesma prioridade da esquerda para a direita.

$$2 + 3 - 2 = (2 + 3) - 2 = 3$$

Exceção: no caso de potências de potências, avalia-se da direita para a esquerda.

$$2 \wedge 3 \wedge 2 = 2 \wedge (3 \wedge 2) = 2 \wedge 9 = 512$$

#### Exemplo de precedência dos operadores

$$12 \text{ Q1} = 5 * 3 + 2 * 10 = 35$$

- 1.º passo de cálculo  $5 * 3 = 15$
- 2.º passo de cálculo  $2 * 10 = 20$
- 3.º passo de cálculo  $15 + 20 = 35$

**Exemplo de potência antes de operador traço**

$$13 \text{ Q2} = \text{SQ } 10 - 3^3 = 73$$

- 1.º passo de cálculo elevar 10 ao quadrado = 100
- 2.º passo de cálculo elevar 3 ao cubo (à potência 3) = 27
- 3.º passo de cálculo  $100 - 27 = 73$

**Exemplo de função antes de potência**

$$14 \text{ Q4} = \text{SIN } 30 ^ 2 = 0,25$$

- 1.º passo de cálculo: calcular o seno de 30 = 0,5
- 2.º passo de cálculo: elevar 0,5 ao quadrado = 0,25

**Exemplo de parênteses antes de função**

$$15 \text{ Q5} = \text{SIN } ( 50 - 20 ) = 0,5$$

- 1.º passo de cálculo: calcular os parênteses  $50 - 20 = 30$
- 2.º passo de cálculo: calcular o seno de 30 = 0,5

## Resumo

O comando mostra as seguintes softkeys:

Softkey	Função de operação lógica	Prioridade
	<b>Adição</b> p. ex., $Q10 = Q1 + Q5$	Operador traço
	<b>Subtração</b> p. ex., $Q25 = Q7 - Q108$	Operador traço
	<b>Multiplificação</b> p. ex., $Q12 = 5 * Q5$	Operador ponto
	<b>Divisão</b> p. ex., $Q25 = Q1 / Q2$	Operador ponto
	<b>Parêntese aberto</b> p. ex., $Q12 = Q1 * ( Q2 + Q3 )$	Parênteses
	<b>Parêntese fechado</b> p. ex., $Q12 = Q1 * ( Q2 + Q3 )$	Parênteses
	<b>Elevar um valor ao quadrado (em inglês square, quadrado)</b> p. ex., $Q15 = SQ 5$	Função
	<b>Tirar a raiz quadrada (em inglês square root)</b> p. ex., $Q22 = SQRT 25$	Função
	<b>Seno de um ângulo</b> p. ex., $Q44 = SIN 45$	Função
	<b>Cosseno de um ângulo</b> p. ex., $Q45 = COS 45$	Função
	<b>Tangente de um ângulo</b> p. ex., $Q46 = TAN 45$	Função
	<b>Arco-seno</b> Função inversa do seno; determinar o ângulo a partir da relação cateto oposto/hipotenusa p. ex., $Q10 = ASIN ( Q40 / Q20 )$	Função
	<b>Arco-cosseno</b> Função inversa do cosseno; determinar o ângulo a partir da relação cateto adjacente/hipotenusa p. ex., $Q11 = ACOS Q40$	Função
	<b>Arco-tangente</b> Função inversa da tangente; determinar o ângulo a partir da relação cateto oposto/cateto adjacente p. ex., $Q12 = ATAN Q50$	Função
	<b>Potenciar valores</b> p. ex., $Q15 = 3 ^ 3$	Potência
	<b>Constante PI</b> $\pi = 3,14159$ p. ex., $Q15 = PI$	

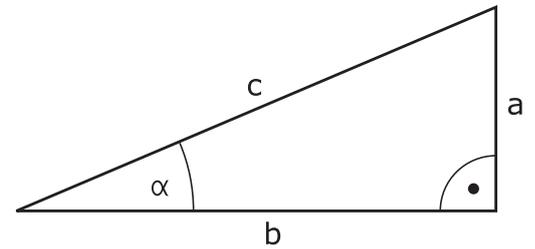
Softkey	Função de operação lógica	Prioridade
LN	<b>Determinar o logaritmo natural (LN) de um número</b> Número base = e = 2,7183 p. ex., <b>Q15 = LN Q11</b>	Função
LOG	<b>Determinar o logaritmo de um número</b> Número base = 10 p. ex., <b>Q33 = LOG Q22</b>	Função
EXP	<b>Função exponencial (e ^ n)</b> Número base = e = 2,7183 p. ex., <b>Q1 = EXP Q12</b>	Função
NEG	<b>Negativizar valores</b> Multiplicação por -1 p. ex., <b>Q2 = NEG Q1</b>	Função
INT	<b>Separar casas decimais</b> Determinar número íntegro p. ex., <b>Q3 = INT Q42</b>	Função
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p> A função <b>INT</b> não arredonda, só corta as casas decimais. <b>Mais informações:</b> "Exemplo: arredondar valor", Página 354</p> </div>		
ABS	<b>Formar valor absoluto de um número</b> p. ex., <b>Q4 = ABS Q22</b>	Função
FRAC	<b>Cortar posições antes da vírgula de um número</b> Fracionar p. ex., <b>Q5 = FRAC Q23</b>	Função
SGN	<b>Verificar o sinal de um número</b> p. ex., <b>Q12 = SGN Q50</b> Se <b>Q50 = 0</b> , então <b>SGN Q50 = 0</b> Se <b>Q50 &lt; 0</b> , então <b>SGN Q50 = -1</b> Se <b>Q50 &gt; 0</b> , então <b>SGN Q50 = 1</b>	Função
%	<b>Calcular valor de módulo (resto de divisão)</b> p. ex., <b>Q12 = 400 % 360</b> Resultado: <b>Q12 = 40</b>	Função

### Exemplo de função angular

Dão-se os comprimentos do cateto oposto a no parâmetro **Q12** e do cateto adjacente b em **Q13**.

Procura-se o ângulo  $\alpha$ .

Calcular o ângulo  $\alpha$  a partir do cateto oposto e do cateto adjacente b com a ajuda de arctan; atribuir o resultado a **Q25**:



-  ▶ Premir a tecla **Q**.
  
-  ▶ Premir a softkey **FORMULA**
- ▶ O comando pede o número do parâmetro de resultado.
- ▶ Introduzir **25**:
-  ▶ Premir a tecla **ENT**
  
-  ▶ Continuar a comutar a barra de softkeys
  
-  ▶ Premir a softkey **Função Arcotangente**
  
-  ▶ Continuar a comutar a barra de softkeys
  
-  ▶ Premir a softkey **Parêntese aberto**
-  ▶ Introduzir **12** (número de parâmetro)
-  ▶ Premir a softkey **Divisão**
-  ▶ Introduzir **13** (número de parâmetro)
-  ▶ Premir a softkey **Parêntese fechado**
-  ▶ Finalizar a introdução da fórmula com a tecla **END**

### Exemplo

**37 Q25 = ATAN (Q12/Q13)**

## 9.8 Controlar e modificar parâmetros Q

### Procedimento

Pode controlar e também modificar os parâmetros Q em todos os modos de funcionamento.

- ▶ Se necessário, interromper a execução do programa (p. ex., premindo a tecla **NC-STOP** e a softkey **STOP INTERNO**) ou parar o teste de programa

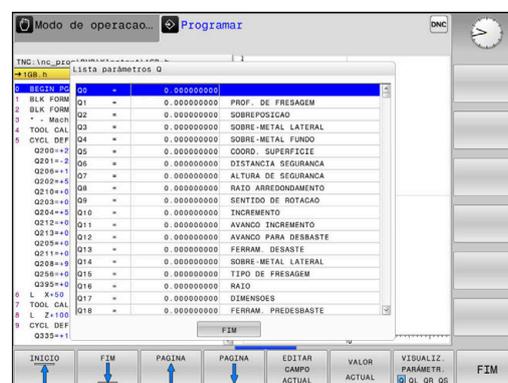
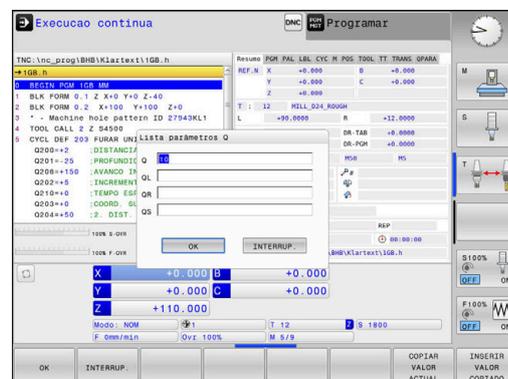


- ▶ Chamar funções de parâmetros Q: premir a softkey **Q INFO** ou a tecla **Q**
- ▶ O comando faz a lista de todos os parâmetros e respetivos valores atuais.
- ▶ Selecione o parâmetro desejado com as teclas de seta ou a tecla **GOTO**
- ▶ Se quiser alterar o valor, prima a softkey **EDITAR CAMPO ACTUAL**, introduza o novo valor e confirme com a tecla **ENT**
- ▶ Se não quiser alterar o valor, prima a softkey **VALOR ACTUAL** ou termine o diálogo com a tecla **END**



O comando utiliza todos os parâmetros com comentários visíveis dentro de ciclos ou como parâmetros de transferência.

Quando pretender controlar ou alterar parâmetros locais, globais ou de string, prima a softkey **MOSTRAR PARÂMETRO Q QL QR QS**. O comando apresenta então o respetivo tipo de parâmetro. As funções anteriormente descritas também se aplicam.



É possível ver os parâmetros Q também na visualização de estado adicional em todos os modos de funcionamento (com exceção do modo de funcionamento **Programar**).

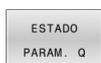
- ▶ Se necessário, interromper a execução do programa (p. ex., premindo a tecla **NC-STOP** e a softkey **STOP INTERNO**) ou parar o teste de programa



- ▶ Chamar barra de softkeys para a divisão do ecrã



- ▶ Selecionar a representação no ecrã com visualização de estado adicional
- O comando mostra na metade direita do ecrã o formulário de estado **Resumo**.



- ▶ Prima a softkey **ESTADO PARAM. Q**.



- ▶ Prima a softkey **LISTA PARÂMET. Q**.
- O comando abre uma janela sobreposta.
- ▶ Para cada tipo de parâmetro (Q, QL, QR, QS), defina os números de parâmetro que deseja controlar. Os parâmetros Q individuais separam-se por uma vírgula, enquanto os parâmetros Q consecutivos são agrupados por um traço de união, p. ex., 1,3,200-208. O campo de introdução por tipo de parâmetro compreende 132 caracteres



A indicação no separador **QPARA** contém sempre oito casas decimais. O comando mostra o resultado de **Q1 = COS 89.999**, p. ex., como 0.00001745. Valores muito altos e muito baixos são indicados pelo comando em escrita exponencial. O comando mostra o resultado de **Q1 = COS 89.999 \* 0.001** como +1.74532925e-08, sendo que e-08 corresponde ao fator  $10^{-8}$ .

## 9.9 Funções auxiliares

### Resumo

As funções auxiliares aparecem premindo a softkey **FUNCOES DIVERSAS**. O comando mostra as seguintes softkeys:

Softkey	Função	Página
FN14 ERRO=	<b>FN 14: ERRO</b> Emitir avisos de erro	291
FN16 F-IMPRIME	<b>FN 16: F-PRINT</b> Emitir textos ou valores de parâmetros Q formatados	298
FN18 LER DADOS SISTEMA	<b>FN 18: SYSREAD</b> Ler dados do sistema	307
FN19 PLC=	<b>FN 19: PLC</b> Transmitir valores ao PLC	308
FN20 ESPERAR A	<b>FN 20: WAIT FOR</b> Sincronizar NC e PLC	309
FN26 ABRIR TABELA	<b>FN 26: TABOPEN</b> Abrir tabelas de definição livre	409
FN27 ESCREVER TABELA	<b>FN 27: TABWRITE</b> Escrever numa tabela de definição livre	410
FN28 LER TABELA	<b>FN 28: TABREAD</b> Ler a partir de uma tabela de definição livre	411
FN29 PLC LIST=	<b>FN 29: PLC</b> Transmitir até oito valores ao PLC	310
FN37 EXPORT	<b>FN 37: EXPORT</b> Exportar parâmetros Q locais ou parâmetros QS para um programa NC a chamar	310
FN38 ENVIAR	<b>FN 38: SEND</b> Enviar informações desde o programa NC	311

## FN 14: ERRO – Emitir mensagens de erro

Com a função **FN 14: ERROR** é possível fazer emitir mensagens de erro comandadas pelo programa, que são previamente definidas pelo fabricante da máquina ou pela HEIDENHAIN. Se o comando chegar a um bloco NC com **FN 14: ERROR** durante a execução do programa ou o teste do programa, interrompe o mesmo e emite uma mensagem. Em seguida, é necessário reiniciar o programa NC.

Área de números de erros	Diálogo padrão
0 ... 999	Diálogo dependente da máquina
1000 ... 1199	Mensagens de erro internas

### Exemplo

O comando deve emitir uma mensagem de erro se o mandril não estiver ligado.

**180 FN 14: ERROR = 1000**

Encontra seguidamente uma lista completa das mensagens de erro **FN 14: ERROR**. Tenha em mente que, dependendo do tipo do seu comando, nem todas as mensagens de erro estão disponíveis.

**Mensagem de erro previamente atribuída pela HEIDENHAIN**

<b>Número de erro</b>	<b>Texto</b>
1000	Mandril?
1001	Falta o eixo da ferramenta
1002	Raio da ferramenta demasiado pequeno
1003	Raio da ferramenta demasiado grande
1004	Campo foi excedido
1005	Posição de início errada
1006	ROTAÇÃO não permitida
1007	FACTOR DE ESCALA não permitido
1008	ESPELHO não permitido
1009	Deslocação não permitida
1010	Falta avanço
1011	Valor de introdução errado
1012	Sinal errado
1013	Ângulo não permitido
1014	Ponto de apalpação não atingível
1015	Demasiados pontos
1016	Introdução controversa
1017	CYCL incompleto
1018	Plano mal definido
1019	Programado um eixo errado
1020	Rotações erradas
1021	Correção do raio indefinida
1022	Arredondamento não definido
1023	Raio de arredondamento demasiado grande
1024	Tipo de programa indefinido
1025	Sobreposição demasiado elevada
1026	Falta referência angular
1027	Nenhum ciclo de maquinagem definido
1028	Largura da ranhura demasiado pequena
1029	Caixa demasiado pequena
1030	Q218 não definido
1031	Q205 não definido
1032	Introduzir Q218 maior do que Q219
1033	CYCL 210 não permitido
1034	CYCL 211 não permitido
1035	Q220 demasiado grande
1036	Introduzir Q222 maior do que Q223

<b>Número de erro</b>	<b>Texto</b>
1037	Introduzir Q244 maior do que 0
1038	Introduzir Q245 diferente de Q246
1039	Introduzir campo angular < 360°
1040	Introduzir Q223 maior do que Q222
1041	Q214: 0 não permitido
1042	Sentido de deslocação não definido
1043	Nenhuma tabela de pontos zero ativa
1044	Erro de posição: centro 1.º eixo
1045	Erro de posição: centro 2.º eixo
1046	Furo demasiado pequeno
1047	Furo demasiado grande
1048	Ilha demasiado pequena
1049	Ilha demasiado grande
1050	Caixa demasiado pequena: acabamento 1.A.
1051	Caixa demasiado pequena: acabamento 2.A.
1052	Caixa demasiado grande: desperdício 1.A.
1053	Caixa demasiado grande: desperdício 2.A.
1054	Ilha demasiado pequena: desperdício 1.A.
1055	Ilha demasiado pequena: desperdício 2.A.
1056	Ilha demasiado grande: acabamento 1.A.
1057	Ilha demasiado grande: acabamento 2.A.
1058	TCHPROBE 425: erro dimensão máxima
1059	TCHPROBE 425: erro dimensão mínima
1060	TCHPROBE 426: erro dimensão máxima
1061	TCHPROBE 426: erro dimensão mínima
1062	TCHPROBE 430: diâmetro demasiado grande
1063	TCHPROBE 430: diâmetro demasiado pequeno
1064	Nenhum eixo de medição definido
1065	Excedida tolerância de rotura da ferramenta
1066	Introduzir Q247 diferente de 0
1067	Introduzir valor Q247 maior do que 5
1068	Tabela de pontos zero?
1069	Introduzir tipo de fresagem Q351 diferente de 0
1070	Reduzir a profundidade de rosca
1071	Executar a calibração
1072	Exceder tolerância
1073	Processo de bloco ativo
1074	ORIENTAÇÃO não permitida

<b>Número de erro</b>	<b>Texto</b>
1075	3DROT não permitido
1076	Ativar 3DROT
1077	Introduzir profundidade negativa
1078	Q303 indefinido no ciclo de medição!
1079	Eixo da ferramenta não permitido
1080	Valores calculados errados
1081	Pontos de medição controversos
1082	Introduzir erradamente a altura segura
1083	Modo de penetração controverso
1084	Ciclo de maquinagem não permitido
1085	Linha está protegida contra escrita
1086	Medida excedente maior que a profundidade
1087	Nenhum ângulo de ponta definido
1088	Dados controversos
1089	Não é permitida posição da ranhura 0
1090	Introduzir passo diferente de 0
1091	Comutação Q399 não permitida
1092	Ferramenta não definida
1093	Número de ferramenta não permitido
1094	Nome de ferramenta não permitido
1095	Opção de software inativa
1096	Impossível restaurar Cinemática
1097	Função não permitida
1098	Dim. bloco contraditórias
1099	Posição medição não permitida
1100	Acesso à cinemática impossível
1101	Pos. medição fora área deslocação
1102	Compensação de preset impossível
1103	Raio da ferramenta demasiado grande
1104	Tipo de afundamento impossível
1105	Ângulo de afundamento definido incorretamente
1106	Ângulo de abertura indefinido
1107	Largura da ranhura demasiado grande
1108	Fatores de medição diferentes
1109	Dados da ferramenta inconsistentes
1110	MOVE impossível
1111	Definir presets não permitido!
1112	Comprimento rosca curto demais!

<b>Número de erro</b>	<b>Texto</b>
1113	Estado rotação 3D discrepante!
1114	Configuração incompleta
1115	Nenhuma ferramenta de torneiar ativa
1116	Orient. ferr.ta inconsistente
1117	Ângulo impossível!
1118	Raio de círculo muito pequeno!
1119	Final de rosca muito curto!
1120	Pontos de medição controversos
1121	Demasiados limites
1122	Estratégia de maquinagem com limites impossível
1123	Direção de maquinagem impossível
1124	Verificar o passo de rosca!
1125	Cálculo do ângulo impossível
1126	Torneamento excêntrico impossível
1127	Nenhuma ferramenta de fresagem ativa
1128	Comprimento de lâmina insuficiente
1129	Definição de engrenagem inconsistente ou incompleta
1130	Nenhuma medida excedente de acabamento indicada
1131	Linha não existente na tabela
1132	Processo de apalpação impossível
1133	Função de acoplamento impossível
1134	O ciclo de maquinagem não é suportado com este software NC
1135	O ciclo de apalpação não é suportado com este software NC
1136	Programa NC cancelado
1137	Dados do apalpador incompletos
1138	Função LAC impossível
1139	Valor de arredondamento ou chanfro alto demais!
1140	Ângulo do eixo diferente do ângulo de rotação
1141	Altura dos caracteres não definida
1142	Altura dos caracteres excessiva
1143	Erro de tolerância: aperfeiçoamento da peça de trabalho
1144	Erro de tolerância: desperdício da peça de trabalho
1145	Definição de dimensão incorreta

<b>Número de erro</b>	<b>Texto</b>
1146	Registo na tabela de compensação não permitido
1147	Transformação impossível
1148	O mandril da ferramenta está configurado incorretamente
1149	Offset do mandril de torneamento não conhecido
1150	Definições de programa globais ativas
1151	Configuração das macros OEM incorreta
1152	Combinação das medidas excedentes programadas impossível
1153	Valor de medição não registado
1154	Verificar a supervisão da tolerância
1155	Furo menor que a esfera de apalpação
1156	Definição do ponto de referência impossível
1157	O alinhamento de uma mesa rotativa não é possível
1158	Alinhamento de eixos rotativos impossível
1159	Passo limitado ao comprimento da lâmina
1160	Profundidade de maquinagem definida com 0
1161	Tipo de ferramenta inadequado
1162	Medida excedente de acabamento não definida
1163	Não foi possível escrever o ponto zero da máquina
1164	Não foi possível determinar o mandril para sincronização
1165	A função não é possível no modo de funcionamento ativo
1166	Medida excedente definida grande demais
1167	Quantidade de lâminas não definida
1168	A profundidade de maquinagem não sobe de forma monotónica
1169	O passo não desce de forma monotónica
1170	Raio da ferramenta não definido corretamente
1171	Modo de retração para Altura Segura impossível
1172	Definição de engrenagem incorreta
1173	O objeto de apalpação contém vários tipos definição da dimensão
1174	A definição da dimensão contém caracteres não permitidos
1175	Valor real na definição de dimensão incorreto
1176	Ponto inicial do furo demasiado profundo

<b>Número de erro</b>	<b>Texto</b>
1177	Defin. dimensão: falta valor nominal no pré-posicionamento manual
1178	Não está disponível uma ferramenta gêmea
1179	A macro OEM não está definida
1180	Medição com eixo auxiliar impossível
1181	Posição inicial no eixo modulo
1182	Função possível só com a porta fechada
1183	Número de blocos de dados possíveis excedido
1184	Plano maquinagem inconsistente pelo ângulo axial na rot. básica
1185	O parâmetro de transferência contém um valor não permitido
1186	Largura de lâmina RCUTS definida grande demais
1187	Comprimento útil LU da ferramenta muito pequeno
1188	O chanfro definido é muito grande.
1189	O ângulo de chanfro não pode ser criado com a ferramenta ativa
1190	As medidas excedentes não definem a perda de material
1191	Ângulo do mandril não inequívoco

## FN 16: F-PRINT – Emitir textos e valores de parâmetros Q formatados

### Princípios básicos

A função **FN 16: F-PRINT** permite emitir valores de parâmetros Q e textos formatados, p. ex., para guardar protocolos de medição.

Pode emitir os valores da seguinte forma:

- guardados num ficheiro no comando
- mostrados no ecrã como janela sobreposta
- guardados num ficheiro externo
- impressos numa impressora ligada

### Procedimento

Para poder emitir valores de parâmetros Q e textos, proceda da seguinte forma:

- ▶ Criar o ficheiro de texto que predefine o formato de emissão e o conteúdo
- ▶ Utilizar a função **FN 16: F-PRINT** no programa NC, para emitir o protocolo

Se enviar os valores para um ficheiro, o tamanho máximo do ficheiro emitido é de 20 KByte.

### Alterar o caminho de emissão do ficheiro de protocolo

Se desejar guardar os resultados de medição noutra diretório, necessita de alterar o caminho de emissão do ficheiro de protocolo.

Para alterar o caminho de emissão, proceda da seguinte forma:

-  ▶ Premir a tecla **MOD**
- ▶ Introduzir o código 123
-  ▶ Selecionar o parâmetro **Indicação do caminho para o utilizador final (CfgUserPath)**
-  ▶ Selecionar o parâmetro **Caminho de emissão da FN 16 para a execução (fn16DefaultPath)**
  - > O comando mostra uma janela sobreposta.
  - ▶ Selecionar o caminho de emissão para os modos de funcionamento da máquina
-  ▶ No parâmetro **Caminho de emissão da FN 16 para MF Programação e Teste do programa**, selecionar(**fn16DefaultPathSim**)
  - > O comando mostra uma janela sobreposta.
  - ▶ Selecionar o caminho de emissão para os modos de funcionamento **Programar e Teste de programa**

**Criar ficheiro de texto**

Para emitir texto formatado e os valores dos parâmetros Q, crie um ficheiro de texto com o editor de texto do comando. Neste ficheiro, estabelecem-se o formato e os parâmetros Q a emitir.

Proceda da seguinte forma:



- ▶ premir a tecla **PGM MGT**



- ▶ Premir a softkey **NOVO FICHEIRO**
- ▶ Criar o ficheiro com a extensão **.A**.

### Funções disponíveis

Para criar um ficheiro de texto, utilize as seguintes funções de formatação:

Carateres especiais	Função
"....."	Determinar em cima o formato de emissão para o texto e as opções entre aspas
%F	Formato para parâmetros Q, QL e QR: <ul style="list-style-type: none"> <li>■ %: definir o formato</li> <li>■ F: Floating (número decimal), formato para Q, QL, QR</li> </ul>
9.3	Formato para parâmetros Q, QL e QR: <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 9 dígitos no total (incluindo separador decimal)</li> <li>■ dos quais 3 são casas decimais</li> </ul>
%S	Formato para a variável de texto QS
%RS	Formato para a variável de texto QS Assume o texto seguinte não alterado, sem formatação
%D ou %I	Formato de número inteiro (Integer)
,	Sinal de separação entre o formato de emissão e o parâmetro
;	Sinal de fim de frase, linha finalizada
*	Início de frase de uma linha de comentário Os comentários não são mostrados no protocolo
%"	Emissão de aspas
%%	Emissão de sinal de percentagem
\\	Emissão de backslash
\n	Emissão de quebra de linha
+	Valor de parâmetro Q do lado direito
-	Valor de parâmetro Q do lado esquerdo

### Exemplo

Introdução	Significado
"X1 = %+9.3F", Q31;	Formato para parâmetros Q: <ul style="list-style-type: none"> <li>■ "X1 =": Emitir texto <b>X1 =</b></li> <li>■ %: Definir o formato</li> <li>■ +: Número do lado direito</li> <li>■ 9.3: 9 dígitos no total, dos quais 3 são casas decimais</li> <li>■ F: Floating (número decimal)</li> <li>■ , Q31: Emitir valor de <b>Q31</b></li> <li>■ ;: Fim da frase</li> </ul>

Para se poder emitir diferentes informações no ficheiro de registo, estão à disposição as seguintes funções:

Palavra passe	Função
CALL_PATH	Emite o nome do caminho do programa NC onde se encontra a função FN 16. Exemplo: "Programa de medição: %S",CALL_PATH;
M_CLOSE	Fecha o ficheiro onde se escreve com FN 16. Exemplo: M_CLOSE;
M_APPEND	Em caso de nova emissão, anexa o protocolo ao protocolo existente. Exemplo: M_APPEND;
M_APPEND_MAX	Caso se repita a emissão, anexa o protocolo ao protocolo existente até que o tamanho máximo de ficheiro a indicar seja excedido em KiloBytes. Exemplo: M_APPEND_MAX20;
M_TRUNCATE	Sobrescreve o protocolo em caso de nova emissão. Exemplo: M_TRUNCATE;
M_EMPTY_HIDE	Previne linhas vazias no protocolo com parâmetros QS não definidos ou vazios. Exemplo: M_EMPTY_HIDE;
M_EMPTY_SHOW	Insera linhas em branco no protocolo com parâmetros QS não definidos. Anula M_EMPTY_HIDE. Exemplo: M_EMPTY_SHOW;
L_ENGLISH	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o inglês
L_GERMAN	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o alemão
L_CZECH	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o checo
L_FRENCH	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o francês
L_ITALIAN	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o italiano
L_SPANISH	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o espanhol
L_PORTUGUE	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o português
L_SWEDISH	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o sueco
L_DANISH	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o dinamarquês
L_FINNISH	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o finlandês
L_DUTCH	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o holandês

<b>Palavra passe</b>	<b>Função</b>
L_POLISH	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o polaco
L_HUNGARIA	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o húngaro
L_CHINESE	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o chinês
L_CHINESE_TRAD	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o chinês (tradicional)
L_SLOVENIAN	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o esloveno
L_NORWEGIAN	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o norueguês
L_ROMANIAN	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o romeno
L_SLOVAK	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o eslovaco
L_TURKISH	Enviar texto só se o idioma de diálogo for o turco
L_ALL	Enviar texto independentemente do idioma de diálogo
HOUR	Número de horas do tempo real
MIN	Número de minutos do tempo real
SEC	Número de segundos do tempo real
DAY	Dia do tempo real
MONTH	Mês como número do tempo real
STR_MONTH	Mês como abreviatura a partir do tempo real
YEAR2	Quantidade de anos duas posições a partir do tempo real
YEAR4	Quantidade de anos quatro posições a partir do tempo real

**Exemplo**

Exemplo para um ficheiro de texto que determina o formato da emissão:

**“REGISTO DE MEDIÇÕES CENTRO DE GRAVIDADE DA RODA DE PÁS“;**

**“DATA: %02d.%02d.%04d“, DAY,MONTH, YEAR4;**

**“HORA: %02d:%02d:%02d“, HOUR,MIN,SEC;**

**“QUANTIDADE DE VALORES DE MEDIÇÃO: = 1“;**

**“X1 = %9.3F“, Q31;**

**“Y1 = %9.3F“, Q32;**

**“Z1 = %9.3LF“, Q33;**

**L\_ENGLISH;**

**“Werkzeuglänge beachten“;**

**L\_PORTUGUE;**

**“Remember the tool length“;**

**Exemplo**

Exemplo de um ficheiro de texto que emite um ficheiro de protocolo com comprimento variável:

**“PROTOCOLO DE MEDIÇÃO“;**

**“%S“, QS1;**

**M\_EMPTY\_HIDE;**

**“%S“, QS2;**

**“%S“, QS3;**

**M\_EMPTY\_SHOW;**

**“%S“, QS4;**

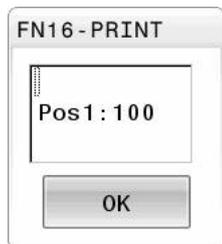
**M\_CLOSE;**

Exemplo de um programa NC que define exclusivamente **QS3**:

```

95 Q1 = 100
96 QS3 = "Pos 1: " || TOCHAR( DAT+Q1 )
97 FN 16: F-PRINT TNC:\fn16.a / SCREEN:
    
```

Exemplo de emissão no ecrã com duas linhas vazias que resultam de **QS1** e **QS4**:



### Ativar a emissão de FN 16 no programa NC

Dentro da função **FN 16**, determina-se o ficheiro de saída que contém os textos emitidos.

O comando cria o ficheiro de saída:

- no final do programa (**END PGM**),
- com uma interrupção do programa (tecla **NC-STOP**)
- através do comando **M\_CLOSE**

Na função FN 16 indique o caminho da origem e o caminho do ficheiro de saída.

Proceda da seguinte forma:

-  ▶ Premir a tecla **Q**.
-  ▶ Premir a softkey **FUNCOES DIVERSAS**
-  ▶ Premir a softkey **FN16 F-IMPRIME**
-  ▶ Premir a softkey **SELECIONAR FICHEIRO**
- ▶ Seleccionar a fonte, ou seja, o ficheiro de texto em que está definido o formato de emissão
-  ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ Introduzir o caminho de emissão



Se o ficheiro chamado estiver no mesmo diretório do ficheiro que pretende chamar, também é possível integrar apenas o nome do ficheiro sem caminho. Para isso, dentro da janela de seleção da softkey **SELECIONAR FICHEIRO**, está disponível a softkey **ACEITAR NOME FICH.**

### Dados do caminho na função FN 16

Se se indicar unicamente o nome do ficheiro como nome de caminho do ficheiro de protocolo, o comando guarda o ficheiro de protocolo no diretório onde se encontra o programa NC com a função **FN 16**.

Em alternativa aos caminhos completos, é possível programar caminhos relativos:

- a partir da pasta do ficheiro a chamar, um nível de pastas para baixo **FN 16: F-PRINT MASKE\MASKE1.A/ PROT\PROT1.TXT**
- a partir da pasta do ficheiro a chamar, um nível de pastas para cima e noutra pasta **FN 16: F-PRINT ..\MASKE\MASKE1.A/ ..\PROT1.TXT**



Recomendações de operação e programação:

- Se o mesmo ficheiro for emitido repetidamente no programa NC, o comando insere a edição atual dentro do ficheiro de destino a seguir aos conteúdos emitidos anteriormente.
- Programar no bloco **FN 16** o ficheiro de formato e o ficheiro de protocolo, respetivamente, com a extensão do tipo de ficheiro.
- A extensão do ficheiro de protocolo determina o tipo de ficheiro da emissão (p. ex., TXT, .A, .XLS, .HTML).
- Obtêm-se muitas informações relevantes e interessantes para um ficheiro de protocolo através da função **FN 18**, p. ex., o número do último ciclo de apalpação utilizado.

**Mais informações:** "FN 18: SYSREAD – Ler dados do sistema", Página 307

### Indicar a origem ou destino com parâmetros

É possível indicar o ficheiro de origem e o ficheiro de destino como parâmetros Q ou parâmetros QS. Para isso, defina antecipadamente no programa NC o parâmetro desejado.

**Mais informações:** "Atribuir parâmetro string", Página 314

De modo a que o comando reconheça que se trabalha com parâmetros Q, indique-os na função **FN 16** com a sintaxe seguinte:

Introdução	Função
: <b>QS1</b> '	Definir o parâmetro QS precedido de dois pontos e entre apóstrofes
: <b>QL3</b> '.txt	Se necessário, indicar adicionalmente a extensão no ficheiro de destino



Se desejar emitir um dado de caminho com parâmetro QS para um ficheiro de protocolo, utilize a função **%RS**. Dessa maneira, garante-se que o comando não interpreta caracteres especiais como caracteres de formatação.

**Exemplo**

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MASKE\MASKE1.A/ TNC:\PROT1.TXT
```

O comando cria o ficheiro PROT1.TXT:

**REGISTO DE MEDIÇÃO CENTRO DE GRAVIDADE RODA DE PALETES**

**DATA: 15.07.2015**

**HORA: 8:56:34**

**QUANTIDADE DE VALORES DE MEDIÇÃO : = 1**

**X1 = 149,360**

**Y1 = 25,509**

**Z1 = 37,000**

**Remember the tool length**

**Emitir mensagens no ecrã**

Também pode aplicar a função **FN 16: F-PRINT** para emitir quaisquer mensagens do programa NC numa janela sobreposta no ecrã do comando. Isto permite que possam ser mostrados textos de aviso mais longos em qualquer ponto do programa NC de forma fácil, de modo a que o utilizador possa reagir às mensagens. Pode igualmente mostrar conteúdos de parâmetros Q, se o ficheiro de descrição do protocolo possuir as necessárias instruções.

Para que a mensagem apareça no ecrã do comando, deve-se introduzir **SCREEN:** como caminho de emissão.

**Exemplo**

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MASKE\MASKE1.A/SCREEN:
```

Se a mensagem tem mais linhas do que as apresentadas na janela sobreposta, pode navegar na janela sobreposta com as teclas de setas.



Se o mesmo ficheiro for emitido repetidamente no programa NC, o comando insere a edição atual dentro do ficheiro de destino a seguir aos conteúdos emitidos anteriormente.

Se desejar sobrescrever a janela sobreposta anterior, programe a função **M\_CLOSE** ou **M\_TRUNCATE**.

**Fecha a janela sobreposta**

Existem as seguintes possibilidades de fechar a janela sobreposta:

- Premir a tecla **CE**
- com um comando do programa com o caminho de emissão **sclr:**

**Exemplo**

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MASKE\MASKE1.A/SCLR:
```

**Emitir mensagens externamente**

Com a função **FN 16**, também pode guardar externamente os ficheiros de protocolo.

Para isso, é necessário indicar o nome do caminho de destino completo na função **FN 16**:

**Exemplo**

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:MSKMSK1.A / PC325:\LOG\PRO1.TXT
```



Se o mesmo ficheiro for emitido repetidamente no programa NC, o comando insere a edição atual dentro do ficheiro de destino a seguir aos conteúdos emitidos anteriormente.

**Imprimir mensagens**

A função **FN 16: F-PRINT** também pode ser utilizada para imprimir mensagens numa impressora associada.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

Para enviar a mensagem para a impressora, é necessário indicar **Printer:\** como nome do ficheiro de protocolo e, em seguida, o nome do ficheiro correspondente.

O comando guarda o ficheiro no caminho **PRINTER:** enquanto o ficheiro está a ser impresso.

**Exemplo**

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:MASKEMASKE1.A/PRINTER:\DRUCK1
```

**FN 18: SYSREAD – Ler dados do sistema**

Com a função **FN 18: SYSREAD**, pode ler dados do sistema e memorizá-los em parâmetros Q. A seleção do dado do sistema realiza-se através de um número de grupo (N.º ID), um número de dados de sistema e, se necessário, de um índice.



Os valores lidos da função **FN 18: SYSREAD** são sempre dados pelo comando em **unidades métricas**, independentemente da unidade do programa NC. Em alternativa, pode ler dados da tabela de ferramentas ativa com a ajuda de **TABDATA READ**. Neste caso, o comando converte automaticamente os valores da tabela para a unidade de medição do programa NC.

**Mais informações:** "Dados do sistema", Página 540

**Exemplo: atribuir o valor do fator de escala ativo do eixo Z a Q25**

```
55 FN 18: SYSREAD Q25 = ID210 NR4 IDX3
```

## FN 19: PLC – Transmitir valores ao PLC

### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

As alterações no PLC podem causar um comportamento indesejado e erros graves, p. ex., a inoperabilidade do comando. Por este motivo, o acesso ao PLC está protegido por palavra-passe. Esta função oferece à HEIDENHAIN, ao fabricante da máquina e a terceiros uma possibilidade de comunicar com o PLC a partir de um programa NC. Não se recomenda a utilização pelo operador da máquina ou pelo programador NC. Durante a execução da função e a maquinagem subsequente existe perigo de colisão!

- ▶ Utilizar a função unicamente em concertação com a HEIDENHAIN, o fabricante da máquina ou terceiros
- ▶ Respeitar as documentações da HEIDENHAIN, do fabricante da máquina e de terceiros

Com a função **FN 19: PLC**, é possível transmitir até dois valores numéricos ou parâmetros Q para o PLC.

**FN 20: WAIT FOR – Sincronizar NC e PLC****AVISO****Atenção, perigo de colisão!**

As alterações no PLC podem causar um comportamento indesejado e erros graves, p. ex., a inoperabilidade do comando. Por este motivo, o acesso ao PLC está protegido por palavra-passe. Esta função oferece à HEIDENHAIN, ao fabricante da máquina e a terceiros uma possibilidade de comunicar com o PLC a partir de um programa NC. Não se recomenda a utilização pelo operador da máquina ou pelo programador NC. Durante a execução da função e a maquinagem subsequente existe perigo de colisão!

- ▶ Utilizar a função unicamente em concertação com a HEIDENHAIN, o fabricante da máquina ou terceiros
- ▶ Respeitar as documentações da HEIDENHAIN, do fabricante da máquina e de terceiros

Com a função **FN 20: WAIT FOR**, pode realizar, durante a execução do programa, uma sincronização entre o NC e o PLC. O TNC para a execução até que seja cumprida a condição programada no bloco **FN 20: WAIT FOR-**.

Pode usar a função **SYNC** sempre que, através de **FN18: SYSREAD**, por exemplo, leia dados do sistema que requeiram uma sincronização em tempo real. O comando realiza então o cálculo prévio e só executa o bloco NC seguinte, se também o programa NC tiver efetivamente alcançado este bloco NC.

**Exemplo: Parar cálculo prévio interno, ler posição atual do eixo X****32 FN 20: WAIT FOR SYNC****33 FN 18: SYSREAD Q1 = ID270 NR1 IDX1**

## FN 29: PLC – Transmitir valores ao PLC

### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

As alterações no PLC podem causar um comportamento indesejado e erros graves, p. ex., a inoperabilidade do comando. Por este motivo, o acesso ao PLC está protegido por palavra-passe. Esta função oferece à HEIDENHAIN, ao fabricante da máquina e a terceiros uma possibilidade de comunicar com o PLC a partir de um programa NC. Não se recomenda a utilização pelo operador da máquina ou pelo programador NC. Durante a execução da função e a maquinagem subsequente existe perigo de colisão!

- ▶ Utilizar a função unicamente em concertação com a HEIDENHAIN, o fabricante da máquina ou terceiros
- ▶ Respeitar as documentações da HEIDENHAIN, do fabricante da máquina e de terceiros

Com a função **FN 29: PLC**, pode transmitir até oito valores numéricos ou parâmetros Q ao PLC.

## FN 37: EXPORT

### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

As alterações no PLC podem causar um comportamento indesejado e erros graves, p. ex., a inoperabilidade do comando. Por este motivo, o acesso ao PLC está protegido por palavra-passe. Esta função oferece à HEIDENHAIN, ao fabricante da máquina e a terceiros uma possibilidade de comunicar com o PLC a partir de um programa NC. Não se recomenda a utilização pelo operador da máquina ou pelo programador NC. Durante a execução da função e a maquinagem subsequente existe perigo de colisão!

- ▶ Utilizar a função unicamente em concertação com a HEIDENHAIN, o fabricante da máquina ou terceiros
- ▶ Respeitar as documentações da HEIDENHAIN, do fabricante da máquina e de terceiros

A função **FN 37: EXPORT** é necessária caso queira criar ciclos específicos e integrá-los no comando.

## FN 38: SEND – Enviar informações a partir do programa NC

A função **FN 38: SEND** permite escrever textos e valores de parâmetros Q no livro de registos a partir do programa NC ou enviá-los para uma aplicação externa, p. ex., o StateMonitor.

Assim, a sintaxe compõe-se de duas partes:

- **Formato do texto transmitido:** texto de saída com marcadores opcionais para os valores das variáveis, p. ex., **%f**



A introdução também se pode realizar como parâmetro QS.  
Tenha em consideração as maiúsculas e minúsculas ao indicar os marcadores.

- **Refer. suporte posto em texto:** lista de, no máximo, 7 variáveis Q, QL ou QR, p. ex., **Q1**

A transmissão de dados realiza-se através de uma rede de computadores TCP/IP convencional.



Encontra mais informações no manual RemoTools SDK.

### Exemplo

Documentar os valores de **Q1** e **Q23** no livro de registos.

```
FN 38: SEND /"Parâmetro Q Q1: %f Q23: %f" / +Q1 / +Q23
```

### Exemplo

Definir o formato de saída dos valores das variáveis.

```
FN 38: SEND /"Q-Parameter Q1: %05.1f" / +Q1
```

- > O comando emite o valor de variável com cinco casas no total, das quais uma é decimal. Em caso de necessidade, a indicação é preenchida com zeros à esquerda.

```
FN 38: SEND /"Q-Parameter Q1: % 1.3f" / +Q1
```

- > O comando emite o valor de variável com sete casas no total, das quais três são decimais. Se necessário, a indicação é preenchida com espaços.



Para obter % no texto de saída, deve-se indicar %% no ponto desejado do texto.

**Exemplo**

Enviar informações para o StateMonitor.

Mediante a função **FN 38**, é possível, entre outras coisas reservar trabalhos. Para tal, é imprescindível que esteja criado um trabalho no StateMonitor e que exista uma atribuição à máquina-ferramenta utilizada.



Com a ajuda do chamado JobTerminal (opção #4), é possível a gestão de trabalhos a partir da versão 1.2 do StateMonitor.

Condições:

- Número de trabalho 1234
- Passo de trabalho 1

<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_CREATE"</b>	Criar trabalho
<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_CREATE_ITEMNAME: HOLDER_ITEMID:123_TARGETQ:20"</b>	Em alternativa: Criar trabalho com Nome de peça, Número de peça e Quantidade nominal
<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_START"</b>	Iniciar trabalho
<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_PREPARATION"</b>	Iniciar equipamento
<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_PRODUCTION"</b>	Produzir / Produção
<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_STOP"</b>	Parar trabalho
<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_FINISH"</b>	Terminar trabalho

Além disso, também é possível validar as quantidades de peças de trabalho incluídas no trabalho.

Os marcadores **OK**, **S** e **R** servem para indicar se a quantidade das peças de trabalho validadas foi produzida corretamente ou não.

Com os marcadores **A** e **I**, define-se de que maneira o StateMonitor interpreta a validação. Ao transmitir valores absolutos, o StateMonitor sobrescreve os valores válidos anteriormente. Com valores incrementais, o StateMonitor aumenta o limite de quantidade.

<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_OK_A:23"</b>	Quantidade real (OK) absoluta
<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_OK_I:1"</b>	Quantidade real (OK) incremental
<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_S_A:12"</b>	Desperdício (S) absoluto
<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_S_I:1"</b>	Desperdício (S) incremental
<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_R_A:15"</b>	Aperfeiçoamento (R) absoluto
<b>FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_R_I:1"</b>	Aperfeiçoamento (R) incremental

## 9.10 Parâmetros String

### Funções do processamento de strings

Pode utilizar o processamento de strings (inglês "string" = cadeia de caracteres) através do parâmetro **QS** para efectuar cadeias de caracteres variáveis. Essas cadeias de caracteres podem ser emitidas, por exemplo, através da função **FN 16:F-PRINT** para criar protocolos variáveis.

Poderá atribuir uma cadeia de caracteres a um parâmetro String (letras, algarismos, sinais especiais, sinais de comando e espaços) com um comprimento de até 255 caracteres. Os valores a atribuir ou lidos podem ser ainda trabalhados e testados com as funções descritas em seguida. Tal como na programação de parâmetros Q, estão à disposição 2.000 parâmetros QS.

**Mais informações:** "Princípio e resumo das funções", Página 268

Nas funções paramétricas Q **FÓRMULA STRING** e **FORMULA** estão contidas diferentes funções para processamento dos parâmetros String.

Softkey	Funções de FÓRMULA STRING	Página
DECLARE STRING	Atribuir parâmetro String	314
CFGREAD	Exportar parâmetros de máquina	323
FÓRMULA STRING	Encadear parâmetro string	315
TOCHAR	Converter valores numéricos num parâmetro String	316
SUBSTR	Copiar string parcial a partir de um parâmetro String	317
SYSSTR	Ler dados do sistema	318

Softkey	Funções de String na função Fórmula	Página
TONUMB	Converter parâmetro String num valor numérico	319
INSTR	Verificar um parâmetro String	320
STRLEN	Emitir o comprimento de um parâmetro string	321
STRCOMP	Comparar sequência alfabética	322



Quando utilizar a função **FÓRMULA STRING**, o resultado da operação de cálculo efetuada é sempre uma String. Quando utilizar a função **FORMULA**, o resultado da operação de cálculo efetuada é sempre um valor numérico.

## Atribuir parâmetro string

Antes de utilizar variáveis de String, é necessário atribuir as variáveis primeiro. Para isso utilize o comando **DECLARE STRING**.

SPEC  
FCT

- ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**

FUNÇÕES  
PROGRAMA

- ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**

FUNÇÕES  
STRING

- ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES STRING**

DECLARE  
STRING

- ▶ Premir a softkey **DECLARE STRING**

## Exemplo

```
37 DECLARE STRING QS10 = "Peca de trabalho"
```

## Encadear parâmetro string

Com o operador de encadeamento (Parâmetro String || Parâmetro String) poderá ligar vários parâmetros String entre si.

- 
  - ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**
- 
  - ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
- 
  - ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES STRING**
- 
  - ▶ Premir a softkey **FÓRMULA STRING**
- 
  - ▶ Introduzir o número do parâmetro de String no qual o comando deve memorizar a String encadeada e confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ Introduzir o número do parâmetro de String onde é memorizada a **primeira** string parcial e confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ O comando mostra o símbolo de encadeamento **||**.
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ Introduzir o número do parâmetro de String onde é memorizada a **segunda** string parcial e confirmar com a tecla **ENT**:
  - ▶ Repetir o processo até ter escolhido todas as strings parciais a encadear e concluir com a tecla **END**

**Exemplo: QS10 deverá conter o texto completo de QS12, QS13 e QS14**

```
37 QS10 = QS12 || QS13 || QS14
```

Conteúdo de parâmetros:

- **QS12: Peça de trabalho**
- **QS13: Estado:**
- **QS14: Desperdícios**
- **QS10: Estado da peça de trabalho: desperdícios**

## Converter valores numéricos num parâmetro String

Com a função **TOCHAR** o comando converte um valor numérico num parâmetro String. Desta forma os valores numéricos podem ser encadeados com uma variável de String.

- 
  - ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
- 
  - ▶ Abrir o menu de funções
- 
  - ▶ Premir a softkey Funções String
- 
  - ▶ Premir a softkey **FÓRMULA STRING**
- 
  - ▶ Selecionar uma função para converter um valor numérico num parâmetro de String
  - ▶ Introduzir o número ou parâmetro Q desejado que o comando deve comutar e confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ Quando desejar, introduza o número de casas decimais que o comando deve converter e confirme com a tecla **ENT**
  - ▶ Fechar a expressão entre parêntesis com a tecla **ENT** e concluir a introdução com a tecla **END**

**Exemplo: Converter o parâmetro Q50 no parâmetro String QS11 e utilizar 3 casas decimais**

```
37 QS11 = TOCHAR ( DAT+Q50 DECIMALS3 )
```

## Copiar string parcial a partir de um parâmetro

Com a função **SUBSTR** poderá copiar a partir de um parâmetro String, uma área definida.

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Abrir o menu de funções
-  ▶ Premir a softkey Funções String
-  ▶ Premir a softkey **FÓRMULA STRING**
-  ▶ Introduzir o número do parâmetro no qual o comando deve memorizar a sequência de caracteres copiada e confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ Escolher uma função para corte de uma string parcial
- ▶ Introduzir o número do parâmetro QS, a partir do qual deseja copiar a string parcial, e confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ Introduzir o número do local para onde deseja copiar a string parcial e confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ Introduzir o número de caracteres que deseja copiar e confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ Fechar a expressão entre parêntesis com a tecla **ENT** e concluir a introdução com a tecla **END**



O primeiro carácter de uma sequência de texto começa internamente na posição 0.

**Exemplo: a partir do parâmetro String QS10 é lida uma string parcial com 4 caracteres (BEG2) a partir da terceira posição (LEN4).**

```
37 QS13 = SUBSTR ( SRC_QS10 BEG2 LEN4 )
```

## Ler dados do sistema

Com a função **SYSSTR**, é possível ler dados do sistema e memorizá-los em parâmetros string. A seleção do dado do sistema faz-se por um número de grupo (ID) e por um número.

Não é necessário introduzir IDX e DAT.

Nome do grupo, N.º ID	Número	Significado
Informação de programa, 10010	1	Caminho do programa principal ou programa de paletes atual
	2	Caminho do programa NC mostrado na visualização do bloco
	3	Caminho do ciclo selecionado com <b>CYCL DEF 12 PGM CALL</b>
	10	Caminho do programa NC selecionado com <b>SEL PGM</b>
Dados do canal, 10025	1	Nome do canal
Valores programados na chamada de ferramenta, 10060	1	Nome da ferramenta
Hora atual do sistema, 10321	1 - 16, 20	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 1: DD.MM.YYYY hh:mm:ss</li> <li>■ 2 e 16: DD.MM.YYYY hh:mm</li> <li>■ 3: DD.MM.YY hh:mm</li> <li>■ 4: YYYY-MM-DD hh:mm:ss</li> <li>■ 5 e 6: YYYY-MM-DD hh:mm</li> <li>■ 7: YY-MM-DD hh:mm</li> <li>■ 8 e 9: DD.MM.YYYY</li> <li>■ 10: DD.MM.YY</li> <li>■ 11: YYYY-MM-DD</li> <li>■ 12: YY-MM-DD</li> <li>■ 13 e 14: hh:mm:ss</li> <li>■ 15: hh:mm</li> <li>■ 20: XX</li> </ul> <p>A designação XX corresponde à indicação de 2 dígitos da semana de calendário atual que, de acordo com a norma ISO 8601, apresenta as seguintes características:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Tem sete dias</li> <li>■ Começa à segunda-feira</li> <li>■ É numerada consecutivamente</li> <li>■ A primeira semana de calendário inclui a primeira quinta-feira do ano</li> </ul>
Dados do apalpador, 10350	50	Tipo de sonda do apalpador TS ativo
	70	Tipo de sonda do apalpador TT ativo
	73	Nome de chave do apalpador TT ativo do MP <b>activeTT</b>
Dados para maquinagem de paletes, 10510	1	Nome da paleta processada atualmente
	2	Caminho da tabela de paletes atualmente selecionada
Versão do software NC, 10630	10	Identificação da versão de software NC

Nome do grupo, N.º ID	Número	Significado
Dados de ferramenta, 10950	1	Nome da ferramenta
	2	Registo DOC da ferramenta
	4	Cinemática do suporte de ferramenta

### Converter parâmetro string num valor numérico

A função **TONUMB** converte um parâmetro String num valor numérico. O valor a converter deve ser constituído apenas por valores numéricos.



O parâmetro QS a converter só pode conter um valor numérico, caso contrário o comando emite uma mensagem de erro.



- ▶ Escolher funções de parâmetros Q



- ▶ Premir a softkey **FORMULA**
- ▶ Introduzir o número do parâmetro no qual o comando deve memorizar o valor numérico e confirmar com a tecla **ENT**



- ▶ Comutação de barra de softkeys



- ▶ Selecionar uma função para converter um parâmetro String num valor numérico
- ▶ Introduzir o número do parâmetro QS que o comando deve converter e confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ Fechar a expressão entre parêntesis com a tecla **ENT** e concluir a introdução com a tecla **END**

### Exemplo: Converter parâmetro String QS11 num parâmetro numérico Q82

```
37 Q82 = TONUMB ( SRC_QS11 )
```

## Verificar um parâmetro String

Com a função **INSTR** pode verificar se ou onde um parâmetro String está contido noutra parâmetro String.

-  Escolher funções de parâmetros Q
- 
  - ▶ Premir a softkey **FORMULA**
  - ▶ Introduzir o número do parâmetro Q para o resultado e confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ O comando memoriza no parâmetro o ponto em que começa o texto a procurar.
-  Comutação de barra de softkeys
- 
  - ▶ Selecionar a função para verificar um parâmetro String
  - ▶ Introduzir o número do parâmetro QS onde o texto a procurar é memorizado e confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ Introduzir o número do parâmetro QS que o comando deve procurar e confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ Introduzir o número do local onde o comando deve procurar a string parcial e confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ Fechar a expressão entre parêntesis com a tecla **ENT** e concluir a introdução com a tecla **END**



O primeiro carácter de uma sequência de texto começa internamente na posição 0.

Se o comando não encontrar a string parcial a procurar, então guarda o comprimento total da string a procurar (aqui a contagem começa em 1) no parâmetro de resultado.

Se surgir várias vezes a string parcial procurada, o comando informa qual o primeiro local onde poderá encontrar a string parcial.

**Exemplo: Procurar QS10 no texto memorizado no parâmetro QS13. Iniciar a procura a partir do terceiro local**

```
37 Q50 = INSTR ( SRC_QS10 SEA_QS13 BEG2 )
```

## Determinar o comprimento de um parâmetro String

A função **STRLEN** informa qual o comprimento do texto que está memorizado num parâmetro string a selecionar.

-  ▶ Escolher funções de parâmetros Q
-  ▶ Premir a softkey **FORMULA**
-  ▶ Introduzir o número do parâmetro Q no qual o comando deve memorizar o comprimento da string calculada e confirmar com a tecla **ENT**
-  ▶ Comutação de barra de softkeys
-  ▶ Selecionar a função para determinar o comprimento do texto de um parâmetro String
-  ▶ Introduzir o número do parâmetro QS que o comando deve calcular e confirmar com a tecla **ENT**
-  ▶ Fechar a expressão entre parêntesis com a tecla **ENT** e concluir a introdução com a tecla **END**

### Exemplo: Calcular o comprimento de QS15

```
37 Q52 = STRLEN ( SRC_QS15 )
```



Se o parâmetro String selecionado não estiver definido, o comando emite o resultado **-1**.

## Comparar sequência alfabética

Com a função **STRCOMP** poderá comparar a sequência alfabética de parâmetros String.

-  ▶ Escolher funções de parâmetros Q
-  ▶ Premir a softkey **FORMULA**
-  ▶ Introduzir o número do parâmetro Q no qual o comando deve memorizar o resultado da comparação e confirmar com a tecla **ENT**
-  ▶ Comutação de barra de softkeys
-  ▶ Selecionar a função para comparação de parâmetros String
-  ▶ Introduzir o número do parâmetro QS que o comando deve comparar e confirmar com a tecla **ENT**
-  ▶ Introduzir o número do segundo parâmetro QS que o comando deve comparar e confirmar com a tecla **ENT**
-  ▶ Fechar a expressão entre parêntesis com a tecla **ENT** e concluir a introdução com a tecla **END**



O comando informa os seguintes resultados:

- **0**: Os parâmetros QS comparados são idênticos
- **-1**: O primeiro parâmetro QS está alfabeticamente colocado **após** o segundo parâmetro QS
- **+1**: O primeiro parâmetro QS está alfabeticamente colocado **atrás** do segundo parâmetro QS

### Exemplo: Comparar a sequência alfabética de QS12 e QS14

```
37 Q52 = STRCOMP ( SRC_QS12 SEA_QS14 )
```

### Ler parâmetros de máquina

Com a função **CFGREAD**, pode exportar parâmetros de máquina do comando como valores numéricos ou strings. Os valores lidos são sempre dados no sistema métrico.

Para ler um parâmetro de máquina, tem de determinar o nome do parâmetro, o objeto do parâmetro e, se existentes, o número do grupo e o índice no editor de configuração do comando:

Símbolo	Tipo	Significado	Exemplo
	<b>Tecla (key)</b>	Nome do grupo do parâmetro de máquina (se existente)	CH_NC
	<b>Entidade</b>	Objeto de parâmetro (o nome começa com <b>Cfg...</b> )	<b>CfgGeoCycle</b>
	<b>Atributo</b>	Nome do parâmetro de máquina	<b>displaySpindleErr</b>
	<b>Índice</b>	Índice de listas de um parâmetro de máquina (se existente)	[0]



Quando se encontra no editor de configurações dos parâmetros do utilizador, pode modificar a representação dos parâmetros existentes. Com a configuração standard, os parâmetros são visualizados com textos explicativos curtos.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

Antes de poder consultar um parâmetro de máquina com a função **CFGREAD**, tem de definir respetivamente um parâmetro QS com atributo, entidade e tecla.

No diálogo da função CFGREAD, são consultados os seguintes parâmetros:

- **KEY\_QS:** nome do grupo (tecla) do parâmetro de máquina
- **TAG\_QS:** nome do objeto (entidade) do parâmetro de máquina
- **ATR\_QS:** nome (atributo) do parâmetro de máquina
- **IDX:** índice do parâmetro de máquina

### Ler o string de um parâmetro de máquina

Guardar o conteúdo de um parâmetro de máquina como string num parâmetro QS:

- ▶ Premir a tecla **Q**.
- ▶ Premir a softkey **FÓRMULA STRING**
- ▶ Introduzir o número do parâmetro de string em que o comando deve guardar o parâmetro de máquina
- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ Selecionar a função **CFGREAD**
- ▶ Introduzir os números dos parâmetros de string para tecla (key), entidade e atributo
- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ Se necessário, introduzir o número para o índice ou saltar o diálogo com **NO ENT**
- ▶ Fechar a expressão entre parêntesis com a tecla **ENT**
- ▶ Finalizar a introdução com a tecla **END**

### Exemplo: ler a designação do quarto eixo como string

#### Ajuste do parâmetro no editor de programas

```
DisplaySettings
CfgDisplayData
  axisDisplayOrder
    [0] a [5]
```

#### Exemplo

14 QS11 = ""	Atribuir o parâmetro string para Chave
15 QS12 = "CfgDisplaydata"	Atribuir o parâmetro string para Entidade
16 QS13 = "axisDisplay"	Atribuir o parâmetro string para Nome do parâmetro
17 QS1 = CFGREAD( KEY_QS11 TAG_QS12 ATR_QS13 IDX3 )	Exportar parâmetros de máquina

### Ler o valor numérico de um parâmetro de máquina

Guardar o valor de um parâmetro de máquina como valor numérico num parâmetro Q:

-  ▶ Escolher funções de parâmetros Q
  
-  ▶ Premir a softkey **FORMULA**
- ▶ Introduzir o número do parâmetro Q em que o comando deve guardar o parâmetro de máquina
- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ Selecionar a função **CFGREAD**
- ▶ Introduzir os números dos parâmetros de string para tecla (key), entidade e atributo
- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ Se necessário, introduzir o número para o índice ou saltar o diálogo com **NO ENT**
- ▶ Fechar a expressão entre parêntesis com a tecla **ENT**
- ▶ Finalizar a introdução com a tecla **END**

### Exemplo: ler o fator de sobreposição como parâmetro Q

#### Ajuste do parâmetro no editor de programas

```
ChannelSettings
CH_NC
    CfgGeoCycle
        pocketOverlap
```

#### Exemplo

14 QS11 = "CH_NC"	Atribuir o parâmetro string para Chave
15 QS12 = "CfgGeoCycle"	Atribuir o parâmetro string para Entidade
16 QS13 = "pocketOverlap"	Atribuir o parâmetro string para Nome do parâmetro
17 Q50 = CFGREAD( KEY_QS11 TAG_QS12 ATR_QS13 )	Exportar parâmetros de máquina

## 9.11 Parâmetros Q pré-preenchidos

O comando preenche os parâmetros Q de **Q100** a **Q199** com valores. Aos parâmetros Q são atribuídos:

- Valores do PLC
- Indicações sobre a ferramenta e o mandril
- Indicações sobre o estado de funcionamento
- Resultados de medição dos ciclos de apalpação, etc.

O comando guarda os parâmetros Q pré-preenchidos **Q108**, **Q114** até **Q117** na unidade de medição do programa NC atual.

### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

Utilizar ciclos HEIDENHAIN, ciclos do fabricante da máquina e funções de terceiros Parâmetros Q Além disso, é possível programar parâmetros Q dentro de programas NC. Se, ao utilizar parâmetros Q, não forem aplicadas exclusivamente as classes de parâmetros Q recomendadas, podem ocorrer sobreposições (interações) e, desse modo, comportamentos indesejados. Durante a maquinagem, existe perigo de colisão!

- ▶ Utilizar exclusivamente classes de parâmetros Q recomendadas pela HEIDENHAIN
- ▶ Respeitar as documentações da HEIDENHAIN, do fabricante da máquina e de terceiros
- ▶ Verificar o desenvolvimento mediante a simulação gráfica



Os parâmetros Q pré-preenchidos (parâmetro QS) entre **Q100** e **Q199** (**QS100** e **QS199**) não podem ser utilizados como parâmetros de cálculo nos programas NC.

### Valores do PLC: de Q100 a Q107

O comando utiliza os parâmetros de **Q100** a **Q107** para aceitar valores do PLC num programa NC.

### Raio atual da ferramenta: Q108

O valor ativo do raio da ferramenta é atribuído a **Q108**. **Q108** é composto por:

- Raio de ferramenta R (tabela de ferramentas ou **bloco TOOL DEF**)
- Valor delta DR da tabela de ferramentas
- Valor delta DR do programa NC (tabela de correção ou bloco **TOOL CALL**)

**Mais informações:** "Valores delta para comprimentos e raios", Página 128



O comando memoriza o raio de ferramenta ativo também em caso de uma interrupção de corrente.

**Eixo da ferramenta: Q109**

O valor do parâmetro **Q109** depende do eixo atual da ferramenta:

Parâmetros	Eixo da ferramenta
Q109 = -1	Nenhum eixo da ferramenta definido
Q109 = 0	Eixo X
Q109 = 1	Eixo Y
Q109 = 2	Eixo Z
Q109 = 6	Eixo U
Q109 = 7	Eixo V
Q109 = 8	Eixo W

**Estado do mandril: Q110**

O valor do parâmetro **Q110** depende da última função M programada para o mandril:

Parâmetros	Função M
Q110 = -1	Nenhum estado do mandril definido
Q110 = 0	M3: mandril LIGADO, sentido horário
Q110 = 1	M4: mandril LIGADO, sentido anti-horário
Q110 = 2	M5 após M3
Q110 = 3	M5 após M4

**Abastecimento de refrigerante: Q111**

Parâmetros	Função M
Q111 = 1	M8: agente refrigerante LIGADO
Q111 = 0	M9: agente refrigerante DESLIGADO

**fator de sobreposição: Q112**

O comando atribui a **Q112** o fator de sobreposição em caso de fresagem de caixa.

**Indicações de cotas no programa NC: Q113**

O valor do parâmetro **Q113**, no caso de sobreposições com **PGM CALL**, depende das indicações de cotas do programa NC que, em primeiro, chama outros programas NC.

Parâmetros	Indicações de cotas no programa principal
Q113 = 0	Sistema métrico (mm)
Q113 = 1	Sistema de medição em polegadas (inch)

### Comprimento de ferramenta: Q114

O valor atual do comprimento da ferramenta é atribuído a **Q114**.



O comando memoriza o comprimento de ferramenta ativo também em caso de uma interrupção de corrente.

### Coordenadas depois da apalpação durante a execução do programa

Depois de uma medição programada com o apalpador 3D, os parâmetros de **Q115 a Q119** contêm as coordenadas da posição do mandril no momento da apalpação. As coordenadas referem-se ao ponto de referência que está ativo no modo de funcionamento **Modo de operação manual**.

Para estas coordenadas, não se tem em conta o comprimento da haste e o raio da esfera de apalpação.

Parâmetros	Eixo de coordenadas
Q115	Eixo X
Q116	Eixo Y
Q117	Eixo Z
Q118	IV Eixo Dependente da máquina
Q119	V. Eixo Dependente da máquina

### Desvio do valor real-nominal em caso de medição automática da ferramenta, p. ex., com o apalpador TT 160

Parâmetros	Desvio real/nominal
Q115	Longitude da ferramenta
Q116	Raio da ferramenta

### Inclinação do plano de maquinagem com ângulos da peça de trabalho: coordenadas para eixos rotativos calculadas pelo comando

Parâmetros	Coordenadas
Q120	Eixo A
Q121	Eixo B
Q122	Eixo C

## Resultados de medição de ciclos de apalpação

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Ciclos de medição da peça de trabalho e programação da ferramenta**

Parâmetros	Valor real medido
Q150	Ângulo de uma reta
Q151	Centro no eixo principal
Q152	Centro no eixo auxiliar
Q153	Diâmetro
Q154	Comprimento da caixa
Q155	Largura da caixa
Q156	Comprimento no eixo selecionado no ciclo
Q157	Posição do eixo central
Q158	Ângulo do eixo A
Q159	Ângulo do eixo B
Q160	Coordenada do eixo selecionado no ciclo

Parâmetros	Desvio obtido
Q161	Centro no eixo principal
Q162	Centro no eixo auxiliar
Q163	Diâmetro
Q164	Comprimento da caixa
Q165	Largura da caixa
Q166	Comprimento medido
Q167	Posição do eixo central

Parâmetros	Ângulo sólido calculado
Q170	Rotação em volta do eixo A
Q171	Rotação em volta do eixo B
Q172	Rotação em volta do eixo C

Parâmetros	Estado da peça de trabalho
Q180	Bom
Q181	Acabamento
Q182	Desperdícios

<b>Parâmetros</b>	<b>Medição da ferramenta com laser BLUM</b>
Q190	Reservado
Q191	Reservado
Q192	Reservado
Q193	Reservado

<b>Parâmetros</b>	<b>Reservado para uso interno</b>
Q195	Marca para ciclos
Q196	Marca para ciclos
Q197	Marca para ciclos (imagens de maquinagem)
Q198	Número do último ciclo de medição ativado

<b>Valor de parâmetro</b>	<b>Estado da medição da ferramenta com TT</b>
Q199 = 0,0	Ferramenta dentro da tolerância
Q199 = 1,0	Ferramenta está gasta (passado LTOL/RTOL)
Q199 = 2,0	Ferramenta está quebrada (passado LBREAK/RBREAK)

#### **Resultados de medição dos ciclos de apalpação 14xx**

<b>Parâmetros</b>	<b>Valor real medido</b>
Q950	Furo Posição no eixo principal
Q951	Furo Posição no eixo secundário
Q952	Furo Posição no eixo da ferramenta
Q953	2.ª Posição no eixo principal
Q954	2.ª Posição no eixo secundário
Q955	2.ª Posição no eixo da ferramenta
Q956	3.ª Posição no eixo principal
Q957	3.ª Posição no eixo secundário
Q958	3.ª Posição no eixo da ferramenta
Q961	Ângulo sólido SPA em WPL-CS
Q962	Ângulo sólido SPB em WPL-CS
Q963	Ângulo sólido SPC em WPL-CS
Q964	Ângulo de rotação em I-CS
Q965	Ângulo de rotação no sistema de coordenadas da mesa rotativa
Q966	Primeiro diâmetro
Q967	Segundo diâmetro

<b>Parâmetros</b>	<b>Desvios medidos</b>
Q980	1. <sup>a</sup> Posição no eixo principal
Q981	1. <sup>a</sup> Posição no eixo secundário
Q982	1. <sup>a</sup> Posição no eixo da ferramenta
Q983	2. <sup>a</sup> Posição no eixo principal
Q984	2. <sup>a</sup> Posição no eixo secundário
Q985	2. <sup>a</sup> Posição no eixo da ferramenta
Q986	3. <sup>a</sup> Posição no eixo principal
Q987	3. <sup>a</sup> Posição no eixo secundário
Q988	3. <sup>a</sup> Posição no eixo da ferramenta
Q994	Ângulo em I-CS
Q995	Ângulo no sistema de coordenadas da mesa rotativa
Q996	Primeiro diâmetro
Q997	Segundo diâmetro

<b>Valor de parâmetro</b>	<b>Estado da peça de trabalho</b>
Q183 = -1	Não definido
Q183 = 0	Bom
Q183 = 1	Acabamento
Q183 = 2	Desperdícios

## 9.12 Acessos a tabelas com instruções SQL

### Introdução

Se desejar aceder a conteúdos numéricos ou alfanuméricos de uma tabela ou manipular as tabelas (p. ex., mudar o nome de colunas ou linhas), utilize os comandos SQL à disposição.

A sintaxe dos comandos SQL disponíveis internamente no comando baseia-se, em larga medida, na linguagem de programação SQL, embora não seja plenamente coincidente. Além disso, o comando não suporta todo o âmbito da linguagem SQL.



Os nomes das tabelas e das colunas das tabelas devem começar por uma letra e não podem conter operadores aritméticos, p. ex., +. Devido aos comandos SQL ao importar ou exportar dados, estes símbolos podem causar problemas.



Só é possível testar as funções SQL nos modos de funcionamento **Execução passo a passo**, **Execução contínua** e **Posicionamento com introdução manual**.



Os acessos para leitura e escrita a valores individuais de uma tabela podem, igualmente, realizar-se através das funções **FN 26: TABOPEN**, **FN 27: TABWRITE** e **FN 28: TABREAD**.

**Mais informações:** "Tabelas de definição livre",  
Página 406

Com discos rígidos HDR, para alcançar a máxima velocidade em aplicações de tabelas e favorecer o desempenho do cálculo, a HEIDENHAIN recomenda o emprego de funções SQL em lugar de **FN 26**, **FN 27** e **FN 28**.

Entre outros, aplicam-se abaixo os conceitos seguintes:

- Comando SQL refere-se às softkeys disponíveis
- As instruções SQL descrevem funções auxiliares que são indicadas manualmente como parte da sintaxe
- **HANDLE** identifica uma determinada transação na sintaxe (seguido do parâmetro de identificação)
- **Result-set** contém o resultado da consulta (designado por conjunto de resultados em seguida)

### Transação SQL

No software NC, os acessos a tabelas efetuam-se através de um servidor SQL. Este servidor é controlado através dos comandos SQL disponíveis. Os comandos SQL podem ser definidos diretamente num programa NC.

O servidor baseia-se num modelo de transação. Uma **transação** é composta por vários passos, que são executados em conjunto e, deste modo, asseguram um processamento definido e ordenado das entradas da tabela.

Exemplo de uma transação:

- Atribuir parâmetros Q a colunas da tabela para acessos de leitura ou escrita com **SQL BIND**
- Selecionar dados com **SQL EXECUTE** com a instrução **SELECT**
- Ler, alterar ou inserir dados com **SQL FETCH**, **SQL UPDATE** ou **SQL INSERT**
- Confirmar ou rejeitar a interação com **SQL COMMIT** ou **SQL ROLLBACK**
- Ativar as ligações entre colunas da tabela e parâmetros Q com **SQL BIND**



Finalize incondicionalmente todas as transações iniciadas, também os acessos exclusivamente de leitura. Apenas a finalização das transações garante a aceitação de alterações e extensões, a supressão de bloqueios e a ativação dos recursos utilizados.

### Result-set e Handle

O **Result-set** descreve o conjunto de resultados de um ficheiro de tabelas. Uma consulta com **SELECT** define o conjunto de resultados.

O **Result-set** forma-se ao executar a consulta no servidor SQL, onde ocupa recursos.

Esta consulta atua como um filtro na tabela que torna visível apenas uma parte dos blocos de dados. Para possibilitar a consulta, o ficheiro de tabelas tem obrigatoriamente de ser lido neste ponto.

Para identificar o **Result-set** ao ler e alterar dados e ao encerrar a transação, o servidor SQL atribui uma **Handle**. A **Handle** mostra o resultado da consulta visível no programa NC. O valor 0 identifica uma **Handle** inválida, pelo que não foi possível criar um **Result-set** para uma consulta. Se nenhuma linha cumpre a condição indicada, é criado um **Result-set** vazio numa **Handle** válida.

## Programação de comando SQL



Esta função só é ativada depois de se introduzir o código **555343**.

Os comandos SQL são programados no modo de funcionamento **Programar** ou **Posicionam. introd. man.:**



- ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**



- ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**



- ▶ Comutação de barra de softkeys



- ▶ Premir a softkey **SQL**
- ▶ Selecionar o comando SQL mediante softkey

### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

Os acessos de leitura e escrita através de comandos SQL realizam-se sempre em unidades métricas, independentemente da unidade de medição escolhida para a tabela e do programa NC.

P. ex., se é guardado um comprimento de uma tabela num parâmetro Q, o valor será sempre métrico em seguida. Se este valor for utilizado posteriormente num programa em polegadas (**L X+Q1800**), daí resulta uma posição errada.

- ▶ Nos programas em polegadas, converter sempre os valores lidos antes da utilização

## Resumo das funções

### Resumo das softkeys

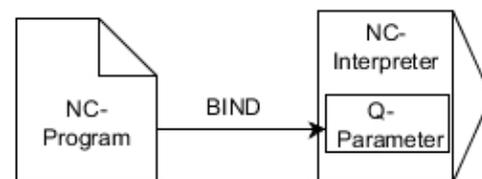
O comando oferece as seguintes possibilidades de trabalhar com comandos SQL:

Softkey	Função	Página
SQL BIND	<b>SQL BIND</b> cria ou suprime a ligação entre as colunas da tabela e os parâmetros Q ou QS	336
SQL EXECUTE	<b>SQL EXECUTE</b> abre uma transação com escolha de colunas e linhas da tabela ou permite a utilização de outras instruções SQL (funções auxiliares)	337
SQL FETCH	<b>SQL FETCH</b> transmite os valores aos parâmetros Q associados	342
SQL ROLLBACK	<b>SQL ROLLBACK</b> rejeita todas as alterações e encerra a transação	348
SQL COMMIT	<b>SQL COMMIT</b> guarda todas as alterações e encerra a transação	347
SQL UPDATE	<b>SQL UPDATE</b> aumenta a transação com a alteração de uma linha existente	344
SQL INSERT	<b>SQL INSERT</b> cria uma nova linha de tabela	346
SQL SELECT	<b>SQL SELECT</b> lê um valor individual de uma tabela, não abrindo nenhuma transação	350

## SQL BIND

**SQL BIND** liga um parâmetro Q a uma coluna da tabela. Os comandos SQL **FETCH**, **UPDATE** e **INSERT** analisam esta associação (atribuição) na transferência de dados entre o **Result-set** (conjunto de resultados) e o programa NC.

Uma **SQL BIND** sem nome de tabela e de coluna anula a ligação. A ligação termina, o mais tardar, com o final do programa NC ou do subprograma.



Recomendações de programação:

- Programe quantas ligações quiser com **SQL BIND...**, antes de utilizar os comandos **FETCH**, **UPDATE** ou **INSERT**.
- Nos processos de leitura e escrita, o comando considera exclusivamente as colunas indicadas através do comando **SELECT**. Se forem indicadas colunas sem associação no comando **SELECT**, o comando interrompe o processo de leitura ou escrita com uma mensagem de erro.

SQL  
BIND

- ▶ **N.º de parâmetro para resultado:** definir o parâmetro Q para associação à tabela da coluna
- ▶ **Base de dados: nome de coluna:** definir o nome e a coluna da tabela (separar com .)
  - **Nome da tabela:** sinónimo ou caminho com nome de ficheiro da tabela
  - **Nome da coluna:** nome visualizado no editor de tabelas

### Exemplo: associar parâmetro Q a coluna da tabela

11 SQL BIND Q881 "Tab_Example.Position_Nr"	
12 SQL BIND Q882 "Tab_Example.Measure_X"	
13 SQL BIND Q883 "Tab_Example.Measure_Y"	
14 SQL BIND Q884 "Tab_Example.Measure_Z"	

### Exemplo: suprimir a associação

91 SQL BIND Q881	
92 SQL BIND Q882	
93 SQL BIND Q883	
94 SQL BIND Q884	

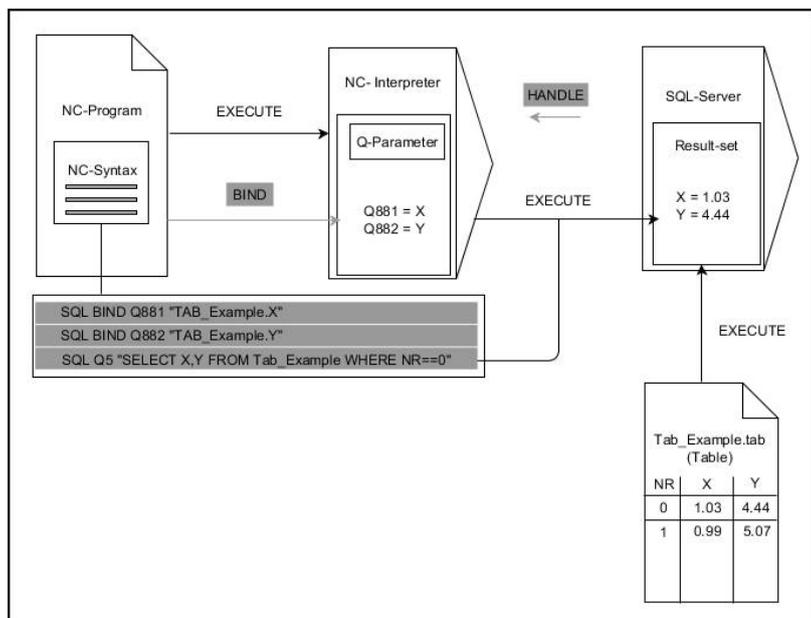
## SQL EXECUTE

**SQL EXECUTE** utiliza-se em conjunto com diferentes instruções SQL.

As instruções SQL seguintes são utilizadas no comando SQL **SQL EXECUTE**.

Instrução	Função
<b>SELECT</b>	Selecionar dados
<b>CREATE SYNONYM</b>	Criar um sinónimo (substituir indicações de caminho longas por nomes curtos)
<b>DROP SYNONYM</b>	Eliminar o sinónimo
<b>CREATE TABLE</b>	Criar uma tabela
<b>COPY TABLE</b>	Copiar uma tabela
<b>RENAME TABLE</b>	Mudar o nome da tabela
<b>DROP TABLE</b>	Eliminar a tabela
<b>INSERT</b>	Inserir linhas de tabela
<b>ANULAR</b>	Atualizar linhas de tabelas
<b>DELETE</b>	Eliminar linhas da tabela
<b>ALTER TABLE</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Inserir linhas da tabela com <b>ADD</b></li> <li>■ Eliminar linhas da tabela com <b>DROP</b></li> </ul>
<b>RENAME COLUMN</b>	Mudar o nome a colunas da tabela

### Exemplo para o comando SQL EXECUTE



Observações:

- As setas cinzentas e a respetiva sintaxe não dizem imediatamente respeito ao comando **SQL EXECUTE**
- As setas pretas e a respetiva sintaxe mostram processo internos de **SQL EXECUTE**

### SQL EXECUTE com a instrução SQL SELECT

O servidor SQL coloca os dados linha a linha no **Result-set** (conjunto de resultados). As linhas são numeradas em sequência começando pelo 0. Este número de linha (o **INDEX**) é utilizado pelos comandos SQL **FETCH** e **UPDATE**.

**SQL EXECUTE**, juntamente com a instrução SQL **SELECT**, seleciona valores da tabela e transfere-os para o **conjunto de resultados**, abrindo sempre uma transação. Contrariamente ao comando SQL **SQL SELECT**, a combinação de **SQL EXECUTE** com a instrução **SELECT** possibilita a seleção simultânea de várias colunas e linhas.

Na função **SQL ... "SELECT...WHERE..."**, introduzem-se os critérios de procura. Desta forma, limita-se o número de linhas a transferir, em caso de necessidade. Se não utilizar esta opção, são carregadas todas as linhas da tabela.

Na função **SQL ... "SELECT...ORDER BY..."**, introduz-se o critério de ordenação. A indicação é constituída pela designação das colunas e pela palavra-chave **ASC**, para a ordenação ascendente, ou **DESC**, para a ordenação descendente. Se não utilizar esta opção, as linhas são colocadas numa sequência aleatória.

Com a função **SQL ... "SELECT...FOR UPDATE"**, bloqueiam-se as linhas selecionadas para outras aplicações. Outras indicações podem continuar a ler estas linhas, mas não alterá-las. Se proceder a alterações nas entradas da tabela, é imprescindível utilizar esta opção.

**Result-set vazio:** se não existirem linhas que correspondam ao critério de seleção, o servidor SQL devolve uma **HANDLE** válida sem entradas de tabela.



- ▶ Definir o **N.º de parâmetro para resultado**
  - O valor de retorno serve de característica de identificação de uma transação aberta corretamente
  - O valor de retorno destina-se a controlar o processo de leitura

O comando guarda no parâmetro indicado a **HANDLE** na qual o processo de leitura tem lugar em seguida. A **HANDLE** é válida até se confirmar ou rejeitar a transação.

  - **0**: processo de leitura incorreto
  - diferente de **0**: valor de retorno da **HANDLE**
- ▶ **Base de dados: instrução SQL**: programar instrução SQL
  - **SELECT**: colunas da tabela a transferir (separar várias colunas por ,)
  - **FROM**: sinónimo ou caminho da tabela (caminho entre apóstrofes)
  - **WHERE** (opcional): nome da coluna, condição e valor de comparação (parâmetro Q após : entre apóstrofes)
  - **ORDER BY** (opcional): nome da coluna e tipo de ordenação (**ASC** para ordenação ascendente, **DESC** para ordenação descendente)
  - **FOR UPDATE** (opcional): bloquear o acesso para escrita a outros processos nas linhas seleccionadas

**Condições da indicação WHERE**

Condição	Programação
igual	= ==
diferente	!= <>
menor	<
menor ou igual	<=
maior	>
maior ou igual	>=
vazio	IS NULL
não vazio	IS NOT NULL
<b>Reunir várias condições:</b>	
Lógico E	AND
Lógico OU	OR

**Exemplo: selecionar linhas da tabela**

11 SQL BIND Q881 "Tab_Example.Position_Nr"	
12 SQL BIND Q882 "Tab_Example.Measure_X"	
13 SQL BIND Q883 "Tab_Example.Measure_Y"	
14 SQL BIND Q884 "Tab_Example.Measure_Z"	
...	
20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y, Measure_Z FROM Tab_Example"	

**Exemplo: selecionar as linhas da tabela com a função WHERE**

20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y, Measure_Z FROM Tab_Example WHERE Position_Nr<20"	
---	--

**Exemplo: selecionar as linhas da tabela com a função WHERE e o parâmetro Q**

20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y, Measure_Z FROM Tab_Example WHERE Position_Nr==:'Q11'"	
--	--

**Exemplo: definir o nome da tabela por indicação absoluta do caminho**

20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y, Measure_Z FROM 'V:\table\Tab_Example' WHERE Position_Nr<20"	
--	--

**Exemplo: criar tabela com CREATE TABLE**

0 BEGIN PGM SQL_CREATE_TAB MM	
1 SQL Q10 "CREATE SYNONYM NEW FOR 'TNC:\table \NewTab.TAB'"	Criar sinónimo
2 SQL Q10 "CREATE TABLE NEW AS SELECT X,Y,Z FROM 'TNC:\prototype_for_NewTab.tab'"	Criar tabela
3 END PGM SQL_CREATE_TAB MM	



Também é possível definir sinónimos para tabelas ainda não criadas.



A ordem das colunas no ficheiro criado corresponde à ordem dentro da instrução **AS SELECT**.

**Exemplo: criar tabela com CREATE TABLE e QS**

Para as instruções dentro do comando SQL é possível utilizar, igualmente, parâmetros QS simples ou compostos.

Se verificar o conteúdo de um parâmetro QS na visualização de estado adicional (separador **QPARA**), verá unicamente os primeiros 30 caracteres e, portanto, não o conteúdo completo.

0	BEGIN PGM SQL_CREATE_TABLE_QS MM	
1	DECLARE STRING QS1 = "CREATE TABLE "	
2	DECLARE STRING QS2 = ""TNC:\nc_prog\demo\Doku \NewTab.t' "	
3	DECLARE STRING QS3 = "AS SELECT "	
4	DECLARE STRING QS4 = "DL,R,DR,L "	
5	DECLARE STRING QS5 = "FROM "	
6	DECLARE STRING QS6 = ""TNC:\table\tool.t""	
7	QS7 = QS1    QS2    QS3    QS4    QS5    QS6	
8	SQL Q1800 QS7	
9	END PGM SQL_CREATE_TABLE_QS MM	

### Exemplos

Os exemplos seguintes não produzem um programa NC com contexto. Os blocos NC mostram exclusivamente possíveis aplicações do comando SQL **SQL EXECUTE**

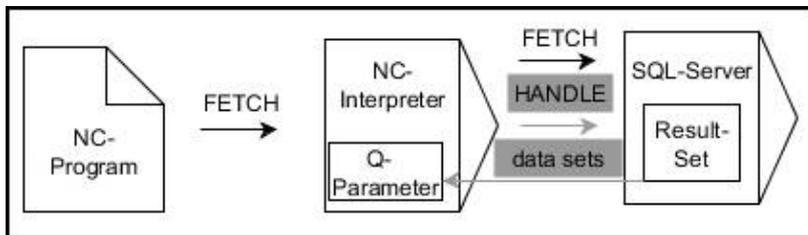
9 SQL Q1800 "CREATE SYNONYM my_table FOR 'TNC:\table\WMAT.TAB'"	Criar sinónimo
9 SQL Q1800 "DROP SYNONYM my_table"	Eliminar o sinónimo
9 SQL Q1800 "CREATE TABLE my_table (NR,WMAT)"	Criar tabela com as colunas NR e WMAT
9 SQL Q1800 "COPY TABLE my_table TO 'TNC:\table-\WMAT2.TAB'"	Copiar uma tabela
9 SQL Q1800 "RENAME TABLE my_table TO 'TNC:\table-\WMAT3.TAB'"	Mudar o nome da tabela
9 SQL Q1800 "DROP TABLE my_table"	Eliminar a tabela
9 SQL Q1800 "INSERT INTO my_table VALUES (1,'ENAW',240)"	Inserir linha de tabela
9 SQL Q1800 "DELETE FROM my_table WHERE NR==3"	Eliminar linha da tabela
9 SQL Q1800 "ALTER TABLE my_table ADD (WMAT2)"	Inserir coluna de tabela
9 SQL Q1800 "ALTER TABLE my_table DROP (WMAT2)"	Eliminar coluna da tabela
9 SQL Q1800 "RENAME COLUMN my_table (WMAT2) TO (WMAT3)"	Mudar o nome a coluna da tabela

### SQL FETCH

**SQL FETCH** lê uma linha do **Result-set** (conjunto de resultados). O comando guarda os valores das várias células nos parâmetros Q associados. A transação é definida através da **HANDLE** a indicar, a linha através do **INDEX**.

**SQL FETCH** considera todas as colunas contidas na instrução **SELECT** (comando SQL **SQL EXECUTE**).

**Exemplo para o comando SQL FETCH**



Observações:

- As setas cinzentas e a respetiva sintaxe não dizem imediatamente respeito ao comando **SQL FETCH**
- As setas pretas e a respetiva sintaxe mostram processo internos de **SQL FETCH**



- ▶ Definir o **N.º de parâmetro para resultado** (valores de retorno para controlo):
  - **0**: processo de leitura bem sucedido
  - **1**: processo de leitura incorreto
- ▶ **Base de dados: ID de acesso a SQL**: definir o parâmetro Q para a **HANDLE** (para identificação da transação)
- ▶ Definir **Base de dados: índice do resultado SQL** (número de linha dentro do **conjunto de resultados**)
  - Número de linha
  - Parâmetro Q com o índice
  - sem indicação: acesso à linha 0



Os elementos de sintaxe opcionais **IGNORE UNBOUND** e **UNDEFINE MISSING** estão reservados ao fabricante da máquina.

**Exemplo: transmitir número de linha no parâmetro Q**

```

11 SQL BIND Q881 "Tab_Example.Position_Nr"
12 SQL BIND Q882 "Tab_Example.Measure_X"
13 SQL BIND Q883 "Tab_Example.Measure_Y"
14 SQL BIND Q884 "Tab_Example.Measure_Z"
...
20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y,
Measure_Z FROM Tab_Example"
...
30 SQL FETCH Q1 HANDLE Q5 INDEX+Q2
    
```

**Exemplo: programar diretamente o número de linha**

```

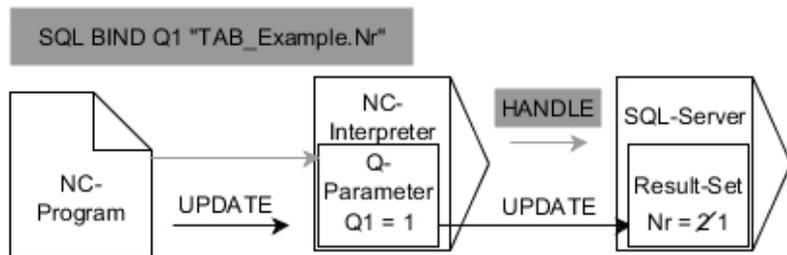
30 SQL FETCH Q1 HANDLE Q5 INDEX5
    
```

## SQL UPDATE

**SQL UPDATE** altera uma linha no **Result-set** (conjunto de resultados). O comando copia os novos valores das várias células dos parâmetros Q associados. A transação é definida através da **HANDLE** a indicar, a linha através do **INDEX**. O comando sobreescreve completamente a linha existente no **conjunto de resultados**.

**SQL UPDATE** considera todas as colunas contidas na instrução **SELECT** (comando SQL **SQL EXECUTE**).

**Exemplo para o comando SQL UPDATE**



As setas cinzentas e a respetiva sintaxe não dizem imediatamente respeito ao comando **SQL UPDATE**

As setas pretas e a sintaxe correspondente mostram processos internos de **SQL UPDATE**



- ▶ Definir o **N.º de parâmetro para resultado** (valores de retorno para controlo):
  - 0: alteração bem sucedida
  - 1: alteração incorreta
- ▶ **Base de dados: ID de acesso a SQL:** definir o parâmetro Q para a **HANDLE** (para identificação da transação)
- ▶ Definir **Base de dados: índice do resultado SQL** (número de linha dentro do conjunto de resultados)
  - Número de linha
  - Parâmetro Q com o índice
  - sem indicação: acesso à linha 0



Ao escrever em tabelas, o comando verifica o comprimento dos parâmetros String. Se os registos excedem o comprimento das colunas a descrever, o comando emite uma mensagem de erro.

**Exemplo: transmitir número de linha no parâmetro Q**

```

11 SQL BIND Q881 "TAB_EXAMPLE.Position_NR"
12 SQL BIND Q882 "TAB_EXAMPLE.Measure_X"
13 SQL BIND Q883 "TAB_EXAMPLE.Measure_Y"
14 SQL BIND Q884 "TAB_EXAMPLE.Measure_Z"
...
20 SQL Q5 "SELECT
    Position_NR,Measure_X,Measure_Y,Measure_Z FROM
    TAB_EXAMPLE"
...
30 SQL FETCH Q1 HANDLE Q5 INDEX+Q2
    
```

**Exemplo: programar diretamente o número de linha**

```

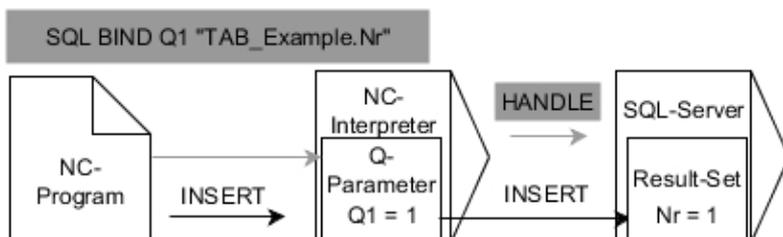
40 SQL UPDATE Q1 HANDLE Q5 INDEX5
    
```

## SQL INSERT

**SQL INSERT** cria uma nova linha no **Result-set** (conjunto de resultados). O comando copia os valores das várias células dos parâmetros Q associados. A transação está definida através da **HANDLE** a indicar.

**SQL INSERT** considera todas as colunas contidas na instrução **SELECT** (comando SQL **SQL EXECUTE**). O comando descreve as colunas da tabela com valores predefinidos sem instrução **SELECT** correspondente (não contida no resultado da consulta).

### Exemplo para o comando SQL INSERT



Observações:

- As setas cinzentas e a respetiva sintaxe não dizem imediatamente respeito ao comando **SQL INSERT**
- As setas pretas e a respetiva sintaxe mostram processo internos de **SQL INSERT**

SQL  
INSERT

- ▶ Definir o **N.º de parâmetro para resultado** (valores de retorno para controlo):
  - **0**: transação bem sucedida
  - **1**: transação incorreta
- ▶ **Base de dados: ID de acesso a SQL**: definir o parâmetro Q para a **HANDLE** (para identificação da transação)



Ao escrever em tabelas, o comando verifica o comprimento dos parâmetros String. Se os registos excedem o comprimento das colunas a descrever, o comando emite uma mensagem de erro.

### Exemplo: transmitir número de linha no parâmetro Q

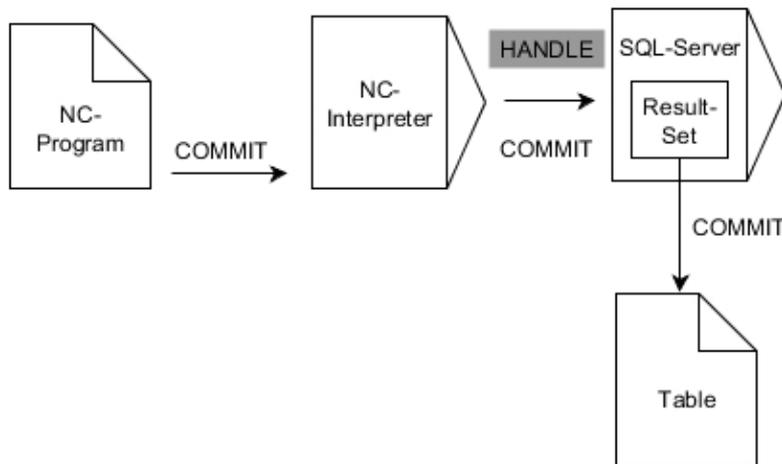
11 SQL BIND Q881 "Tab_Example.Position_Nr"	
12 SQL BIND Q882 "Tab_Example.Measure_X"	
13 SQL BIND Q883 "Tab_Example.Measure_Y"	
14 SQL BIND Q884 "Tab_Example.Measure_Z"	
...	
20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y,Measure_Z FROM Tab_Example"	
...	
40 SQL INSERT Q1 HANDLE Q5	

### SQL COMMIT

**SQL COMMIT** transfere simultaneamente todas as linhas alteradas e inseridas numa transação de novo para a tabela. A transação está definida através da **HANDLE** a indicar. O comando anula um bloqueio definido com **SELECT...FOR UPDATE** nessa operação.

A **HANDLE** atribuída (processo) perde a respetiva validade.

#### Exemplo para o comando SQL COMMIT



Observações:

- As setas cinzentas e a respetiva sintaxe não dizem imediatamente respeito ao comando **SQL COMMIT**
- As setas pretas e a respetiva sintaxe mostram processo internos de **SQL COMMIT**



- ▶ Definir o **N.º de parâmetro para resultado** (valores de retorno para controlo):
  - **0**: transação bem sucedida
  - **1**: transação incorreta
- ▶ **Base de dados: ID de acesso a SQL**: definir o parâmetro Q para a **HANDLE** (para identificação da transação)

#### Exemplo

11 SQL BIND Q881 "Tab_Example.Position_Nr"	
12 SQL BIND Q882 "Tab_Example.Measure_X"	
13 SQL BIND Q883 "Tab_Example.Measure_Y"	
14 SQL BIND Q884 "Tab_Example.Measure_Z"	
...	
20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y,Measure_Z FROM Tab_Example"	
...	
30 SQL FETCH Q1 HANDLE Q5 INDEX+Q2	
...	
40 SQL UPDATE Q1 HANDLE Q5 INDEX+Q2	
...	
50 SQL COMMIT Q1 HANDLE Q5	

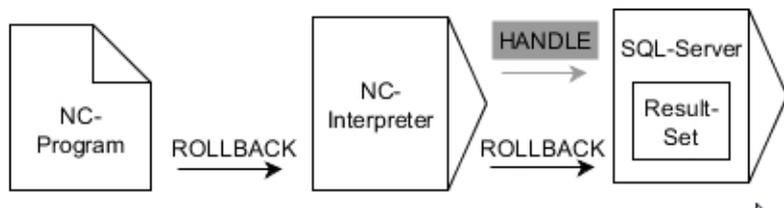
## SQL ROLLBACK

**SQL ROLLBACK** rejeita todas as alterações e extensões de uma transação. A transação está definida através da **HANDLE** a indicar.

A função do comando SQL **SQL ROLLBACK** depende do **INDEX**:

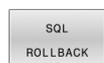
- Sem **INDEX**:
  - O comando rejeita todas as alterações e extensões da transação
  - O comando anula um bloqueio definido com **SELECT...FOR UPDATE**
  - O comando conclui a transação (a **HANDLE** perde a respetiva validade)
- Com **INDEX**:
  - No **conjunto de resultados** permanece exclusivamente a linha indexada (o comando elimina todas as outras linhas)
  - O comando rejeita todas as eventuais alterações e extensões nas linhas não indicadas
  - O comando bloqueia exclusivamente as linhas indicadas com **SELECT...FOR UPDATE** (o comando anula todos os outros bloqueios)
  - Em seguida, a linha indicada (indexada) é a nova linha 0 do **conjunto de resultados**
  - O comando **não** conclui a transação (a **HANDLE** mantém a respetiva validade)
  - É necessário encerrar a transação mais tarde manualmente com **SQL ROLLBACK** ou **SQL COMMIT**

**Exemplo para o comando SQL ROLLBACK**



Observações:

- As setas cinzentas e a respetiva sintaxe não dizem imediatamente respeito ao comando **SQL ROLLBACK**
- As setas pretas e a respetiva sintaxe mostram processo internos de **SQL ROLLBACK**



- ▶ Definir o **N.º de parâmetro para resultado** (valores de retorno para controlo):
  - **0**: transação bem sucedida
  - **1**: transação incorreta
- ▶ **Base de dados: ID de acesso a SQL**: definir o parâmetro Q para a **HANDLE** (para identificação da transação)
- ▶ Definir **Base de dados: índice do resultado SQL** (linha que deve permanecer dentro do **conjunto de resultados**)
  - Número de linha
  - Parâmetro Q com o índice

**Exemplo**

11 SQL BIND Q881 "Tab_Example.Position_Nr"	
12 SQL BIND Q882 "Tab_Example.Measure_X"	
13 SQL BIND Q883 "Tab_Example.Measure_Y"	
14 SQL BIND Q884 "Tab_Example.Measure_Z"	
...	
20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y, Measure_Z FROM Tab_Example"	
...	
30 SQL FETCH Q1 HANDLE Q5 INDEX+Q2	
...	
50 SQL ROLLBACK Q1 HANDLE Q5	

## SQL SELECT

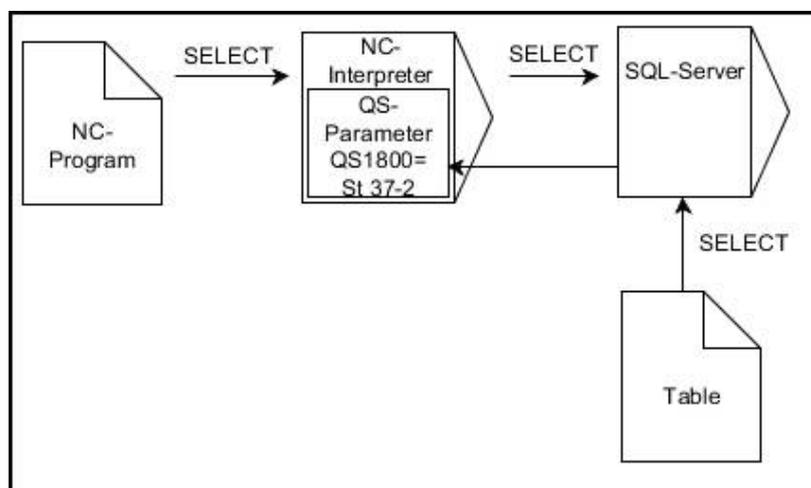
**SQL SELECT** lê um valor individual de uma tabela e guarda o resultado no parâmetro Q definido.



Selecionar vários valores ou várias colunas com a ajuda do comando SQL **SQL EXECUTE** e da instrução **SELECT**.  
**Mais informações:** "SQL EXECUTE", Página 337

Com **SQL SELECT**, não há nenhuma transação nem associações entre a coluna da tabela e o parâmetro Q. O comando não considera as associações com a coluna indicada eventualmente existentes. O comando copia o valor lido exclusivamente para o parâmetro indicado para o resultado.

### Exemplo para o comando SQL SELECT



Observação:

- As setas pretas e a respetiva sintaxe mostram processo internos de **SQL SELECT**

SQL  
SELECT

- ▶ Definir o **N.º de parâmetro para resultado** (parâmetro Q para guardar o valor)
- ▶ **Base de dados: texto de comando SQL:** programar instrução SQL
  - **SELECT:** coluna da tabela do valor a transferir
  - **FROM:** sinónimo ou caminho da tabela (caminho entre apóstrofes)
  - **WHERE:** designação da coluna, condição e valor de comparação (parâmetro Q após : entre apóstrofes)

### Exemplo: ler e guardar o valor

```
20 SQL SELECT Q5 "SELECT Mess_X FROM Tab_Example
WHERE Position_NR==3"
```

### Comparação

O resultado dos programas NC seguintes é idêntico.

0	BEGIN PGM SQL_READ_WMAT MM	
1	SQL Q1800 "CREATE SYNONYM my_table FOR 'TNC:\table\WMAT.TAB'"	Criar sinónimo
2	SQL BIND QS1800 "my_table.WMAT"	Associar parâmetro QS
3	SQL QL1 "SELECT WMAT FROM my_table WHERE NR==3"	Definir a procura
...		
...		
3	SQL SELECT QS1800 "SELECT WMAT FROM my_table WHERE NR==3"	Ler e guardar o valor
...		



Para as instruções dentro do comando SQL é possível utilizar, igualmente, parâmetros QS simples ou compostos.  
 Se verificar o conteúdo de um parâmetro QS na visualização de estado adicional (separador **QPARA**), verá unicamente os primeiros 30 caracteres e, portanto, não o conteúdo completo.

...	
3	DECLARE STRING QS1 = "SELECT "
4	DECLARE STRING QS2 = "WMAT "
5	DECLARE STRING QS3 = "FROM "
6	DECLARE STRING QS4 = "my_table "
7	DECLARE STRING QS5 = "WHERE "
8	DECLARE STRING QS6 = "NR==3"
9	QS7 = QS1    QS2    QS3    QS4    QS5    QS6
10	SQL SELECT QL1 QS7
11	...

## Exemplos

No exemplo seguinte, o material definido é lido na tabela (**WMAT.TAB**) e guardado como texto num parâmetro QS. O exemplo seguinte mostra uma aplicação possível e os passos do programa necessários.



Os textos de parâmetros QS podem ser reutilizados em ficheiros de protocolo próprios, p. ex., mediante a função **FN 16**.

**Mais informações:** "Princípios básicos", Página 298

### Exemplo: utilizar sinónimo

0	BEGIN PGM SQL_READ_WMAT MM	
1	SQL Q1800 "CREATE SYNONYM my_table FOR 'TNC:\table\WMAT.TAB'"	Criar sinónimo
2	SQL BIND QS1800 "my_table.WMAT"	Associar parâmetro QS
3	SQL QL1 "SELECT WMAT FROM my_table WHERE NR==3"	Definir a procura
4	SQL FETCH Q1900 HANDLE QL1	Executar a procura
5	SQL ROLLBACK Q1900 HANDLE QL1	Encerrar a transação
6	SQL BIND QS1800	Suprimir a associação de parâmetro
7	SQL Q1 "DROP SYNONYM my_table"	Eliminar o sinónimo
8	END PGM SQL_READ_WMAT MM	

Passo	Explicação
1 Criar sinónimo	<p>Atribuir um sinónimo a um caminho (substituir indicações de caminho longas por nomes curtos)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ O caminho <b>TNC:\table\WMAT.TAB</b> está sempre entre apóstrofes</li> <li>■ O sinónimo selecionado é <b>my_table</b></li> </ul>
2 Associar parâmetro QS	<p>Associar um parâmetro QS a uma coluna da tabela</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>QS1800</b> está à disposição livremente em programas NC</li> <li>■ O sinónimo substitui a introdução do caminho completo</li> <li>■ A coluna definida da tabela chama-se <b>WMAT</b></li> </ul>
3 Definir a procura	<p>Uma definição de procura inclui a indicação do valor de transferência</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ O parâmetro local <b>QL1</b> (de seleção livre) serve para identificar a transação (várias transações possíveis simultaneamente)</li> <li>■ O sinónimo define a tabela</li> <li>■ A introdução de <b>WMAT</b> define a coluna da tabela do processo de leitura</li> <li>■ As introduções de <b>NR</b> e <b>==3</b> definem a linha da tabela do processo de leitura</li> <li>■ A coluna e a linha da tabela escolhidas definem a célula do processo de leitura</li> </ul>
4 Executar a procura	<p>O comando executa o processo de leitura</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>SQL FETCH</b> copia os valores do <b>conjunto de resultados</b> para os parâmetros Q ou QS associados <ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>0</b> processo de leitura bem sucedido</li> <li>■ <b>1</b> processo de leitura incorreto</li> </ul> </li> <li>■ A sintaxe <b>HANDLE QL1</b> é a transação caracterizada através do parâmetro <b>QL1</b></li> <li>■ O parâmetro <b>Q1900</b> é um valor de retorno para controlar se os dados foram lidos.</li> </ul>

Passo	Explicação
5 Encerrar a transação	A transação é finalizada e os recursos utilizados ativados
6 Suprimir a associação	A associação entre a coluna da tabela e o parâmetro QS é suprimida (ativação dos recursos necessários)
7 Eliminar o sinónimo	O sinónimo é novamente eliminado (ativação dos recursos necessários)



Os sinónimos representam apenas uma alternativa às indicações de caminho absolutas necessárias. Não é possível a introdução de dados de caminho relativos.

O programa NC seguinte mostra a introdução de um caminho absoluto.

**Exemplo: utilizar a indicação de caminho absoluta**

0 BEGIN PGM SQL_READ_WMAT_2 MM	
1 SQL BIND QS 1800 "'TNC:\tablelWMAT.TAB'.WMAT"	Associar parâmetro QS
2 SQL QL1 "SELECT WMAT FROM 'TNC:\tablelWMAT.TAB' WHERE NR ==3"	Definir a procura
3 SQL FETCH Q1900 HANDLE QL1	Executar a procura
4 SQL ROLLBACK Q1900 HANDLE QL1	Encerrar a transação
5 SQL BIND QS 1800	Suprimir a associação de parâmetro
6 END PGM SQL_READ_WMAT_2 MM	

## 9.13 Exemplos de programação

### Exemplo: arredondar valor

A função **INT** corta as casas decimais.

Para que o comando não corte apenas casas decimais mas faça um arredondamento correto segundo o sinal, adicione o valor 0,5 a um número positivo. No caso de um número negativo, deve subtrair 0,5.

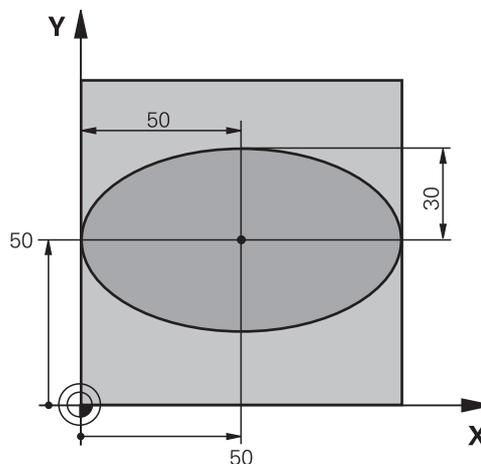
Com a função **SGN**, o comando verifica automaticamente se se trata de um número positivo ou negativo.

0 BEGIN PGM ROUND MM	
1 FN 0: Q1 = +34.789	Primeiro número a arredondar
2 FN 0: Q2 = +34.345	Segundo número a arredondar
3 FN 0: Q3 = -34.432	Terceiro número a arredondar
4 ;	
5 Q11 = INT (Q1 + 0.5 * SGN Q1)	Adicionar o valor 0,5 a Q1 e, em seguida, cortar as casas decimais
6 Q12 = INT (Q2 + 0.5 * SGN Q2)	Adicionar o valor 0,5 a Q2 e, em seguida, cortar as casas decimais
7 Q13 = INT (Q3 + 0.5 * SGN Q3)	Subtrair o valor 0,5 de Q3 e, em seguida, cortar as casas decimais
8 END PGM ROUND MM	

### Exemplo: elipse

#### Execução do programa

- Faz-se a aproximação ao contorno de elipse por meio de muitos segmentos de reta pequenos (podem definir-se com **Q7**). Quanto mais passos de cálculo estiverem definidos, mais liso fica o contorno
- A direção de fresagem é determinada através do ângulo inicial e do ângulo final no plano:  
 Direção de maquinagem no sentido horário:  
 Ângulo inicial > Ângulo final  
 Direção de maquinagem no sentido anti-horário:  
 Ângulo inicial < Ângulo final
- Não se tem em conta o raio da ferramenta



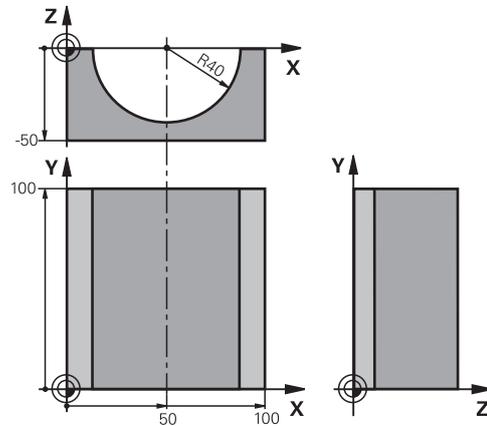
<b>0 BEGIN PGM ELLIPSE MM</b>	
<b>1 FN 0: Q1 = +50</b>	Centro do eixo X
<b>2 FN 0: Q2 = +50</b>	Centro do eixo Y
<b>3 FN 0: Q3 = +50</b>	Semieixo X
<b>4 FN 0: Q4 = +30</b>	Semieixo Y
<b>5 FN 0: Q5 = +0</b>	Ângulo inicial no plano
<b>6 FN 0: Q6 = +360</b>	Ângulo final no plano
<b>7 FN 0: Q7 = +40</b>	Quantidade de passos de cálculo
<b>8 FN 0: Q8 = +0</b>	Posição angular da elipse
<b>9 FN 0: Q9 = +5</b>	Profundidade de fresagem
<b>10 FN 0: Q10 = +100</b>	Avanço em profundidade
<b>11 FN 0: Q11 = +350</b>	Avanço de fresagem
<b>12 FN 0: Q12 = +2</b>	Distância de segurança para posicionamento prévio
<b>13 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20</b>	Definição do bloco
<b>14 BLK FORM 0.2 X+100 Y100 Z+0</b>	
<b>15 TOOL CALL 1 Z S4000</b>	Chamada de ferramenta
<b>16 L Z+250 R0 FMAX</b>	Retirar a ferramenta
<b>17 CALL LBL 10</b>	Chamada de maquinagem
<b>18 L Z+100 R0 FMAX M2</b>	Retirar ferramenta, fim do programa
<b>19 LBL 10</b>	Subprograma 10: maquinagem
<b>20 CYCL DEF 7.0 PONTO ZERO</b>	Deslocar o ponto zero para o centro da elipse
<b>21 CYCL DEF 7.1 X+Q1</b>	
<b>22 CYCL DEF 7.2 Y+Q2</b>	
<b>23 CYCL DEF 10.0 ROTAÇÃO</b>	Calcular a posição angular no plano
<b>24 CYCL DEF 10.1 ROT+Q8</b>	
<b>25 Q35 = (Q6 - Q5) / Q7</b>	Calcular o passo angular
<b>26 Q36 = Q5</b>	Copiar o ângulo inicial
<b>27 Q37 = 0</b>	Fixar o contador de cortes

28 Q21 = Q3 *COS Q36	Calcular a coordenada X do ponto inicial
29 Q22 = Q4 *SIN Q36	Calcular a coordenada Y do ponto inicial
30 L X+Q21 Y+Q22 R0 FMAX M3	Aproximação ao ponto inicial no plano
31 L Z+Q12 R0 FMAX	Posicionamento prévio à distância de segurança no eixo do mandril
32 L Z-Q9 R0 FQ10	Deslocação à profundidade de maquinagem
33 LBL1	
34 Q36 = Q36 +Q35	Atualização do ângulo
35 Q37 = Q37 +1	Atualização do contador de cortes
36 Q21 = Q3 *COS Q36	Calcular a coordenada X atual
37 Q22 = Q4 *SIN Q36	Calcular a coordenada Y atual
38 L X+Q21 Y+Q22 R0 FQ11	Aproximação ao ponto seguinte
39 FN 12: IF +Q37 LT +Q7 GOTO LBL 1	Pergunta se está terminado, em caso afirmativo salto para o LBL 1
40 CYCL DEF 10.0 ROTAÇÃO	Anular a rotação
41 CYCL DEF 10.1 ROT+0	
42 CYCL DEF 7.0 PONTO ZERO	Anular a deslocação do ponto zero
43 CYCL DEF 7.1 X+0	
44 CYCL DEF 7.2 Y+0	
45 L Z+Q12 R0 FMAX	Mover para o plano de segurança
46 LBL 0	Fim do subprograma
47 END PGM ELLIPSE MM	

### Exemplo: cilindro côncavo com Fresa esférica

#### Execução do programa

- O programa NC só funciona com Fresa esférica, o comprimento da ferramenta refere-se ao centro da esfera
- Faz-se a aproximação ao contorno de cilindro por meio de muitos segmentos de reta pequenos (podem definir-se com **Q13**). Quanto mais cortes estiverem definidos, mais liso fica o contorno
- O cilindro é fresado nos cortes longitudinais (aqui: paralelamente ao eixo Y)
- A direção de fresagem é determinada através do ângulo inicial e final no espaço:  
 Direção de maquinagem no sentido horário:  
 Ângulo inicial > Ângulo final  
 Direção de maquinagem no sentido anti-horário:  
 Ângulo inicial < Ângulo final
- O raio da ferramenta é corrigido automaticamente



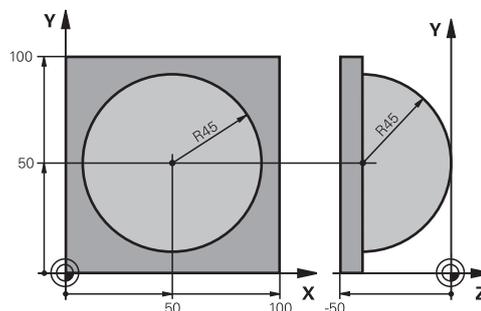
<b>0 BEGIN PGM ZYLIN MM</b>	
<b>1 FN 0: Q1 = +50</b>	Centro do eixo X
<b>2 FN 0: Q2 = +0</b>	Centro do eixo Y
<b>3 FN 0: Q3 = +0</b>	Centro do eixo Z
<b>4 FN 0: Q4 = +90</b>	Ângulo inicial no espaço (plano Z/X)
<b>5 FN 0: Q5 = +270</b>	Ângulo final no espaço (plano Z/X)
<b>6 FN 0: Q6 = +40</b>	Raio do cilindro
<b>7 FN 0: Q7 = +100</b>	Comprimento do cilindro
<b>8 FN 0: Q8 = +0</b>	Posição angular no plano X/Y
<b>9 FN 0: Q10 = +5</b>	Medida excedente do raio do cilindro
<b>10 FN 0: Q11 = +250</b>	Avanço de corte em profundidade
<b>11 FN 0: Q12 = +400</b>	Avanço de fresagem
<b>12 FN 0: Q13 = +90</b>	Quantidade de cortes
<b>13 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-50</b>	Definição do bloco
<b>14 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0</b>	
<b>15 TOOL CALL 1 Z S4000</b>	Chamada de ferramenta
<b>16 L Z+250 R0 FMAX</b>	Retirar a ferramenta
<b>17 CALL LBL 10</b>	Chamada de maquinagem
<b>18 FN 0: Q10 = +0</b>	Anular a medida excedente
<b>19 CALL LBL 10</b>	Chamada de maquinagem
<b>20 L Z+100 R0 FMAX M2</b>	Retirar ferramenta, fim do programa

21 LBL 10	Subprograma 10: maquinagem
22 Q16 = Q6 -Q10 - Q108	Calcular a medida excedente e a ferramenta referentes ao raio do cilindro
23 FN 0: Q20 = +1	Fixar o contador de cortes
24 FN 0: Q24 = +Q4	Copiar ângulo inicial no espaço (plano Z/X)
25 Q25 = (Q5 -Q4) / Q13	Calcular o passo angular
26 CYCL DEF 7.0 PONTO ZERO	Deslocação do ponto zero para o centro do cilindro (eixo X)
27 CYCL DEF 7.1 X+Q1	
28 CYCL DEF 7.2 Y+Q2	
29 CYCL DEF 7.3 Z+Q3	
30 CYCL DEF 10.0 ROTAÇÃO	Calcular a posição angular no plano
31 CYCL DEF 10.1 ROT+Q8	
32 L X+0 Y+0 R0 FMAX	Posicionamento prévio no plano no centro do cilindro
33 L Z+5 R0 F1000 M3	Posicionamento prévio no eixo do mandril
34 LBL 1	
35 CC Z+0 X+0	Fixar o polo no plano Z/X
36 LP PR+Q16 PA+Q24 FQ11	Aproximação à posição inicial sobre o cilindro, afundamento inclinado na peça de trabalho
37 L Y+Q7 R0 FQ12	Corte longitudinal na direção Y+
38 FN 1: Q20 = +Q20 + +1	Atualização do contador de cortes
39 FN 1: Q24 = +Q24 + +Q25	Atualização do ângulo no espaço
40 FN 11: IF +Q20 GT +Q13 GOTO LBL 99	Pergunta se está terminado, em caso afirmativo salto para o fim
41 LP PR+Q16 PA+Q24 FQ11	Deslocar arco aproximado para o corte longitudinal seguinte
42 L Y+0 R0 FQ12	Corte longitudinal na direção Y-
43 FN 1: Q20 = +Q20 + +1	Atualização do contador de cortes
44 FN 1: Q24 = +Q24 + +Q25	Atualização do ângulo no espaço
45 FN 12: IF +Q20 LT +Q13 GOTO LBL 1	Pergunta se está terminado, em caso afirmativo salto para o LBL 1
46 LBL 99	
47 CYCL DEF 10.0 ROTAÇÃO	Anular a rotação
48 CYCL DEF 10.1 ROT+0	
49 CYCL DEF 7.0 PONTO ZERO	Anular a deslocação do ponto zero
50 CYCL DEF 7.1 X+0	
51 CYCL DEF 7.2 Y+0	
52 CYCL DEF 7.3 Z+0	
53 LBL 0	Fim do subprograma
54 END PGM ZYLIN	

## Exemplo: esfera convexa com fresa cônica

### Execução do programa

- O programa NC só funciona com fresa cônica
- A aproximação ao contorno da esfera faz-se por meio de muitos segmentos de reta de pequena dimensão (plano Z/X, possível de definir com **Q14**). Quanto mais pequeno o passo angular estiver definido, mais liso fica o contorno
- A quantidade de cortes do contorno é determinada com o passo angular no plano (com **Q18**)
- A esfera é fresada no corte 3D de baixo para cima
- O raio da ferramenta é corrigido automaticamente



<b>0 BEGIN PGM ESFERA MM</b>	
<b>1 FN 0: Q1 = +50</b>	Centro do eixo X
<b>2 FN 0: Q2 = +50</b>	Centro do eixo Y
<b>3 FN 0: Q4 = +90</b>	Ângulo inicial no espaço (plano Z/X)
<b>4 FN 0: Q5 = +0</b>	Ângulo final no espaço (plano Z/X)
<b>5 FN 0: Q14 = +5</b>	Passo angular no espaço
<b>6 FN 0: Q6 = +45</b>	Raio da esfera
<b>7 FN 0: Q8 = +0</b>	Ângulo inicial posição angular no plano X/Y
<b>8 FN 0: Q9 = +360</b>	Ângulo final posição angular no plano X/Y
<b>9 FN 0: Q18 = +10</b>	Passo angular no plano X/Y para o desbaste
<b>10 FN 0: Q10 = +5</b>	Medida excedente raio da esfera para o desbaste
<b>11 FN 0: Q11 = +2</b>	Distância de segurança para posicionamento prévio no eixo do mandril
<b>12 FN 0: Q12 = +350</b>	Avanço de fresagem
<b>13 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-50</b>	Definição do bloco
<b>14 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0</b>	
<b>15 TOOL CALL 1 Z S4000</b>	Chamada de ferramenta
<b>16 L Z+250 R0 FMAX</b>	Retirar a ferramenta
<b>17 CALL LBL 10</b>	Chamada de maquinagem
<b>18 FN 0: Q10 = +0</b>	Anular a medida excedente
<b>19 FN 0: Q18 = +5</b>	Passo angular no plano X/Y para o acabamento
<b>20 CALL LBL 10</b>	Chamada de maquinagem
<b>21 L Z+100 R0 FMAX M2</b>	Retirar ferramenta, fim do programa
<b>22 LBL 10</b>	Subprograma 10: maquinagem
<b>23 FN 1: Q23 = +q11 + +q6</b>	Calcular a coordenada Z para posicionamento prévio
<b>24 FN 0: Q24 = +Q4</b>	Copiar ângulo inicial no espaço (plano Z/X)
<b>25 FN 1: Q26 = +Q6 + +Q108</b>	Corrigir o raio da esfera para posicionamento prévio
<b>26 FN 0: Q28 = +Q8</b>	Copiar posição angular no plano
<b>27 FN 1: Q16 = +Q6 + -Q10</b>	Ter em conta a medida excedente para raio da esfera
<b>28 CYCL DEF 7.0 PONTO ZERO</b>	Deslocar o ponto zero para o centro da esfera
<b>29 CYCL DEF 7.1 X+Q1</b>	

30 CYCL DEF 7.2 Y+Q2	
31 CYCL DEF 7.3 Z-Q16	
32 CYCL DEF 10.0 ROTACAO	Calcular o ângulo inicial da posição angular no plano
33 CYCL DEF 10.1 ROT+Q8	
34 LBL 1	Posicionamento prévio no eixo do mandril
35 CC X+0 Y+0	Fixar o polo no plano X/Y para posicionamento prévio
36 LP PR+Q26 PA+Q8 R0 FQ12	Posicionamento prévio no plano
37 CC Z+0 X+Q108	Fixar o polo no plano Z/X para raio da ferramenta desviado
38 L Y+0 Z+0 FQ12	Deslocação para a profundidade pretendida
39 LBL 2	
40 LP PR+Q6 PA+Q24 FQ12	Deslocar arco aproximado para cima
41 FN 2: Q24 = +Q24 - +Q14	Atualização do ângulo no espaço
42 FN 11: IF +Q24 GT +Q5 GOTO LBL 2	Pergunta se o arco está terminado, senão retrocesso para LBL 2
43 LP PR+Q6 PA+Q5	Aproximação ao ângulo final no espaço
44 L Z+Q23 R0 F1000	Retrocesso segundo o eixo do mandril
45 L X+Q26 R0 FMAX	Posicionamento prévio para o arco seguinte
46 FN 1: Q28 = +Q28 + +Q18	Atualização da posição de rotação no plano
47 FN 0: Q24 = +Q4	Anular o ângulo no espaço
48 CYCL DEF 10.0 ROTACAO	Ativar a nova posição de rotação
49 CYCL DEF 10.0 ROT+Q28	
50 FN 12: IF +Q28 LT +Q9 GOTO LBL 1	
51 FN 9: IF +Q28 EQU +Q9 GOTO LBL 1	Pergunta se não está terminado, em caso afirmativo salto para o LBL 1
52 CYCL DEF 10.0 ROTACAO	Anular a rotação
53 CYCL DEF 10.1 ROT+0	
54 CYCL DEF 7.0 PONTO ZERO	Anular a deslocação do ponto zero
55 CYCL DEF 7.1 X+0	
56 CYCL DEF 7.2 Y+0	
57 CYCL DEF 7.3 Z+0	
58 LBL 0	Fim do subprograma
59 END PGM ESFERA MM	

# 10

**Funções especiais**

## 10.1 Resumo das funções especiais

O comando põe à disposição as potentes funções especiais seguintes para as mais diversas aplicações:

Função	Descrição
Supressão de vibrações ACC (opção #145)	Ver o Manual do Utilizador Preparar, testar e executar programas NC
Trabalhar com ficheiros de texto	Página 402
Trabalhar com tabelas de definição livre	Página 406

Através da tecla **SPEC FCT** e das respetivas softkeys tem-se acesso a mais funções especiais do comando. As tabelas seguintes contêm um resumo das funções que estão disponíveis.

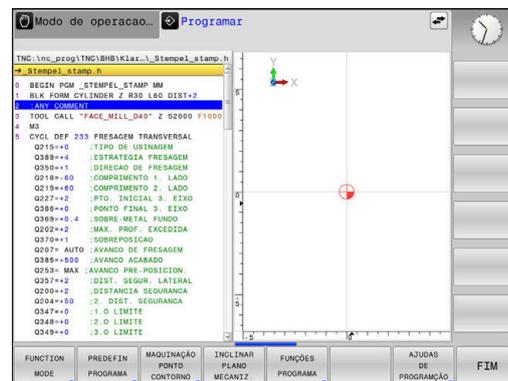
### Menu principal das funções especiais SPEC FCT

**SPEC FCT** ▶ Selecionar funções especiais: premir a tecla **SPEC FCT**

Softkey	Função	Descrição
FUNCTION MODE	Selecionar o modo de maquinaria ou a cinemática	Página 365
PREDEFIN PROGRAMA	Definir as indicações do programa	Página 363
MAQUINAÇÃO PONTO CONTORNO	Funções para maquinagens de contorno e de pontos	Página 363
INCLINAR PLANO MECANIZ.	Definir a função <b>PLANE</b>	Página 426
FUNÇÕES PROGRAMA	Definir diversas funções em texto claro	Página 364
AJUDAS DE PROGRAMAÇÃO	Ajudas à programação	Página 193



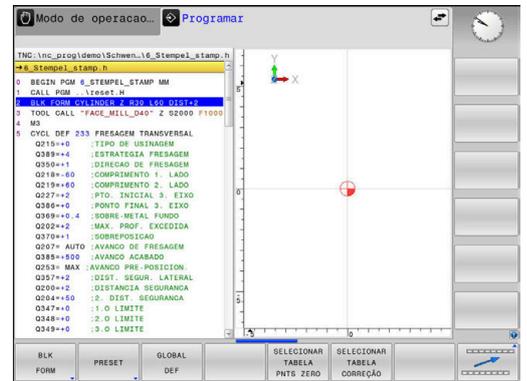
Depois de premir a tecla **SPEC FCT**, com a tecla **GOTO** pode abrir a janela de seleção **smartSelect**. O comando apresenta um resumo das estruturas com todas as funções disponíveis. Na estrutura de árvore, pode navegar rapidamente com o cursor ou o rato e seleccionar funções. Na janela da direita, o comando apresenta a ajuda online para as respetivas funções.



### Menu de indicações do programa

PREDEFIN PROGRAMA ▶ Premir a softkey de predefinições do programa

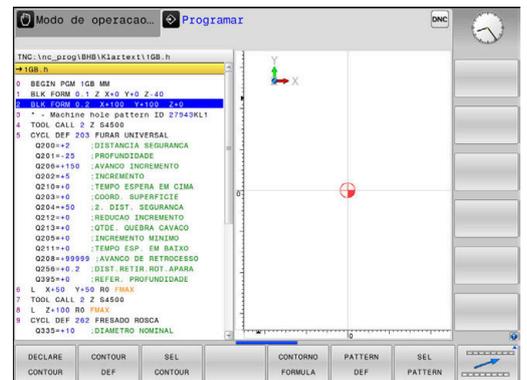
Softkey	Função	Descrição
BLK FORM	Definir o bloco	Página 92
PRESET	Influenciar o ponto referência	Página 389
SELECIONAR TABELA PNTS ZERO	Escolher a tabela de ponto zero	Ver o Manual do Utilizador Programação de ciclos de maquinagem
SELECIONAR TABELA CORREÇÃO	Selecionar a tabela de correção	Página 393
GLOBAL DEF	Definir os parâmetros de ciclos globais	Ver o Manual do Utilizador Programação de ciclos de maquinagem



### Menu de funções para maquinagens de contorno e de pontos

MAQUINAÇÃO PONTO CONTORNO ▶ Premir a softkey de funções para a maquinagem de contorno e de pontos

Softkey	Função
DECLARE CONTOUR	Atribuir descrição de contorno
CONTOUR DEF	Definir fórmula simples de contorno
SEL CONTOUR	Selecionar a definição do contorno
CONTOUR FORMULA	Definir fórmula complexa de contorno
PATTERN DEF	Definir modelos de maquinagem regulares
SEL PATTERN	Selecionar ficheiros de pontos com posições de maquinagem

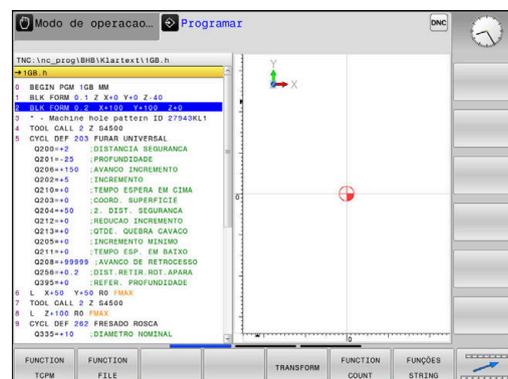


**Mais informações:** Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**

## Menu Definir diferentes funções Klartext

► Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**

Softkey	Função	Descrição
FUNÇÕES PROGRAMA		
FUNCTION TCPM	Definir o comportamento de posições de eixos rotativos	Página 463
FUNCTION FILE	Definir as funções dos ficheiros	Página 382
FUNCTION PARAX	Determinar comportamento de posição para eixos paralelos U, V, W	Página 366
TRANSFORM / CORRDATA	Definir as transformações de coordenadas	Página 385
FUNCTION COUNT	Definir contadores	Página 400
FUNÇÕES STRING	Definir as funções de String	Página 313
FUNCTION SPINDLE	Definir rotações pulsantes	Página 412
FUNCTION FEED	Definir tempo de espera repetitivo	Página 414
FUNCTION DWELL	Definir o tempo de espera em segundos ou rotações	Página 416
FUNCTION LIFTOFF	Elevar ferramenta na paragem NC	Página 417
INSERIR COMENTÁRIO	Acrescentar comentários	Página 197
TABDATA	Ler e escrever valores da tabela	Página 395
POLARKIN	Definir a cinemática polar	Página 375
MONITORING	Ativar a supervisão dos componentes	Página 399
FUNCTION PROG PATH	Selecionar interpretação de trajetória	Página 477



## 10.2 Function Mode

### Programar Function Mode



Consulte o manual da sua máquina!  
Esta função é ativada pelo fabricante da máquina.

Se o fabricante da sua máquina tiver ativado a seleção de diferentes cinemáticas, pode alternar entre elas com a ajuda da softkey **FUNCTION MODE**.

#### Procedimento

Para alternar entre cinemáticas, proceda da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION MODE**
-  ▶ Premir a softkey **MILL**
-  ▶ Premir a softkey **SELECIONAR CINEMATICA**
- ▶ Selecionar cinemática

### Function Mode Set



Consulte o manual da sua máquina!  
Esta função deve ser ativada e ajustada pelo fabricante da máquina.  
O fabricante da máquina define as possibilidades de seleção disponíveis no parâmetro de máquina **CfgModeSelect** (N.º 132200).

Com a função **FUNCTION MODE SET**, a partir do programa NC, pode ativar definições estabelecidas pelo fabricante da máquina, p. ex., alterações da margem de deslocação.

Para selecionar uma definição, proceda da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION MODE**
-  ▶ Premir a softkey **SET**
-  ▶ Eventualmente, premir a softkey **SELECC.**
- ▶ O comando abre uma janela de seleção.
- ▶ Selecionar a definição

## 10.3 Maquinagem com eixos paralelos U, V e W

### Resumo



Consulte o manual da sua máquina!

A máquina tem de ser configurada pelo seu fabricante no caso de pretender utilizar as funções de eixos paralelos.

A quantidade, designação e atribuição dos eixos programáveis depende da máquina.

Além dos eixos principais X, Y e Z, existem os chamados eixos paralelos U, V e W.

Geralmente, os eixos principais e os eixos paralelos são atribuídos uns aos outros da seguinte forma:

Eixo principal	Eixo paralelo	Eixo rotativo
X	U	A
Y	V	B
Z	W	C

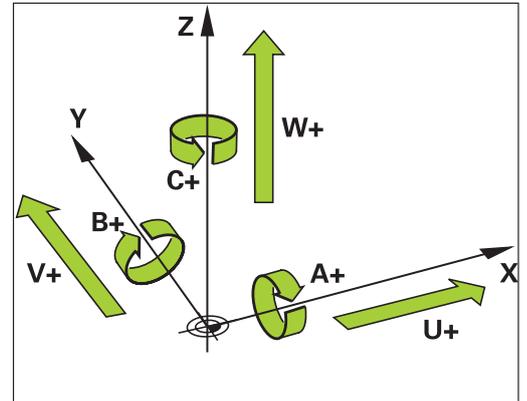
Para a maquinagem com os eixos paralelos U, V e W, o comando disponibiliza as seguintes funções:

Softkey	Função	Significado	Página
FUNCTION PARAXCOMP	<b>PARAXCOMP</b>	Definir o modo como o comando se comporta ao posicionar eixos paralelos	370
FUNCTION PARAXMODE	<b>PARAXMODE</b>	Definir com que eixos o comando executa a maquinagem	371



Deve desativar as funções de eixos paralelos antes de uma substituição da cinemática da máquina.

Com o parâmetro de máquina **noParaxMode** (N.º 105413), pode desativar a programação de eixos paralelos.



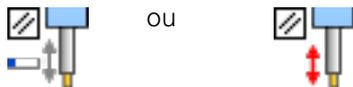
### Cálculo automático dos eixos paralelos



Através do parâmetro de máquina **parAxComp** (N.º 300205), o fabricante da máquina determina se a função dos eixos paralelos está ligada por predefinição.

Após o arranque do comando, em primeiro lugar, fica ativa a configuração definida pelo fabricante da máquina.

- Verifique se a visualização de estado geral contém um dos ícones para **PARAXCOMP DISPLAY** ou **PARAXCOMP MOVE**:



Se o fabricante da máquina liga o eixo paralelo logo na configuração, o comando calcula o eixo, sem se programar previamente **PARAXCOMP**.

Como, dessa forma, o comando calcula o eixo paralelo permanentemente, é possível, p. ex., apalpar uma peça de trabalho com uma posição qualquer do eixo W.



Tenha em atenção que um **PARAXCOMP OFF** não desliga então o eixo paralelo, mas o comando ativa novamente a configuração padrão.

O comando só desliga o cálculo automático, se se indicar conjuntamente o eixo no bloco NC, p. ex., **PARAXCOMP OFF W**.

## FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY

Com a função **PARAXCOMP DISPLAY** liga-se a função de visualização para movimentos de eixos paralelos. O comando calcula movimentos de deslocação do eixo paralelo na visualização da posição do respetivo eixo principal (visualização total). A visualização da posição do eixo principal mostra sempre a distância relativa de uma ferramenta para outra, independentemente de se mover o eixo principal ou o secundário.

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION PARAX**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION PARAXCOMP**
-  ▶ Selecionar **FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY**
- ▶ Definir o eixo paralelo, cujos movimentos o comando deve calcular na visualização de posição do respetivo eixo principal

### Exemplo

#### 13 FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY W

Se **FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY** estiver ativa, o comando apresenta um símbolo na visualização de estado.

Símbolo	Modo de maquinagem
	<p><b>FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY</b> ativa</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <p> O ícone de <b>PARAXMODE</b> cobre o ícone de <b>PARAXCOMP DISPLAY</b> ativo.</p> </div> <p>Complementarmente, na visualização de estado adicional, o comando mostra um <b>(D)</b> de <b>DISPLAY</b> à frente das designações dos eixos em causa.</p>
Nenhum símbolo	Cinemática padrão ativa

## FUNCTION PARAXCOMP MOVE



Só pode utilizar a função **PARAXCOMP MOVE** em conexão com blocos lineares **L**.

Com a função **PARAXCOMP MOVE**, o comando compensa movimentos de eixos paralelos com um movimento compensatório em cada eixo principal correspondente.

Num movimento de eixos paralelos, por exemplo, do eixo W na direção negativa, o comando desloca simultaneamente o eixo principal Z com o mesmo valor na direção positiva. A distância relativa de uma ferramenta para uma peça de trabalho permanece igual. Aplicação para máquina de entrada: fazer correr a broca da máquina para deslocar de forma sincronizada a viga transversal para baixo.

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION PARAX**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION PARAXCOMP**
-  ▶ Selecionar **FUNCTION PARAXCOMP MOVE**
- ▶ Definir eixo paralelo

### Exemplo

#### 13 FUNCTION PARAXCOMP MOVE W

Se **FUNCTION PARAXCOMP MOVE** estiver ativa, o comando apresenta um símbolo na visualização de estado.

Símbolo	Modo de maquinagem
	<p><b>FUNCTION PARAXCOMP MOVE</b> ativa</p> <div data-bbox="320 1592 898 1691" style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p> O ícone de <b>PARAXMODE</b> cobre o ícone de <b>PARAXCOMP MOVE</b> ativo.</p> </div> <p>Complementarmente, na visualização de estado adicional, o comando mostra um <b>(M)</b> de <b>MOVE</b> à frente das designações dos eixos em causa.</p>
Nenhum símbolo	Cinemática padrão ativa



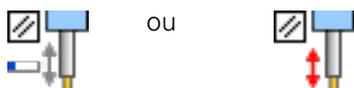
O cálculo dos valores de offset possíveis (U\_OFFS, V\_OFFS e W\_OFFS da tabela de pontos de referência) é definido pelo fabricante da máquina no parâmetro **presetToAlignAxis** (N.º 300203).

## Desativar FUNCTION PARAXCOMP



Após o arranque do comando, em primeiro lugar, fica ativa a configuração definida pelo fabricante da máquina.

- ▶ Verifique se a visualização de estado geral contém um dos ícones para **PARAXCOMP DISPLAY** ou **PARAXCOMP MOVE**:



O comando anula a função de eixos paralelos **PARAXCOMP** com as seguintes funções:

- Seleção de um programa NC
- **PARAXCOMP OFF**

Deve desativar as funções de eixos paralelos antes de uma substituição da cinemática da máquina.

Com a função **PARAXCOMP OFF**, desligam-se as funções de eixo paralelo **PARAXCOMP DISPLAY** e **PARAXCOMP MOVE**. Proceda conforme a definição da seguinte forma:

- ▶  Mostrar barra de softkeys com funções especiais
- ▶  Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
- ▶  Premir a softkey **FUNCTION PARAX**
- ▶  Premir a softkey **FUNCTION PARAXCOMP**
- ▶  Selecionar **FUNÇÃO PARAXCOMP OFF**
- ▶ Se necessário, indicar o eixo

### Exemplo

**13 FUNCTION PARAXCOMP OFF**

**13 FUNCTION PARAXCOMP OFF W**

Se **FUNCTION PARAXCOMP** estiver inativa, o comando não apresenta nenhum símbolo nem informações adicionais à frente das designações dos eixos.



O fabricante da máquina também pode ativar permanentemente a função **PARAXCOMP** com um parâmetro de máquina.

Se desejar desligar a função, tem de indicar o eixo paralelo no bloco NC, p. ex., **FUNCTION PARAXCOMP OFF W**.

**Mais informações:** "Cálculo automático dos eixos paralelos", Página 367

## FUNCTION PARAXMODE



Para ativar a função **PARAXMODE** tem de definir sempre 3 eixos.

Se o fabricante da máquina ainda não tiver ativado a função **PARAXCOMP** por predefinição, é necessário ativar **PARAXCOMP** antes de trabalhar com **PARAXMODE**.

Para que o comando calcule o eixo principal selecionado com **PARAXMODE**, ligue a função **PARAXCOMP** para este eixo.

Com a função **PARAXMODE**, definem-se os eixos com os quais o comando deve executar a maquinagem. Todos os movimentos de deslocação e descrições de contornos são programados independentemente da máquina através dos eixos principais X, Y e Z.

Defina na função **PARAXMODE** (p. ex., **FUNCTION PARAXMODE X Y W**) os 3 eixos com os quais o comando deve executar os movimentos de deslocação programados.

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION PARAX**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION PARAXMODE**
-  ▶ Selecionar **FUNCTION PARAXMODE**
-  ▶ Definir eixos para a maquinagem

### Exemplo

#### 13 FUNCTION PARAXMODE X Y W

Se **FUNCTION PARAXMODE** estiver ativa, o comando apresenta um símbolo na visualização de estado.

Símbolo	Modo de maquinagem
	<p><b>FUNCTION PARAXMODE</b> ativa</p> <div data-bbox="309 1733 898 1839" style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p> O ícone de <b>PARAXMODE</b> cobre o ícone de <b>PARAXMODE</b> ativo.</p> </div> <p>Além disso, no separador <b>POS</b> da visualização de estado adicional, o comando mostra os <b>Principal axes</b> selecionados..</p>
Nenhum símbolo	Cinemática padrão ativa

### Deslocar o eixo principal e o eixo paralelo

Se a função **PARAXMODE** estiver ativa, o comando executa movimentos de deslocação programados com os eixos definidos da função. Se o comando tiver de deslocar com o eixo principal selecionado com **PARAXMODE**, indique este eixo adicionalmente com o carácter **&**. O carácter **&** refere-se então ao eixo principal.

Proceda da seguinte forma:



- ▶ Premir a tecla **L**
- > O comando abre um bloco linear.
- ▶ Definir coordenadas
- ▶ Definir a correção de raio



- ▶ Premir a tecla de seta esquerda
- > O comando mostra o carácter **&Z**.
- ▶ Em caso de necessidade, seleccionar o eixo através das teclas de direção dos eixos



- ▶ Premir a tecla **ENT**

### Exemplo

```
13 FUNCTION PARAXMODE X Y W
```

```
14 L Z+100 &Z+150 R0 FMAX
```



O elemento de sintaxe **&** é permitido apenas para blocos L.

O posicionamento adicional de um eixo principal com o comando **&** é realizado no sistema REF. Se tiver configurado a visualização da posição para o valor REAL, este movimento não é apresentado. Se necessário, comute a visualização da posição para o valor REF.

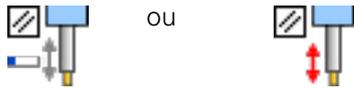
O cálculo dos valores de offset possíveis (X\_OFFS, Y\_OFFS e Z\_OFFS da tabela de pontos de referência) dos eixos posicionados com o operador **&** é definido pelo fabricante da máquina no parâmetro **presetToAlignAxis** (N.º 300203).

## Desativar FUNCTION PARAXMODE



Após o arranque do comando, em primeiro lugar, fica ativa a configuração definida pelo fabricante da máquina.

- ▶ Verifique se a visualização de estado geral contém um dos ícones para **PARAXCOMP DISPLAY** ou **PARAXCOMP MOVE**:



O comando anula a função de eixos paralelos **PARAXMODE ON** com as seguintes funções:

- Seleção de um programa NC
- Final do programa
- **M2** e **M30**
- **PARAXMODE OFF**

Deve desativar as funções de eixos paralelos antes de uma substituição da cinemática da máquina.

Com a função **PARAXMODE OFF** desliga-se a função de eixo paralelo. O comando utiliza os eixos principais configurados pelo fabricante da máquina.

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

SPEC  
FCT

- ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais

FUNÇÕES  
PROGRAMA

- ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**

FUNCTION  
PARAX

- ▶ Premir a softkey **FUNCTION PARAX**

FUNCTION  
PARAXMODE

- ▶ Premir a softkey **FUNCTION PARAXMODE**

FUNCTION  
PARAXMODE  
OFF

- ▶ Selecionar **FUNCTION PARAXMODE OFF**

### Exemplo

#### 13 FUNCTION PARAXMODE OFF

Se **FUNCTION PARAXMODE** estiver inativa, o comando não apresenta nenhum símbolo nem registos no separador **POS**.



Dependendo da configuração do fabricante da máquina, em seguida, fica visível o ícone de **PARAXCOMP** ativa anteriormente coberto pelo ícone de **PARAXMODE**

**Exemplo: furação com o eixo W**

0 BEGIN PGM PAR MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 5 Z S2222	Chamada da ferramenta com eixo do mandril Z
4 L Z+100 R0 FMAX M3	Posicionamento do eixo principal
5 CYCL DEF 200 FURAR	
Q200=+2 ;DISTANCIA SEGURANCA	
Q201=-20 ;PROFUNDIDADE	
Q206=+150 ;AVANCO INCREMENTO	
Q202=+5 ;INCREMENTO	
Q210=+0 ;TEMPO ESPERA EM CIMA	
Q203=+0 ;COORD. SUPERFICIE	
Q204=+50 ;2. DIST. SEGURANCA	
Q211=+0 ;TEMPO ESP. EM BAIXO	
Q395=+0 ;REFER. PROFUNDIDADE	
6 FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY Z	Ativar a compensação de visualização
7 FUNCTION PARAXMODE X Y W	Seleção de eixo positivo
8 L X+50 Y+50 R0 FMAX M99	O passo é executado pelo eixo secundário W
9 FUNCTION PARAXMODE OFF	Restaurar a configuração padrão
10 L M30	
11 END PGM PAR MM	

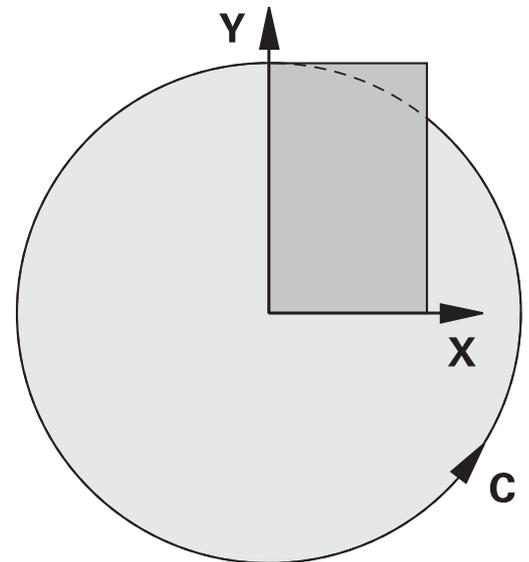
## 10.4 Maquinagem com cinemática polar

### Resumo

Nas cinemáticas polares, os movimentos de trajetória do plano de maquinagem não são executados através de dois eixos principais lineares, mas por um eixo linear e um eixo rotativo. Assim, o eixo principal linear e o eixo rotativo definem o plano de maquinagem e, em conjunto com o eixo de aproximação, o espaço de maquinagem.

Graças às cinemáticas polares, são possíveis fresagens frontais em tornos e retificadoras com apenas dois eixos principais lineares.

Eixos rotativos adequados podem substituir diferentes eixos principais lineares em fresadoras. As cinemáticas polares permitem, p. ex., em máquinas de grandes dimensões, a maquinagem de superfícies maiores do que somente com os eixos principais.



Consulte o manual da sua máquina!

A sua máquina tem de ser configurada pelo fabricante, para que possa usar a cinemática polar.

Uma cinemática polar consiste em dois eixos lineares e um eixo rotativo. Os eixos programáveis dependem da máquina.

O eixo rotativo polar deve ser um eixo de módulo instalado na mesa opostamente aos eixos lineares selecionados. Assim, os eixos lineares não podem encontrar-se entre o eixo rotativo e a mesa.

Eventualmente, a margem máxima de deslocação do eixo rotativo é demarcada por interruptores limite de software.

Como eixos radiais ou eixos de aproximação, tanto podem servir os eixos principais X, Y e Z, como os possíveis eixos paralelos U, V e W.

Em conexão com a cinemática polar, o comando disponibiliza as seguintes funções:

Softkey	Função	Significado	Página
	<b>POLARKIN AXES</b>	Definir e ativar a cinemática polar	376
	<b>POLARKIN OFF</b>	Desativar a cinemática polar	378

## Ativar FUNCTION POLARKIN

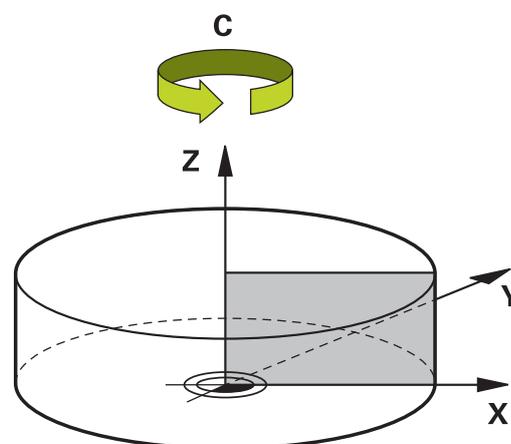
Com a função **POLARKIN AXES**, ativa-se a cinemática polar. Os dados de eixo definem o eixo radial, o eixo de aproximação e o eixo polar. Os dados de **MODE** afetam o comportamento de posicionamento, enquanto os dados de **POLE** são decisivos para a maquinagem no polo. Aqui, o polo é o centro de rotação do eixo rotativo.

Observações sobre a seleção dos eixos:

- O primeiro eixo linear deve estar em posição radial relativamente ao eixo rotativo.
- O segundo eixo linear define o eixo de aproximação e deve estar paralelo ao eixo rotativo.
- O eixo rotativo define o eixo polar e é determinado em último lugar.
- Como eixo rotativo pode servir qualquer eixo de módulo disponível instalado na mesa opostamente aos eixos lineares selecionados.
- Assim, os dois eixos lineares selecionados estabelecem uma área, na qual também se encontra o eixo rotativo.

### Opções MODE:

Sintaxe	Função
<b>POS</b>	Vendo-se desde o centro de rotação, o comando trabalha na direção positiva do eixo radial. O eixo radial deve ser devidamente pré-posicionado.
<b>NEG</b>	Vendo-se desde o centro de rotação, o comando trabalha na direção negativa do eixo radial. O eixo radial deve ser devidamente pré-posicionado.
<b>KEEP</b>	O comando permanece com o eixo radial no lado do centro de rotação em que se encontra o eixo ao ligar a função. Se o eixo radial estiver sobre o centro de rotação ao ligar, aplica-se <b>POS</b> .
<b>ANG</b>	O comando permanece com o eixo radial no lado do centro de rotação em que se encontra o eixo ao ligar a função. Com a seleção de <b>POLE</b> como <b>ALLOWED</b> (Permitida), são possíveis posicionamentos através do polo. Dessa maneira, muda-se o lado do polo e evita-se uma rotação de 180° do eixo rotativo.



**Opções POLE:**

Sintaxe	Função
<b>ALLOWED</b>	O comando permite uma maquinagem no polo
<b>SKIPPED</b>	O comando impede uma maquinagem no polo

 A área bloqueada corresponde a uma superfície circular com o raio de 0,001 mm (1 µm) à volta do polo.

Na programação, proceda da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **POLARKIN**
-  ▶ Premir a softkey **POLARKIN AXES**
- ▶ Definir os eixos da cinemática polar
- ▶ Seleccionar a opção **MODE**
- ▶ Seleccionar a opção **POLE**

**Exemplo**

**6 POLARKIN AXES X Z C MODE: KEEP POLE:ALLOWED**

Se a cinemática polar estiver ativa, o comando apresenta um símbolo na visualização de estado.

Símbolo	Modo de maquinagem
	Cinemática polar ativa
	<p> O ícone de <b>POLARKIN</b> cobre o ícone de <b>PARAXCOMP DISPLAY</b> ativo.</p> <p>Além disso, no separador <b>POS</b> da visualização de estado adicional, o comando mostra os <b>Principal axes</b> selecionados..</p>
Nenhum símbolo	Cinemática padrão ativa

## Avisos

Recomendações de programação:

- Antes de ligar a cinemática polar, é imprescindível programar a função **PARAXCOMP DISPLAY** com, pelo menos, os eixos principais X, Y e Z.



A HEIDENHAIN recomenda que se indiquem todos os eixos disponíveis dentro da função **PARAXCOMP DISPLAY**.

- Posicione o eixo linear que não faz parte da cinemática polar antes da função **POLARKIN** na coordenada do polo. De outro modo, forma-se uma área não maquinável com o raio que corresponde, no mínimo, ao valor do eixo linear desmarcado.
- Evite maquinagens no polo, bem como na proximidade do polo, dado que são possíveis variações do avanço nesta área. Por isso, prefira utilizar a opção de **POLESKIPPED**.
- Está excluída uma combinação da cinemática polar com as seguintes funções:
  - Movimentos de deslocação com **M91**
  - Inclinação do plano de maquinagem
  - **FUNCTION TCPM** ou **M128**

Instrução de maquinagem:

Os movimentos relacionados podem exigir movimentos parciais na cinemática polar, p. ex., um movimento linear é implementado através de dois trajetos parciais até ao polo e desde o polo.

Dessa maneira, em comparação com uma cinemática padrão, a visualização do curso restante pode variar.

## Desativar FUNCTION POLARKIN

Com a função **POLARKIN OFF**, desativa-se a cinemática polar.

Na programação, proceda da seguinte forma:



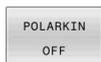
- ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais



- ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**



- ▶ Premir a softkey **POLARKIN**



- ▶ Premir a softkey **POLARKIN OFF**

## Exemplo

### 6 POLARKIN OFF

Se a cinemática polar estiver inativa, o comando não apresenta nenhum símbolo nem registos no separador **POS**.

**Aviso**

As circunstâncias seguintes desativam a cinemática polar:

- Execução da função **POLARKIN OFF**
- Seleção de um programa NC
- Alcançar o final do programa NC
- Cancelamento do programa NC
- Seleção de uma cinemática
- Reinício do comando

## Exemplo de ciclos SL na cinemática polar

0 BEGIN PGM POLARKIN_SL MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X-100 Y-100 Z-30	
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 2 Z F2000	
4 FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY X Y Z	Ativar <b>PARAXCOMP DISPLAY</b>
5 L X+0 Y+0.0011 Z+10 A+0 C+0 FMAX M3	Posicionamento prévio fora da área do polo bloqueada
6 POLARKIN AXES Y Z C MODE:KEEP POLE:SKIPPED	Ativar <b>POLARKIN</b>
7 CYCL DEF 7.0 PONTO ZERO	Deslocação do ponto zero na cinemática polar
8 CYCL DEF 7.1 X+50	
9 CYCL DEF 7.2 Y+50	
10 CYCL DEF 7.3 Z+0	
11 CYCL DEF 14.0 CONTORNO	
12 CYCL DEF 14.1 LABEL CONTORNO2	
13 CYCL DEF 20 DADOS DO CONTORNO	
Q1=-10 ;PROF. DE FRESAGEM	
Q2=+1 ;SOBREPOSICAO	
Q3=+0 ;SOBRE-METAL LATERAL	
Q4=+0 ;SOBRE-METAL FUNDO	
Q5=+0 ;COORD. SUPERFICIE	
Q6=+2 ;DISTANCIA SEGURANCA	
Q7=+50 ;ALTURA DE SEGURANCA	
Q8=+0 ;RAIO ARREDONDAMENTO	
Q9=+1 ;SENTIDO DE ROTACAO	
14 CYCL DEF 22 CTN FRESAR	
Q10=-5 ;INCREMENTO	
Q11=+150 ;AVANCO INCREMENTO	
Q12=+500 ;AVANCO PARA DESBASTE	
Q18=+0 ;FERRAM. PREDESABASTE	
Q19=+0 ;AVANCO PENDULO	
Q208=+99999 ;AVANCO DE RETROCESSO	
Q401=+100 ;FACTOR DE AVANCO	
Q404=+0 ;ESTRATEGIA PROFUND.	
15 M99	
16 CYCL DEF 7.0 PONTO ZERO	
17 CYCL DEF 7.1 X+0	
18 CYCL DEF 7.2 Y+0	
19 CYCL DEF 7.3 Z+0	
20 POLARKIN OFF	Desativar <b>POLARKIN</b>
21 FUNCTION PARAXCOMP OFF X Y Z	Desativar <b>PARAXCOMP DISPLAY</b>
22 L X+0 Y+0 Z+10 A+0 C+0 FMAX	
23 L M30	

24 LBL 2	
25 L X-20 Y-20 RR	
26 L X+0 Y+20	
27 L X+20 Y-20	
28 L X-20 Y-20	
29 LBL 0	
30 END PGM POLARKIN_SL MM	

## 10.5 Funções dos ficheiros

### Aplicação

Com as funções **FUNCTION FILE**, é possível executar as operações de ficheiro copiar, deslocar e eliminar a partir do programa NC.



Instruções de programação e operação:

- Não é possível aplicar as funções **FILE** a programas NC ou ficheiros em que se fez referência anteriormente com funções como **CALL PGM** ou **CYCL DEF 12 PGM CALL**.
- A função **FUNCTION FILE** só é considerada nos modos de funcionamento **Execução passo a passo** e **Execução contínua**.

### Definir as operações do ficheiro

Proceda da seguinte forma:

-  ▶ Selecionar as funções especiais
-  ▶ Selecionar as funções do programa
-  ▶ Selecionar as operações de ficheiro
- O comando mostra as funções disponíveis.

Softkey	Função	Significado
	<b>FILE COPY</b>	Copiar ficheiro: Introduzir o nome do caminho do ficheiro a copiar e o nome do caminho do ficheiro de destino
	<b>FILE MOVE</b>	Deslocar o ficheiro: Introduzir o nome do caminho do ficheiro a deslocar e o nome do caminho do ficheiro de destino
	<b>FILE DELETE</b>	Apagar ficheiro: introduzir o nome do caminho do ficheiro a apagar
	<b>OPEN FILE</b>	Abrir ficheiro: indicar o nome do caminho do ficheiro

Se desejar copiar um ficheiro que não existe, o comando emite uma mensagem de erro.

**FILE DELETE** não emite uma mensagem de erro se o ficheiro a eliminar não existe.

## OPEN FILE

### Princípios básicos

A função **OPEN FILE** permite abrir ficheiros de diferentes formatos diretamente a partir do programa NC.

A função **OPEN FILE** está disponível nos seguintes modos de funcionamento:

- **Posicionam.c/ introd. manual**
- **Teste do programa**
- **Execucao passo a passo**
- **Execucao continua**

O comando abre o ficheiro selecionado mediante uma ferramenta HEROS adequada.

Formatos de ficheiro visualizáveis:

- PNG
- BMP
- PDF
- OGG
- OGV
- HTML



### Programar OPEN FILE

Para programar a função **OPEN FILE**, proceda da seguinte forma:

- |                        |   |
|------------------------|---|
| SPEC<br>FCT            | ▶ Selecionar as funções especiais   |
| FUNÇÕES<br>PROGRAMA    | ▶ Selecionar as funções do programa   |
| FUNCTION<br>FILE       | ▶ Selecionar as operações de ficheiro   |
| OPEN<br>FILE           | ▶ Selecionar a função <b>OPEN FILE</b>  |
| SELECIONAR<br>FICHEIRO | <ul style="list-style-type: none"> <li>&gt; O comando abre o diálogo.</li> <li>▶ Premir a softkey <b>DATEI WÄHLEN</b></li> <li>▶ Selecionar o ficheiro a exibir através do diretório de pastas.</li> </ul>  |
| OK                     | <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Premir a softkey <b>Ok</b></li> <li>&gt; O comando mostra o caminho do ficheiro selecionado e a função <b>STOP</b>.</li> <li>▶ Programar <b>STOP</b> opcionalmente</li> <li>&gt; O comando conclui a introdução da função <b>OPEN FILE</b>.</li> </ul> |

### Visualização automática

Para alguns formatos de ficheiro, o comando oferece apenas uma ferramenta HEROS apropriada para a visualização. Neste caso, o comando abre automaticamente o ficheiro com a função **OPEN FILE** nesta ferramenta.

### Exemplo

**1 OPEN FILE "TNC:\CLAMPING\_INFORMATION.HTML"**

Ferramenta HEROS utilizável para a visualização:

- Mozilla Firefox

### Selecionar a ferramenta HEROS para visualização

Se houver várias ferramentas HEROS apropriadas para abrir o formato de ficheiro, pode selecionar a ferramenta desejada para exibir o ficheiro.

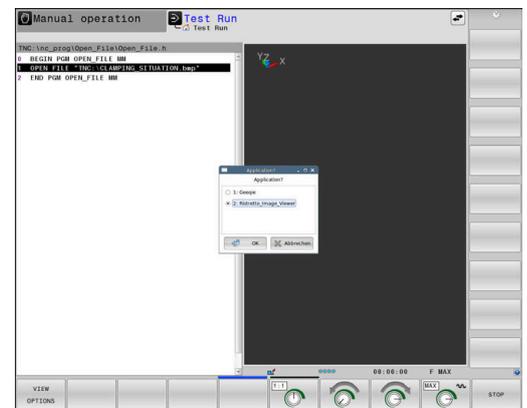
### Exemplo

**1 OPEN FILE "TNC:\CLAMPING\_INFORMATION.BMP"**

Ferramentas HEROS utilizáveis para a visualização:

- Geequie
- Ristretto Image Viewer

Neste caso, durante a execução da função **OPEN FILE**, o comando abre a janela **Application?**, que apresenta todas as ferramentas HEROS que podem ser utilizadas. Tem a possibilidade de selecionar a desejada entre as ferramentas HEROS disponíveis.



## 10.6 Definir transformações de coordenadas

### Resumo

Para programar transformações de coordenadas, o comando disponibiliza as seguintes funções:

Softkey	Função
TRANS DATUM	Deslocação do ponto zero
FUNCTION CORRDATA	Selecionar tabelas de correção
FUNCTION CORRDATA RESET	Restaurar correção

### TRANS DATUM

Em alternativa ao ciclo **7 PONTO ZERO**, pode também utilizar a função Klartext **TRANS DATUM**. Tal como com o ciclo **7**, pode também com **TRANS DATUM** programar diretamente valores de deslocação ou ativar uma linha de uma tabela de ponto zero selecionável. Adicionalmente, tem à sua disposição a função **TRANS DATUM RESET**, através da qual pode restaurar uma deslocação de ponto zero de uma forma simples.



Através de **CfgDisplayCoordSys** (N.º 127501), o fabricante da máquina determina em que sistema de coordenadas a visualização de estado mostra uma deslocação do ponto zero ativo.

## TRANS DATUM AXIS

### Exemplo

#### 13 TRANS DATUM AXIS X+10 Y+25 Z+42

Com a função **TRANS DATUM AXIS**, define-se uma deslocação de ponto zero através da introdução de valores em cada eixo. Pode definir até nove coordenadas num bloco NC, sendo possível a introdução incremental. Proceda conforme a definição da seguinte forma:

- 
  - ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
- 
  - ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
- 
  - ▶ Premir a softkey **TRANSFORM / CORRDATA**
- 
  - ▶ Premir a softkey **TRANS DATUM**
- 
  - ▶ Selecionar a softkey para a introdução de valores
  - ▶ Introduzir a deslocação de ponto zero nos eixos pretendidos e confirmar com a tecla **ENT**



Os valores absolutos introduzidos referem-se ao ponto zero da peça de trabalho que é determinado através da definição do ponto de referência ou através de um ponto de referência da tabela de pontos de referência.

Os valores incrementais referem-se sempre ao último ponto zero válido – este já pode ter sido deslocado.

## TRANS DATUM TABLE

### Exemplo

#### 13 TRANS DATUM TABLE TABLINE25

Com a função **TRANS DATUM TABLE**, define-se uma deslocação de ponto zero através da seleção de um número de ponto zero de uma tabela de ponto zero. Proceda conforme a definição da seguinte forma:

- 
  - ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
- 
  - ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
- 
  - ▶ Selecionar transformações
- 
  - ▶ Selecionar a deslocação de ponto zero **TRANS DATUM**
- 
  - ▶ Selecionar a deslocação de ponto zero **TRANS DATUM TABLE**
  - ▶ Introduzir o número de linha que o comando deve ativar, confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ Se desejado, introduzir o nome da tabela de pontos zero, da qual consta o número de pontos zero que pretende ativar e confirmar com a tecla **ENT**. Se não quiser definir qualquer tabela, confirmar com a tecla **NO ENT**



Se não se definir nenhuma tabela de pontos zer no bloco **TRANS DATUM TABLE**, o comando utiliza a tabela de pontos zero selecionada anteriormente com **SEL TABLE** ou a tabela de pontos zero ativa no modo de funcionamento **Execucao passo a passo** ou **Execucao continua** (estado **M**).

## TRANS DATUM RESET

### Exemplo

#### 13 TRANS DATUM RESET

Com a função **TRANS DATUM RESET**, é possível restaurar uma deslocação de ponto zero. Assim, não é importante a forma em que definiu o ponto zero. Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Selecionar transformações
-  ▶ Selecionar a deslocação de ponto zero **TRANS DATUM**
-  ▶ Selecionar a softkey **REPOR DESLOCAÇÃO PONTO ZERO**

## 10.7 Influenciar pontos de referência

Para influenciar um ponto de referência já definido na tabela de pontos de referência diretamente no programa NC, o comando põe à disposição as seguintes funções:

- Ativar o ponto de referência
- Copiar o ponto referência
- Corrigir o ponto de referência

### Ativar o ponto de referência

Com a função **PRESET SELECT**, é possível ativar como novo ponto de referência um ponto de referência definido na tabela de pontos de referência.

O ponto de referência pode ser ativado através do número de ponto de referência ou do registo na coluna **Doc**. Se o registo na coluna **Doc** não for inequívoco, o comando ativa o ponto de referência com o número de ponto de referência mais baixo.



Se programar **PRESET SELECT** sem parâmetros opcionais, o comportamento é idêntico ao ciclo **247 FIXAR PONTO REF.**

Com os parâmetros opcionais, estabelece o seguinte:

- **KEEP TRANS**: manter transformações simples
  - Ciclo **7 PONTO ZERO**
  - Ciclo **8 ESPELHAMENTO**
  - Ciclo **10 ROTACAO**
  - Ciclo **11 FACTOR ESCALA**
  - Ciclo **26 FATOR ESCALA EIXO**
- **WP**: as alterações referem-se ao ponto de referência da peça de trabalho
- **PAL**: as alterações referem-se ao ponto de referência de paletes (opção #22)

### Procedimento

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**
-  ▶ Premir a softkey **PREDEFIN PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **PRESET**
-  ▶ Premir a softkey **PRESET SELECT**
- ▶ Definir o número de ponto de referência desejado
- ▶ Em alternativa, definir o registo da coluna **Doc**
- ▶ Eventualmente, manter transformações
- ▶ Se necessário, seleccionar a que ponto de referência se deve referir a alteração

### Exemplo

**13 PRESET SELECT #3 KEEP TRANS WP**

Seleccionar o ponto de referência 3 como ponto de referência da peça de trabalho e manter transformações

### Copiar o ponto referência

Com a função **PRESET COPY**, é possível copiar um ponto de referência definido na tabela de pontos de referência e ativar o ponto de referência copiado.

O ponto de referência a copiar pode ser seleccionado através do número de ponto de referência ou do registo na coluna **Doc**. Se o registo na coluna **Doc** não for inequívoco, o comando escolhe o ponto de referência com o número de ponto de referência mais baixo.

Com os parâmetros opcionais, pode-se estabelecer o seguinte:

- **SELECT TARGET**: ativar o ponto de referência copiado
- **KEEP TRANS**: manter transformações simples

### Procedimento

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**
-  ▶ Premir a softkey **PREDEFIN PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **PRESET**
-  ▶ Premir a softkey **PRESET COPY**
- ▶ Definir o número de ponto de referência a copiar
- ▶ Em alternativa, definir o registo da coluna **Doc**
- ▶ Definir o número de ponto de referência novo
- ▶ Eventualmente, ativar o ponto de referência copiado
- ▶ Eventualmente, manter transformações

### Exemplo

**13 PRESET COPY #1 TO #3 SELECT TARGET KEEP TRANS**

Copiar o ponto de referência 1 para a linha 3, ativar o ponto de referência 3 e manter transformações

### Corrigir o ponto de referência

Com a função **PRESET CORR**, pode corrigir o ponto de referência ativo.

Se, num bloco NC, forem corrigidas tanto a rotação básica, como uma translação, o comando corrige primeiro a translação e, em seguida, a rotação básica.

Os valores de correção referem-se ao sistema de referência ativo.

### Procedimento

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **PREDEFIN PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **PRESET**
-  ▶ Premir a softkey **PRESET CORR**
- ▶ Definir as correções desejadas

### Exemplo

**13 PRESET CORR X+10 SPC+45**

O ponto de referência ativo é corrigido em X em +10 mm e em SPC em +45°.

## 10.8 Tabela de correção

### Aplicação

Através das tabelas de correção, é possível guardar correções no sistema de coordenadas da ferramenta (T-CS) ou no sistema de coordenadas do plano de maquinagem (WPL-CS).

A tabela de correção **.tco** é a alternativa à correção com **DL**, **DR** e **DR2** no bloco Tool-Call. Assim que uma tabela de correção é ativada, o comando sobrescreve os valores de correção do bloco Tool-Call.

As tabelas de correção oferecem as seguintes vantagens:

- Possibilidade de alteração dos valores sem ajuste no programa NC
- Possibilidade de alteração dos valores durante a execução do programa NC

Caso se altere um valor, esta alteração só fica ativa com uma nova chamada da correção.

### Tipos de tabelas de correção

A extensão da tabela serve para determinar em que sistema de coordenadas o comando executa a correção.

O comando oferece as seguintes possibilidades de correção através de tabelas:

- **tco** (Tool Correction): correção no sistema de coordenadas da ferramenta (T-CS)
- **wco** (Workpiece Correction): correção no sistema de coordenadas do plano de maquinagem (WPL-CS)

A correção através da tabela é uma alternativa à correção no bloco TOOL-CALL. A correção a partir da tabela sobrescreve uma correção já programada no bloco TOOL-CALL.

### Correção de ferramenta através da tabela **.tco**

As correções nas tabelas com a extensão **.tco** corrigem a ferramenta ativa. A tabela é válida para todos os tipos de ferramenta, pelo que, ao criá-la, também são visíveis colunas que, eventualmente, não são necessárias para o tipo de ferramenta.



Indique apenas valores que sejam razoáveis na sua ferramenta. O comando emite uma mensagem de erro, se se corrigirem erros que não existem na ferramenta ativa.

As correções atuam da seguinte maneira:

- Em ferramentas de fresagem, como alternativa aos valores delta na **TOOL CALL**

### Correção de ferramenta através da tabela **.wco**

As correções nas tabelas com a extensão **.wco** atuam como deslocação no sistema de coordenadas do plano de maquinagem (WPL-CS).

## Criar uma tabela de correção

Antes de trabalhar com uma tabela de correção, necessita de criar a tabela correspondente.

Pode criar uma tabela de correção da seguinte forma:

-  ▶ Mudar para o modo de funcionamento **Programar**
-  ▶ premir a tecla **PGM MGT**
-  ▶ Premir a softkey **NOVO FICHEIRO**
- ▶ Indicar um nome de ficheiro com a extensão desejada, p. ex., Corr.tco
-  ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
- ▶ Selecionar a unidade de medida
-  ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
-  ▶ Premir a softkey **ADICIONAR N LINHAS NO FIM**
- ▶ Introduzir valores de correção

## Ativar tabela de correção

### Selecionar a tabela de correção

Se empregar tabelas de correção, utilize a função **SEL CORR-TABLE**, para ativar a tabela de correção desejada a partir do programa NC.

Para inserir uma tabela de correção no programa NC, proceda da seguinte forma:

-  ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**
-  ▶ Premir a softkey **PREDEFIN PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **SELECIONAR TABELA CORREÇÃO**
-  ▶ Premir a softkey do tipo de tabela, p. ex., **TCS**
- ▶ Selecionar a tabela

Se trabalhar sem a função **SEL CORR-TABLE**, então necessita de ativar a tabela pretendida antes do teste de programa ou da execução do programa.

Em cada modo de funcionamento, proceda da seguinte forma:

- ▶ Selecionar o modo de funcionamento desejado
- ▶ Selecionar a tabela desejada na gestão de ficheiros
- > No modo de funcionamento **Teste do programa**, a tabela recebe o estado S e, nos modos de funcionamento **Execucao passo a passo** e **Execucao continua**, o estado M.

### Ativar o valor de correção

Para ativar um valor de correção no programa NC, proceda da seguinte forma:

-  ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **TRANSFORM / CORRDATA**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION CORRDATA**
-  ▶ Premir a softkey da correção desejada, p. ex., **TCS**
- ▶ Indicar o número de linha

### Tempo de atuação da correção

A correção ativada atua até ao final do programa ou até uma troca de ferramenta.

Com **FUNCTION CORRDATA RESET**, é possível restaurar as correções de forma programada.

### Editar a tabela de correção na execução do programa

É possível alterar os valores na tabela de correção ativa durante a execução do programa. Enquanto a tabela de correção não estiver ativa, o comando representa as softkeys a cinzento.

Proceda da seguinte forma:

-  ▶ Premir a softkey **ABRIR TABELAS CORRECAO**
-  ▶ Premir a softkey da tabela desejada, p. ex., **TABELA CORRECAO T-CS**
-  ▶ Colocar a softkey **EDITAR** em **ON**
- ▶ Navegar com as teclas da seta até ao ponto desejado
- ▶ Alterar o valor



Os dados modificados só atuam após uma nova ativação da correção.

## 10.9 Acesso a valores de tabelas

### Aplicação

As funções **TABDATA** permitem-lhe aceder a valores de tabelas. Com estas funções é possível, p. ex., alterar de forma automática os dados de correção a partir do programa NC.

É possível o acesso às seguintes tabelas:

- Tabela de ferramentas **\*.t**, acesso apenas para leitura
- Tabela de correção **\*.tco**, acesso para leitura e escrita
- Tabela de correção **\*.wco**, acesso para leitura e escrita

Acende-se à tabela que esteja ativa. Embora o acesso para leitura seja sempre possível, o acesso para escrita só pode efetuar-se durante a execução. Um acesso para escrita durante a simulação ou durante um processo de bloco não tem efeitos.

Se o programa NC e a tabela apresentarem unidades de medição diferentes, o comando converte os valores de **MM** em **POLEGADAS** e vice-versa.

### Ler valor de tabela

A função **TABDATA READ** permite ler um valor de uma tabela e guardar o mesmo num parâmetro Q.

Dependendo do tipo de coluna que se leia, é possível usar **Q**, **QL**, **QR** ou **QS** para guardar o valor. O comando converte automaticamente os valores da tabela para a unidade de medição do programa NC.

O comando lê da tabela de ferramentas ativa no momento.

Para ler um valor de uma tabela de correção, é necessário ativar previamente essa tabela.

A função **TABDATA READ** pode ser utilizada, p. ex., para verificar com antecipação os dados da ferramenta utilizada e evitar uma mensagem de erro durante a execução do programa.

## Procedimento

Proceda da seguinte forma:

- 
  - ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**
  
- 
  - ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
  
- 
  - ▶ Premir a softkey **TABDATA**
  
- 
  - ▶ Premir a softkey **TABDATA READ**
  - ▶ Introduzir o parâmetro Q para o resultado
  
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
  
- 
  - ▶ Premir a softkey da tabela desejada, p. ex., **CORR-TCS**
  - ▶ Indicar o nome da coluna
  
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ Introduzir o número da linha da tabela
  
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**

## Exemplo

<b>12 SEL CORR-TABLE TCS "TNC:\table\corr.tco"</b>	Ativar tabela de correção
<b>13 TABDATA READ Q1 = CORR-TCS COLUMN "DR" KEY "5"</b>	Guardar o valor da linha 5, coluna DR da tabela de correção em Q1

## Escrever valor de tabela

Com a função **TABDATA WRITE**, é possível escrever um valor de um parâmetro Q numa tabela.

Dependendo do tipo de coluna que se descreva, é possível utilizar **Q**, **QL**, **QR** ou **QS** como parâmetros de transferência.

Para escrever numa tabela de correção, é necessário ativar a tabela.

Após um ciclo de apalpação, pode utilizar a função **TABDATA WRITE**, p. ex., para registar uma correção de ferramenta necessária na tabela de correção.

### Procedimento

Proceda da seguinte forma:

-  ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**
  
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
  
-  ▶ Premir a softkey **TABDATA**
  
-  ▶ Premir a softkey **TABDATA WRITE**
  
-  ▶ Premir a softkey da tabela desejada, p. ex., **CORR-TCS**
  
-  ▶ Indicar o nome da coluna
-  ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
-  ▶ Introduzir o número da linha da tabela
  
-  ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
-  ▶ Introduzir o parâmetro Q
  
-  ▶ Confirmar com a tecla **ENT**

### Exemplo

<b>12 SEL CORR-TABLE TCS "TNC:\table\corr.tco"</b>	Ativar tabela de correção
<b>13 TABDATA WRITE CORR-TCS COLUMN "DR" KEY "3" = Q1</b>	Escrever o valor de Q1 na linha 3, coluna DR da tabela de correção

### Adicionar valor de tabela

Com a função **TABDATA ADD**, é possível adicionar um valor de um parâmetro Q a um valor de tabela existente.

Dependendo do tipo de coluna que se descreva, é possível utilizar **Q**, **QL** ou **QR** como parâmetros de transferência.

Para escrever numa tabela de correção, é necessário ativar a tabela.

Pode usar a função **TABDATA ADD**, p. ex., para atualizar uma correção de ferramenta no caso de uma medição repetida.

### Procedimento

Proceda da seguinte forma:

- 
  - ▶ Premir a tecla **SPEC FCT**
- 
  - ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
- 
  - ▶ Premir a softkey **TABDATA**
- 
  - ▶ Premir a softkey **TABDATA ADDITION**
- 
  - ▶ Premir a softkey da tabela desejada, p. ex., **CORR-TCS**
  - ▶ Indicar o nome da coluna
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ Introduzir o número da linha da tabela
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ Introduzir o parâmetro Q
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
  - ▶ Introduzir o parâmetro Q
- 
  - ▶ Confirmar com a tecla **ENT**

### Exemplo

12 SEL CORR-TABLE TCS "TNC:\table\corr.tco"	Ativar tabela de correção
13 TABDATA ADD CORR-TCS COLUMN "DR" KEY "3" = Q1	Adicionar o valor de Q1 à linha 3, coluna DR da tabela de correção

## 10.10 Supervisão de componentes de máquina configurados (opção #155)

### Aplicação



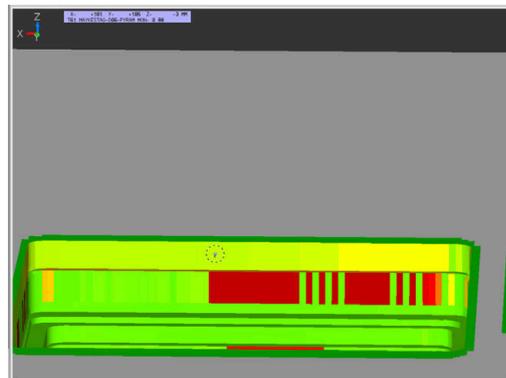
Consulte o manual da sua máquina!  
Esta função deve ser ativada e ajustada pelo fabricante da máquina.

Com a função **MONITORING**, é possível iniciar e parar a supervisão dos componentes a partir do programa NC.

O comando supervisiona os componentes selecionados e representa o resultado a cores num heatmap (mapa de calor) sobre a peça de trabalho.

O heatmap tem um princípio semelhante ao da imagem de uma câmara térmica.

- Verde: componente na área segura conforme a definição
- Amarelo: componente na zona de aviso
- Vermelho: o componente está sobrecarregado



### Iniciar Monitoring

Para iniciar a supervisão de um componente, proceda da seguinte forma:

SPEC  
FCT

- ▶ Selecionar as funções especiais

FUNÇÕES  
PROGRAMA

- ▶ Selecionar as funções do programa

MONITORING

- ▶ Selecionar Monitoring

MONITORING  
HEATMAP  
START

- ▶ Premir a softkey **MONITORING HEATMAP START**

SELECC.

- ▶ Selecionar os componentes autorizados pelo fabricante da máquina

Com a ajuda do heatmap, pode observar sempre apenas o estado de um componente. Se iniciar o heatmap várias vezes consecutivamente, a supervisão dos componentes anteriores para.

### Terminar Monitoring

A função **MONITORING HEATMAP STOP** encerra o Monitoring.

## 10.11 Definir contadores

### Aplicação



Consulte o manual da sua máquina!  
Esta função é ativada pelo fabricante da máquina.

A função **FUNCTION COUNT** permite comandar um contador simples a partir do programa NC. Com este contador é possível, p. ex., contar o número de peças de trabalho produzidas.

Na definição, proceda da seguinte forma:

- 
  - ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
- 
  - ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
- 
  - ▶ Premir a softkey **FUNCTION COUNT**

### AVISO

#### Atenção, possível perda de dados!

O comando gere um só contador. Ao executar um programa NC no qual o contador é anulado, a progressão do contador de outro programa NC é eliminada.

- ▶ Verificar, antes do processamento, se um contador está ativo.
- ▶ Se necessário, anotar o estado do contador e voltar a introduzi-lo no menu MOD após o processamento.



O estado atual do contador pode ser gravado com o ciclo **225**.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**

#### Efeito no modo de funcionamento Teste do programa

No modo de funcionamento **Teste do programa**, é possível simular o contador. Nessa operação, atua apenas o estado do contador que se tenha definido diretamente no programa NC. O estado do contador do menu MOD permanece inalterado.

#### Efeito nos modos de funcionamento Execução passo a passo e Execução contínua

O estado do contador do menu MOD só atua nos modos de funcionamento **Execução passo a passo** e **Execução contínua**.

O estado do contador mantém-se também em caso de um reinício do comando.

## Definir FUNCTION COUNT

A função **FUNCTION COUNT** oferece as seguintes possibilidades:

Softkey	Função
FUNCTION COUNT INC	Aumentar o contador em 1
FUNCTION COUNT RESET	Restaurar contadores
FUNCTION COUNT TARGET	Definir o número teórico (valor final) para um valor Valor de introdução: 0 – 9999
FUNCTION COUNT SET	Definir o contador para um valor Valor de introdução: 0 – 9999
FUNCTION COUNT ADD	Aumentar o contador em um valor Valor de introdução: 0 – 9999
FUNCTION COUNT REPEAT	Repetir o programa NC a partir do label, se ainda há peças a produzir

### Exemplo

5 FUNCTION COUNT RESET	Restaurar o estado do contador
6 FUNCTION COUNT TARGET10	Introduzir o número teórico de maquinagens
7 LBL 11	Introduzir a marca de salto
8 L ...	Maquinagem
51 FUNCTION COUNT INC	Aumentar o estado do contador
52 FUNCTION COUNT REPEAT LBL 11	Repetir a maquinagem, se ainda há peças a produzir
53 M30	
54 END PGM	

## 10.12 Criar ficheiros de texto

### Aplicação

No comando, tem a possibilidade de elaborar e retocar textos com um editor de textos. As aplicações típicas são:

- Memorizar valores práticos
- Documentar processos de maquinação
- Criar coleções de fórmulas

Os ficheiros de textos são ficheiros do tipo .A (ASCII). Se desejar processar outros ficheiros, converta primeiro esses ficheiros em ficheiros do tipo .A.

### Abrir e fechar ficheiro de texto

- ▶ Modo de funcionamento: Premir a tecla **Programar**
- ▶ Chamar a Gestão de Ficheiros: premir a tecla **PGM MGT**
- ▶ Visualizar ficheiros do tipo A: premir consecutivamente a softkey **SELECCI. TIPO** e a softkey **MOSTRAR**
- ▶ Selecionar o ficheiro e abri-lo com a softkey **SELECCAO** ou a tecla **ENT** ou abrir um ficheiro novo: introduzir o nome novo, e confirmar com a tecla **ENT**

Quando quiser sair do editor de textos, chame a Gestão de Ficheiros e selecione um ficheiro de outro tipo, p. ex., um programa NC.

Softkey	Movimentos do cursor
	Cursor uma palavra para a direita
	Cursor uma palavra para a esquerda
	Cursor para a página seguinte do ecrã
	Cursor para a página anterior do ecrã
	Cursor para o início do ficheiro
	Cursor para o fim do ficheiro

## Editar textos

Por cima da primeira linha do editor de texto encontra-se um campo informativo, onde são apresentados o nome do ficheiro, a sua localização e as informações da linha:

**Ficheiro:** Nome do ficheiro de texto  
**Linha:** Posição atual do cursor na linha  
**Coluna:** Posição atual do cursor na coluna

O texto é acrescentado na posição em que se encontrar atualmente o cursor. Com as teclas de seta, desloque o cursor para qualquer posição do ficheiro de texto.

Com a tecla **RETURN** ou **ENT**, pode quebrar as linhas.

## Apagar e voltar a inserir caracteres, palavras e linhas

Com o editor de textos, podem-se apagar palavras ou linhas inteiras e voltar a inseri-las noutras posições.

- ▶ Deslocar o cursor para a palavra ou linha que deve ser apagada ou inserida numa outra posição
- ▶ Premir a softkey **APAGAR PALAVRA** ou **APAGAR LINHA**: o texto é retirado e fica em memória temporária
- ▶ Deslocar o cursor para a posição onde se quer acrescentar o texto, e premir a softkey **INSERIR LINHA/ PALAVRA**

Softkey	Função
APAGAR LINHA	Apagar e memorizar uma linha
APAGAR PALAVRA	Apagar e memorizar uma palavra
APAGAR CARACTER	Apagar e memorizar um carácter
INSERIR LINHA/ PALAVRA	Voltar a inserir uma linha ou palavra depois de a ter apagado

## Processar blocos de texto

É possível copiar, apagar e voltar a inserir blocos de texto de qualquer tamanho noutra posição. Para qualquer destes casos, marque primeiro o bloco de texto pretendido:

- ▶ Marcar bloco de texto: Deslocar o cursor sobre o caractere em que se deve iniciar a marcação do texto.



- ▶ Premir a softkey **SELECAO BLOCO**
- ▶ Deslocar o cursor sobre o caractere em que se deve finalizar a marcação do texto. Se se mover o cursor com as teclas de setas diretamente para cima e para baixo, as linhas de texto intermédias ficam completamente marcadas – o texto marcado fica destacado com uma cor diferente

Depois de marcar o bloco de texto pretendido, continue a elaborar o texto com as seguintes softkeys:

Softkey	Função
	Apagar o texto marcado e memorizá-lo
	Memorizar o texto marcado, mas sem o apagar (copiar)

Se quiser inserir o bloco memorizado noutra posição, execute os seguintes passos:

- ▶ Deslocar o cursor para a posição onde se quer acrescentar o bloco de texto memorizado



- ▶ Premir a softkey **INSERIR BLOCO**: é acrescentado o texto

Enquanto o texto estiver memorizado, pode inseri-lo quantas vezes quiser.

## Passar o texto marcado para outro ficheiro

- ▶ Marcar o bloco de texto como já descrito



- ▶ Premir a softkey **SUSPENDER NO FICHEIRO**.
- > O comando mostra o diálogo **Programa destino** =
- ▶ Introduzir caminho e nome do ficheiro de destino.
- > O comando anexa o bloco de texto marcado ao ficheiro de destino. Se não existir nenhum ficheiro de destino com o nome indicado, o comando situa o texto marcado num ficheiro novo.

### Inserir outro ficheiro na posição do cursor

- ▶ Desloque o cursor para a posição do texto onde pretende acrescentar outro ficheiro de texto.



- ▶ Premir a softkey **LER ARQUIVO**.
- ▶ O comando mostra o diálogo **Nome do programa =**.
- ▶ Introduza o caminho e o nome do ficheiro que pretende acrescentar

### Procurar partes de texto

A função de procura do editor de texto encontra palavras ou caracteres no texto. O comando coloca duas possibilidades à disposição.

#### Encontrar o texto atual

A função de procura deve encontrar uma palavra que corresponda à palavra marcada com o cursor

- ▶ Deslocar o cursor para a palavra pretendida
- ▶ Selecionar a função de procura: premir a softkey **PROCURAR**
- ▶ Premir a softkey **ENCONTRA PALAVRA ACTUAL**
- ▶ Procurar palavra: premir a softkey **PROCURAR**
- ▶ Sair da função de procura: premir a softkey **FIM**

#### Encontrar um texto qualquer

- ▶ Selecionar a função de procura: premir a softkey **PROCURAR**. O comando abre o diálogo **Procurar texto :**
- ▶ Introduzir o texto procurado
- ▶ Procurar texto: premir a softkey **PROCURAR**
- ▶ Sair da função de procura: premir a softkey **FIM**

## 10.13 Tabelas de definição livre

### Princípios básicos

Nas tabelas de definição livre, é possível memorizar e ler quaisquer informações do programa NC. Para esse efeito, estão disponíveis as funções de parâmetros Q **FN 26** a **FN 28**.

O formato das tabelas de definição livre, ou seja, as colunas contidas e as suas características, pode ser modificado com o editor de estrutura. Deste modo, é possível criar tabelas talhadas exatamente para a sua aplicação.

Além disso, é possível alternar entre uma visualização de tabela (definição padrão) e uma visualização de formulário.

NR	X	Y	Z	A	C	DOC
1	99.994	49.999	0			PAT 1
2	99.989	50.001	0			PAT 3
3	100.002	49.995	0			PAT 4
4	99.990	50.003				PAT 5
5						
6						
7						
8						
9						
10						



Os nomes das tabelas e das colunas das tabelas devem começar por uma letra e não podem conter operadores aritméticos, p. ex., +. Devido aos comandos SQL ao importar ou exportar dados, estes símbolos podem causar problemas.

### Criar tabelas de definição livre

Proceda da seguinte forma:

PGM  
MGT

- ▶ premir a tecla **PGM MGT**
- ▶ Introduzir um nome de ficheiro qualquer com a extensão .TAB

ENT

- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
- O comando abre uma janela sobreposta com os formatos de tabela fixos.
- ▶ Com a tecla de seta, selecionar um modelo de tabela, p. ex., **example.tab**

ENT

- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
- O comando abre uma tabela nova no formato predefinido.
- ▶ Para adequar a tabela às suas necessidades, deve modificar o formato da tabela.

**Mais informações:** "Modificar o formato da tabela", Página 407



Consulte o manual da sua máquina!

O fabricante da sua máquina pode elaborar modelos de tabela próprios e colocá-los no comando. Ao criar uma nova tabela, o comando abre uma janela sobreposta com todos os modelos de tabela existentes.



Também tem a possibilidade de guardar os seus modelos de tabelas pessoais no comando. Para isso, crie uma nova tabela, altere o formato da tabela e guarde esta tabela no diretório **TNC:\system\proto**. Se criar uma nova tabela em seguida, o comando propõe o seu modelo na janela de seleção de modelos de tabelas.

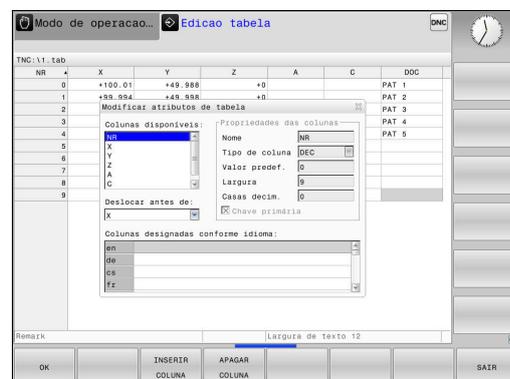
## Modificar o formato da tabela

Proceda da seguinte forma:

-  ▶ Premir a softkey **EDITAR FORMATO**
- ▶ O comando abre uma janela sobreposta onde está representada a estrutura da tabela.
- ▶ Ajustar o formato

O comando oferece as seguintes possibilidades:

Comando de estrutura	Significado
<b>Colunas disponíveis:</b>	Listagem de todas as colunas incluídas na tabela
<b>Deslocar antes de:</b>	O registo marcado em <b>Colunas disponíveis</b> é deslocado para antes desta coluna
<b>Nome</b>	Nome da coluna: é visualizado na linha superior
<b>Tipo de coluna</b>	<p><b>TEXT:</b> Introdução de texto</p> <p><b>SIGN:</b> Sinal + ou -</p> <p><b>BIN:</b> Número binário</p> <p><b>DEC:</b> Número decimal, positivo, inteiro (número cardinal)</p> <p><b>HEX:</b> Número hexadecimal</p> <p><b>INT:</b> número inteiro</p> <p><b>LENGTH:</b> Comprimento (é convertido em programas de polegadas)</p> <p><b>FEED:</b> Avanço (mm/min ou 0,1 polegada/min)</p> <p><b>IFEED:</b> Avanço (mm/min ou polegada/min)</p> <p><b>FLOAT:</b> Número de vírgula flutuante</p> <p><b>BOOL:</b> Valor veritativo</p> <p><b>INDEX:</b> Índice</p> <p><b>TSTAMP:</b> Formato definido para a data e hora</p> <p><b>UPTXT:</b> Introdução de texto em maiúsculas</p> <p><b>PATHNAME:</b> Nome do caminho</p>
<b>Valor predefinido</b>	Valor que ocupa inicialmente os campos desta coluna
<b>Largura</b>	Largura da coluna (número de caracteres)
<b>Chave primária</b>	Primeira coluna da tabela
<b>Colunas designadas conforme o idioma</b>	Diálogos conforme o idioma



As colunas cujo tipo permita letras, p. ex., **TEXT**, só podem ser exportadas ou descritas com parâmetros QS, mesmo que o conteúdo da célula seja um algarismo.

Pode navegar no formulário com um rato conectado ou com as teclas de navegação.

Proceda da seguinte forma:



- ▶ Premir as teclas de navegação para saltar para os campos de introdução



- ▶ Abrir os menus desdobráveis com a tecla **GOTO**



- ▶ Navegar com as teclas de seta dentro de um campo de introdução

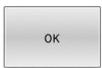


Numa tabela que já contenha linhas, não é possível alterar as propriedades da tabela **Nome** e **Tipo de coluna**. Estas propriedades só poderão ser modificadas, quando apagar todas as linhas. Se necessário, crie previamente uma cópia de segurança da tabela.

Com a combinação de teclas **CE** e, em seguida **ENT**, anulam-se valores inválidos em campos com o tipo de coluna **TSTAMP**.

### Fechar o editor de estrutura

Proceda da seguinte forma:



- ▶ Premir a softkey **OK**
- > O comando fecha o formulário do editor e aceita as alterações.



- ▶ Em alternativa, premir a softkey **SAIR**
- > O comando rejeita todas as alterações introduzidas.

## Alternar entre vista de tabela e de formulário

Todas as tabelas com a extensão **.TAB** podem ser mostradas na vista de listas ou na vista de formulário.

Mude a vista da seguinte forma:



- ▶ Premir a tecla **Divisão do ecrã**



- ▶ Selecionar a softkey com a vista desejada

Na vista de formulário, o comando apresenta, na metade esquerda do ecrã, os números de linhas com o conteúdo da primeira coluna.

Pode alterar os dados na vista de formulário da seguinte forma:



- ▶ Premir a tecla **ENT**, para mudar para o campo de introdução seguinte no lado direito

Selecionar outra linha para editar:



- ▶ Premir a tecla **Separador seguinte**
- ▶ O cursor muda para a janela esquerda.



- ▶ Escolher a linha desejada com as teclas de seta



- ▶ Regressar à janela de introdução com a tecla **Separador seguinte**

## FN 26: TABOPEN – Abrir tabela de definição livre

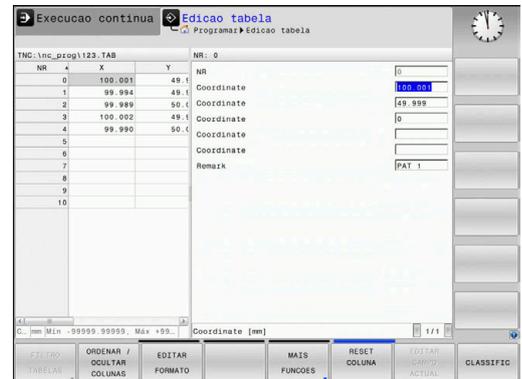
Com a função **FN 26: TABOPEN**, abre-se uma tabela qualquer de definição livre para descrever esta tabela com **FN 27**, ou para ler a partir desta tabela com **FN 28**.



Num programa NC, só pode estar aberta uma tabela. Um novo bloco NC com **FN 26: TABOPEN** fecha automaticamente a última tabela aberta. A tabela que se pretende abrir deve ter a extensão **.TAB**

**Exemplo: abrir a tabela TAB1.TAB que está memorizada no diretório TNC:\DIR1**

56 FN 26: TABOPEN TNC:\DIR1\TAB1.TAB



## FN 27: TABWRITE – Descrever tabela de definição livre

Com a função **FN 27: TABWRITE**, descreve-se a tabela aberta anteriormente com **FN 26: TABOPEN**.

É possível definir, ou seja, descrever vários nomes de coluna num bloco **TABWRITE**. Os nomes das colunas devem encontrar-se entre aspas e estar separados por uma vírgula. O valor que o comando deve escrever na respetiva coluna é definido nos parâmetros Q.



A função **FN 27: TABWRITE** só é considerada nos modos de funcionamento **Execução passo a passo** e **Execução contínua**.

Com a função **FN 18 ID992 NR16**, pode consultar em que modo de funcionamento está a ser executado o programa NC.

Se descrever várias colunas num bloco NC, deve guardar os valores a escrever em números de parâmetros Q consecutivos.

O comando emite uma mensagem erro se desejar escrever numa célula de tabela bloqueada ou inexistente.

Quando queira escrever num campo de texto (p. ex., o tipo de coluna **UPTEXT**), trabalhe com parâmetros QS. Em campos numéricos, escreva com parâmetros Q, QL ou QR.

### Exemplo

Descrever na linha 5 da tabela aberta atualmente as colunas Raio, Profundidade e D. Os valores que se devam escrever na tabela estão guardados nos parâmetros Q **Q5**, **Q6** e **Q7**.

53 Q5 = 3,75

54 Q6 = -5

55 Q7 = 7,5

56 FN 27: TABWRITE 5/"RAIO, PROFUNDIDADE,D" = Q5

## FN 28: TABREAD – Ler tabela de definição livre

Com a função **FN 28: TABREAD**, lê-se a tabela aberta anteriormente com **FN 26: TABOPEN**.

É possível definir, ou seja, ler vários nomes de coluna num bloco **TABREAD**. Os nomes das colunas devem encontrar-se entre aspas e estar separados por uma vírgula. O número de parâmetro Q em que o comando deve escrever o primeiro valor lido é definido no bloco **FN 28**.



Se ler várias colunas num bloco NC, o comando guarda os valores lidos em parâmetros Q consecutivos do mesmo tipo, p. ex., **QL1**, **QL2** e **QL3**.

Se exportar um campo de texto, trabalhe com parâmetros QS. De campos numéricos, leia com parâmetros Q, QL ou QR.

### Exemplo

Ler na linha 6 da tabela aberta atualmente os valores das colunas **X**, **Y** e **D**. Guardar o primeiro valor no parâmetro Q **Q10**, o segundo valor em **Q11** e o terceiro valor em **Q12**.

Da mesma linha, guardar a coluna **DOC** em **QS1**.

56 FN 28: TABREAD Q10 = 6/"X,Y,D"

57 FN 28: TABREAD QS1 = 6/"DOC"

## Ajustar formato de tabela

### AVISO

#### Atenção, possível perda de dados!

A função **AJUSTAR TABELA / PGM NC** altera definitivamente o formato de todas as tabelas. O comando não executa nenhuma cópia de segurança automática dos ficheiros antes da alteração do formato. Dessa forma, os ficheiros são alterados permanentemente e, eventualmente, deixam de ser utilizáveis.

- ▶ Utilizar a função unicamente em concertação com o fabricante da máquina

#### Softkey

#### Função

AJUSTAR  
TABELA /  
PGM NC

Ajustar o formato das tabelas existentes após alteração da versão de software do comando



Os nomes das tabelas e das colunas das tabelas devem começar por uma letra e não podem conter operadores aritméticos, p. ex., **+**. Devido aos comandos SQL ao importar ou exportar dados, estes símbolos podem causar problemas.

## 10.14 Rotações pulsantes FUNCTION S-PULSE

### Programar rotações pulsantes

#### Aplicação



Consulte o manual da sua máquina!  
 Leia e respeite a descrição de funções do fabricante da máquina.  
 Observe as disposições de segurança.

A função **FUNCTION S-PULSE**, permite programar rotações pulsantes para evitar oscilações próprias da máquina, .

Com o valor de introdução P-TIME, define-se a duração de uma oscilação (intervalo periódico) e, com o valor de introdução SCALE, a percentagem de alteração das rotações. A velocidade do mandril altera-se de forma sinusoidal pelo valor nominal.

#### Procedimento

#### Exemplo

##### 13 FUNCTION S-PULSE P-TIME10 SCALE5

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION SPINDLE**
-  ▶ Premir a softkey **SPINDLE-PULSE**
- ▶ Definir o intervalo periódico P-TIME
- ▶ Definir a alteração de rotações SCALE

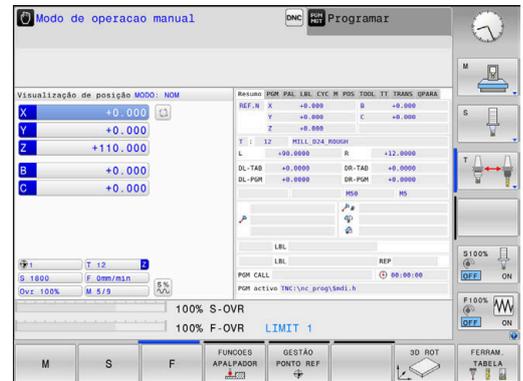


O comando nunca excede um limite de rotações programado. As rotações mantêm-se até a curva sinusoidal da função **FUNCTION S-PULSE** não alcance novamente as rotações máximas.

### Símbolos

Na visualização de estado, o símbolo mostra o estado das Rotações pulsantes:

Símbolo	Função
	Rotações pulsantes ativas



## Restaurar as rotações pulsantes

### Exemplo

#### 18 FUNCTION S-PULSE RESET

Com a função **FUNCTION S-PULSE RESET**, as rotações pulsantes são restauradas.

Na definição, proceda da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION SPINDLE**
-  ▶ Premir a softkey **RESET SPINDLE-PULSE**

## 10.15 Tempo de espera FUNCTION FEED

### Programar tempo de espera

#### Aplicação



Consulte o manual da sua máquina!  
 Leia e respeite a descrição de funções do fabricante da máquina.  
 Observe as disposições de segurança.

A função **FUNCTION FEED DWELL**, permite programar um tempo de espera repetitivo em segundos, p. ex., para forçar uma rotura de apara . **FUNCTION FEED DWELL** programa-se imediatamente antes da maquinagem com que se deseja executar a rotura de apara.

A função **FUNCTION FEED DWELL** não atua em movimentos em marcha rápida e movimentos de apalpação.

### AVISO

#### Atenção, perigo para a ferramenta e a peça de trabalho!

Quando a função **FUNCTION FEED DWELL** está ativa, o comando interrompe repetidamente o avanço. Durante a interrupção do avanço, a ferramenta permanece na posição atual, mas o mandril continua a rodar. Este comportamento provoca um desperdício de peças de trabalho ao produzir a rosca. Além disso, durante a execução, existe perigo de rotura da ferramenta!

- ▶ Desativar a função **FUNCTION FEED DWELL** antes da produção de roscas

#### Procedimento

##### Exemplo

**13 FUNCTION FEED DWELL D-TIME0.5 F-TIME5**

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

- ▶  Mostrar barra de softkeys com funções especiais
- ▶  Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
- ▶  Premir a softkey **FUNCTION FEED**
- ▶  Premir a softkey **FEED DWELL**
- ▶ Definir a duração do intervalo de espera D-TIME
- ▶ Definir a duração do intervalo de levantamento de aparas F-TIME

## Restaurar o tempo de espera



Restaurar o tempo de espera imediatamente a seguir à maquinação executada com rotura de apara.

### Exemplo

#### 18 FUNCTION FEED DWELL RESET

Com a função **FUNCTION FEED DWELL RESET**, o tempo de espera repetitivo é restaurado.

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION FEED**
-  ▶ Premir a softkey **RESET FEED DWELL**



Também pode restaurar o tempo de espera, introduzindo D-TIME 0.

O comando restaura a função **FUNCTION FEED DWELL** automaticamente no final de um programa.

## 10.16 Tempo de espera FUNCTION DWELL

### Programar o tempo de espera

#### Aplicação

A função **FUNCTION DWELL**, permite programar um tempo de espera em segundos ou definir a quantidade de rotações do mandril para a permanência.

#### Procedimento

#### Exemplo

13 FUNCTION DWELL TIME10

#### Exemplo

23 FUNCTION DWELL REV5.8

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

- ▶  Mostrar barra de softkeys com funções especiais
- ▶  Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
- ▶  Softkey **FUNCTION DWELL**
- ▶  Premir a softkey **DWELL TIME**
- ▶ Definir a duração em segundos
- ▶ Em alternativa, premir a softkey **DWELL REVOLUTIONS**
- ▶ Definir a quantidade de rotações do mandril

## 10.17 Elevar a ferramenta na paragem NC: FUNCTION LIFTOFF

### Programar a elevação com FUNCTION LIFTOFF

#### Condições



Consulte o manual da sua máquina!

Esta função é configurada e ativada pelo fabricante da máquina. O fabricante da máquina define no parâmetro de máquina **CfgLiftOff** (N.º 201400) o percurso que o comando processa com um **LIFTOFF**. A função também pode ser desativada através do parâmetro de máquina **CfgLiftOff**.

Na coluna **LIFTOFF** da tabela de ferramentas, define-se o parâmetro **Y** para a ferramenta ativa.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

#### Aplicação

A função **LIFTOFF** atua nas seguintes situações:

- Numa paragem NC efetuada pelo utilizador
- Numa paragem NC efetuada pelo software, por exemplo, quando ocorre um erro no sistema de acionamento
- Numa interrupção de fornecimento de corrente elétrica

A ferramenta afasta-se em cerca de 2 mm do contorno. O comando calcula a direção de elevação com base em introduções no bloco **FUNCTION LIFTOFF**.

As várias possibilidades de programar a função **LIFTOFF** são as seguintes:

- **FUNCTION LIFTOFF TCS X Y Z:** Elevar no sistema de coordenadas da ferramenta com vetor definido
- **FUNCTION LIFTOFF ANGLE TCS SPB:** Elevar no sistema de coordenadas da ferramenta com ângulo definido
- Elevar na direção do eixo da ferramenta com **M148**

**Mais informações:** "Em caso de paragem do NC, levantar a ferramenta automaticamente do contorno: M148", Página 244

## Programar a elevação com vetor definido

### Exemplo

#### 18 FUNCTION LIFTOFF TCS X+0 Y+0.5 Z+0.5

Com **LIFTOFF TCS X Y Z**, define-se a direção de elevação como vetor no sistema de coordenadas da ferramenta. Com base no curso total definido pelo fabricante da máquina, o comando calcula o curso de elevação nos vários eixos.

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION LIFTOFF**
-  ▶ Premir a softkey **LIFTOFF TCS**
- ▶ Introduzir os componentes do vetor em X, Y e Z

## Programar a elevação com ângulo definido

### Exemplo

#### 18 FUNCTION LIFTOFF ANGLE TCS SPB+20

Com **LIFTOFF ANGLE TCS SPB**, define-se a direção de elevação como ângulo sólido no sistema de coordenadas da ferramenta.

O ângulo SPB introduzido descreve o ângulo entre Z e X. Introduzindo-se 0°, a ferramenta eleva na direção do eixo da ferramenta Z.

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION LIFTOFF**
-  ▶ Premir a softkey **LIFTOFF ANGLE TCS**
- ▶ Introduzir o ângulo SPB

## Anular a função Liftoff

### Exemplo

#### 18 FUNCTION LIFTOFF RESET

Com a função **FUNCTION LIFTOFF RESET**, é possível anular a elevação.

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

-  ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
-  ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
-  ▶ Premir a softkey **FUNCTION LIFTOFF**
-  ▶ Premir a softkey **LIFTOFF RESET**



Também pode anular a elevação com M149.

O comando anula a função **FUNCTION LIFTOFF** automaticamente no final de um programa.



11

**Maquinagem com  
eixos múltiplos**

## 11.1 Funções para a maquinagem com eixos múltiplos

Neste capítulo resumem-se as funções do comando relacionadas com a maquinagem de eixos múltiplos:

Função do comando	Descrição	Página
<b>PLANE</b>	Definir maquinagens no plano de maquinagem inclinado	423
<b>M116</b>	Avanço de eixos rotativos	455
<b>PLANE/M128</b>	Fresagem inclinada	453
<b>FUNCTION TCPM:</b>	Determinar o comportamento do comando ao posicionar eixos rotativos (desenvolvimento de M128)	463
<b>M126</b>	Deslocar os eixos rotativos pelo curso mais curto	456
<b>M94</b>	Reduzir o valor de visualização de eixos rotativos	457
<b>M128</b>	Determinar o comportamento do comando ao posicionar eixos rotativos	458
<b>M138</b>	Seleção de eixos basculantes	461
<b>M144</b>	Calcular cinemática da máquina	462
Blocos <b>LN</b>	Correção de ferramenta tridimensional	469

## 11.2 A função PLANE: inclinação do plano de maquinagem (Opção #8)

### Introdução



Consulte o manual da sua máquina!

As funções para a inclinação do plano de maquinagem têm que ser autorizadas pelo fabricante da máquina!

A função **PLANE** apenas pode ser utilizada em máquinas que dispõem de, pelo menos, dois eixos rotativos (eixos de mesa, eixos de cabeça ou combinados). A função **PLANE AXIAL** constitui uma exceção. **PLANE AXIAL** também pode ser utilizada em máquinas com um só eixo rotativo programável.

Com as funções **PLANE** (em inglês plane = plano), tem à disposição funções potentes, com as quais pode definir planos de maquinagem inclinados de várias maneiras.

A definição de parâmetros das funções **PLANE** está estruturada em duas partes:

- A definição geométrica do plano, que é diferente para cada uma das funções **PLANE** disponíveis
- O comportamento de posicionamento da função **PLANE**, que tem de ser considerado independentemente da definição de plano e é idêntico para todas as funções **PLANE**

**Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento", Página 442

### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

Ao ligar a máquina, o comando tenta restaurar o estado em que o plano inclinado se encontrava quando se desligou. Em determinadas circunstâncias, isso não é possível. Tal acontece, p. ex., quando se inclina com ângulo axial e a máquina está configurada com ângulo sólido ou se a cinemática tiver sido alterada.

- ▶ Se possível, restaurar a inclinação antes de encerrar.
- ▶ Verificar o estado da inclinação ao ligar novamente.

## AVISO

### Atenção, perigo de colisão!

O ciclo **8 ESPELHAMENTO** pode atuar de diferentes formas juntamente com a função **Inclinar plano de trabalho**. Neste caso, são decisivos a sequência de programação, os eixos espelhados e a função de inclinação utilizada. Durante o processo de inclinação e a maquinagem seguinte, existe perigo de colisão!

- ▶ Verificar o desenvolvimento e as posições mediante a simulação gráfica
- ▶ Testar o programa NC ou a secção de programa **Execução passo a passo** com cuidado

Exemplos

- 1 Ciclo **8 ESPELHAMENTO** programado antes da função de inclinação sem eixos rotativos:
  - A inclinação da função **PLANE** utilizada (exceto **PLANE AXIAL**) é espelhada
  - O espelhamento atua após a inclinação com **PLANE AXIAL** ou o ciclo **19**
- 2 Ciclo **8 ESPELHAMENTO** programado antes da função de inclinação com um eixo rotativo:
  - O eixo rotativo espelhado não tem efeito na inclinação da função **PLANE** utilizada, é espelhado unicamente o movimento do eixo rotativo



Recomendações de operação e programação:

- Não é possível aceitar a função Posição real com o plano de maquinagem inclinado.
- Quando se utiliza a função **PLANE** com **M120** ativo, o comando anula automaticamente a correção do raio e também a função **M120**.
- Anular sempre as funções **PLANE** com **PLANE RESET**. A introdução do valor 0 em todos os parâmetros **PLANE** (p. ex., todos os três ângulos sólidos) anula apenas o ângulo, não a função.
- As possibilidades de inclinação na sua máquina podem ficar restringidas, se limitar o número dos eixos basculantes com a função **M138**. O fabricante da máquina determina se o comando considera ou define para 0 os ângulos de eixo dos eixos desseleccionados.
- O comando suporta a inclinação do plano de trabalho apenas com o eixo do mandril Z.

## Resumo

A maioria das funções **PLANE** (exceto **PLANE AXIAL**) permite descrever o plano de maquinagem pretendido, independentemente dos eixos rotativos que existem na máquina. Dispõe-se das seguintes possibilidades:

Softkey	Função	Parâmetros necessários	Página
	<b>SPATIAL</b>	Três ângulos no espaço <b>SPA</b> , <b>SPB</b> , <b>SPC</b>	428
	<b>PROJECTED</b>	Dois ângulos de projeção <b>PROPR</b> e <b>PROMIN</b> assim como um ângulo de rotação <b>ROT</b>	430
	<b>EULER</b>	Precessão Três ângulos de Euler ( <b>EULPR</b> ), Nutação ( <b>EULNU</b> ) e Rotação ( <b>EULROT</b> )	432
	<b>VECTOR</b>	Vetor normal para a definição do plano e vetor base para a definição do plano e vetor base para a definição da direção do eixo X inclinado	434
	<b>POINTS</b>	Coordenadas de três pontos quaisquer do plano que se pretende inclinar	437
	<b>RELATIV</b>	Ângulo no espaço, atuante de forma individual, incremental	439
	<b>AXIAL</b>	Até três ângulos de eixo absolutos ou incrementais <b>A</b> , <b>B</b> , <b>C</b>	440
	<b>DEFI-</b>	Restaurar a função PLANE	427

## Iniciar animação

Para conhecer as diferentes possibilidades de definição de cada função **PLANE**, podem iniciar-se animações mediante softkey. Para isso, em primeiro lugar, ative o modo de animação e, em seguida, selecione a função **PLANE** desejada. Durante a animação, o comando realça a azul a softkey da função **PLANE** escolhida.

Softkey	Função
	Ligar o modo de animação
	Selecionar a animação (realçada a azul)

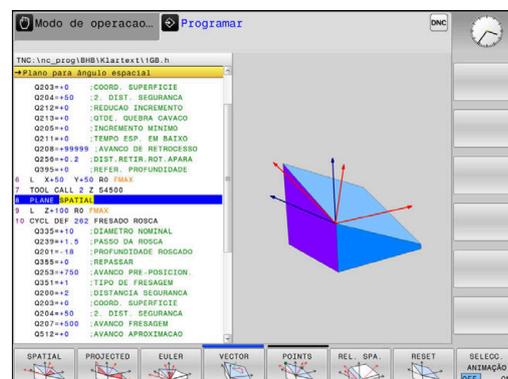
## Definir a função PLANE

SPEC  
FCT

- ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais

INCLINAR  
PLANO  
MECANIZ.

- ▶ Premir a softkey **INCLINAR PLANO MECANIZ.**
- ▶ O comando mostra na barra de softkeys a função **PLANE** disponível.
- ▶ Selecionar a função **PLANE**



## Selecionar função

- ▶ Selecionar a função pretendida por meio de softkey
- ▶ O comando continua a executar o diálogo e pede os parâmetros necessários.

## Selecionar a função com a animação ativada

- ▶ Selecionar a função pretendida por meio de softkey
- ▶ O comando mostra a animação.
- ▶ Para aplicar a função ativa nesse momento, premir novamente a softkey da função ou a tecla **ENT**

## Visualização de posição

Assim que uma função **PLANE** qualquer, exceto **PLANE AXIAL**, fica ativa, o comando mostra na visualização de estado suplementar o ângulo no espaço calculado.

Na visualização do curso restante (**ACTDST** e **REFDST**), durante a inclinação (modo **MOVE** ou **TURN**) o comando mostra no eixo rotativo o percurso até à posição final calculada do eixo rotativo.



## Anular a função PLANE

### Exemplo

25 PLANE RESET MOVE DIST50 F1000

- 
  - ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
  
- 
  - ▶ Premir a softkey **INCLINAR PLANO MECANIZ.**
  - ▶ O comando mostra na barra de softkeys as funções **PLANE** disponíveis
  
- 
  - ▶ Seleccionar a função para anular
  
- 
  - ▶ Determinar se o comando coloca os eixos basculantes automaticamente na posição inicial (**MOVE** ou **TURN**) ou não (**STAY**)
  - Mais informações:** "Inclinação automática MOVE/TURN/STAY", Página 443
  
- 
  - ▶ Premir a tecla **END**



A função **PLANE RESET** anula a inclinação ativa e os ângulos (função **PLANE** ou ciclo **19**) (ângulo = 0 e função inativa). Não é necessária uma definição múltipla.

A inclinação no modo de funcionamento **Modo de operacao manual** desativa-se através do menu ROT 3D.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

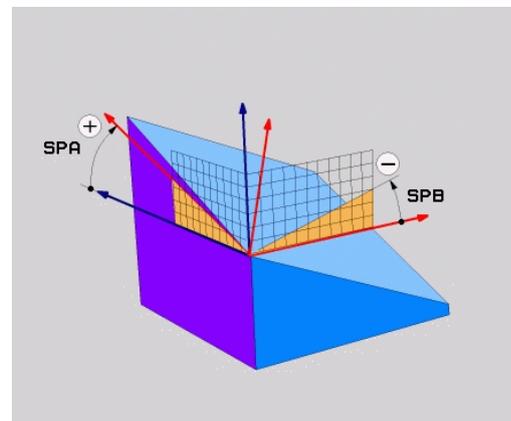
## Definir o plano de maquinagem através de ângulo sólido: PLANE SPATIAL

### Aplicação

Os ângulos no espaço definem um plano de maquinagem através de até três rotações no sistema de coordenadas da peça de trabalho não inclinado (**sequência de inclinação A-B-C**).

A maioria dos utilizadores, neste caso, parte de três rotações estruturadas umas sobre as outras pela ordem inversa (**sequência de inclinação C-B-A**).

O resultado é idêntico nas duas perspectivas, como se vê na comparação seguinte.

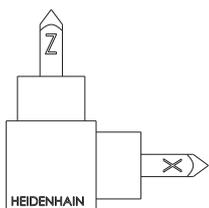


### Exemplo

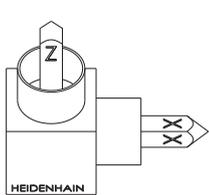
```
PLANE SPATIAL SPA+45 SPB+0 SPC+90 ...
```

#### A-B-C

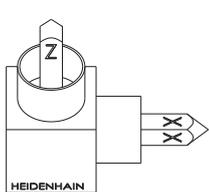
Posição inicial A0° B0° C0°



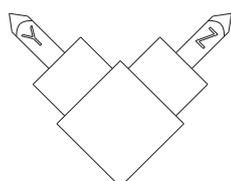
A+45°



B+0°

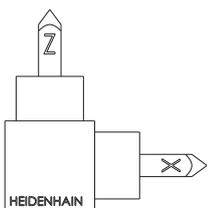


C+90°

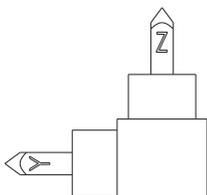


#### C-B-A

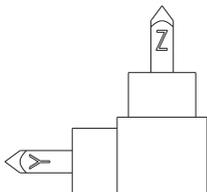
Posição inicial A0° B0° C0°



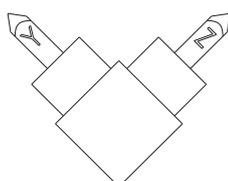
C+90°



B+0°



A+45°



Comparação das duas sequências de inclinação:

■ **Sequência de inclinação A-B-C:**

- 1 Inclinação no eixo X não inclinado do sistema de coordenadas da peça de trabalho
- 2 Inclinação no eixo Y não inclinado do sistema de coordenadas da peça de trabalho
- 3 Inclinação em torno do eixo Z não inclinado do sistema de coordenadas da peça de trabalho

■ **Sequência de inclinação C-B-A:**

- 1 Inclinação em torno do eixo Z não inclinado do sistema de coordenadas da peça de trabalho
- 2 Inclinação no eixo Y inclinado
- 3 Inclinação no eixo X inclinado



Recomendações de programação:

- É necessário definir sempre os três ângulos no espaço **SPA**, **SPB** e **SPC**, não obstante um ou mais ângulos conterem o valor 0.
- Dependendo da máquina, o ciclo **19** requer a introdução de ângulos sólidos ou ângulos de eixo. Se a configuração (definição dos parâmetros de máquina) permitir a introdução de ângulos sólidos, a definição de ângulos é idêntica no ciclo **19** e na função **PLANE SPATIAL**.
- É possível selecionar o comportamento de posicionamento. **Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento", Página 442

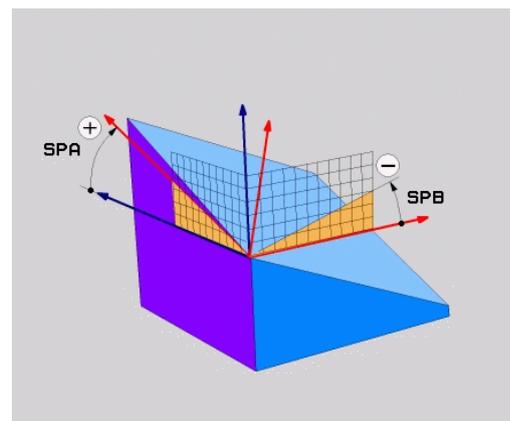
## Parâmetros de introdução

### Exemplo

5 PLANE SPATIAL SPA+27 SPB+0 SPC+45 .....

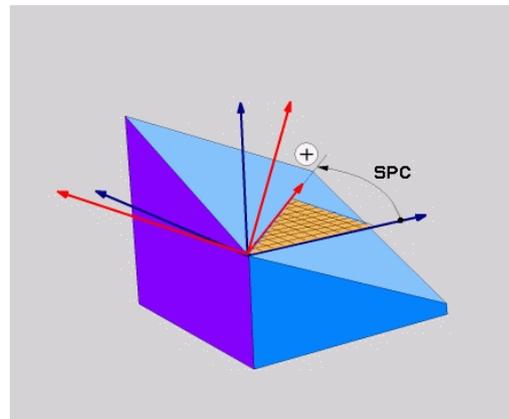


- ▶ **Ângulo sólido A?:** ângulo de rotação **SPA** no eixo X (não inclinado). Campo de introdução de  $-359.9999^\circ$  a  $+359.9999^\circ$
- ▶ **Ângulo sólido B?:** ângulo de rotação **SPB** no eixo Y (não inclinado). Campo de introdução de  $-359.9999^\circ$  a  $+359.9999^\circ$
- ▶ **Ângulo sólido C?:** Ângulo de rotação **SPC** no eixo Z (não inclinado). Campo de introdução de  $-359.9999^\circ$  a  $+359.9999^\circ$
- ▶ Continuar com as características de posição  
**Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento", Página 442



**Abreviaturas utilizadas**

Abreviatura	Significado
SPATIAL	Inglês <b>spatial</b> = espacial
SPA	<b>spatial A</b> : rotação no eixo X (não inclinado)
SPB	<b>spatial B</b> : rotação no eixo Y (não inclinado)
SPC	<b>spatial C</b> : rotação no eixo Z (não inclinado)

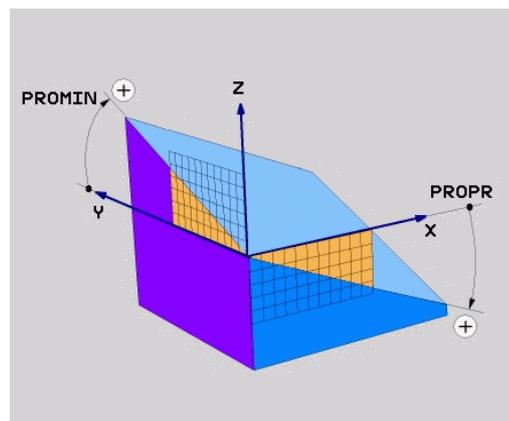
**Definir o plano de maquinagem através do ângulo de projeção PLANE PROJECTED****Aplicação**

Os ângulos de projeção definem um plano de maquinagem através da indicação de dois ângulos que podem determinar-se através da projeção do 1.º plano de coordenadas (Z/X no eixo de ferramenta Z) e do 2.º plano de coordenadas (Y/Z no eixo de ferramenta Z) no plano de maquinagem a definir.

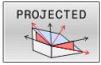


Recomendações de programação:

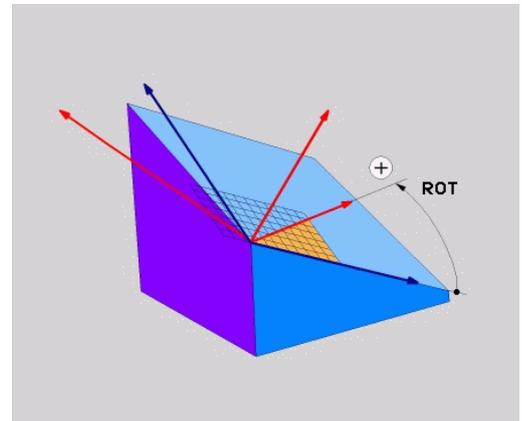
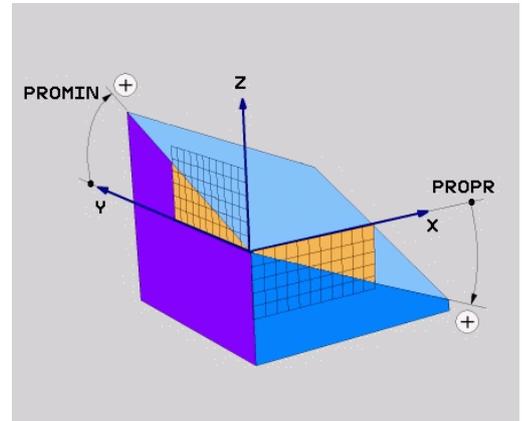
- Os ângulos de projeção correspondem a projeções angulares nos planos de um sistema de coordenadas perpendicular. Os ângulos nas superfícies externas da peça de trabalho são iguais aos ângulos de projeção apenas em peças de trabalho retangulares. É por isso que, nas peças de trabalho não retangulares, as indicações de ângulos no Desenho Técnico diferem frequentemente dos ângulos de projeção reais.
- É possível selecionar o comportamento de posicionamento. **Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento", Página 442



**Parâmetros de introdução**



- ▶ **Âng. proj. 1 Plano de coordenadas?**: ângulo projetado do plano de maquinagem inclinado no 1.º plano de coordenadas do sistema de coordenadas não inclinado (Z/X no eixo da ferramenta Z). Campo de introdução de -89.9999º a +89.9999º. O eixo 0º é o eixo principal do plano de maquinagem ativado (para X com eixo da ferramenta Z, sentido positivo)
- ▶ **Âng. proj. 2 Plano de coordenadas?**: ângulo projetado no 2.º plano de coordenadas do sistema de coordenadas não inclinado (Y/Z no eixo da ferramenta Z). Campo de introdução de -89.9999º a +89.9999º. O eixo 0º é o eixo secundário do plano de maquinagem ativado (Y com eixo da ferramenta Z)
- ▶ **Ângulo ROT do plano Plano?**: rotação do sistema de coordenadas inclinado em torno do eixo da ferramenta inclinado (corresponde, respetivamente, a uma rotação com ciclo **10**). Com o ângulo de rotação, pode-se determinar facilmente o sentido do eixo principal do plano de maquinagem (para X com eixo da ferramenta Z, Z com eixo da ferramenta Y). Campo de introdução de -360º a +360º.
- ▶ Continuar com as características de posição **Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento", Página 442



**Exemplo**

```
5 PLANE PROJECTED PROPR+24 PROMIN+24 ROT+30 .....
```

Abreviaturas utilizadas:

<b>PROJECTED</b>	Inglês projected = projetado
<b>PROPR</b>	Prinzipal plane: Plano principal
<b>PROMIN</b>	minor plane: plano secundário
<b>VERMELHO</b>	Em inglês, rotation: Rotação

## Definir o plano de maquinagem através do ângulo Euler: PLANE EULER

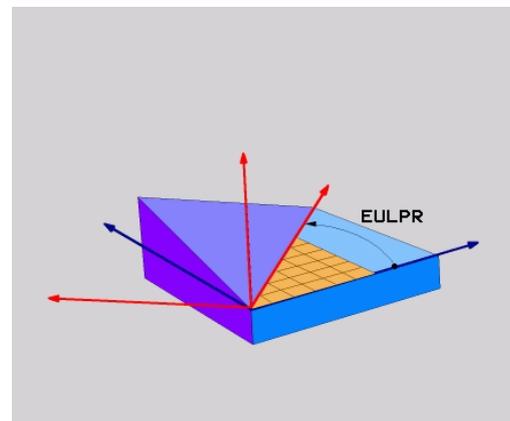
### Aplicação

Os ângulos Euler definem um plano de maquinagem até três **rotações em redor do respetivo sistema de coordenadas inclinado**. Os três ângulos Euler foram definidos pelo matemático suíço Euler.



É possível selecionar o comportamento de posicionamento.

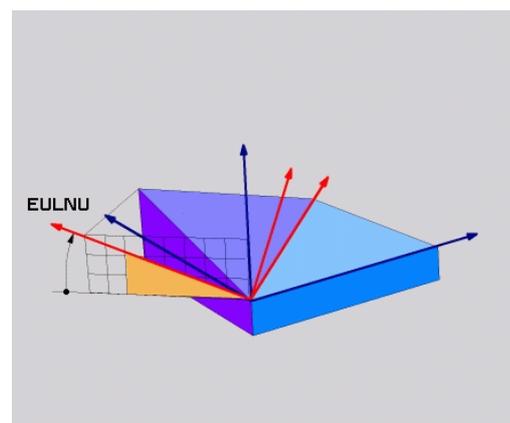
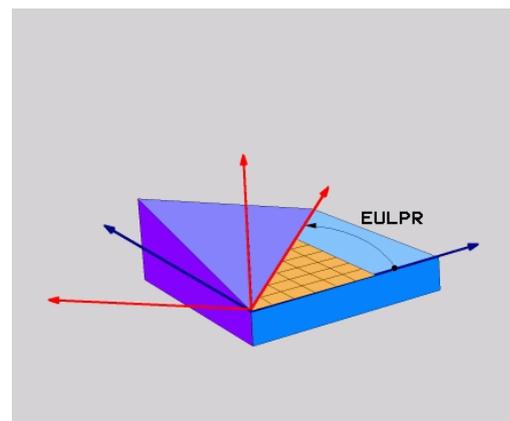
**Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento", Página 442



### Parâmetros de introdução



- ▶ **Ângulo rotaç. Plano de coordenadas principal?:** ângulo de rotação **EULPR** em redor do eixo Z. Ter em atenção:
  - O campo de introdução vai de  $-180.0000^\circ$  a  $180.0000^\circ$
  - Eixo  $0^\circ$  é o eixo X
- ▶ **Ângulo de inclinação eixo da ferramenta?:** ângulo de inclinação **EULNUT** do sistema de coordenadas em redor do eixo X rodado por meio do ângulo de precessão. Ter em atenção:
  - O campo de introdução vai de  $0^\circ$  a  $180.0000^\circ$
  - O eixo  $0^\circ$  é o eixo Z
- ▶ **Ângulo ROT do plano Plano?:** rotação **EULROT** do sistema de coordenadas inclinado em redor do eixo inclinado (corresponde respetivamente a uma rotação com ciclo **10**). Com o ângulo de rotação, pode-se determinar facilmente o sentido do eixo X no plano de maquinagem inclinado. Ter em atenção:
  - O campo de introdução vai de  $0^\circ$  a  $360.0000^\circ$
  - Eixo  $0^\circ$  é o eixo X
- ▶ Continuar com as características de posição  
**Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento", Página 442

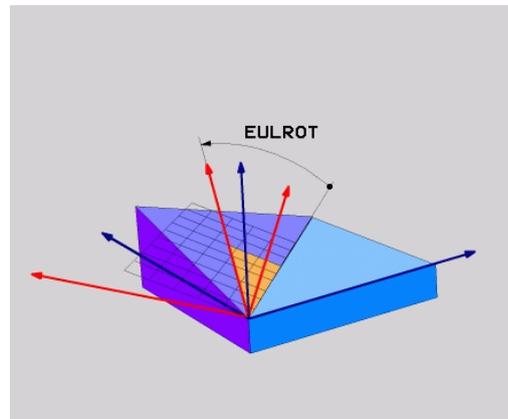


### Exemplo

5 PLANE EULER EULPR45 EULNU20 EULROT22 .....

**Abreviaturas utilizadas**

<b>Abreviatura</b>	<b>Significado</b>
<b>EULER</b>	Matemático suíço, que definiu o ângulo chamado de Euler
<b>EULPR</b>	Ângulo de <b>P</b> recessão: ângulo que descreve a rotação do sistema de coordenadas em redor do eixo Z
<b>EULNU</b>	Ângulo de <b>N</b> utação: ângulo que descreve a rotação do sistema de coordenadas em redor do eixo X rodado por meio do ângulo de precessão
<b>EULROT</b>	Ângulo de <b>R</b> otação: ângulo que descreve a rotação do sistema de coordenadas inclinado, em redor do eixo Z inclinado

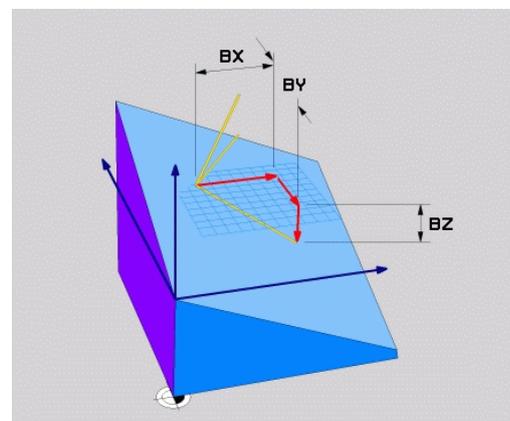


## Definir o plano de maquinagem através de dois vetores: PLANE VECTOR

### Aplicação

Pode-se utilizar a definição de um plano de maquinagem por meio de **dois vetores**, se o seu sistema CAD puder calcular o vetor base e o vetor normal do plano de maquinagem inclinado. Não é necessária uma introdução normalizada. O comando calcula a normalização internamente para que possa introduzir valores entre -9.999999 e +9.999999.

O vetor base necessário para a definição do plano de maquinagem é definido pelos componentes **BX**, **BY** e **BZ**. O vetor normal é definido pelos componentes **NX**, **NY** e **NZ**.



#### Recomendações de programação:

- O comando calcula internamente, a partir dos valores que introduziu, respectivamente os vetores normalizados.
- O vetor normal define a inclinação e o alinhamento do plano de maquinagem. O vetor de base determina a orientação do eixo principal X no plano de maquinagem definido. Para que a definição do plano de maquinagem seja inequívoca, os vetores devem ser programados perpendicularmente um ao outro. O comportamento do comando em caso de vetores não perpendiculares é definido pelo fabricante da máquina.
- O vetor normal não pode ser programado demasiado curto, p. ex., todos os componentes de direção com o valor 0 ou também 0.0000001. Neste caso, o comando não consegue definir a inclinação. O processamento é cancelado com uma mensagem de erro. Este comportamento não depende da configuração dos parâmetros de máquina.
- É possível selecionar o comportamento de posicionamento. **Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento", Página 442



Consulte o manual da sua máquina!

O fabricante da máquina configura o comportamento do comando com vetores não perpendiculares.

Em alternativa à mensagem de erro padrão, o comando corrige (ou substitui) o vetor de base não perpendicular. O comando não modifica o vetor normal nessa operação.

Comportamento de correção padrão do comando em caso de vetor de base não perpendicular:

- o vetor de base é projetado ao longo do vetor normal no plano de maquinagem (definido pelo vetor normal)

Comportamento de correção do comando em caso de vetor de base não perpendicular e, adicionalmente, demasiado curto, paralelo ou antiparalelo ao vetor normal:

- se o vetor normal não possuir uma parte X, o vetor de base corresponde ao eixo X original
- se o vetor normal não possuir uma parte Y, o vetor de base corresponde ao eixo Y original

### Parâmetros de introdução



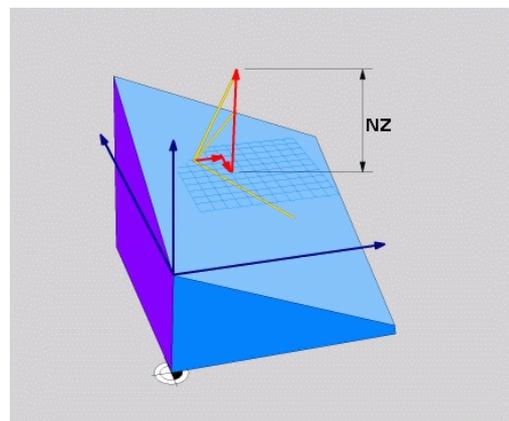
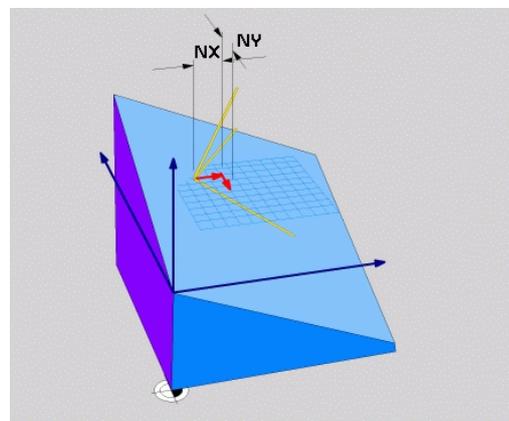
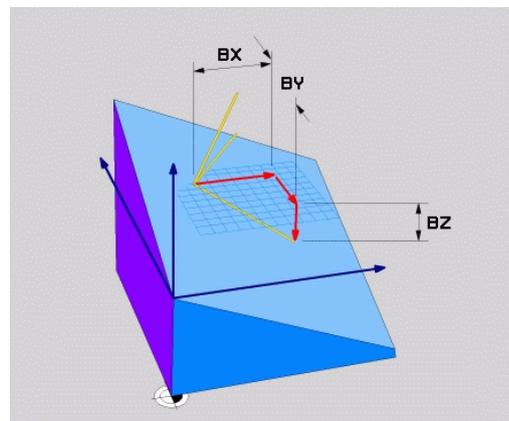
- ▶ **Vetor base componente X?**: componente X **BX** do vetor base B. Campo de introdução: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ **Vetor base componente Y?**: componente Y **BY** do vetor base B. Campo de introdução: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ **Vetor base componente Z?**: componente Z **BZ** do vetor base B. Campo de introdução: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ **Vetor normal componente X?**: componente X **NX** do vetor normal N. Campo de introdução: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ **Vetor normal componente Y?**: componente Y **NY** do vetor normal N. Campo de introdução: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ **Vetor normal componente Z?**: componente Z **NZ** do vetor normal N. Campo de introdução: -9.9999999 a +9.9999999
- ▶ Continuar com as características de posição  
**Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento",  
 Página 442

### Exemplo

```
5 PLANE VECTOR BX0.8 BY-0.4 BZ-0.42 NX0.2 NY0.2 NZ0.92 ..
```

### Abreviaturas utilizadas

Abreviatura	Significado
VECTOR	Inglês vector = vetor
BX, BY, BZ	Vetor <b>B</b> ase: componentes <b>X</b> , <b>Y</b> e <b>Z</b>
NX, NY, NZ	Vetor <b>N</b> ormal: componentes <b>X</b> , <b>Y</b> e <b>Z</b>



## Definir o plano de maquinagem através de três pontos: PLANE POINTS

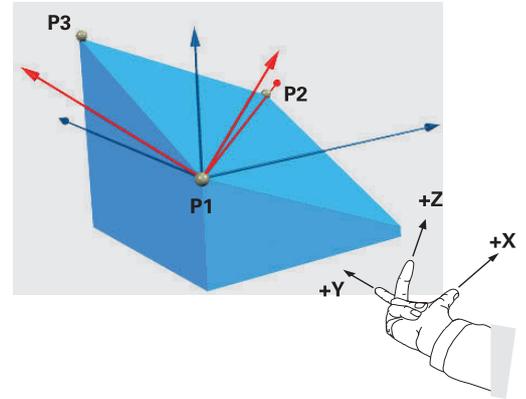
### Aplicação

Pode definir claramente um plano de maquinagem, indicando **três pontos P1 a P3 quaisquer deste plano**. Esta possibilidade realiza-se na função **PLANE POINTS**.



Recomendações de programação:

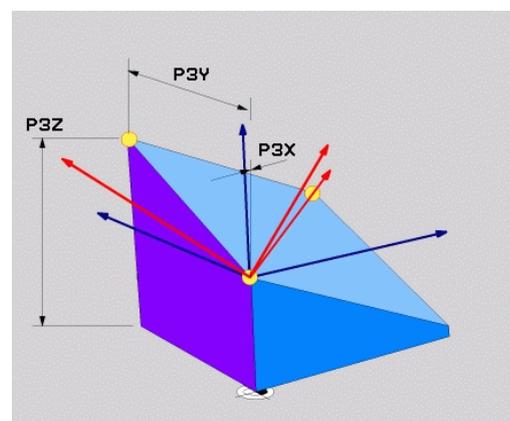
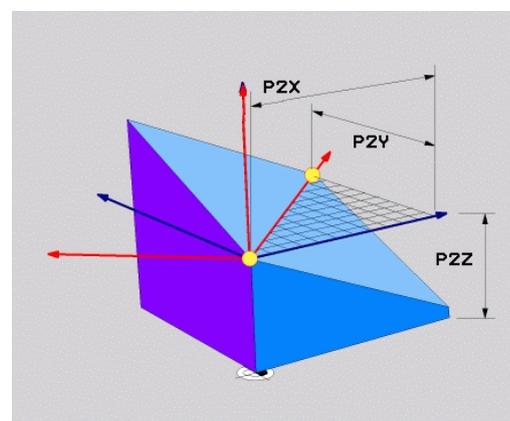
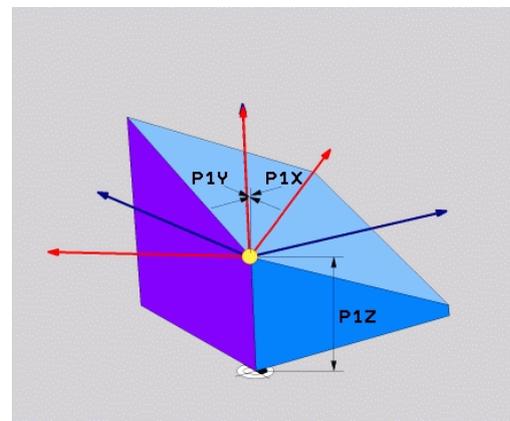
- Os três pontos definem a inclinação e o alinhamento do plano. O comando não altera a posição do ponto zero ativo com **PLANE POINTS**.
- O ponto 1 e o ponto 2 determinam a orientação do eixo principal X inclinado (com eixo da ferramenta Z).
- O ponto 3 define a inclinação do plano de maquinagem inclinado. A orientação do eixo Y, dado que este se encontra perpendicular ao eixo principal X, tem lugar no plano de maquinagem definido. A posição do ponto 3 determina, igualmente, a orientação do eixo da ferramenta e, conseqüentemente, o alinhamento do plano de maquinagem. De modo a que o eixo positivo da ferramenta aponte para longe da peça de trabalho, o ponto 3 deve encontrar-se acima da linha de ligação entre o ponto 1 e o ponto 2 (regra da mão direita).
- É possível selecionar o comportamento de posicionamento. **Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento", Página 442



### Parâmetros de introdução



- ▶ **Coordenada X do 1.º ponto do plano?:**  
coordenada X **P1X** do 1.º ponto do plano
- ▶ **Coordenada Y do 1.º ponto do plano?:**  
coordenada Y **P1Y** do 1.º ponto do plano
- ▶ **Coordenada Z do 1.º ponto do plano?:**  
coordenada Z **P1Z** do 1.º ponto do plano
- ▶ **Coordenada X do 2.º ponto do plano?:**  
coordenada X **P2X** do 2.º ponto do plano
- ▶ **Coordenada Y do 2.º ponto do plano?:**  
coordenada Y **P2Y** do 2.º ponto do plano
- ▶ **Coordenada Z do 2.º ponto do plano?:**  
coordenada Z **P2Z** do 2.º ponto do plano
- ▶ **Coordenada X do 3.º ponto do plano?:**  
coordenada X **P3X** do 3.º ponto do plano
- ▶ **Coordenada Y do 3.º ponto do plano?:**  
coordenada Y **P3Y** do 3.º ponto do plano
- ▶ **Coordenada Z do 3.º ponto do plano?:**  
coordenada Z **P3Z** do 3.º ponto do plano
- ▶ Continuar com as características de posição  
**Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento",  
Página 442



### Exemplo

5 PLANE POINTS P1X+0 P1Y+0 P1Z+20 P2X+30 P2Y+31 P2Z+20  
P3X+0 P3Y+41 P3Z+32.5 .....

### Abreviaturas utilizadas

Abreviatura	Significado
POINTS	Inglês <b>points</b> = pontos

## Definir plano de maquinagem por meio de um único ângulo sólido incremental: PLANE RELATIV

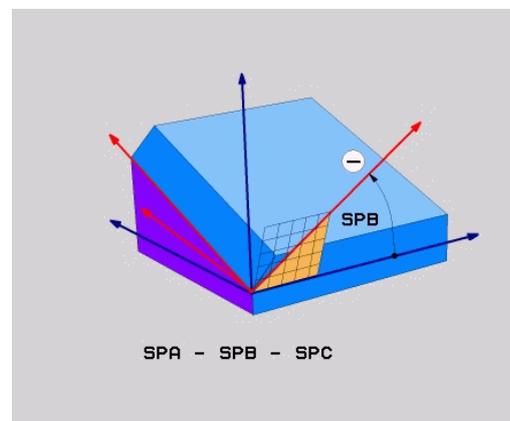
### Aplicação

Utiliza-se o ângulo no espaço relativo, quando se pretende inclinar um plano de maquinagem inclinado, já ativado por meio de **mais uma rotação**. Exemplo 45° aplicar chanfro num plano inclinado.



Recomendações de programação:

- O ângulo definido refere-se sempre ao plano de maquinagem ativo, independentemente da função de inclinação utilizada anteriormente.
- Pode programar consecutivamente quantas funções **PLANE RELATIV** quiser.
- Se, após uma função **PLANE RELATIV**, desejar anular a inclinação do plano de maquinagem ativo anteriormente, defina a mesma função **PLANE RELATIV** com sinal contrário.
- Se utilizar **PLANE RELATIV** sem inclinações prévias, **PLANE RELATIV** atua diretamente no sistema de coordenadas da peça de trabalho. Neste caso, inclina-se o plano de maquinagem original pelo ângulo sólido definido da função **PLANE RELATIV**.
- É possível selecionar o comportamento de posicionamento. **Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento", Página 442



### Parâmetros de introdução



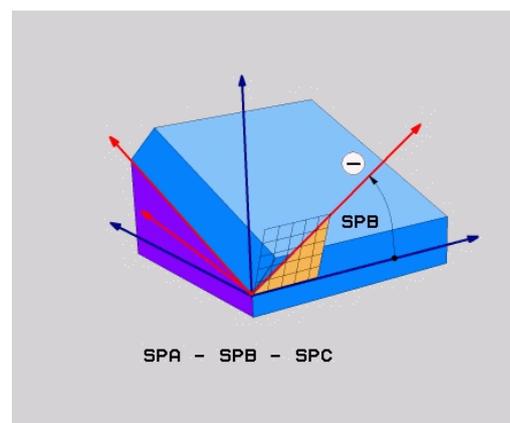
- ▶ **Ângulo incremental?**: ângulo no espaço em que se pretende continuar a inclinar o plano de maquinagem ativado. Selecionar por softkey o eixo em redor do qual se pretende inclinar. Campo de introdução: de -359,9999° a +359,9999°
- ▶ Continuar com as características de posição  
**Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento", Página 442

### Exemplo

5 PLANE RELATIV SPB-45 .....

### Abreviaturas utilizadas

Abreviatura	Significado
RELATIV	Inglês <b>relative</b> = referente a



## Plano de maquinagem através do ângulo de eixo PLANE AXIAL

### Aplicação

A função **PLANE AXIAL** define tanto a inclinação e o alinhamento do plano de maquinagem, como também as coordenadas nominais dos eixos de rotação.



**PLANE AXIAL** também pode ser utilizada em conexão com um só eixo rotativo.

A introdução de coordenadas nominais (introdução do ângulo do eixo) oferece a vantagem de uma situação de inclinação definida inequivocamente através de posições de eixo predefinidas. Muitas vezes, as introduções de ângulos sólidos sem definições adicionais possuem várias soluções matemáticas. Sem a utilização de um sistema CAM, a introdução do ângulo do eixo é realizável, frequentemente, apenas em conexão com eixos rotativos colocados perpendicularmente.



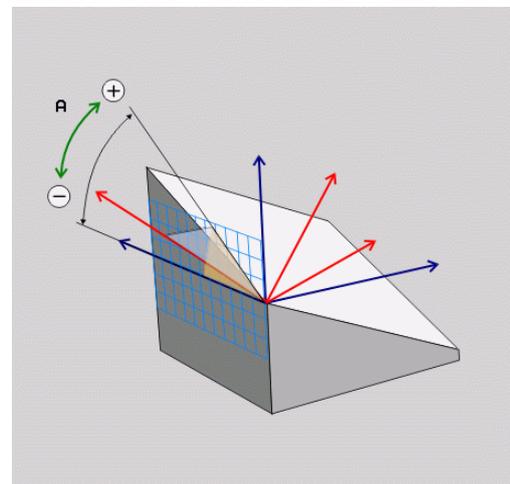
Consulte o manual da sua máquina!

Se a sua máquina permitir definições de ângulo sólido, após **PLANE AXIAL**, também pode continuar a programar com **PLANE RELATIV**.



Recomendações de programação:

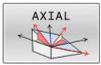
- Os ângulos de eixo devem corresponder aos eixos existentes na máquina. Se forem programados ângulos de eixo para eixos rotativos não existentes, o comando emite uma mensagem de erro.
- Anule a função **PLANE AXIAL** através da função **PLANE RESET**. A introdução de 0 anula apenas o ângulo de eixo, mas não desativa a função de inclinação.
- Os ângulos de eixo da função **PLANE AXIAL** atuam de forma modal. Ao programar um ângulo de eixo incremental, o comando adiciona este valor ao ângulo de eixo atualmente atuante. Caso se programem dois eixos rotativos diferentes em duas funções **PLANE AXIAL** consecutivas, o novo plano de maquinagem surge dos dois ângulos de eixo definidos.
- As funções **SYM (SEQ)**, **TABLE ROT** e **COORD ROT** não têm qualquer efeito quando ligadas a **PLANE AXIAL**.
- A função **PLANE AXIAL** não calcula a rotação básica.



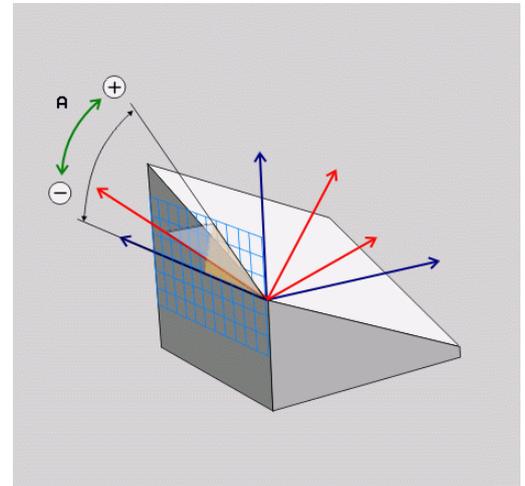
## Parâmetros de introdução

### Exemplo

#### 5 PLANE AXIAL B-45 .....



- ▶ **Ângulo do eixo A?:** Ângulo do eixo, **sobre o qual** o eixo A deve ser inclinado. Se foram introduzidos valores incrementais, o ângulo deve continuar a ser inclinado, **em volta** do eixo A da posição atual. Campo de introdução:  $-99999.9999^\circ$  a  $+99999.9999^\circ$
- ▶ **Ângulo do eixo B?:** Ângulo do eixo, **sobre o qual** o eixo B deve ser inclinado. Se foram introduzidos valores incrementais, o ângulo deve continuar a ser inclinado, **em volta** do eixo B da posição atual. Campo de introdução:  $-99999.9999^\circ$  a  $+99999.9999^\circ$
- ▶ **Ângulo do eixo C?:** Ângulo do eixo, **sobre o qual** o eixo C deve ser inclinado. Se foram introduzidos valores incrementais, o ângulo deve continuar a ser inclinado, **em volta** do eixo C da posição atual. Campo de introdução:  $-99999.9999^\circ$  a  $+99999.9999^\circ$
- ▶ Continuar com as características de posição  
**Mais informações:** "Determinar o comportamento de posicionamento",  
 Página 442



### Abreviaturas utilizadas

Abreviatura	Significado
AXIAL	Inglês <b>axial</b> = forma do eixo

## Determinar o comportamento de posicionamento

### Resumo

Independentemente da função PLANE que se utiliza para definir o plano de maquinagem inclinado, estão sempre disponíveis as seguintes funções para o comportamento de posição:

- Inclinação automática
- Seleção de possibilidades de inclinação alternativas (não com **PLANE AXIAL**)
- Seleção do tipo de transformação (não com **PLANE AXIAL**)

### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

O ciclo **8 ESPELHAMENTO** pode atuar de diferentes formas juntamente com a função **Inclinar plano de trabalho**. Neste caso, são decisivos a sequência de programação, os eixos espelhados e a função de inclinação utilizada. Durante o processo de inclinação e a maquinagem seguinte, existe perigo de colisão!

- ▶ Verificar o desenvolvimento e as posições mediante a simulação gráfica
- ▶ Testar o programa NC ou a secção de programa **Execução passo a passo** com cuidado

Exemplos

- 1 Ciclo **8 ESPELHAMENTO** programado antes da função de inclinação sem eixos rotativos:
  - A inclinação da função **PLANE** utilizada (exceto **PLANE AXIAL**) é espelhada
  - O espelhamento atua após a inclinação com **PLANE AXIAL** ou o ciclo **19**
- 2 Ciclo **8 ESPELHAMENTO** programado antes da função de inclinação com um eixo rotativo:
  - O eixo rotativo espelhado não tem efeito na inclinação da função **PLANE** utilizada, é espelhado unicamente o movimento do eixo rotativo

## Inclinação automática MOVE/TURN/STAY

Depois de se terem introduzido todos os parâmetros para a definição de plano, é necessário determinar de que forma o comando deve inclinar os eixos rotativos de acordo com os valores dos eixos calculados. A introdução é absolutamente necessária.

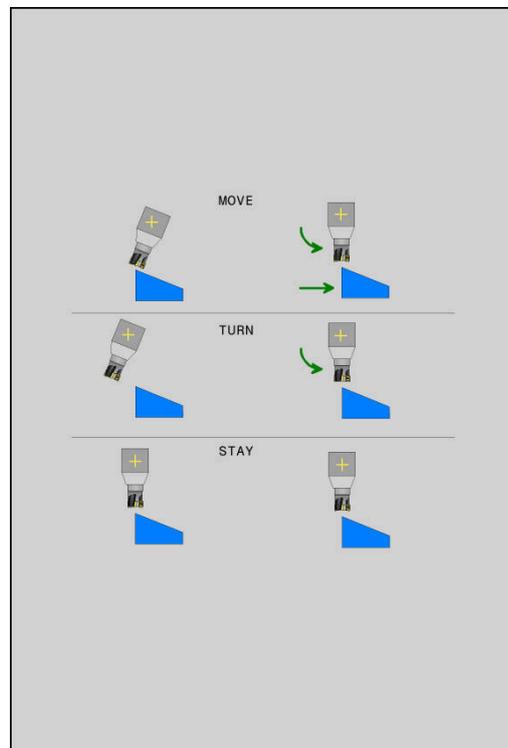
O comando oferece as seguintes possibilidades de inclinar os eixos rotativos de acordo com os valores dos eixos calculados:

- |      |   |
|------|---|
| MOVE | <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ A função PLANE deve inclinar os eixos rotativos automaticamente de acordo com os valores de eixos calculados, na qual a posição relativa entre peça de trabalho e ferramenta não se altera.</li> <li>➢ O comando executa um movimento compensatório nos eixos lineares.</li> </ul> |
| TURN | <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ A função PLANE deve inclinar os eixos rotativos automaticamente de acordo com os valores de eixos calculados, na qual apenas os eixos rotativos são posicionados.</li> <li>➢ O comando <b>não</b> executa nenhum movimento compensatório nos eixos lineares.</li> </ul>            |
| STAY | <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ Inclina os eixos rotativos num bloco de posição seguinte e separado</li> </ul>   |

Se se tiver selecionado a opção **MOVE** (a função **PLANE** deve inclinar-se automaticamente com movimento de compensação), é preciso ainda definir os dois seguintes parâmetros **Distância do ponto de rotação da extremidade da ferramenta** e **Avanço? F=**.

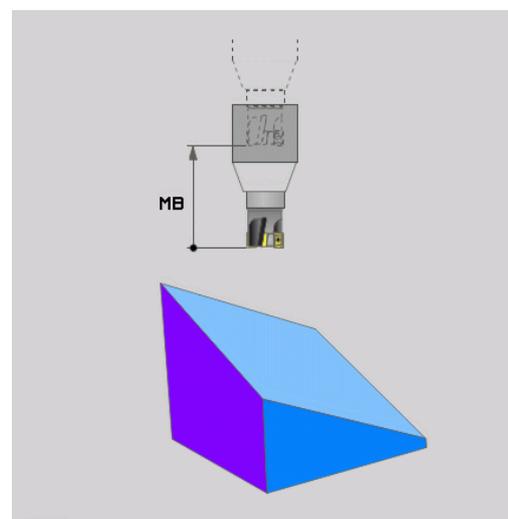
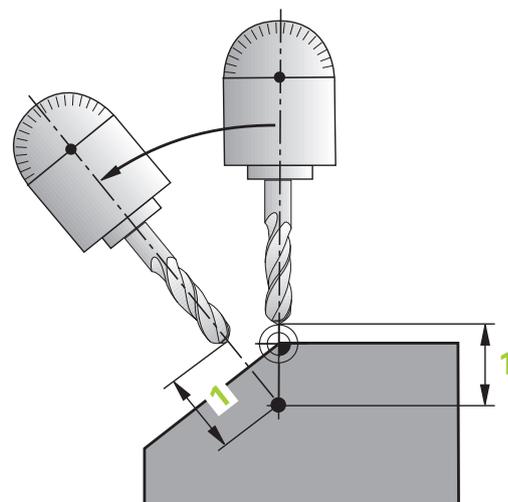
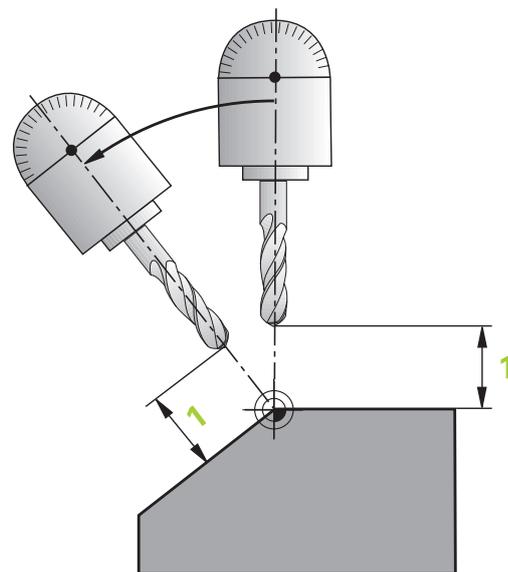
Se se tiver selecionado a opção **TURN** (a função **PLANE** deve inclinar-se automaticamente sem movimento de compensação), é preciso ainda definir o seguinte parâmetro **Avanço? F=**.

Em alternativa a um avanço definido diretamente por valor numérico **F**, o movimento de inclinação poderá ser executado também com **FMAX** (marcha rápida) ou **FAUTO** (avanço a partir do bloco **TOOL CALL**).



Se utilizar a função **PLANE** em ligação com **STAY**, então deverá inclinar os eixos de rotação num bloco de posicionamento separado segundo a função **PLANE**.

- ▶ **Distância do ponto de rotação à extremidade da ferramenta** (incremental): Por meio do parâmetro **DIST**, determina-se o ponto de rotação do movimento de inclinação para dentro, referente à posição atual da extremidade da ferramenta.
  - Quando a ferramenta, antes da inclinação, se encontra na distância à peça de trabalho indicada, a ferramenta encontra-se também, depois da inclinação, visto relativamente na mesma posição (figura no centro, à direita, **1** = DIST)
  - Quando a ferramenta, antes da inclinação, não se encontra na distância à peça de trabalho indicada, a ferramenta, depois da inclinação, encontra-se, visto relativamente, deslocada para a posição original (figura em baixo, à direita, **1** = DIST)
- > O comando roda a ferramenta (a mesa) em redor da extremidade da ferramenta.
- ▶ **Avanço? F=**: velocidade da trajetória a que se pretende inclinar a ferramenta
- ▶ **Comprimento de retração no eixo da ferramenta?**: curso de retração **MB**, atua de forma incremental desde a posição de ferramenta atual na direção do eixo de ferramenta ativo a que o comando aproxima **antes do processo de inclinação**. **MB MAX** desloca a ferramenta até pouco antes do interruptor limite de software



**Inclinar eixos rotativos num bloco NC separado**

Se quiser alinhar os eixos rotativos num bloco de posicionamento separado (selecionada a opção **STAY**), proceda da seguinte forma:

**AVISO****Atenção, perigo de colisão!**

O comando não realiza uma verificação de colisão automática entre a ferramenta e a peça de trabalho. Em caso de posicionamento prévio incorreto ou ausente antes da inclinação, existe perigo de colisão durante o movimento de inclinação!

- ▶ Programar uma posição segura antes da inclinação
  - ▶ Testar o programa NC ou a secção de programa **Execução passo a passo** com cuidado
- 
- ▶ Selecionar uma função **PLANE** qualquer; definir alinhamento automático com **STAY**. Na execução, o comando calcula os valores de posição dos eixos rotativos existentes na sua máquina e deposita-os nos parâmetros de sistema **Q120** (eixo A), **Q121** (eixo B) e **Q122** (eixo C)
  - ▶ Definir bloco de posição com os valores angulares calculados pelo comando

**Exemplo: alinhar a máquina com mesa rotativa C e mesa basculante A num ângulo sólido B+45°**

...	
12 L Z+250 R0 FMAX	Posicionar na altura segura
13 PLANE SPATIAL SPA+0 SPB+45 SPC+0 STAY	Definir e ativar função PLANE
14 L A+Q120 C+Q122 F2000	Posicionar eixo rotativo com os valores calculados pelo comando
...	Definir maquinagem no plano inclinado

## Seleção de possibilidades de inclinação SYM (SEQ) +/-

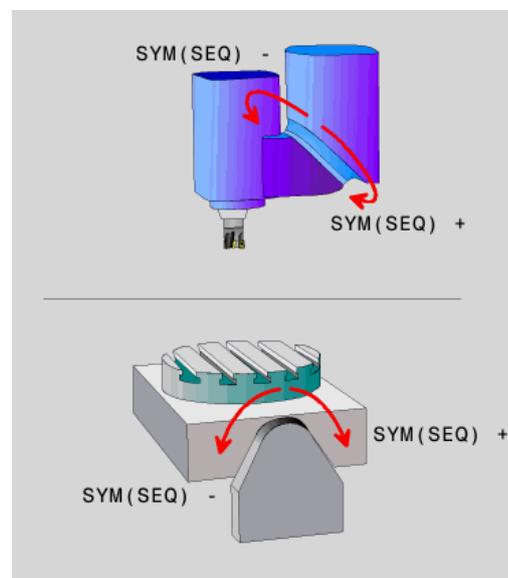
A partir da posição do plano de maquinagem definida por si, o comando tem que calcular a respectiva posição adequada dos eixos rotativos existentes na sua máquina. Em regra, obtêm-se sempre duas possibilidades de solução.

Para selecionar uma das possibilidades de solução viáveis, o comando oferece duas variantes: **SYM** e **SEQ**. As variantes selecionam-se por meio das softkeys. **SYM** é a variante padrão.

A introdução de **SYM** ou **SEQ** é opcional.

**SEQ** parte da posição inicial (0°) do eixo mestre. O eixo mestre é o primeiro eixo rotativo a contar da ferramenta ou o último eixo rotativo a contar da mesa (dependendo da configuração da máquina). Quando as duas possibilidades de solução se encontram numa área positiva ou negativa, o comando aplica automaticamente a solução mais próxima (percurso mais curto). Se necessitar da segunda possibilidade de solução, tem de pré-posicionar o eixo mestre antes de inclinar o plano de maquinagem (na área da segunda possibilidade de solução) ou de trabalhar com **SYM**.

**SYM**, ao contrário de **SEQ**, utiliza o ponto de simetria do eixo mestre como referência. Cada eixo mestre dispõe de duas posições de simetria, que estão a uma distância de 180° uma da outra (por vezes, apenas uma posição de simetria na margem de deslocação).

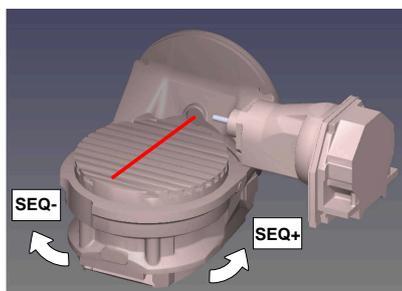


O ponto de simetria determina-se da seguinte forma:

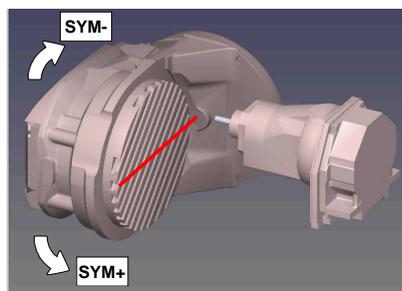
- ▶ Executar **PLANE SPATIAL** com um ângulo sólido qualquer e **SYM+**
- ▶ Guardar o ângulo axial do eixo mestre num parâmetro Q, p. ex., -100
- ▶ Repetir a função **PLANE SPATIAL** com **SYM-**
- ▶ Guardar o ângulo axial do eixo mestre num parâmetro Q, p. ex., -80
- ▶ Estabelecer o valor médio, p. ex., -90

O valor médio corresponde ao ponto de simetria.

### Referência para SEQ



### Referência para SYM



Com a função **SYM**, seleciona-se uma das possibilidades de solução referida ao ponto de simetria do eixo mestre:

- **SYM+** posiciona o eixo mestre no semiespaço positivo partindo do ponto de simetria
- **SYM-** posiciona o eixo mestre no semiespaço negativo partindo do ponto de simetria

Com a função **SEQ**, seleciona-se uma das possibilidades de solução referida à posição inicial do eixo mestre:

- **SEQ+** posiciona o eixo mestre na área de inclinação positiva partindo da posição inicial
- **SEQ-** posiciona o eixo mestre na área de inclinação negativa partindo da posição inicial

Se a solução escolhida por meio de **SYM (SEQ)** não estiver na margem de deslocação da máquina, o comando emite a mensagem de erro **Ângulo não permitido**.



Utilizada com **PLANE AXIAL**, a função **SYM (SEQ)** não tem qualquer efeito.

Se não se definir **SYM (SEQ)**, o comando determina a solução da seguinte forma:

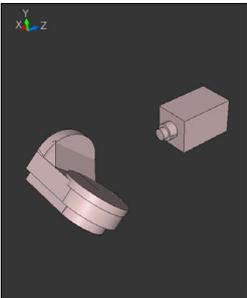
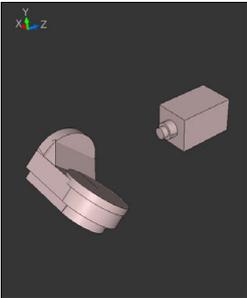
- 1 Determinar se ambas as possibilidades de solução se encontram na margem de deslocação dos eixos rotativos
- 2 Duas possibilidades de solução: partindo da posição atual dos eixos rotativos, selecionar a variante de solução com o percurso mais curto
- 3 Uma possibilidade de solução: selecionar a única solução
- 4 Nenhuma possibilidade de solução: emitir a mensagem de erro **Ângulo não permitido**

**Exemplos**

**Máquina com mesa rotativa C e mesa basculante A. Função programada: PLANE SPATIAL SPA+0 SPB+45 SPC+0**

Interruptor limite	Posição inicial	SYM = SEQ	Resultado posição de eixo
Sem função	A+0, C+0	não progr.	A+45, C+90
Sem função	A+0, C+0	+	A+45, C+90
Sem função	A+0, C+0	-	A-45, C-90
Sem função	A+0, C-105	não progr.	A-45, C-90
Sem função	A+0, C-105	+	A+45, C+90
Sem função	A+0, C-105	-	A-45, C-90
-90 < A < +10	A+0, C+0	não progr.	A-45, C-90
-90 < A < +10	A+0, C+0	+	Mensagem de erro
-90 < A < +10	A+0, C+0	-	A-45, C-90

**Máquina com mesa rotativa B e mesa basculante A (interruptor limite A +180 e -100). Função programada: PLANE SPATIAL SPA-45 SPB+0 SPC+0**

SYM	SEQ	Resultado posição de eixo	Vista de cinemática
+		A-45, B+0	
-		Mensagem de erro	<b>Nenhuma solução na área limitada</b>
	+	Mensagem de erro	<b>Nenhuma solução na área limitada</b>
	-	A-45, B+0	



A posição do ponto de simetria depende da cinemática. Se a cinemática for modificada (p. ex., com uma troca de cabeça), a posição do ponto de simetria altera-se.

Dependendo da cinemática, a direção de rotação positiva de **SYM** não corresponde à direção de rotação positiva de **SEQ**. Por isso, determine em cada máquina a posição do ponto de simetria e a direção de rotação de **SYM** antes da programação.

### Seleção do modo de transformação

Os modos de transformação **COORD ROT** e **TABLE ROT** influenciam a orientação do sistema de coordenadas do plano de maquinagem através da posição axial do chamado eixo rotativo livre.

A introdução de **COORD ROT** ou **TABLE ROT** é opcional.

Um eixo rotativo qualquer torna-se um eixo rotativo livre com a seguinte disposição:

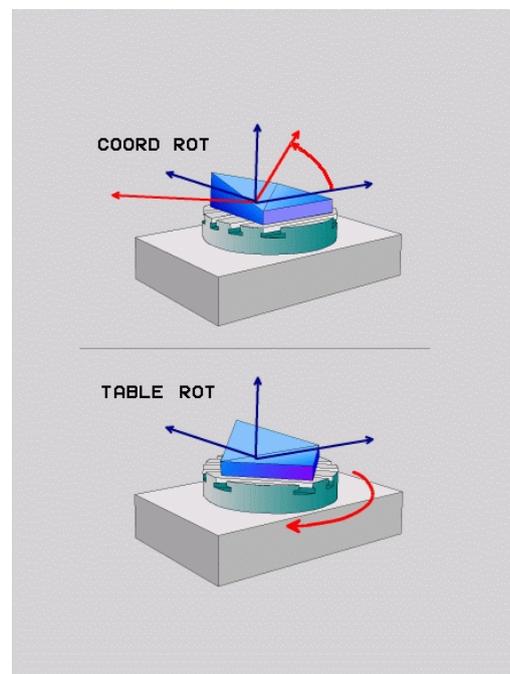
- o eixo rotativo não tem efeito na colocação da ferramenta, dado que o eixo de rotação e o eixo da ferramenta estão paralelos na situação de inclinação
- o eixo rotativo é o primeiro eixo rotativo na cadeia cinemática que parte da peça de trabalho

Desta forma, o efeito dos modos de transformação **COORD ROT** e **TABLE ROT** depende do ângulo sólido programado e da cinemática da máquina.



Recomendações de programação:

- Se, numa situação de inclinação, não ocorrer nenhum eixo rotativo livre, os modos de transformação **COORD ROT** e **TABLE ROT** não produzem efeito.
- Na função **PLANE AXIAL**, os modos de transformação **COORD ROT** e **TABLE ROT** não produzem efeito.



### Efeito com um eixo rotativo livre



Avisos sobre a programação

- Para o comportamento de posicionamento através dos modos de transformação **COORD ROT** e **TABLE ROT** é irrelevante se o eixo rotativo livre é um eixo de mesa ou de cabeça.
- A posição axial do eixo rotativo livre resultante depende, entre outras coisas, de uma rotação básica ativa.
- A orientação do sistema de coordenadas do plano de maquinagem depende, além disso, de uma rotação programada, p. ex., com a ajuda do ciclo **10 10 ROTACAO**.

Softkey	Função
	<p><b>COORD ROT:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>&gt; O comando posiciona o eixo rotativo livre em 0</li> <li>&gt; O comando orienta o sistema de coordenadas do plano de maquinagem de acordo com o ângulo sólido programado</li> </ul>
	<p><b>TABLE ROT</b> com</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ SPA e SPB <b>igual a 0</b></li> <li>■ SPC <b>igual ou diferente de 0</b></li> <li>&gt; O comando orienta o eixo rotativo livre de acordo com o ângulo sólido programado</li> <li>&gt; O comando orienta o sistema de coordenadas do plano de maquinagem de acordo com o sistema de coordenadas básico</li> </ul> <p><b>TABLE ROT</b> com</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>Pelo menos SPA ou SPB diferente de 0</b></li> <li>■ SPC <b>igual ou diferente de 0</b></li> <li>&gt; O comando não posiciona o eixo rotativo livre, a posição antes da inclinação do plano de maquinagem mantém-se</li> <li>&gt; Como a peça de trabalho não foi posicionada conjuntamente, o comando orienta o sistema de coordenadas do plano de maquinagem de acordo com o ângulo sólido programado</li> </ul>

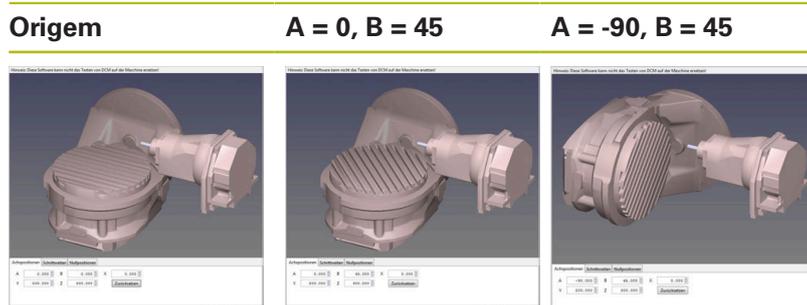


Se não tiver sido selecionado nenhum modo de transformação, para as funções **PLANE**, o comando aplica o modo de transformação **COORD ROT**

**Exemplo**

O exemplo seguinte mostra o efeito do modo de transformação **TABLE ROT** em conexão com um eixo rotativo livre.

...	
<b>6 L B+45 RO FMAX</b>	Pré-posicionar eixo rotativo
<b>7 PLANE SPATIAL SPA-90 SPB+20 SPC+0 TURN F5000 TABLE ROT</b>	Inclinação do plano de maquinagem
...	



- > O comando posiciona o eixo B sobre o ângulo de eixo B+45
- > Na situação de inclinação programada com SPA-90, o eixo B torna-se um eixo rotativo livre
- > O comando não posiciona o eixo rotativo livre, a posição do eixo B antes da inclinação do plano de maquinagem mantém-se
- > Como a peça de trabalho não foi posicionada conjuntamente, o comando orienta o sistema de coordenadas do plano de maquinagem de acordo com o ângulo sólido programado SPB +20

## Inclinar plano de maquinagem sem eixos rotativos



Consulte o manual da sua máquina!

Esta função deve ser ativada e ajustada pelo fabricante da máquina.

O fabricante da máquina deve ter em consideração na descrição da cinemática o ângulo exato, p. ex., de uma cabeça angular instalada.

Também é possível alinhar o plano de maquinagem programado perpendicularmente à ferramenta sem eixos rotativos, p. ex., para ajustar o plano de maquinagem a uma cabeça angular instalada.

A função **PLANE SPATIAL** e o comportamento de posicionamento **STAY** permitem inclinar o plano de maquinagem no ângulo indicado pelo fabricante da máquina.

Exemplo de uma cabeça angular instalada com direção de ferramenta fixa Y:

### Exemplo

**TOOL CALL 5 Z S4500**

**PLANE SPATIAL SPA+0 SPB-90 SPC+0 STAY**



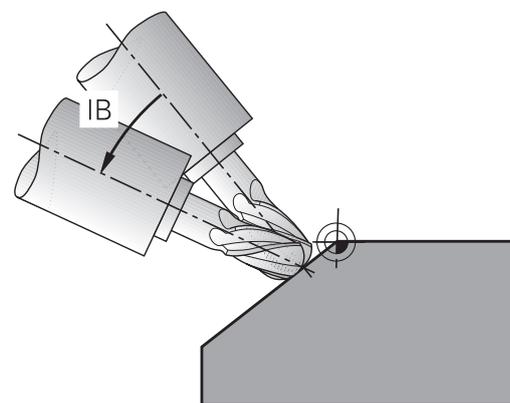
O ângulo de inclinação deve ajustar-se exatamente ao ângulo da ferramenta, caso contrário o comando emite uma mensagem de erro.

## 11.3 Fresagem inclinada no plano inclinado (Opção #9)

### Função

Em conexão com as novas funções **PLANE** e **M128**, é possível **fresar inclinado** num plano de maquinagem inclinado. Para isso, estão disponíveis duas possibilidades de definição:

- Fresagem inclinada por meio de deslocação incremental dum eixo rotativo
- Fresagem inclinada por meio de vetores normais



A fresagem inclinada no plano inclinado funciona exclusivamente com fresas esféricas. Com cabeças basculantes e mesas basculantes de 45°, é possível definir o ângulo inclinado também como ângulo sólido. Utilize, para isso, **FUNCTION TCPM**.

**Mais informações:** "FUNCTION TCPM (Opção #9)", Página 463

### Fresagem inclinada por meio de deslocação incremental dum eixo rotativo

- ▶ Retirar a ferramenta
- ▶ Definir uma função PLANE qualquer, ter atenção ao comportamento de posicionamento
- ▶ Ativar M128
- ▶ Mediante um bloco linear, deslocar de forma incremental o ângulo inclinado pretendido no respetivo eixo.

### Exemplo

...	
12 L Z+50 R0 FMAX	Posicionar na altura segura
13 PLANE SPATIAL SPA+0 SPB-45 SPC+0 MOVE DIST50 F1000	Definir e ativar função PLANE
14 M128	Ativar M128
15 L IB-17 F1000	Ajustar ângulo inclinado
...	Definir maquinagem no plano inclinado

## Fresagem inclinada por meio de vetores normais



No bloco **LN** só pode estar definido um vetor de direção, através do qual é definido o ângulo inclinado (vetor normal **NX**, **NY**, **NZ** ou vetor de direção da ferramenta **TX**, **TY**, **TZ**).

- ▶ Retirar a ferramenta
- ▶ Definir uma função PLANE qualquer, ter atenção ao comportamento de posicionamento
- ▶ Ativar M128
- ▶ Executar o programa NC com blocos LN em que a direção da ferramenta esteja definida por vetor

### Exemplo

...	
12 L Z+50 R0 FMAX	Posicionar na altura segura
13 PLANE SPATIAL SPA+0 SPB+45 SPC+0 MOVE DIST50 F1000	Definir e ativar função PLANE
14 M128	Ativar M128
15 LN X+31.737 Y+21.954 Z+33.165 NX+0,3 NY+0 NZ +0.9539 F1000 M3	Ajustar ângulo inclinado por meio de vetor normal
...	Definir maquinagem no plano inclinado

## 11.4 Funções auxiliares para eixos rotativos

### Avanço em mm/min em eixos rotativos A, B, C: M116 (Opção #8)

#### Comportamento standard

O comando interpreta o avanço programado num eixo rotativo em graus/min (em programas em MM e também em programas em Polegadas). Portanto, o avanço de trajetória depende da distância do ponto central da ferramenta ao centro do eixo rotativo.

Quanto maior for a distância, maior é o avanço de trajetória.

#### Avanço em mm/min em eixos rotativos com M116



Consulte o manual da sua máquina!

A geometria da máquina deve ser determinada pelo fabricante da máquina na descrição de cinemática.



Recomendações de programação:

- A função **M116** pode ser utilizada com eixos de mesa e de cabeça.
- A função **M116** também atua com a função **Inclinar plano de trabalho** ativa.
- A combinação das funções **M128** ou **TCPM** com **M116** não é possível. Se se desejar ativar **M116** para um eixo com a função **M128** ou **TCPM** ativa, é necessário desativar indiretamente o movimento de compensação para este eixo com a função **M138**. Indiretamente porque, com **M138**, é indicado o eixo em que atua a função **M128** ou **TCPM**. Dessa maneira, **M116** atua automaticamente no eixo não selecionado com **M138**.  
**Mais informações:** "Seleção de eixos basculantes: M138", Página 461
- Sem as funções **M128** ou **TCPM**, **M116** também pode atuar simultaneamente em dois eixos rotativos.

O comando interpreta o avanço programado num eixo rotativo em mm/min (ou 1/10 poleg/min). Assim, o comando calcula em cada início de bloco o avanço para esse bloco NC. O avanço num eixo rotativo não se modifica enquanto o bloco NC é executado, mesmo quando a ferramenta se dirige ao centro do eixo rotativo.

#### Atuação

**M116** atua no plano de maquinagem. **M116** anula-se com **M117**.

**M116** também deixa de atuar no fim do programa.

**M116** fica atuante no início do bloco.

## Deslocar os eixos rotativos pelo curso mais curto: M126

### Comportamento standard



Consulte o manual da sua máquina!

O comportamento de posicionamento dos eixos rotativos é uma função dependente da máquina.

**M126** atua exclusivamente em eixos de módulo.

Nos eixos de módulo, depois de se exceder o comprimento módulo de 0°-360°, a posição do eixo recomeça no valor inicial de 0°. É o que acontece nos eixos mecânicos de rotação sem fim.

Nos eixos não de módulo, a rotação máxima é limitada por motivos mecânicos. A visualização de posições do eixo rotativo não regressa ao valor inicial, p. ex., 0°-540°.

O parâmetro de máquina **shortestDistance** (N.º 300401) determina o comportamento padrão no posicionamento dos eixos rotativos. Influencia apenas eixos rotativos cuja visualização de posições esteja limitada a uma margem de deslocação inferior a 360°. Se o parâmetro estiver inativo, o comando percorre o caminho programado da posição real para a posição nominal. Se o parâmetro estiver ativo, o comando aproxima à posição nominal pelo caminho mais curto (também sem **M126**).

### Comportamento sem M126:

Sem **M126**, o comando desloca um eixo rotativo cuja visualização de posições está reduzida a um valor inferior a 360° pelo caminho mais longo.

Exemplos:

Posição real	Posição nominal	Percurso
350°	10°	-340°
10°	340°	+330°

### Comportamento com M126

Com **M126**, o comando desloca um eixo rotativo cuja visualização de posições está reduzida a um valor inferior a 360° pelo caminho mais curto.

Exemplos:

Posição real	Posição nominal	Percurso
350°	10°	+20°
10°	340°	-30°

### Atuação

**M126** atua no início do bloco

**M127** e um final de programa restauram **M126**.

## Reduzir a visualização do eixo rotativo para um valor inferior a 360°: M94

### Comportamento standard

O comando desloca a ferramenta desde o valor angular actual para o valor angular programado.

### Exemplo:

Valor angular actual: 538°

Valor angular programado: 180°

Curso de deslocação efetivo: -358°

### Comportamento com M94

No início da frase o comando reduz o valor angular actual para um valor inferior a 360°, e a seguir desloca-se sobre o valor programado. Quando estiverem ativados vários eixos rotativos, **M94** reduz a visualização de todos os eixos rotativos. Como alternativa, pode-se introduzir um eixo rotativo atrás de **M94**. Assim, o comando reduz só a visualização deste eixo.

Se se tiver introduzido um limite de deslocação ou se um interruptor limite de software estiver ativo, **M94** fica sem função para o eixo correspondente.

### Exemplo: Reduzir os valores de visualização de todos os eixos rotativos ativados

```
L M94
```

### Exemplo: Reduzir apenas o valor de visualização do eixo C

```
L M94 C
```

### Exemplo: Reduzir a visualização de todos os eixos rotativos ativados e a seguir deslocar o eixo C para o valor programado

```
L C+180 FMAX M94
```

### Atuação

**M94** atua só no bloco NC em que estiver programado **M94**.

**M94** fica atuante no início do bloco.

## Conservar a posição da extremidade da ferramenta ao posicionar eixos basculantes (TCPM): M128 (Opção #9)

### Comportamento standard

Quando o ângulo de incidência da ferramenta é alterado, forma-se um desvio da extremidade da ferramenta relativamente à posição nominal. Este desvio não é compensado pelo comando. Se o operador não considerar o desvio no programa NC, a maquinagem realiza-se deslocada.

### Comportamento com M128 (TCPM: Tool Center Point Management)

Se no programa NC se modificar a posição de um eixo basculante comandado, durante o processo de basculamento a posição da extremidade da ferramenta permanece sem se modificar em relação à peça de trabalho.

### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

Os eixos rotativos com dentes hirth têm que se retirar dos dentes para a inclinação. Durante a retirada e o processo de inclinação, existe perigo de colisão!

- ▶ Libertar a ferramenta antes de se alterar a posição do eixo basculante

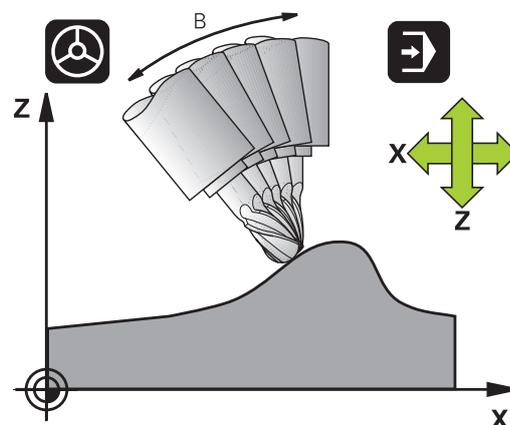
A seguir a **M128** pode-se introduzir ainda um avanço com o qual o comando executa, no máximo, os movimentos de compensação nos eixos lineares.

Caso pretenda alterar a posição do eixo basculante com o volante durante a execução do programa, utilize **M128** em conjunto com **M118**. A sobreposição de um posicionamento de volante realiza-se, com **M128** ativo e dependendo da definição no menu 3D-ROT do modo de funcionamento **Modo de operação manual**, no sistema de coordenadas ativo ou no sistema de coordenadas fixo da máquina.



Recomendações de programação:

- Antes de posicionamentos com **M91** ou **M92** e antes de um bloco **TOOL CALL**, anular a função **M128**
- Para evitar danos no contorno, com **M128** só se podem utilizar fresas esféricas
- O comprimento da ferramenta deve referir-se ao centro da esfera da Fresa esférica
- Se **M128** estiver ativo, o comando apresenta o símbolo **TCPM** na visualização de estado



**M128 em mesas basculantes**

Se, com **M128** ativo, se programar um movimento da mesa basculante, então o comando roda conjuntamente o sistema de coordenadas. Rode, p. ex., o eixo C em 90° (por posicionamento ou por deslocação do ponto zero) e programe a seguir um movimento no eixo X; o comando executa o movimento no eixo Y da máquina.

O comando também transforma o ponto de referência memorizado que se desloca através do movimento da mesa rotativa.

**M128 em correção tridimensional da ferramenta.**

Quando, com **M128** ativo e correção de raio **RL/RR** ativa, se executa uma correção tridimensional, em determinadas geometrias o comando posiciona automaticamente os eixos rotativos (PeripheralMilling).

**Mais informações:** "Correção de ferramenta tridimensional (Opção #9)", Página 469

**Atuação**

**M128** atua no início do bloco, e **M129** no fim do bloco. **M128** também atua nos modos de funcionamento manuais e permanece ativado depois de uma troca de modo de funcionamento. O avanço para o movimento de compensação permanece ativo até se programar um movimento novo, ou anular **M128** com **M129**.

Anula **M128** com **M129**. Se se selecionar um novo programa NC num modo de funcionamento de execução do programa, o comando também anula **M128**.

**Exemplo: Executar movimentos de compensação, no máximo, com um avanço de 1000 mm/min**

```
L X+0 Y+38.5 IB-15 RL F125 M128 F1000
```

### Fresagem inclinada com eixos rotativos não comandados

Quando existirem na máquina eixos rotativos não comandados (os chamados eixos de contador), é possível efetuar também com estes eixos as maquinagens utilizadas, em conjunto com **M128**.

Proceda da seguinte forma:

- 1 Colocar manualmente os eixos rotativos na posição pretendida. Neste caso, **M128** não pode estar ativo
- 2 Ativar **M128**: o comando lê o valor real de todos os eixos rotativos já existentes, calcula a partir dos mesmos a nova posição do ponto central da ferramenta e atualiza a visualização de posição
- 3 O comando executa o movimento de compensação necessário com o bloco de posicionamento seguinte
- 4 Executar a maquinagem
- 5 No final do programa, anular **M128** com **M129** e colocar os eixos rotativos de novo na posição inicial



Enquanto **M128** estiver ativo, o comando supervisiona a posição real dos eixos rotativos não comandados. Caso a posição real diferir da posição nominal por um valor definido pelo fabricante da máquina, o comando emite uma mensagem de erro e interrompe a execução do programa.

## Seleção de eixos basculantes: M138

### Comportamento standard

Nas funções **M128**, **TCPM** e **Inclinar plano de trabalho**, o comando considera os eixos rotativos definidos em parâmetros de máquina pelo fabricante da máquina.

### Comportamento com M138

Nas funções acima apresentadas, o comando só considera os eixos basculantes que tenham sido definidos com **M138**.



Consulte o manual da sua máquina!

As possibilidades de inclinação na sua máquina podem ficar restringidas, se limitar o número dos eixos basculantes com a função **M138**. O fabricante da máquina determina se o comando considera ou define para 0 os ângulos de eixo dos eixos desseleccionados.

### Atuação

**M138** fica atuante no início do bloco.

**M138** é anulado programando de novo **M138** sem indicação de eixos basculantes.

### Exemplo

Para as funções acima apresentadas, considerar só o eixo basculante C.

```
L Z+100 R0 FMAX M138 C
```

## Consideração da cinemática da máquina em posições REAL/NOMINAL no fim do bloco: M144 (Opção #9)

### Comportamento standard

Caso a cinemática se altere, p. ex., devido à inserção de um mandril acessório ou à introdução de um ângulo de incidência, o comando não compensa a alteração. Se o operador não considerar a alteração de cinemática no programa NC, a maquinagem realiza-se deslocada.

### Comportamento com M144



Consulte o manual da sua máquina!

A geometria da máquina deve ser determinada pelo fabricante da máquina na descrição de cinemática.

Com a função **M144**, o comando tem em conta a alteração da cinemática da máquina na visualização de posições e compensa o desvio da extremidade da ferramenta relativamente à peça de trabalho.



Instruções de programação e operação:

- São permitidos posicionamentos com **M91** ou **M92** com **M144** ativo.
- A visualização de posições nos modos de funcionamento **Execução contínua** e **Execução passo a passo** modifica-se só depois de os eixos basculantes terem alcançado a sua posição final.

### Atuação

**M144** fica atuante no início do bloco. **M144** não atua em associação com **M128** ou a inclinação do plano de maquinagem.

**M144** é anulado ao programar **M145**.

## 11.5 FUNCTION TCPM (Opção #9)

### Função

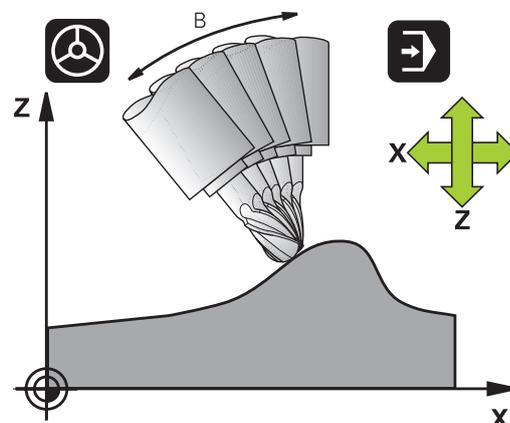


Consulte o manual da sua máquina!  
A geometria da máquina deve ser determinada pelo fabricante da máquina na descrição de cinemática.

**FUNCTION TCPM** é um desenvolvimento da função **M128**, com a qual pode determinar o comportamento do comando durante o posicionamento de eixos rotativos. Com **FUNCTION TCPM**, é possível definir autonomamente a atuação de várias funcionalidades:

- Atuação do avanço programado: **F TCP / F CONT**
- Interpretação das coordenadas de eixos rotativos programadas no programa NC: **AXIS POS / AXIS SPAT**
- Modo de interpolação de orientação entre a posição inicial e a posição final: **PATHCTRL AXIS / PATHCTRL VECTOR**
- Seleção opcional do ponto de referência da ferramenta e centro de rotação: **REFPNT TIP-TIP / REFPNT TIP-CENTER / REFPNT CENTER-CENTER**
- Avanço máximo com o qual o comando executa os movimentos de compensação nos eixos lineares: **F**

Se a função **FUNCTION TCPM** estiver ativada, o comando apresenta o símbolo **TCPM** na visualização de posição.



### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

Os eixos rotativos com dentes hirth têm que se retirar dos dentes para a inclinação. Durante a retirada e o processo de inclinação, existe perigo de colisão!

- ▶ Libertar a ferramenta antes de se alterar a posição do eixo basculante



Recomendações de programação:

- Antes de posicionamentos com **M91** ou **M92** e antes de um bloco **TOOL CALL**, anular a função **FUNCTION TCPM**.
- Para o facejamento, utilizar exclusivamente Fresa esférica, para evitar danos no contorno. Em combinação com outras formas de ferramenta, deverá verificar o programa NC quanto a possíveis danos no contorno mediante a simulação gráfica.

## Definir FUNCTION TCPM

- ▶ Seleccionar as funções especiais  

- ▶ Seleccionar auxílios de programação  

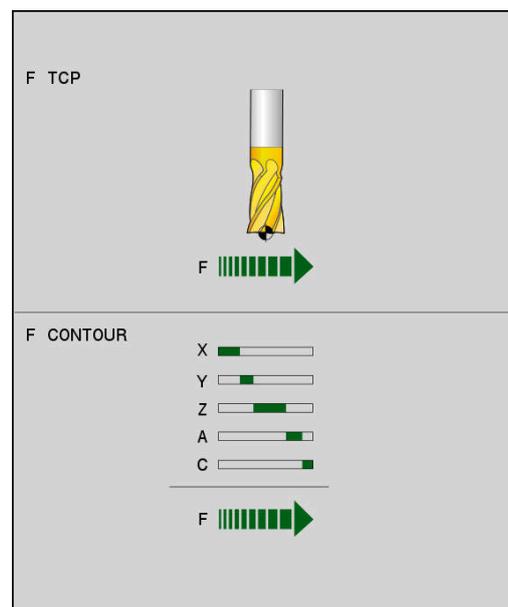
- ▶ Seleccionar a função **FUNCTION TCPM**  


## Atuação do avanço programado

Para a definição da atuação do avanço programado, o comando disponibiliza duas funções:

- ▶ **F TCP** determina que o avanço programado seja interpretado como a velocidade relativa efetiva entre a extremidade da ferramenta (**tool center point**) e a peça de trabalho  

- ▶ **F CONT** determina que o avanço programado seja interpretado como avanço de trajetória dos eixos programados nos respetivos blocos NC  

## Exemplo

...	
13 FUNCTION TCPM F TCP ...	O avanço refere-se à extremidade da ferramenta
14 FUNCTION TCPM F CONT ...	O avanço é interpretado como avanço de trajetória
...	

## Interpretação das coordenadas programadas dos eixos rotativos

As máquinas com cabeças basculantes de 45° ou mesas basculantes de 45° não tinham até agora a possibilidade de ajustar de forma fácil o ângulo inclinado ou uma orientação de ferramenta relativa ao sistema de coordenadas ativo no momento (ângulo sólido). Esta funcionalidade apenas podia ser realizada através de programas NC criados externamente com vetores normais de superfície (blocos LN).

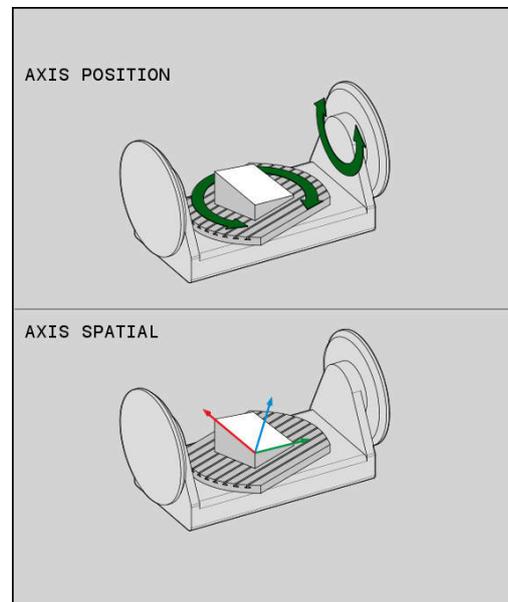
O comando disponibiliza a seguinte funcionalidade:

AXIS  
POSITION

- ▶ **AXIS POS** determina que o comando interpreta as coordenadas dos eixos rotativos como posição real do respetivo eixo

AXIS  
SPATIAL

- ▶ **AXIS SPAT** determina que o comando interpreta as coordenadas dos eixos rotativos como ângulo sólido



Recomendações de programação:

- A função **AXIS POS** é apropriada, principalmente, em conexão com eixos rotativos aplicados perpendicularmente. Apenas se as coordenadas programadas do eixo rotativo definirem corretamente o alinhamento desejado do plano de maquinagem (programadas, p. ex., através de um sistema CAM), será possível utilizar também **AXIS POS** com conceitos de máquina divergentes (p. ex., cabeças basculantes de 45°).
- Através da função **AXIS SPAT**, definem-se ângulos sólidos que se referem ao sistema de coordenadas (eventualmente inclinado) ativo no momento. Os ângulos definidos atuam, assim, como ângulos sólidos incrementais. No primeiro bloco de deslocação após a função **AXIS SPAT**, programe sempre três ângulos sólidos, mesmo com ângulos sólidos de 0°.

### Exemplo

...	
13 FUNCTION TCPM F TCP AXIS POS ...	As coordenadas dos eixos rotativos são ângulos de eixo
...	
18 FUNCTION TCPM F TCP AXIS SPAT ...	As coordenadas dos eixos rotativos são ângulos sólidos
20 L A+0 B+45 C+0 F MAX	Ajustar a orientação da ferramenta para B+45 graus (ângulo sólido). Definir o ângulo sólido A e C com 0
...	

## Interpolação de orientação entre a posição inicial e final

As funções permitem estabelecer de que forma a orientação de ferramenta deve interpolar entre a posição inicial e a final programadas:

PATH  
CONTROL  
AXIS

- ▶ **PATHCTRL AXIS** determina que os eixos rotativos interpoem de forma linear entre a posição inicial e a posição final. A superfície que resulta da fresagem com a periferia da ferramenta (**Peripheral Milling**) não é necessariamente plana e dependente da cinemática da máquina

PATH  
CONTROL  
VECTOR

- ▶ **PATHCTRL VECTOR** estabelece que a orientação da ferramenta dentro do bloco NC se encontra sempre no plano que é definido pela orientação inicial e final. Se o vetor se encontrar entre a posição inicial e a final neste plano, ao fresar com a periferia da ferramenta (**Peripheral Milling**), é produzida uma superfície plana.

Nos dois casos, o ponto de referência da ferramenta programado desloca-se numa reta entre a posição inicial e a final.



Para obter um movimento de eixos múltiplos contínuo, pode definir o ciclo **32** com uma **Tolerância para eixos rotativos**.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**

### PATHCTRL AXIS

A variante **PATHCTRL AXIS** utiliza-se em programas NC com pequenas alterações de orientação por bloco NC. Neste caso, o ângulo **TA** no ciclo **32** pode ser grande.

Pode-se utilizar **PATHCTRL AXIS** tanto em Face Milling, como em Peripheral Milling.

**Mais informações:** "Executar programas CAM", Página 479



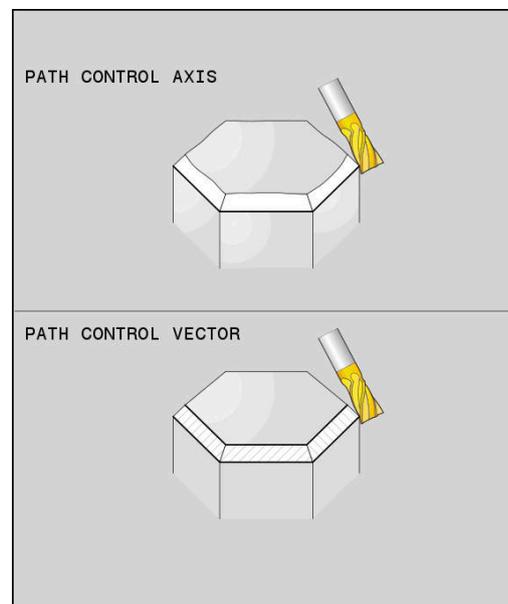
A HEIDENHAIN recomenda a variante **PATHCTRL AXIS**. Esta permite um movimento mais regular, o que é vantajoso para a qualidade da superfície.

### PATHCTRL VECTOR

A variante **PATHCTRL VECTOR** utiliza-se na fresagem periférica com grandes alterações de orientação por bloco NC.

### Exemplo

...	
<b>13 FUNCTION TCPM F TCP AXIS SPAT PATHCTRL AXIS</b>	Os eixos rotativos são interpolados de forma linear entre a posição inicial e a final do bloco NC.
<b>14 FUNCTION TCPM F TCP AXIS SPAT PATHCTRL VECTOR</b>	Os eixos rotativos são interpolados de forma a que o vetor da ferramenta dentro do bloco NC se encontre sempre no plano que é determinado pela orientação inicial e final.
...	

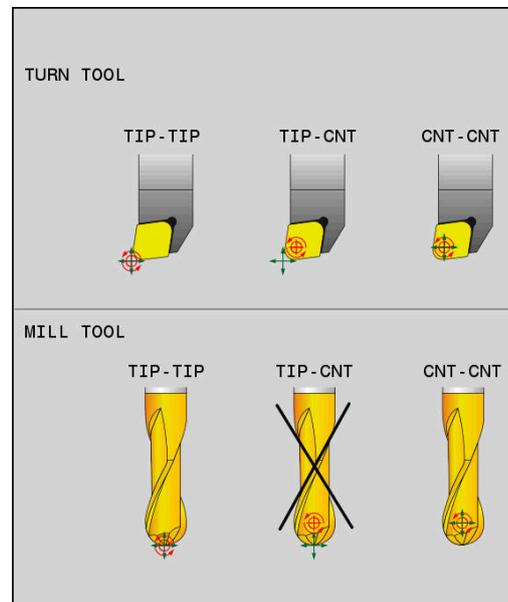


## Seleção do ponto de referência da ferramenta e do centro de rotação

Para a definição do ponto de referência da ferramenta e do centro de rotação, o comando disponibiliza as seguintes funções:

- |                      |   |
|----------------------|---|
| REF POINT<br>TIP-TIP | ▶ <b>REFPNT TIP-TIP</b> posiciona na extremidade (teórica) da ferramenta. O centro de rotação situa-se também na extremidade da ferramenta              |
| REF POINT<br>TIP-CNT | ▶ <b>REFPNT TIP-CENTER</b> posiciona na extremidade da ferramenta. O centro de rotação encontra-se no ponto central do raio da lâmina.                  |
| REF POINT<br>CNT-CNT | ▶ <b>REFPNT CENTER-CENTER</b> posiciona no ponto central do raio da ferramenta. O centro de rotação situa-se também no ponto central do raio da lâmina. |

A introdução do ponto de referência é opcional. Se não se introduzir nada, o comando utiliza **REFPNT TIP-TIP**.



### REFPNT TIP-TIP

A variante **REFPNT TIP-TIP** corresponde ao comportamento padrão da **FUNCTION TCPM**. Também se podem utilizar todos os ciclos e funções que eram admissíveis até agora.

### REFPNT TIP-CENTER

A variante **REFPNT TIP-CENTER** está dimensionada, principalmente, para a utilização com ferramentas de torneamento. Aqui, o ponto de rotação e o ponto de posicionamento não coincidem. Num bloco NC, o ponto de rotação (ponto central do raio da lâmina) é mantido em posição e a extremidade da ferramenta encontra-se no fim do bloco, mas já não na posição de saída.

O objetivo principal desta seleção de pontos de referência consiste em poder tornear contornos complexos (torneamento simultâneo) com correção de raio ativa e alinhamento simultâneo do eixo inclinado no modo de torneamento. Esta função só é plausível, se se utilizar o comando no modo de torneamento (opção #50). Atualmente, esta opção de software só é suportada no TNC 640.

### REFPNT CENTER-CENTER

A variante **REFPNT CENTER-CENTER** pode ser utilizada para executar programas NC gerados com uma ferramenta CAD-CAM medida na extremidade e que são dados com trajetórias de ponto central do raio da lâmina.

Até agora, só era possível obter esta funcionalidade encurtando a ferramenta com **DL**. A variante com **REFPNT CENTER-CENTER** tem a vantagem de o comando conhecer o verdadeiro comprimento da ferramenta.

Se se programarem ciclos de fresagem de caixa com **REFPNT CENTER-CENTER**, o comando emite uma mensagem de erro.

**Exemplo**

...	
13 FUNCTION TCPM F TCP AXIS SPAT PATHCTRL AXIS REFPNT TIP-TIP	O ponto de referência da ferramenta e o centro de rotação situam-se na extremidade da ferramenta
14 FUNCTION TCPM F TCP AXIS POS PATHCTRL AXIS REFPNT CENTER-CENTER	O ponto de referência da ferramenta e o centro de rotação encontram-se no ponto central do raio da lâmina
...	

**Restaurar FUNCTION TCPM**

- Utilizar **FUNCTION RESET TCPM** quando se quiser anular especificamente a função dentro de um programa NC



Ao seleccionar um programa NC novo nos modos de funcionamento **Execução passo a passo** ou **Execução contínua**, o comando anula automaticamente a função **TCPM**.

**Exemplo**

...	
25 FUNCTION RESET TCPM	Restaurar FUNCTION TCPM
...	

## 11.6 Correção de ferramenta tridimensional (Opção #9)

### Introdução

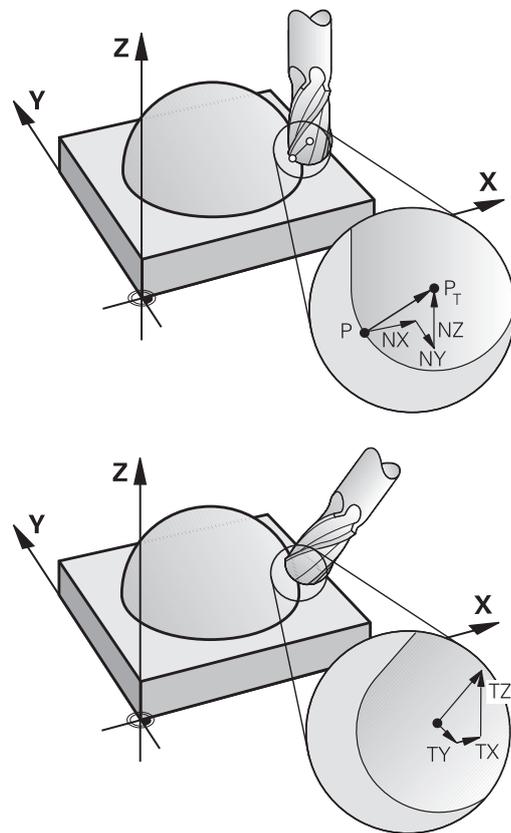
O comando pode executar uma correção tridimensional (correção 3D) da ferramenta para blocos lineares. Além das coordenadas X, Y e Z do ponto final da reta, estes blocos NC devem conter também os componentes NX, NY e NZ do vetor normal da superfície.

**Mais informações:** "Definição de um vetor normalizado",  
Página 471

Se quiser executar uma orientação da ferramenta, estes blocos NC têm ainda de conter um vetor normalizado com os componentes TX, TY e TZ, o que determina a orientação da ferramenta.

**Mais informações:** "Definição de um vetor normalizado",  
Página 471

O ponto final da reta, os componentes da normal à superfície e os componentes para a orientação da ferramenta devem ser calculados por um sistema CAM.



### Possibilidades de aplicação

- Utilização de ferramentas com dimensões que não coincidem com as dimensões calculadas pelo sistema CAM (correção 3D sem definição da orientação da ferramenta)
- Face Milling: correção da geometria da fresa no sentido da normal à superfície (correção 3D com e sem definição da orientação da ferramenta). O levantamento de aparas dá-se primariamente com o lado dianteiro da ferramenta
- Peripheral Milling: correção do raio da fresa perpendicular ao sentido do movimento e perpendicular ao sentido da ferramenta (correção tridimensional do raio com definição da orientação da ferramenta). O levantamento de aparas dá-se primariamente com a superfície lateral da ferramenta

## Suprimir mensagem de erro em caso de medida excedente da ferramenta positiva: M107

### Comportamento standard

Com correções de ferramenta positivas, existe o perigo de danificar contornos programados. Em programas NC com blocos de normais à superfície, o comando verifica se surgem medidas excedentes críticas em consequência das correções de ferramenta e emite então uma mensagem de erro.

Com Peripheral Milling, o comando emite uma mensagem de erro no caso seguinte:

- $DR_{Tab} + DR_{Prog} > 0$

Com Face Milling, o comando emite uma mensagem de erro nos casos seguintes:

- $DR_{Tab} + DR_{Prog} > 0$
- $R2 + DR2_{Tab} + DR2_{Prog} > R + DR_{Tab} + DR_{Prog}$
- $R2 + DR2_{Tab} + DR2_{Prog} < 0$
- $DR2_{Tab} + DR2_{Prog} > 0$

### Comportamento com M107

Com **M107**, o comando suprime a mensagem de erro.

### Ativação

**M107** atua no fim do bloco.

**M107** é anulado com **M108**.



A função **M108** permite verificar o raio de uma ferramenta gémea também com a correção de ferramenta tridimensional não ativa.

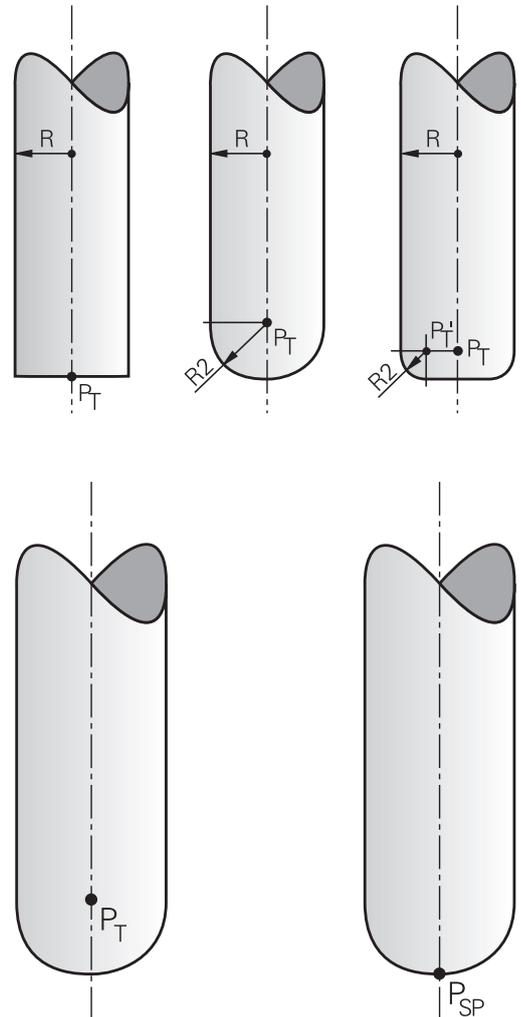
## Definição de um vetor normalizado

Um vetor normalizado é uma dimensão matemática que contém um valor 1 e um sentido qualquer. Em blocos LN, o comando precisa de até dois vetores normalizados, um para determinar o sentido da normal à superfície e um outro (opcional) para determinar o sentido da orientação da ferramenta. O sentido da normal à superfície determina-se com os componentes NX, NY e NZ. Com fresa cônica e Fresa esférica, parte na perpendicular da superfície da peça de trabalho para o ponto de referência da ferramenta PT. Uma fresa toroidal oferece as duas possibilidades PT ou PT' (ver figura). O sentido da orientação da ferramenta determina-se com os componentes TX, TY e TZ.



Recomendações de programação:

- A sintaxe NC deve possuir a sequência X, Y, Z para a posição e NX, NY e NZ, assim como TX, TY e TZ para os vetores.
- A sintaxe NC dos blocos LN deve sempre conter todas as coordenadas e todas as normais à superfície, embora não tenham mudado os valores em comparação com o bloco NC anterior.
- Para evitar possíveis interrupções do avanço durante a maquinagem, calcular e emitir os vetores com precisão (recomendam-se, pelo menos, 7 casas decimais).
- A correção de ferramenta 3D auxiliada por vetores normais de superfície atua nas indicações de coordenadas nos eixos principais X, Y e Z.
- Se se trocar uma ferramenta com uma medida excedente, (valores delta positivos), o comando emite uma mensagem de erro. É possível suprimir a mensagem de erro com a função **M107**.
- O comando não adverte com uma mensagem de erro para eventuais danos no contorno que podem ocorrer devido a medidas excedentes da ferramenta.



## Formas de ferramenta permitidas

As formas de ferramenta permitidas são determinadas na tabela de ferramentas através dos raios de ferramenta **R** e **R2**:

- Raio da ferramenta **R**: medida entre o ponto central da ferramenta e o lado exterior da mesma
- Raio 2 da ferramenta **R2**: raio de arredondamento desde a extremidade da ferramenta até ao lado exterior da mesma

O valor de **R2** determina, por princípio, a forma da ferramenta:

- **R2** = 0: fresa de haste
- **R2** > 0: fresa toroidal (**R2** = **R**: Fresa esférica)

Destas indicações resultam também as coordenadas para o ponto de referência da ferramenta **PT**.

## Utilizar outras ferramentas: valores delta

Se utilizar ferramentas que tenham dimensões diferentes das da ferramenta prevista originalmente, registre a diferença de comprimentos e raios como valores delta na tabela de ferramentas ou no programa NC:

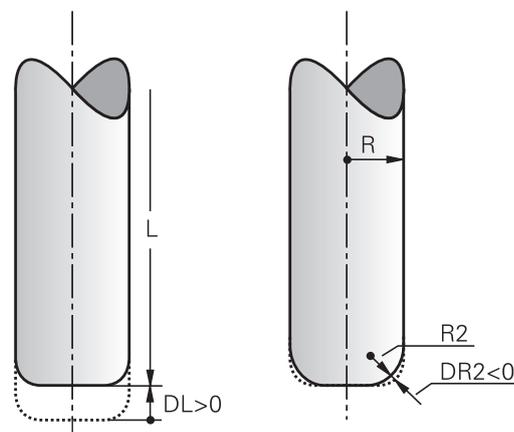
- Valor delta positivo **DL**, **DR**: as dimensões da ferramenta são maiores do que as da ferramenta original (medida excedente)
- Valor delta negativo **DL**, **DR**: as dimensões da ferramenta são menores do que as da ferramenta original (submedida)

O comando corrige então a posição da ferramenta segundo o valor da soma dos valores delta a partir da tabela de ferramentas e da correção de ferramenta programada (chamada de ferramenta ou tabela de correção).

Com **DR 2**, modifica-se o raio de arredondamento da ferramenta e, assim, também a forma da ferramenta.

Ao trabalhar com **DR 2**, aplica-se:

- $R2 + DR2_{Tab} + DR2_{Prog} = 0$ : fresa de haste
- $0 < R2 + DR2_{Tab} + DR2_{Prog} < R$ : fresa toroidal
- $R2 + DR2_{Tab} + DR2_{Prog} = R$ : Fresa esférica



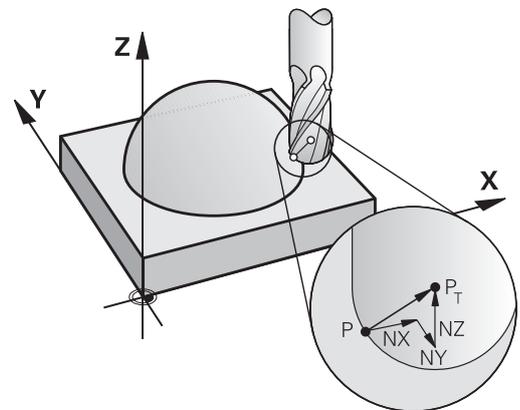
## Correção 3D sem TCPM

O comando realiza uma correção 3D em maquinagens de três eixos, caso o programa NC tenha sido concebido com medidas normais à superfície. Para tal, a correção do raio **RL/RR** e **TCPM** ou **M128** tem de estar inativa. O comando desloca a ferramenta no sentido da normal à superfície no valor da soma dos valores delta (tabela de ferramentas e **TOOL CALL**).



Para a correção de ferramenta 3D, o comando utiliza, por princípio, os **valores delta** definidos. O comando só calcula o raio da ferramenta completo (**R + DR**) se se tiver ligado a função **FUNCTION PROG PATH IS CONTOUR**.

**Mais informações:** "Interpretação da trajetória programada", Página 477



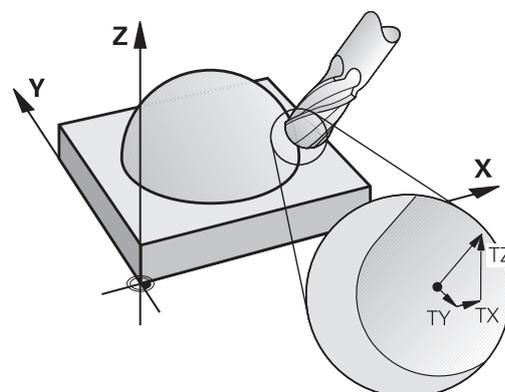
### Exemplo: formato de bloco com normais à superfície

```
1 LN X+31.737 Y+21.954 Z+33.165NX+0.2637581 NY+0.0078922
  NZ-0.8764339 F1000 M3
```

<b>LN:</b>	Reta com correção 3D
<b>X, Y, Z:</b>	Coordenadas do ponto final da reta corrigidas
<b>NX, NY, NZ:</b>	Componentes da medida normal à superfície
<b>F:</b>	Avanço
<b>M:</b>	Função auxiliar

## Face Milling: correção 3D com TCPM

Face Milling é uma maquinagem com o lado frontal da ferramenta. Se o programa NC contiver normais à superfície e **TCPM** ou **M128** estiverem ativos, então é executada uma correção 3D na maquinagem de 5 eixos. Para tal, a correção do raio RL/RR não pode estar ativa. O comando desloca a ferramenta no sentido da normal à superfície no valor da soma dos valores delta (tabela de ferramentas e **TOOL CALL**).



Para a correção de ferramenta 3D, o comando utiliza, por princípio, os **valores delta** definidos. O comando só calcula o raio da ferramenta completo (**R + DR**) se se tiver ligado a função **FUNCTION PROG PATH IS CONTOUR**.

**Mais informações:** "Interpretação da trajetória programada", Página 477

Se não estiver determinada nenhuma orientação de ferramenta no bloco **LN**, com **TCPM** ativa, o comando mantém a ferramenta perpendicular ao contorno da peça de trabalho.

**Mais informações:** "Conservar a posição da extremidade da ferramenta ao posicionar eixos basculantes (TCPM): M128 (Opção #9)", Página 458

Se num bloco **LN** estiver definida uma orientação da ferramenta **T** e se, ao mesmo tempo, M128 (ou **FUNCTION TCPM**) estiver ativo, o comando posiciona os eixos rotativos da máquina automaticamente, para que a ferramenta obtenha a orientação da máquina introduzida. Se não houver um **M128** (ou **FUNCTION TCPM**) ativo, o comando ignora o vetor de direção **T**, mesmo quando está definido num bloco **LN**.



Consulte o manual da sua máquina!

O comando não consegue posicionar automaticamente os eixos rotativos em todas as máquinas.

## AVISO

### Atenção, perigo de colisão!

Os eixos rotativos de uma máquina podem ter margens de deslocação limitadas, p. ex., um eixo de cabeça B com  $-90^\circ$  a  $+10^\circ$ . Neste caso, uma alteração do ângulo de inclinação para acima de  $+10^\circ$  pode provocar uma rotação de  $180^\circ$  do eixo da mesa. Durante o movimento de inclinação, existe perigo de colisão!

- ▶ Se necessário, programar uma posição segura antes da inclinação
- ▶ Testar o programa NC ou a secção de programa **Execução passo a passo** com cuidado

**Exemplo: formato de bloco com normais à superfície sem orientação da ferramenta**

```
LN X+31,737 Y+21,954 Z+33,165 NX+0,2637581 NY+0,0078922  
NZ-0,8764339 F1000 M128
```

**Exemplo: formato de bloco com normais à superfície e orientação da ferramenta**

```
LN X+31,737 Y+21,954 Z+33,165 NX+0,2637581 NY+0,0078922  
NZ-0,8764339 TX+0,0078922 TY-0,8764339 TZ+0,2590319  
F1000 M128
```

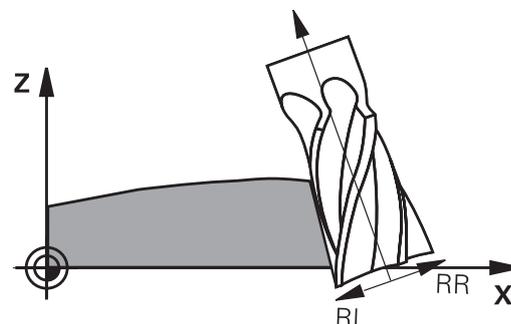
<b>LN:</b>	Reta com correção 3D
<b>X, Y, Z:</b>	Coordenadas do ponto final da reta corrigidas
<b>NX, NY, NZ:</b>	Componentes da medida normal à superfície
<b>TX, TY, TZ:</b>	Componentes do vetor normalizado para a orientação da ferramenta
<b>F:</b>	Avanço
<b>M:</b>	Função auxiliar

## Peripheral Milling: correção de raio 3D com TCPM e correção de raio (RL/RR)

O comando desloca a ferramenta perpendicularmente ao sentido do movimento e perpendicularmente ao sentido da ferramenta segundo o valor da soma dos valores delta **DR** (tabela de ferramentas e programa NC). O sentido de correção é determinado com a correção do raio **RL/RR** (ver figura, sentido do movimento Y +). Para que o comando possa alcançar a orientação da ferramenta pré-indicada, é necessário ativar a função **M128** ou **TCPM**.

**Mais informações:** "Conservar a posição da extremidade da ferramenta ao posicionar eixos basculantes (TCPM): M128 (Opção #9)", Página 458

O comando posiciona então automaticamente os eixos rotativos da máquina de forma a que a ferramenta consiga atingir a sua orientação previamente indicada com a correção ativada.



Consulte o manual da sua máquina!

Esta função é possível unicamente com ângulos sólidos. É o fabricante da máquina que define a possibilidade de introdução.

O comando não consegue posicionar automaticamente os eixos rotativos em todas as máquinas.



Para a correção de ferramenta 3D, o comando utiliza, por princípio, os **valores delta** definidos. O comando só calcula o raio da ferramenta completo (**R + DR**) se se tiver ligado a função **FUNCTION PROG PATH IS CONTOUR**.

**Mais informações:** "Interpretação da trajetória programada", Página 477

## AVISO

### Atenção, perigo de colisão!

Os eixos rotativos de uma máquina podem ter margens de deslocação limitadas, p. ex., um eixo de cabeça B com  $-90^\circ$  a  $+10^\circ$ . Neste caso, uma alteração do ângulo de inclinação para acima de  $+10^\circ$  pode provocar uma rotação de  $180^\circ$  do eixo da mesa. Durante o movimento de inclinação, existe perigo de colisão!

- ▶ Se necessário, programar uma posição segura antes da inclinação
- ▶ Testar o programa NC ou a secção de programa **Execucao passo a passo** com cuidado

Pode-se determinar a orientação da ferramenta de duas maneiras:

- No bloco LN por indicação dos componentes TX, TY e TZ
- Num bloco L por indicação das coordenadas dos eixos rotativos

**Exemplo: formato de bloco com orientação da ferramenta**

```
1 LN X+31,737 Y+21,954 Z+33,165 TX+0,0078922 TY-0,8764339
  TZ+0,2590319 RR F1000 M128
```

<b>LN:</b>	Reta com correção 3D
<b>X, Y, Z:</b>	Coordenadas do ponto final da reta corrigidas
<b>TX, TY, TZ:</b>	Componentes do vetor normalizado para a orientação da ferramenta
<b>RR:</b>	Correção do raio da ferramenta
<b>F:</b>	Avanço
<b>M:</b>	Função auxiliar

**Exemplo: formato de bloco com eixos rotativos**

```
1 L X+31,737 Y+21,954 Z+33,165 B+12,357 C+5,896 RL F1000
  M128
```

<b>L:</b>	Reta
<b>X, Y, Z:</b>	Coordenadas do ponto final da reta corrigidas
<b>B, C:</b>	Coordenadas dos eixos rotativos para a orientação da ferramenta
<b>RL:</b>	Correção do raio
<b>F:</b>	Avanço
<b>M:</b>	Função auxiliar

**Interpretação da trajetória programada**

A função **FUNCTION PROG PATH** permite determinar se o comando refere a correção de raio 3D, como até agora, apenas aos valores delta ou se a refere ao raio da ferramenta completo. Ao ligar **FUNCTION PROG PATH**, as coordenadas programadas correspondem exatamente às coordenadas do contorno. Com a função **FUNCTION PROG PATH OFF** desliga-se a interpretação especial.

### Procedimento

Proceda conforme a definição da seguinte forma:

- 
 ▶ Mostrar barra de softkeys com funções especiais
- 
 ▶ Premir a softkey **FUNÇÕES PROGRAMA**
- 
 ▶ Premir a softkey **FUNCTION PROG PATH**

Tem as seguintes possibilidades:

Softkey	Função
	<p>Ligar a interpretação da trajetória programada como contorno</p> <p>Na correção de raio 3D, o comando calcula o raio da ferramenta completo <b>R + DR</b> e o raio da esqui-na completo <b>R2 + DR2</b>.</p>
	<p>Desligar a interpretação especial da trajetória programada</p> <p>Na correção de raio 3D, o comando calcula apenas os valores delta <b>DR</b> e <b>DR2</b>.</p>

Ao ligar **FUNCTION PROG PATH**, a interpretação da trajetória programada como contorno atua em todas as correções 3D até que a função seja novamente desligada.

## 11.7 Executar programas CAM

Ao criar programas NC externamente mediante um sistema CAM, deverá respeitar as recomendações apresentadas nos parágrafos seguintes. Dessa maneira, poderá aproveitar ao máximo o potente controlo de movimento do comando e, regra geral, obter melhores superfícies de peças de trabalho em tempos de maquinagem ainda mais curtos. Não obstante as altas velocidades de maquinagem, o comando atinge uma precisão de contorno muito elevada. Responsável por isso é o sistema operativo em tempo real HEROS 5 em combinação com a função **ADP** (Advanced Dynamic Prediction) do TNC 620. Dessa forma, o comando também consegue executar muito bem programas NC com elevada densidade de pontos.

### Do modelo 3D ao programa NC

O processo de criação de um programa NC a partir de um modelo CAD pode representar-se esquematicamente da seguinte forma:

► **CAD: criação do modelo**

Os departamentos de construção disponibilizam um modelo 3D da peça de trabalho a maquinar. Idealmente, o modelo 3D é construído à média de tolerância.

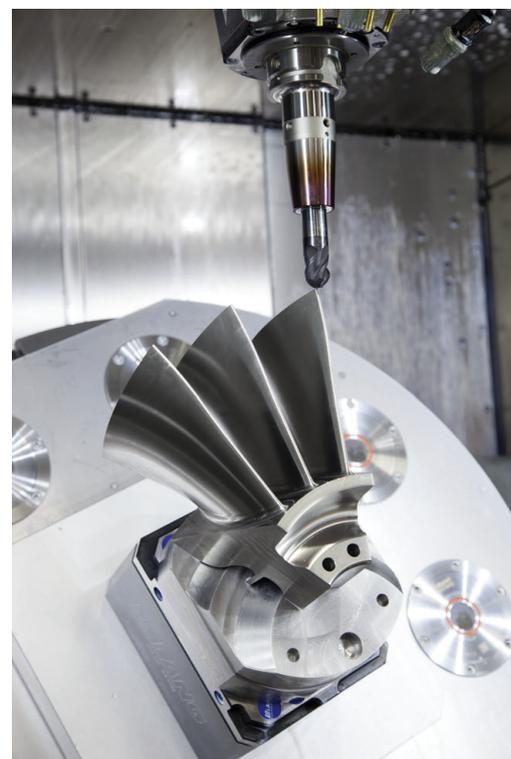
► **CAM: geração de trajetórias, correção da ferramenta**

O programador CAM estabelece as estratégias de maquinagem para as áreas a maquinar da peça de trabalho. Com base nas superfícies do modelo CAD, o sistema CAM calcula as trajetórias de movimentação da ferramenta. Estas trajetórias da ferramenta compõem-se de pontos individuais, que são calculados pelo sistema CAM, de modo a que a superfície a maquinar se aproxime da melhor forma, segundo erros de cordão e tolerâncias predefinidos. Forma-se, assim, um programa NC neutro para a máquina, o CLDATA (cutter location data). A partir do CLDATA, um pós-processador cria um programa NC específico da máquina e do comando que o comando CNC possa executar. O pós-processador está relacionado com a máquina e adaptado ao comando. É o elo de ligação central entre o sistema CAM e o comando CNC.



Dentro da sintaxe de **BLK FORM FILE**, é possível integrar modelos 3D em formato STL como bloco e peça pronta.

**Mais informações:** "Definir o bloco: BLK FORM ",  
Página 92



► **Comando: controlo de movimento, supervisão da tolerância, perfil de velocidade**

A partir dos pontos definidos no programa NC, o comando calcula os movimentos dos diversos eixos da máquina e os necessários perfis de velocidade. Nesta operação, as potentes funções de filtro processam e alisam o contorno, de modo a que o comando respeite o máximo desvio de trajetória permitido.

► **Mecatrónica: regulação do avanço, tecnologia de acionamento, máquina**

Mediante o sistema de acionamento, a máquina converte os movimentos e perfis de velocidade calculados pelo comando em movimentos de ferramenta reais.

## Respeitar na configuração do pós-processador

### Tenha em consideração os seguintes aspetos na configuração do pós-processador:

- Em caso de posições de eixos, definir a saída de dados com uma precisão de quatro casas decimais, no mínimo. Desta forma, melhora-se a qualidade dos dados NC e evitam-se erros de arredondamento, que têm efeitos visíveis na superfície da peça de trabalho. Tratando-se de componentes óticos e componentes com raios muito grandes (pequenas curvaturas) como, p. ex., formas no setor automóvel, a saída com cinco casas decimais pode produzir uma qualidade melhorada da superfície
- Na maquinagem com vetores normais de superfície (blocos LN, apenas programação em diálogo Klartext), definir sempre a saída de dados com uma precisão de sete casas decimais
- Evitar blocos NC incrementais consecutivos, dado que, de outro modo, a tolerância dos blocos NC isolados pode somar-se na saída
- No ciclo **32**, definir a tolerância de forma a que, no comportamento standard, esta seja duas vezes maior que os erros de cordão definidos no sistema CAM. Respeite também as indicações na descrição da função do ciclo **32**
- Um erro de cordão escolhido excessivamente alto no programa CAM pode, dependendo da respetiva curvatura de contorno, produzir distâncias de bloco NC longas demais com grande alteração da direção. Assim, durante a execução, podem ocorrer interrupções no avanço nas transições de bloco. As acelerações regulares (equivalentes a excitação de força), causadas pelas interrupções no avanço do programa NC não homogéneo, podem levar a uma resposta oscilatória indesejada da estrutura da máquina.
- Os pontos de trajetória calculados pelo sistema CAM também podem ser unidos por blocos circulares em lugar de blocos lineares. O comando calcula internamente círculos mais exatos do que se fossem definidos através do formulário de introdução
- Não emitir pontos intermédios sobre trajetórias exatamente retas. Os pontos intermédios que não se encontram exatamente sobre a trajetória reta podem ter efeitos visíveis na superfície da peça de trabalho
- Nas transições de curvatura (esquinas) deverá encontrar-se apenas um ponto de dados NC
- Evitar distâncias de bloco permanentemente curtas. As distâncias de bloco curtas surgem no sistema CAM devido a fortes alterações da curvatura do contorno em simultâneo com erros de cordão muito pequenos. As trajetórias exatamente retas não requerem distâncias de bloco curtas, que, muitas vezes, ocorrem forçosamente devido à constante emissão de pontos pelo sistema CAM
- Evitar uma distribuição de pontos exatamente sincronizada em superfícies com curvatura uniforme, dado que, dessa forma, podem formar-se padrões na superfície da peça de trabalho
- Nos programas de 5 eixos simultâneos: evitar a emissão dupla de posições, se estas se diferenciarem unicamente por uma colocação variável da ferramenta
- Evitar a saída do avanço em cada bloco NC. Isso pode ter um efeito prejudicial no perfil de velocidade do comando

**Configurações úteis para o operador da máquina:**

- Para uma simulação gráfica próxima da realidade, utilizar modelos 3D em formato STL como bloco e peça pronta  
**Mais informações:** "Definir o bloco: BLK FORM ", Página 92
- Para uma melhor estruturação de programas NC grandes, utilizar a função de estruturação do comando  
**Mais informações:** "Estruturar programas NC", Página 201
- Para a documentação do programa NC, utilizar a função de comentário do comando  
**Mais informações:** "Inserir comentários", Página 197
- Para maquinar furos e geometrias de caixas simples, utilizar os abrangentes ciclos do comando disponíveis  
**Mais informações:** Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**
- Nos ajustes, produzir os contornos com correção de raio da ferramenta **RL/RR**. Dessa forma, o operador da máquina pode efetuar as correções necessárias facilmente  
**Mais informações:** "Correção de ferramenta", Página 136
- Separar os avanços para o posicionamento prévio, a maquinagem e o corte em profundidade e defini-los no início do programa através de parâmetros Q

**Exemplo: Definições de avanço variáveis**

1 Q50 = 7500	AVANCO DE POSICIONAMENTO
2 Q51 = 750	AVANCO PROFUNDIDADE
3 Q52 = 1350	AVANÇO DE FRESAGEM
...	
25 L Z+250 R0 FMAX	
26 L X+235 Y-25 FQ50	
27 L Z+35	
28 L Z+33.2571 FQ51	
29 L X+321.7562 Y-24.9573 Z+33.3978 FQ52	
30 L X+320.8251 Y-24.4338 Z+33.8311	
...	

## Ter em atenção na programação CAM

### Ajustar erro de cordão

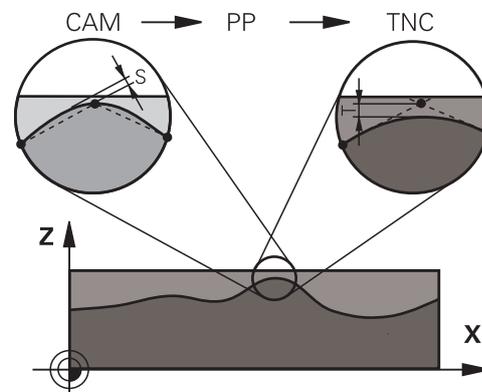


Recomendações de programação:

- Nas maquinagens de acabamento, ajustar o erro de cordão no sistema CAM para não mais que 5  $\mu\text{m}$ . No ciclo **32**, aplicar uma tolerância **T** de 1,3 a 3 vezes no comando.
- Na maquinagem de desbaste, a soma do erro de cordão com a tolerância **T** deve ser menor que a medida excedente de maquinagem definida. Desta forma, evitam-se danos no contorno.
- Os valores concretos dependem da dinâmica da sua máquina.

Ajuste o erro de cordão no programa CAM em função da maquinagem:

- **Desbaste com preferência na velocidade:**  
Utilizar valores de erro de cordão mais altos e a tolerância que lhes seja adequada no ciclo **32**. A medida excedente necessária no contorno é decisiva para os dois valores. Se a máquina dispuser de um ciclo especial, ajustar o modo de desbaste. Em geral, no modo de desbaste, a máquina funciona com grandes ressaltos e grandes acelerações
  - Tolerância habitual no ciclo **32**: entre 0,05 mm e 0,3 mm
  - Erros de cordão habituais no sistema CAM: entre 0,004 mm e 0,030 mm
- **Acabamento com preferência na alta precisão:**  
Utilizar valores de erro de cordão pequenos e a baixa tolerância que lhes seja adequada no ciclo **32**. A densidade de dados deve ser alta o suficiente para que o comando consiga reconhecer exatamente transições ou esquinas. Se a máquina dispuser de um ciclo especial, ajustar o modo de acabamento. Em geral, no modo de acabamento, a máquina funciona com pequenos ressaltos e baixas acelerações
  - Tolerância habitual no ciclo **32**: entre 0,002 mm e 0,006 mm
  - Erros de cordão habituais no sistema CAM: entre 0,001 mm e 0,004 mm
- **Acabamento com preferência na alta qualidade da superfície:**  
Utilizar valores de erro de cordão pequenos e a maior tolerância que lhes seja adequada no ciclo **32**. Dessa forma, o comando alisa melhor o contorno. Se a máquina dispuser de um ciclo especial, ajustar o modo de acabamento. Em geral, no modo de acabamento, a máquina funciona com pequenos ressaltos e baixas acelerações
  - Tolerância habitual no ciclo **32**: entre 0,010 mm e 0,020 mm
  - Erros de cordão habituais no sistema CAM: aprox. 0,005 mm



### Outros ajustes

Para a programação CAM, tenha em conta os pontos seguintes:

- No caso de avanços de maquinagem lentos ou contornos com grandes raios, definir o erro de cordão cerca de três a cinco vezes menor que a tolerância **T** no ciclo **32**. Além disso, definir a distância máxima entre pontos entre 0,25 mm e 0,5 mm. Depois, o erro de geometria ou o erro de modelo deve ser selecionado muito pequeno (máx. 1 µm).
- Também nos avanços de maquinagem mais altos se desaconselham distâncias entre pontos superiores a 2,5 mm em áreas de contorno curvas
- Tratando-se de elementos de contorno retos, é suficiente um ponto NC no início e outro no final do movimento linear; evitar a emissão de posições intermédias.
- Nos programas de 5 eixos simultâneos, evite que a proporção entre o comprimento dos blocos de eixo linear e o comprimento dos blocos de eixo rotativo se altere grandemente. Dessa forma, podem surgir fortes reduções do avanço no ponto de referência da ferramenta (TCP)
- O limite de avanço para movimentos de compensação (p. ex., através de **M128 F...**) deverá ser aplicado apenas em casos excepcionais. O limite de avanço para movimentos de compensação pode causar fortes reduções do avanço no ponto de referência da ferramenta (TCP).
- Providenciar a que os programas NC para maquinagens simultâneas de 5 eixos com fresagem esférica se desenvolvam, de preferência, no centro da esfera. Regra geral, desta maneira, os dados NC são mais uniformes. Além disso, no ciclo **32**, pode ajustar uma tolerância de eixo rotativo **TA** mais elevada (p. ex., entre 1° e 3°) para uma evolução do avanço no ponto de referência da ferramenta (TCP) ainda mais regular
- Nos programas NC para maquinagens simultâneas de 5 eixos com fresagem toroidal ou esférica, em caso de saída NC sobre o polo sul da esfera, deverá selecionar uma tolerância de eixo de rotação menor. Um valor comum é, por exemplo, 0.1°. Para a tolerância do eixo de rotação, é determinante o dano no contorno máximo permitido. Este dano no contorno depende da possível inclinação da ferramenta, do raio da ferramenta e da profundidade de trabalho da ferramenta.  
Na fresagem envolvente de 5 eixos com uma fresa de haste, é possível calcular o dano no contorno T máximo possível diretamente a partir do comprimento de trabalho da fresa L e a tolerância de contorno TA permitida:  
 $T \sim K \times L \times TA$   $K = 0.0175 [1/^\circ]$   
Exemplo: L = 10 mm, TA = 0.1°: T = 0.0175 mm

## Possibilidades de intervenção no comando

Para poder influenciar o comportamento dos programas CAM diretamente no comando, está à disposição o ciclo **32 TOLERANCIA**. Respeite as indicações na descrição da função do ciclo **32**. Tenha em conta, igualmente, as relações com o erro de cordão definido no sistema CAM.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Programação de ciclos de maquinagem**



Consulte o manual da sua máquina!

Alguns fabricantes de máquinas permitem ajustar o comportamento da máquina à maquinagem em causa através de um ciclo adicional, p. ex., o ciclo **332** Tuning. O ciclo **332** permite alterar definições de filtro, definições de aceleração e definições de ressalto.

### Exemplo

34 CYCL DEF 32.0 TOLERÂNCIA

35 CYCL DEF 32.1 T0.05

36 CYCL DEF 32.2 HSC-MODE:1 TA3

## Controlo de movimento ADP



Esta função deve ser ativada e ajustada pelo fabricante da máquina.

Uma qualidade insuficiente dos dados de programas NC de sistemas CAM provoca, frequentemente, uma diminuição da qualidade da superfície das peças de trabalho fresadas. A função **ADP** (Advanced Dynamic Prediction) amplia o cálculo prévio do perfil de avanço máximo admissível que existia até agora e otimiza o controlo de movimento dos eixos de avanço ao fresar. Dessa forma, é possível fresar superfícies polidas com tempos de maquinagem curtos, mesmo no caso de uma distribuição de pontos fortemente irregular nas trajetórias de ferramenta adjacentes. O esforço de pós-maquinagem é significativamente reduzido ou abolido.

As vantagens mais importantes da ADP num relance:

- comportamento de avanço simétrico na trajetória de avanço e retrocesso na fresagem bidirecional
- evoluções uniformes do avanço em trajetórias de fresagem contíguas
- reação melhorada perante efeitos adversos, p. ex., níveis semelhantes a escadas, tolerâncias de cordão grosseiras, coordenadas de ponto final de bloco com grandes arredondamentos, programas NC criados por sistemas CAM
- Cumprimento exato dos parâmetros dinâmicos também em condições difíceis

# 12

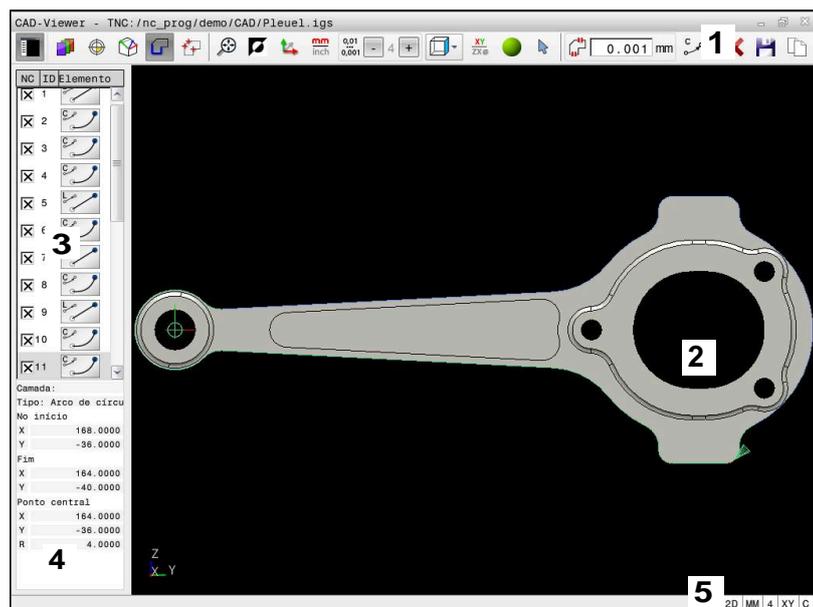
**Aceitar os dados  
de ficheiros CAD**

## 12.1 Divisão do ecrã CAD-Viewer

### Princípios básicos do CAD-Viewer

#### Visualização no ecrã

Ao abrir o **CAD-Viewer**, tem à disposição a seguinte divisão do ecrã:



- 1 Barra de menus
- 2 Janela de gráfico
- 3 Janela de vista de listas
- 4 Janela de informação dos elementos
- 5 Barra de estado

#### Tipos de ficheiros

O **CAD-Viewer** permite abrir formatos de ficheiro CAD padronizados diretamente no comando.

O comando mostra os seguintes tipos de ficheiros:

Ficheiro	Tipo	Formato
Step	.STP e .STEP	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ AP 203</li> <li>■ AP 214</li> </ul>
Iges	.IGS e .IGES	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Versão 5.3</li> </ul>
DXF	.DXF	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ R10 até 2015</li> </ul>

## 12.2 CAD Import (opção #42)

### Aplicação

É possível abrir ficheiros CAD diretamente no comando para daí extrair contornos ou posições de maquinagem. Os mesmos podem ser guardados como programas Klartext ou como ficheiros de pontos. Os programas Klartext obtidos na seleção de contornos também podem ser executados em comandos HEIDENHAIN antigos, visto que os programas de contornos, na configuração padrão, só contêm blocos **L** e **CC/C**.



Em alternativa aos blocos **CC/C**, é possível configurar que os movimentos circulares sejam criados como blocos **CR**.

**Mais informações:** "Ajustes básicos", Página 489

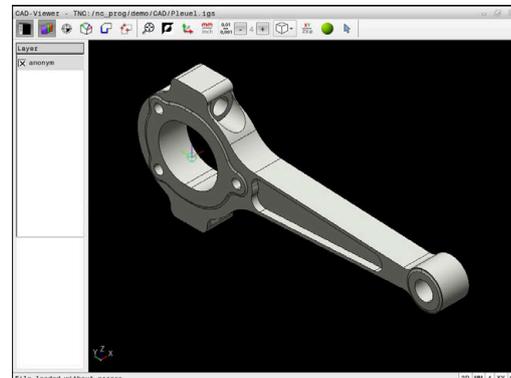
Ao processar ficheiros no modo de funcionamento **Programar**, por norma, o comando cria programas de contornos com a extensão **.H** e ficheiros de pontos com a extensão **.PNT**. O tipo de ficheiro pode ser selecionado no diálogo para guardar.

Para inserir um contorno selecionado ou uma posição de maquinagem selecionada diretamente num programa NC, utilize a área de transferência do comando. Usando a área de transferência, também é possível transferir os conteúdos para as ferramentas adicionais, p. ex., **Leafpad** ou **Gnumeric**.



Instruções de operação:

- Antes da importação para o comando, prestar atenção a que o nome do ficheiro contenha apenas caracteres permitidos. **Mais informações:** "Nomes de ficheiros", Página 107
- O comando não suporta o formato DXF binário. Guardar o ficheiro DXF no programa CAD ou de desenho em formato ASCII.



## Trabalhar com o CAD-Viewer



Para poder operar o **CAD-Viewer** sem ecrã tátil, é imprescindível dispor de um rato ou touchpad.

O **CAD-Viewer** corre como aplicação separada no terceiro desktop do comando. Por isso, com a tecla de comutação de ecrã, tem a possibilidade de alternar entre os modos de funcionamento da máquina, os modos de funcionamento de programação e o **CAD-Viewer**. Esta característica é particularmente útil, caso deseje inserir contornos ou posições de maquinaria num programa Klartext através da área de transferência.



Se utilizar um TNC 620 com operação por ecrã tátil, pode substituir alguns acionamentos de teclas por gestos.

**Mais informações:** "Operação do ecrã tátil",  
Página 525

## Abrir um ficheiro CAD



- ▶ Premir a tecla **Programar**



- ▶ premir a tecla **PGM MGT**
- > O comando abre a gestão de ficheiros.



- ▶ Premir a softkey **SELECCI. TIPO**
- > O comando mostra os formatos de ficheiro seleccionáveis.



- ▶ Premir a softkey **ZEIGE CAD**
- ▶ Em alternativa, premir a softkey **MOSTRAR TODOS**



- ▶ Seleccionar o diretório onde está armazenado o ficheiro CAD



- ▶ Seleccionar o ficheiro CAD desejado

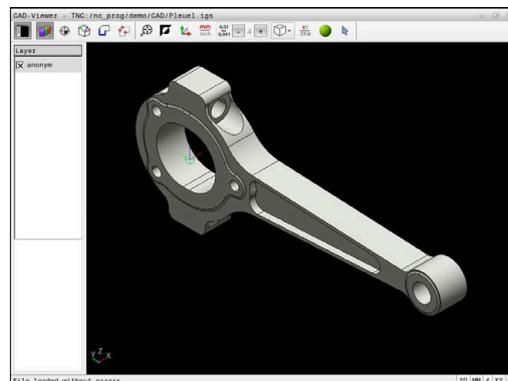


- ▶ Aceitar com a tecla **ENT**
- > O comando inicia o **CAD-Viewer** e mostra o conteúdo do ficheiro no ecrã. Na janela Vista de listas, o comando mostra as camadas (planos) e na janela Gráfico o desenho.

## Ajustes básicos

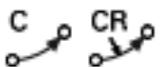
Os ajustes básicos referidos seguidamente são selecionados através dos ícones na barra de título.

Ícone	Ajuste
	Mostrar ou ocultar a janela Vista de listas, para ampliar a janela Gráfico
	Visualização das diferentes camadas
	Definir o ponto de referência, com seleção opcional do plano
	Definir o ponto zero, com seleção opcional do plano
	Selecionar contorno
	Selecionar posições de furação
	Aplicar zoom para a máxima representação possível do gráfico completo
	Alternar a cor do fundo (preto ou branco)
	Alternar entre o modo 2D e 3D. O modo ativo é realçado com cor
	Definir a unidade de medição do ficheiro em <b>mm</b> ou <b>polegadas</b> . O comando emite também o programa de contornos e as posições de maquinaria nesta unidade de medida. A unidade de medida ativa é realçada a vermelho
	Selecionar a resolução. A resolução define a quantidade de casas decimais e a quantidade de posições na linearização. Predefinição: 4 casas decimais com a unidade de medida <b>mm</b> e 5 casas decimais com a unidade de medida <b>polegadas</b>
<p> O <b>CAD-Viewer</b> lineariza todos os contornos que não estejam no plano XY. Quanto mais fina se definir a resolução, maior será a precisão com que o comando representará os contornos.</p>	
	Alternar entre diferentes vistas do modelo, p. ex., <b>Superior</b>



Ícone	Ajuste
	Escolher o modo para seleccionar, adicionar ou eliminar elementos de contorno
	<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;">  O ícone mostra o modo atual. Um clique no ícone ativa o modo seguinte.         </div>
	

O comando mostra os ícones seguintes apenas em determinados modos.

Ícone	Ajuste
	O último passo executado é rejeitado.
	<p>Modo Aceitação do contorno:</p> <p>A tolerância determina qual a distância que deve existir entre elementos de contorno vizinhos. Com a tolerância é possível compensar imprecisões causadas durante a elaboração do desenho. O ajuste básico está definido para 0,001 mm</p>
	<p>Modo Arco de círculo:</p> <p>O modo de arco de círculo define se os círculos devem ser criados em formato C ou formato CR, p. ex., para a interpolação de superfície cilíndrica no programa NC.</p>
	<p>Modo Aceitação de pontos:</p> <p>Determina se o comando, durante a seleção de posições de maquinagem, deve ou não mostrar o percurso da ferramenta numa linha tracejada.</p>
	<p>Modo Otimização de percurso:</p> <p>O comando otimiza o percurso de deslocação da ferramenta, de modo a que os percursos de deslocação entre as posições de maquinagem sejam mais curtos. Premir novamente, para desativar a otimização</p>
	<p>Modo de posições de furação:</p> <p>O comando abre uma janela sobreposta onde se podem filtrar os furos (círculos completos) segundo o seu tamanho</p>



#### Instruções de operação:

- Defina a unidade de medição correta, visto que no ficheiro CAD não existe qualquer informação relacionada.
- Ao criar programas NC para comandos antigos, a resolução deve estar limitada a três casas decimais. Além disso, devem-se retirar os comentários que o **CAD-Viewer** emite juntamente no programa de contornos.
- O comando indica os ajustes básicos ativos na barra de estado do ecrã.

## Ajustar a camada

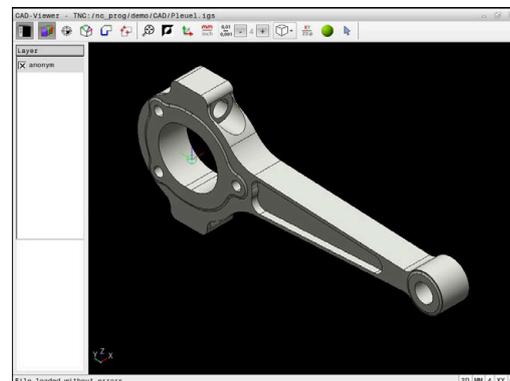
Os ficheiros CAD contêm, em geral, várias camadas (planos). Através da técnica de camadas, o engenheiro projetista agrupa diferentes elementos, por exemplo, o contorno efetivo da peça de trabalho, as dimensões, as linhas de ajuda e de construção, sombreados e texto.

Se se ocultarem as camadas supérfluas, o gráfico torna-se mais compreensível e é possível aceder mais facilmente às informações necessárias.



Instruções de operação:

- Os ficheiros CAD a processar devem conter, pelo menos, uma camada. O comando desloca automaticamente os elementos que não estão atribuídos a nenhuma camada de forma anónima para uma camada.
- É possível também selecionar um contorno se o engenheiro projetista tiver guardado as linhas em camadas diferentes.
- Se fizer duplo clique numa camada, o comando muda para o modo Aceitação do contorno e escolhe o primeiro elemento de contorno desenhado. O comando marca os outros elementos selecionáveis deste contorno a verde. Através deste procedimento, em particular nos contornos com muitos elementos curtos, evita-se a procura manual pelo início do contorno.



Se abrir um ficheiro CAD NO **CAD-Viewer**, todas as camadas existentes são exibidas.

### Ocultar camada

Para ocultar uma camada, proceda da seguinte forma:



- ▶ Selecionar a função **AJUSTAR LAYER**
- > Na janela da vista de listas, o comando mostra todas as camadas contidas no ficheiro CAD ativo.
- ▶ Selecionar a camada desejada
- ▶ Clicar na caixinha de controlo para a desativar
- ▶ Em alternativa, usar a tecla de espaço
- > O comando oculta a camada selecionada.

### Mostrar camada

Para mostrar uma camada, proceda da seguinte forma:



- ▶ Selecionar a função **AJUSTAR LAYER**
- > Na janela da vista de listas, o comando mostra todas as camadas contidas no ficheiro CAD ativo.
- ▶ Selecionar a camada desejada
- ▶ Clicar na caixinha de controlo para a ativar
- ▶ Em alternativa, usar a tecla de espaço
- > O comando marca a camada selecionada na vista de listas com um x.
- > Mostra-se a camada selecionada.

## Definir o ponto de referência

O ponto zero do desenho do ficheiro CAD nem sempre se situa de forma a poder ser utilizado como ponto de referência da peça de trabalho. Assim, o comando tem disponível uma função, com a qual é possível colocar o ponto zero do desenho num local conveniente clicando sobre um elemento. Além disso, também é possível determinar o alinhamento do sistema de coordenadas.

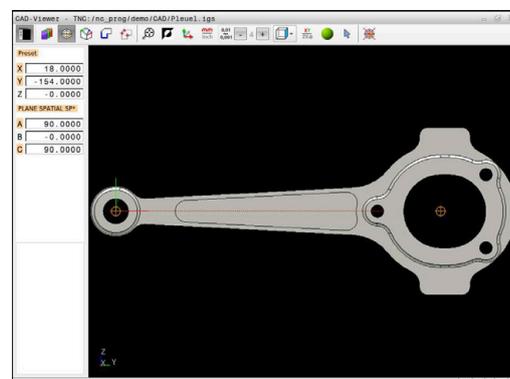
Pode definir o ponto de referência nos seguintes locais:

- Através de introdução numérica direta na janela Vista de listas
- Em retas:
  - Ponto inicial
  - Ponto central
  - Ponto final
- Em arcos de círculo:
  - Ponto inicial
  - Ponto central
  - Ponto final
- Em círculos completos:
  - Na transição do quadrante
  - No centro
- No ponto de intersecção de:
  - Duas retas, também quando o ponto de intersecção se situa no prolongamento da respetiva reta
  - Uma reta e um arco de círculo
  - Uma reta e um círculo completo
  - Dois círculos, independentemente de serem um círculo teórico ou completo



Instrução de operação:

Ainda pode alterar também o ponto de referência depois de ter selecionado o contorno. O comando só calcula o dados de contorno reais quando o contorno selecionado é memorizado num programa de contornos.



## Sintaxe NC

O ponto de referência e o alinhamento opcional são inseridos no programa NC como comentário a começar por **origin**.

```
4 ;origin = X... Y... Z...
```

```
5 ;origin_plane_spatial = SPA... SPB... SPC...
```

**Definir o ponto de referência no elemento individual**

Para definir o ponto de referência num elemento individual, proceda da seguinte forma:



- ▶ Selecionar o modo de definição do ponto de referência
- ▶ Posicionar o rato sobre o elemento desejado
- > O comando mostra, com um símbolo de estrela, os pontos de referência selecionáveis que estão sobre o elemento que pode ser escolhido.
- ▶ Selecionar o símbolo de estrela que corresponde à posição do ponto de referência desejada
- ▶ Se necessário, utilizar a função Zoom
- > O comando coloca o símbolo do ponto de referência no local selecionado.
- ▶ Se necessário, alinhar adicionalmente o sistema de coordenadas

**Mais informações:** "Alinhamento do sistema de coordenadas", Página 495

### Definir o ponto de referência no ponto de intersecção de dois elementos

Para definir o ponto de referência no ponto de intersecção de dois elementos, proceda da seguinte forma:



- ▶ Selecionar o modo de definição do ponto de referência
- ▶ Selecionar o primeiro elemento com o botão esquerdo do rato (reta, círculo completo ou arco de círculo)
- > O comando realça o elemento a cores.
- ▶ Selecionar o segundo elemento com o botão esquerdo do rato (reta, círculo completo ou arco de círculo)
- > O comando coloca o símbolo do ponto de referência no ponto de intersecção.
- ▶ Se necessário, alinhar adicionalmente o sistema de coordenadas

**Mais informações:** "Alinhamento do sistema de coordenadas", Página 495



Instruções de operação:

- Existindo vários pontos de intersecção possíveis, o comando seleciona o ponto de intersecção que se situa mais próximo do clique do rato do segundo elemento.
- Quando dois elementos não possuem um ponto de intersecção direto, o comando determina automaticamente o ponto de intersecção no prolongamento dos elementos.
- Quando o comando não consegue calcular qualquer ponto de intersecção, anula de novo o elemento já marcado.

Quando tiver sido definido um ponto de referência, o comando exibe o ícone do ponto de referência com um quadrante amarelo



Usando o ícone seguinte, elimina-se novamente um ponto de referência definido

**Alinhamento do sistema de coordenadas**

Para alinhar o sistema de coordenadas, devem estar preenchidas as seguintes condições:

- Ponto de referência definido
- Elementos adjacentes ao ponto de referência que pode ser utilizados para o alinhamento desejado

A posição do sistema de coordenadas é determinada através do alinhamento dos eixos.

Para alinhar o sistema de coordenadas, proceda da seguinte forma:



- ▶ Com o botão esquerdo do rato, seleccionar o elemento que se encontra na direcção positiva de X
- > O comando alinha o eixo X.
- > O comando altera o ângulo em C.
- ▶ Com o botão esquerdo do rato, seleccionar o elemento que se encontra na direcção positiva de Y
- > O comando alinha os eixos Y e Z.
- > O comando altera os ângulos em A e C.

**i** Com ângulos diferentes de 0, o comando apresenta a vista de listas a cor de laranja.

**Informações dos elementos**

À esquerda, na janela de informação dos elementos, o comando mostra:

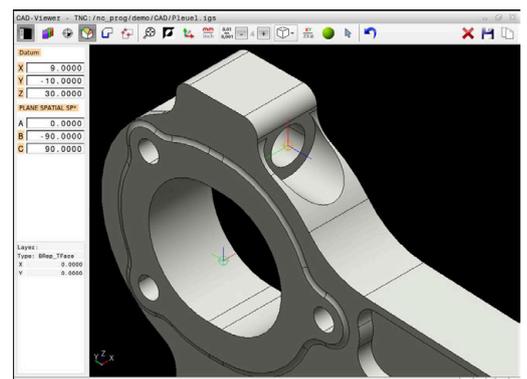
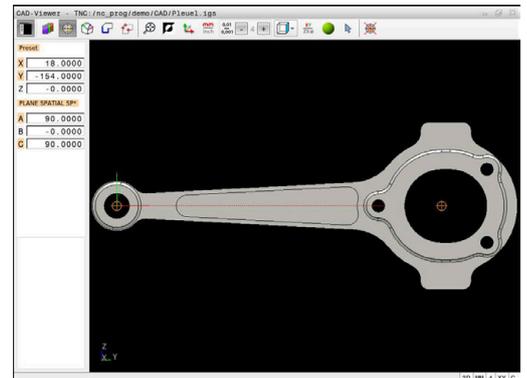
- A distância entre o ponto de referência definido e o ponto zero do desenho
- A orientação do sistema de coordenadas relativamente ao desenho

**Definir o ponto zero**

O ponto de referência da peça de trabalho nem sempre se situa de forma a poder maquinar o componente completo. Assim, o comando tem disponível uma função, com a qual é possível definir um novo ponto zero e uma inclinação.

O ponto zero com alinhamento do sistema de coordenadas pode ser definido nos mesmos locais que um ponto de referência.

**Mais informações:** "Definir o ponto de referência", Página 492



### Sintaxe NC

O ponto zero é inserido como bloco NC ou como comentário no programa NC com a função **TRANS DATUM AXIS** e o respetivo alinhamento opcional com **PLANE SPATIAL**.

Caso se determine apenas um ponto zero e o respetivo alinhamento, o comando insere as funções como bloco NC no programa NC.

```
4 TRANS DATUM AXIS X... Y... Z...
```

```
5 PLANE SPATIAL SPA... SPB... SPC... TURN MB MAX FMAX
```

Se, além disso, se selecionarem contornos ou pontos, então o comando insere as funções como comentário no programa NC.

```
4 ;TRANS DATUM AXIS X... Y... Z...
```

```
5 ;PLANE SPATIAL SPA... SPB... SPC... TURN MB MAX FMAX
```

### Definir o ponto zero no elemento individual

Para definir o ponto zero num elemento individual, proceda da seguinte forma:



- ▶ Selecionar o modo de determinação do ponto zero
- ▶ Posicionar o rato sobre o elemento desejado
- > O comando mostra, com um símbolo de estrela, os pontos zero selecionáveis que estão sobre o elemento que pode ser escolhido.
- ▶ Selecionar o símbolo de estrela que corresponde à posição do ponto zero desejada
- ▶ Se necessário, utilizar a função Zoom
- > O comando coloca o símbolo do ponto zero no local selecionado.
- ▶ Se necessário, alinhar adicionalmente o sistema de coordenadas

**Mais informações:** "Alinhamento do sistema de coordenadas", Página 498

**Definir o ponto zero no ponto de intersecção de dois elementos**

Para definir o ponto zero no ponto de intersecção de dois elementos, proceda da seguinte forma:



- ▶ Selecionar o modo de determinação do ponto zero
- ▶ Selecionar o primeiro elemento com o botão esquerdo do rato (reta, círculo completo ou arco de círculo)
- > O comando realça o elemento a cores.
- ▶ Selecionar o segundo elemento com o botão esquerdo do rato (reta, círculo completo ou arco de círculo)
- > O comando coloca o símbolo do ponto zero no ponto de intersecção.
- ▶ Se necessário, alinhar adicionalmente o sistema de coordenadas

**Mais informações:** "Alinhamento do sistema de coordenadas", Página 498



Instruções de operação:

- Existindo vários pontos de intersecção possíveis, o comando seleciona o ponto de intersecção que se situa mais próximo do clique do rato do segundo elemento.
- Quando dois elementos não possuem um ponto de intersecção direto, o comando determina automaticamente o ponto de intersecção no prolongamento dos elementos.
- Quando o comando não consegue calcular qualquer ponto de intersecção, anula de novo o elemento já marcado.

Quando tiver sido definido um ponto zero, o comando exibe o ícone do ponto zero com uma superfície amarela

Usando o ícone seguinte, elimina-se novamente um ponto zero definido

### Alinhamento do sistema de coordenadas

Para alinhar o sistema de coordenadas, devem estar preenchidas as seguintes condições:

- Ponto zero definido
- Elementos adjacentes ao ponto de referência que pode ser utilizados para o alinhamento desejado

A posição do sistema de coordenadas é determinada através do alinhamento dos eixos.

Para alinhar o sistema de coordenadas, proceda da seguinte forma:



- ▶ Com o botão esquerdo do rato, seleccionar o elemento que se encontra na direcção positiva de X
  - > O comando alinha o eixo X.
  - > O comando altera o ângulo em C.
- ▶ Com o botão esquerdo do rato, seleccionar o elemento que se encontra na direcção positiva de Y
  - > O comando alinha os eixos Y e Z.
  - > O comando altera os ângulos em A e C.



Com ângulos diferentes de 0, o comando apresenta a vista de listas a cor de laranja.

### Informações dos elementos

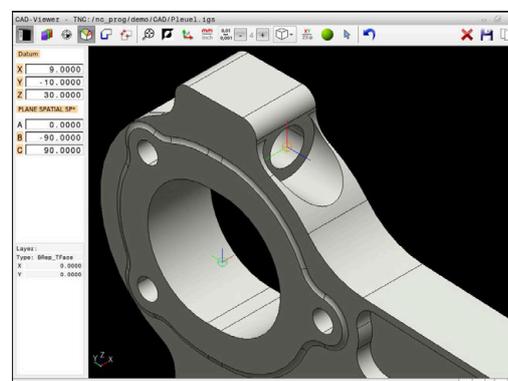
Na janela de informação dos elementos, o comando mostra a que distância do ponto de referência da peça de trabalho se encontra o ponto zero seleccionado.

À esquerda, na janela de informação dos elementos, o comando mostra:

- A distância entre o ponto zero definido e o ponto de referência da peça de trabalho
- Orientação do sistema de coordenadas



Após a definição, é possível continuar a deslocar o ponto zero manualmente. Para isso, indique os valores dos eixos desejados no campo das coordenadas.

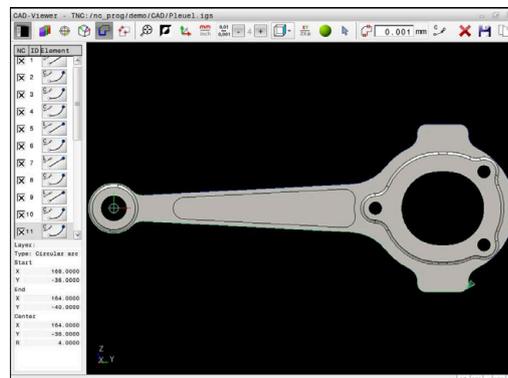


## Selecionar e guardar o contorno



Instruções de operação:

- Se a opção #42 não estiver ativada, a mesma não estará disponível.
- Na seleção do contorno, determine a direção de volta de modo a que esta coincida com a direção de maquinagem desejada.
- Selecione o primeiro elemento de contorno de forma a que seja possível uma aproximação sem colisão.
- Se os elementos de contorno tiverem de estar muito próximos uns dos outros, utilize a função de zoom.



Os elementos seguintes são selecionáveis como contorno:

- Line segment (reta)
- Circle (círculo completo)
- Circular arc (círculo teórico)
- Polyline (polilinha)
- Quaisquer curvas (p. ex., splines, elipses)

### Informações dos elementos

Na janela de informação dos elementos, o comando apresenta diferentes informações sobre o elemento de contorno que se tenha selecionado em último lugar na janela Vista de listas ou marcado na janela Gráfico.

- **Layer:** Mostra o plano ativo
- **Type:** Mostra o tipo de elemento, p. ex., linha
- **Coordenadas:** mostram o ponto inicial e o ponto final de um elemento e, eventualmente, o ponto central do círculo e o raio



Certifique-se de que a unidade de medição do Programa NC coincide com a do **CAD-Viewer**. Os elementos que estão guardados na área de transferência provenientes do **CAD-Viewer** não contêm informações sobre a unidade de medição.

## Selecionar contorno



Instrução de operação:

Se, na janela de vista de listas, fizer duplo clique numa camada, o comando muda para o modo Aceitação do contorno e escolhe o primeiro elemento de contorno desenhado. O comando marca os outros elementos selecionáveis deste contorno a verde. Através deste procedimento, em particular nos contornos com muitos elementos curtos, evita-se a procura manual pelo início do contorno.

Para selecionar um contorno com a ajuda de elementos de contorno existentes, proceda da seguinte forma:



- ▶ Escolher o modo para selecionar o contorno
- ▶ Posicionar o rato sobre o elemento desejado
- > O comando representa a direção de rotação proposta como linha tracejada.
- ▶ Se necessário, para alterar a direção de rotação, deslocar o ponteiro do rato na direção do ponto final oposto.
- ▶ Selecionar o elemento com o botão esquerdo do rato
- > O comando apresenta o elemento de contorno selecionado a azul.
- > O comando representa os outros elementos de contorno selecionáveis a verde.



No caso de contornos ramificados, o comando escolhe o caminho com o menor desvio de direção. Para alterar o percurso do contorno proposto, o comando coloca à disposição um modo adicional.

**Mais informações:** "Criar caminhos independentemente dos elementos de contorno existentes", Página 502

- ▶ Escolher o último elemento verde do contorno desejado com o botão esquerdo do rato
- > O comando muda a cor de todos os elementos selecionados para azul.
- > A vista de listas identifica todos os elementos selecionados com uma cruzinha na coluna **NC**.

### Guardar contorno



Instruções de operação:

- O comando emite duas definições de bloco (**BLK FORM**) em conjunto no programa de contornos. A primeira definição contém as dimensões de todo o ficheiro CAD, a segunda abrange os elementos de contorno selecionados - e, assim, a definição atuante - de modo que se obtém um tamanho de bloco otimizado.
- O comando guarda apenas os elementos que também foram selecionados (elementos marcados a azul) e que, portanto, estão assinalados com uma cruzinha na janela da vista de listas.

Para guardar o contorno selecionado, proceda da seguinte forma:



- ▶ Selecionar Guardar
- > O comando pede que selecione o diretório de destino, um nome de ficheiro qualquer e o tipo de ficheiro.



- ▶ Introduzir informações
- ▶ Confirmar a introdução
- > O comando guarda o programa de contorno.



- ▶ Em alternativa, copiar os elementos de contorno selecionados para a área de transferência



Certifique-se de que a unidade de medição do Programa NC coincide com a do **CAD-Viewer**. Os elementos que estão guardados na área de transferência provenientes do **CAD-Viewer** não contêm informações sobre a unidade de medição.

### Desmarcar contorno

Para eliminar os elementos de contorno, proceda da seguinte forma:



- ▶ Selecionar a função Eliminar para desmarcar todos os elementos
- ▶ Em alternativa, clicar em elementos individuais mantendo simultaneamente a tecla **CTRL** pressionada

### Criar caminhos independentemente dos elementos de contorno existentes

Para seleccionar quaisquer contornos com a ajuda de pontos finais de contorno, centrais ou de transição existentes, proceda da seguinte forma:



- ▶ Escolher o modo para seleccionar o contorno



- ▶ Ativar o modo Adicionar elementos de contorno
- > O comando mostra o símbolo seguinte:



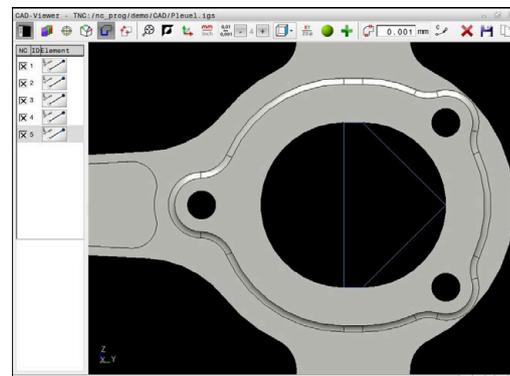
- ▶ Posicionar o rato sobre o elemento de contorno
- > O comando mostra pontos seleccionáveis.



Pontos seleccionáveis:

- Pontos finais ou centrais de uma linha ou de uma curva
- Transições de quadrante ou ponto central de um círculo
- Pontos de intersecção de elementos existentes

- ▶ Se necessário, seleccionar o ponto inicial
- ▶ Seleccionar o ponto inicial
- ▶ Seleccionar o elemento seguinte
- ▶ Em alternativa, seleccionar um ponto qualquer seleccionável
- > O comando cria o caminho desejado.



Instruções de operação:

- Os elementos de contorno seleccionáveis representados a verde influenciam os possíveis percursos dos caminhos. Sem elementos verdes, o comando mostra todas as possibilidades. Para eliminar o percurso de contorno proposto, clique no primeiro elemento verde, mantendo pressionada simultaneamente a tecla **CTRL**.  
Em alternativa, mude para o modo Eliminar:
- Se o elemento de contorno a prolongar ou a encurtar for uma reta, o comando prolonga ou diminui linearmente o elemento de contorno. Se o elemento de contorno a prolongar ou a encurtar for um arco de círculo, o comando prolonga ou encurta o arco de círculo circularmente.

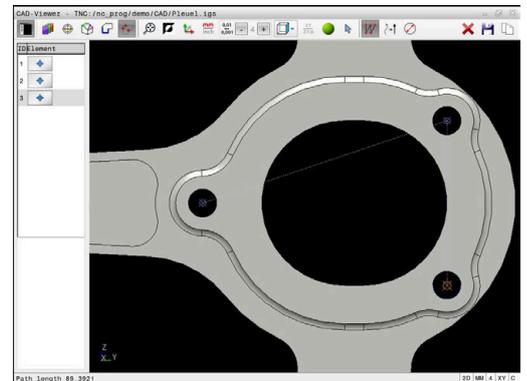
## Selecionar e guardar posições de maquinagem



Instruções de operação:

- Se a opção #42 não estiver ativada, a mesma não estará disponível.
- Se os elementos de contorno tiverem de estar muito próximos uns dos outros, utilize a função de zoom.
- Eventualmente, seleccionar o ajuste básico, de modo a que o comando mostre trajetórias de ferramenta.

**Mais informações:** "Ajustes básicos", Página 489



Para seleccionar posições de maquinagem, há três possibilidades à sua disposição:

- Seleção individual: as posições de maquinagem desejadas são seleccionadas através de cliques individuais do rato  
**Mais informações:** "Seleção individual", Página 504
- Seleção múltipla através de marcação: para seleccionar várias posições de maquinagem, marca-se uma área com o rato  
**Mais informações:** "Seleção múltipla através de marcação", Página 504
- Seleção múltipla através de filtro de pesquisa: são seleccionadas todas as posições de maquinagem no intervalo de diâmetros a definir  
**Mais informações:** "Seleção múltipla através de filtro de pesquisa", Página 504



As funções de desmarcar, eliminar e guardar as posições de maquinagem realizam-se de forma semelhante ao procedimento com elementos de contorno.

### Selecionar o tipo de ficheiro

Pode seleccionar os seguintes tipos de ficheiro:

- Tabela de pontos (.PNT)
- Programa em texto claro (.H)

Caso guarde as posições de maquinagem num programa Klartext, o comando cria para cada posição de maquinagem um bloco linear separado com chamada de ciclo (**L X... Y... Z... F MAX M99**).



Devido à sintaxe NC utilizada, através da importação CAD, é possível exportar programas NC gerados também para comandos HEIDENHAIN mais antigos e executá-los aí.



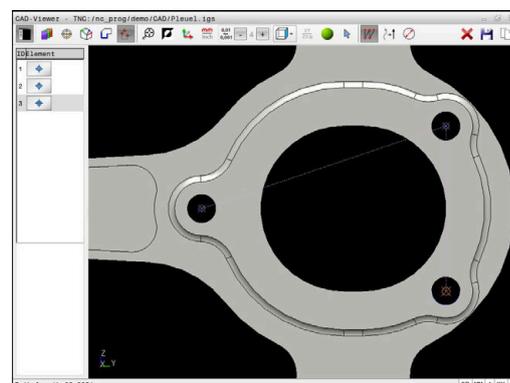
As tabelas de pontos (.PNT) do TNC 620 e do iTNC 530 não são compatíveis. A transmissão e a execução em tipos de comando diferentes levam a um comportamento imprevisível.

### Seleção individual

Para selecionar posições de maquinagem individuais, proceda da seguinte forma:



- ▶ Escolher o modo para selecionar a posição de maquinagem
- ▶ Posicionar o rato sobre o elemento desejado
- O comando apresenta o elemento selecionável a laranja.
- ▶ Selecionar o ponto central do círculo como posição de maquinagem
- ▶ Em alternativa, selecionar um círculo ou segmento circular
- O comando assume a posição de maquinagem selecionada na janela de vista de listas.



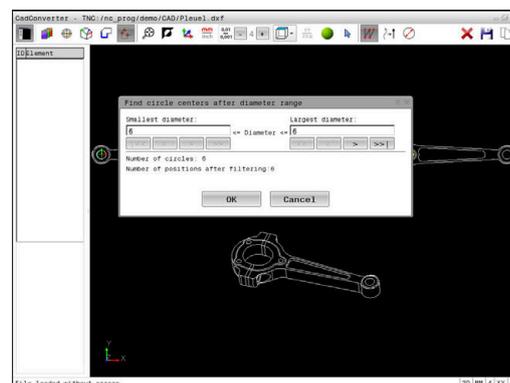
### Seleção múltipla através de marcação

Para selecionar várias posições de maquinagem através de marcação, proceda da seguinte forma:



- ▶ Escolher o modo para selecionar a posição de maquinagem
- ▶ Ativar Adicionar
- O comando mostra o símbolo seguinte:  

- ▶ Marcar a área desejada com o botão esquerdo do rato pressionado
- O comando mostra os menores e maiores diâmetros identificados numa janela sobreposta.
- ▶ Se necessário, modificar as definições de filtro  
**Mais informações:** "Ajustes de filtro", Página 505
- ▶ Confirmar o intervalo de diâmetros com **OK**
- O comando assume todas as posições de maquinagem do intervalo de diâmetros selecionado na janela de vista de listas.

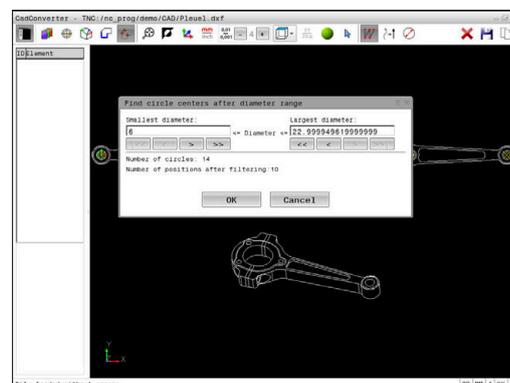


### Seleção múltipla através de filtro de pesquisa

Para selecionar várias posições de maquinagem através de um filtro de pesquisa, proceda da seguinte forma:



- ▶ Escolher o modo para selecionar a posição de maquinagem
- ▶ Ativar filtro de pesquisa
- O comando mostra os menores e maiores diâmetros identificados numa janela sobreposta.
- ▶ Se necessário, modificar as definições de filtro  
**Mais informações:** "Ajustes de filtro", Página 505
- ▶ Confirmar o intervalo de diâmetros com **OK**
- O comando assume todas as posições de maquinagem do intervalo de diâmetros selecionado na janela de vista de listas.



**Ajustes de filtro**

Depois de ter marcado as posições de furação através da seleção rápida, o comando mostra uma janela sobreposta em que, à esquerda, é apresentado o menor diâmetro de furação encontrado e, à direita, o maior. Com os botões no ecrã por baixo da indicação de diâmetro, é possível ajustar o diâmetro de modo a poder aceitar os diâmetros de furação desejados.

**Estão à disposição os seguintes botões no ecrã:**

Ícone	Ajuste de filtragem dos menores diâmetros
	Mostrar o menor diâmetro encontrado (ajuste básico)
	Mostrar o menor diâmetro mais próximo encontrado
	Mostrar o maior diâmetro mais próximo encontrado
	Mostrar o maior diâmetro encontrado. O comando define o filtro para o menor diâmetro para o valor que está definido para o maior diâmetro.

Ícone	Ajuste de filtragem dos maiores diâmetros
	Mostrar o menor diâmetro encontrado. O comando define o filtro para o maior diâmetro para o valor que está definido para o menor diâmetro.
	Mostrar o menor diâmetro mais próximo encontrado
	Mostrar o maior diâmetro mais próximo encontrado
	Mostrar o maior diâmetro encontrado (ajuste básico)

Pode fazer realçar a trajetória da ferramenta através do ícone **MOSTRAR TRAJEC MOSTRAR**.

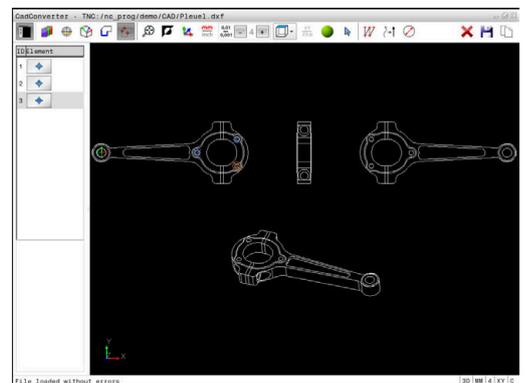
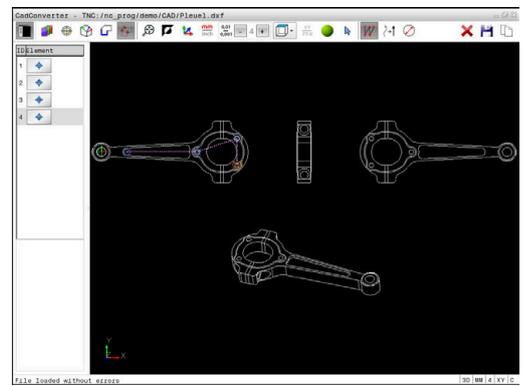
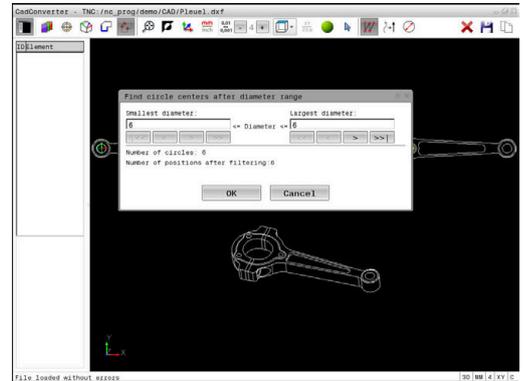
**Mais informações:** "Ajustes básicos", Página 489

**Informações dos elementos**

Na janela de informação dos elementos, o comando mostra as coordenadas da última posição de maquinagem selecionada.

Poderá alterar a representação do gráfico de torneamento também o com o rato. Dispõe-se das seguintes funções:

- Mover o rato com o botão direito premido para rodar o modelo
- Mover o rato com o botão intermédio premido ou a roda do rato para deslocar o modelo representado
- Para ampliar uma determinada área, selecionar a mesma com o botão esquerdo do rato pressionado
- Para fazer zoom rapidamente, girar a roda do rato para a frente ou para trás
- Para restaurar a vista padrão, fazer duplo clique com o botão direito do rato





13

**Paletes**

## 13.1 Gestão de paletes (Opção #22)

### Aplicação



Consulte o manual da sua máquina!

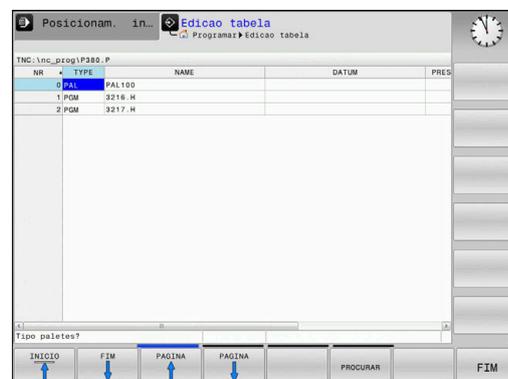
A Gestão de paletes é uma função dependente da máquina. Descreve-se seguidamente o âmbito das funções standard.

As tabelas de paletes **.p** são utilizadas, principalmente, em centros de maquinagem com substituidores de paletes. As tabelas de paletes chamam as diferentes paletes (PAL), opcionalmente as fixações (FIX) e os respetivos programas NC (PGM). As tabelas de paletes ativam todos os pontos de referência e tabelas de pontos zero definidos.

Pode utilizar tabelas de paletes sem substituidor de paletes para executar consecutivamente programas NC com diferentes pontos de referência com um único **arranque NC**.



O nome de ficheiro de uma tabela de paletes deve começar sempre por uma letra.



### Colunas da tabela de paletes

O fabricante da máquina define um protótipo para uma tabela de paletes que se abre automaticamente ao criar uma tabela de paletes.

O protótipo pode conter as seguintes colunas:

Coluna	Significado	Tipo de campo
<b>NR</b>	O comando cria o registo automaticamente. A entrada é obrigatória para o campo de introdução <b>Número de linha</b> da função <b>AVANCE BLOQUE</b> .	Campo obrigatório
<b>TIPO</b>	O comando distingue entre os seguintes registos: <ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>PAL</b> Paleta</li> <li>■ <b>FIX</b> Fixação</li> <li>■ <b>PGM</b> Programa NC</li> </ul> Selecione os registos através da tecla <b>ENT</b> e das teclas de seta ou mediante softkey.	Campo obrigatório
<b>NOME</b>	Nome ficheiro Os nomes das paletes e das fixações são, eventualmente, definidos pelo fabricante da máquina, o nome do programa NC é definido pelo utilizador. Se o programa NC não estiver guardado na pasta da tabela de paletes, é necessário indicar o caminho completo.	Campo obrigatório
<b>DATA</b>	Ponto zero Se a tabela de pontos zero não estiver guardada na pasta da tabela de paletes, é necessário indicar o caminho completo. Os pontos zero de uma tabela de pontos zero são ativados no programa NC através do ciclo <b>7</b> .	Campo opcional O registo só é necessário quando se utilize uma tabela de pontos zero.

Coluna	Significado	Tipo de campo
<b>PRESET</b>	Ponto de referência da peça de trabalho Indique o número do ponto de referência da peça de trabalho.	Campo opcional
<b>LOCATION</b>	Localização da palete O registo <b>MA</b> indica que uma palete ou fixação se encontra no espaço de trabalho da máquina e pode ser maquinada. Para registar <b>MA</b> , prima a tecla <b>ENT</b> . Com a tecla <b>NO ENT</b> , pode eliminar o registo e, assim, suprimir a maquinagem.	Campo opcional Se a coluna existir, o registo é absolutamente necessário.
<b>LOCK</b>	Linha bloqueada Através do registo <b>*</b> , tem a possibilidade de excluir da maquinagem a linha da tabela de paletes. Premindo a tecla <b>ENT</b> , a linha é identificada com o registo <b>*</b> . Com a tecla <b>NO ENT</b> , pode anular novamente o bloqueio. Pode bloquear a execução para programas NC individuais, fixações ou paletes completas. As linhas não bloqueadas (p. ex., PGM) de uma palete bloqueada não são, igualmente, maquinadas.	Campo opcional
<b>PALPRES</b>	Número do ponto de referência de paletes	Campo opcional O registo só é necessário quando se utilizem pontos de referência de paletes.
<b>W-STATUS</b>	Estado da maquinagem	Campo opcional O registo só é necessário em caso de maquinagem orientada para a ferramenta.
<b>METHOD</b>	Método de maquinagem	Campo opcional O registo só é necessário em caso de maquinagem orientada para a ferramenta.
<b>CTID</b>	Número de identidade para a reentrada	Campo opcional O registo só é necessário em caso de maquinagem orientada para a ferramenta.
<b>SP-X, SP-Y, SP-Z</b>	Altura segura nos eixos lineares X, Y e Z	Campo opcional
<b>SP-A, SP-B, SP-C</b>	Altura segura nos eixos rotativos A, B e C	Campo opcional
<b>SP-U, SP-V, SP-W</b>	Altura segura nos eixos paralelos U, V e W	Campo opcional
<b>DOC</b>	Comentário	Campo opcional



A coluna **LOCATION** pode ser eliminada, se só se utilizarem tabelas de paletes nas quais o comando deve processar todas as linhas.

**Mais informações:** "Inserir ou eliminar colunas",  
Página 511

### Editar tabela de paletes

Ao criar uma nova tabela de paletes, esta começa por estar vazia. Através das softkeys, é possível inserir e editar linhas.

Softkey	Função de edição
	Selecionar o início da tabela
	Selecionar o fim da tabela
	Selecionar a página anterior da tabela
	Selecionar a página seguinte da tabela
	Acrescentar linha no fim da tabela
	Apagar linha no fim da tabela
	Acrescentar várias linhas no fim da tabela
	Copiar os valores atuais
	Introduzir os valores atuais
	Escolher o início da linha
	Escolher o fim da linha
	Procurar texto ou valor
	Classificar ou ocultar colunas de tabelas
	Editar o campo atual
	Ordenar por conteúdos da coluna
	Funções adicionais, p. ex., Guardar
	Abrir seleção do caminho de ficheiro

## Selecionar tabela de paletes

Pode selecionar uma tabela de paletes ou criar uma nova da seguinte forma:



- ▶ Mudar para o modo de funcionamento **Programar** ou para um modo de funcionamento de execução de programa



- ▶ premir a tecla **PGM MGT**

Se não forem visíveis tabelas de paletes:



- ▶ Premir a softkey **SELECCI. TIPO**
- ▶ Premir a softkey **MOSTRAR**
- ▶ Selecionar a tabela de paletes com as teclas de seta ou introduzir o nome para uma nova tabela de paletes (.p)



- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**



Com a tecla de **divisão do ecrã**, pode alternar entre a vista de listas ou a vista de formulário.

## Inserir ou eliminar colunas



Esta função só é ativada depois de se introduzir o código **555343**.

Dependendo da configuração, podem não existir todas as colunas numa tabela de paletes criada de novo. Para, p. ex., trabalhar com orientação para a ferramenta, são necessárias colunas que devem ser inseridas primeiro.

Para inserir uma coluna numa tabela de paletes vazia, proceda da seguinte forma:

- ▶ Abrir a tabela de paletes



- ▶ Premir a softkey **MAIS FUNCIONES**



- ▶ Premir a softkey **EDITAR FORMATO**
- ▶ O comando abre uma janela sobreposta onde estão listadas todas as colunas disponíveis.
- ▶ Selecionar a coluna desejada com as teclas de seta



- ▶ Premir a softkey **INSERIR COLUNA**



- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**

A softkey **APAGAR COLUNA** permite remover a coluna novamente.

## Princípios básicos da maquinagem orientada para a ferramenta

### Aplicação



Consulte o manual da sua máquina!

A maquinagem orientada para a ferramenta é uma função dependente da máquina. Descreve-se seguidamente o âmbito das funções standard.

A maquinagem orientada para a ferramenta permite maquinar várias peças de trabalho em conjunto também numa máquina sem substituidor de paletes e, assim, economizar os tempos de troca de ferramenta.

### Limitação

#### AVISO

#### Atenção, perigo de colisão!

Nem todas as tabelas de paletes e programas NC são apropriados para uma maquinagem orientada para a ferramenta. Com a maquinagem orientada para a ferramenta, o comando deixa de executar os programas NC relacionados, dividindo-os pelas chamadas de ferramenta. Devido à divisão dos programas NC, as funções não anuladas (estados da máquina) podem atuar universalmente nos programas. Dessa forma, existe perigo de colisão durante a maquinagem!

- ▶ Ter em consideração as limitações referidas
- ▶ Ajustar as tabelas de paletes e programas NC à maquinagem orientada para a ferramenta
  - Programar novamente as informações de programa segundo cada ferramenta em cada programa NC (p. ex., **M3** ou **M4**).
  - Anular as funções especiais e funções auxiliares antes de cada ferramenta em cada programa NC (p. ex., **Tilt the working plane** ou **M138**)
- ▶ Testar com cuidado a tabela de paletes com os respetivos programas NC no modo de funcionamento **Execução passo a passo**

Não são permitidas as seguintes funções:

- FUNCTION TCPM, M128
- M144
- M101
- M118
- Troca do ponto de referência de paletes

Principalmente numa reentrada, as funções seguintes requerem uma especial precaução:

- Alteração dos estados da máquina com funções auxiliares (p. ex., M13)
- Escrever na configuração (p. ex., WRITE KINEMATICS)
- Conversão de margem de deslocação
- Ciclo **32**
- Inclinação do plano de maquinagem

### Colunas da tabela de paletes para maquinagem orientada para a ferramenta

Se o fabricante da máquina não tiver procedido a uma configuração diferente, para a maquinagem orientada para a ferramenta são necessárias adicionalmente as seguintes colunas:

Coluna	Significado
<b>W-STATUS</b>	<p>O estado da maquinagem determina a progressão da maquinagem. Indique BLANK para uma peça de trabalho não trabalhada. O comando altera este registo automaticamente durante a maquinagem.</p> <p>O comando distingue entre os seguintes registos:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ BLANK / nenhum registo: bloco, é necessária maquinagem</li> <li>■ INCOMPLETE: maquinagem incompleta, é necessário continuar a maquinagem</li> <li>■ ENDED: maquinagem completa, já não é necessária maquinagem</li> <li>■ EMPTY: posição vazia, não é necessária maquinagem</li> <li>■ SKIP: saltar a maquinagem</li> </ul>
<b>METHOD</b>	<p>Indicação do modo de maquinagem</p> <p>A maquinagem orientada para a ferramenta também é possível por meio de várias fixações de uma palete, mas não por meio de várias paletes.</p> <p>O comando distingue entre os seguintes registos:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ WPO: orientada para a peça de trabalho (standard)</li> <li>■ TO: orientada para a ferramenta (primeira peça de trabalho)</li> <li>■ CTO: orientada para a ferramenta (peças de trabalho seguintes)</li> </ul>
<b>CTID</b>	<p>O comando cria automaticamente o número de identidade para a reentrada com processo de bloco.</p> <p>Caso se elimine ou altere o registo, a reentrada deixa de ser possível.</p>
<b>SP-X, SP-Y, SP-Z, SP-A, SP-B, SP-C, SP-U, SP-V, SP-W</b>	<p>O registo da altura segura para os eixos existentes é opcional.</p> <p>É possível indicar posições de segurança para os eixos. O comando só aproxima a estas posições, se o fabricante da máquina as processar nas macros NC.</p>

## 13.2 Batch Process Manager (Opção #154)

### Aplicação



Consulte o manual da sua máquina!

A função **Batch Process Manager** é configurada e ativada pelo fabricante da máquina.

Com o **Batch Process Manager**, é possível planejar ordens de produção numa máquina-ferramenta.

Os programas NC planeados são guardados numa lista de trabalhos. A lista de trabalhos abre-se com o **Batch Process Manager**.

Mostram-se as seguintes informações:

- Isenção de erros do programa NC
- Tempo de execução dos programas NC
- Disponibilidade das ferramentas
- Momentos de intervenções manuais necessárias na máquina



Para obter todas as informações, a função de teste operacional da ferramenta deve estar ativada e ligada!

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

### Princípios básicos

O **Batch Process Manager** está disponível nos seguintes modos de funcionamento:

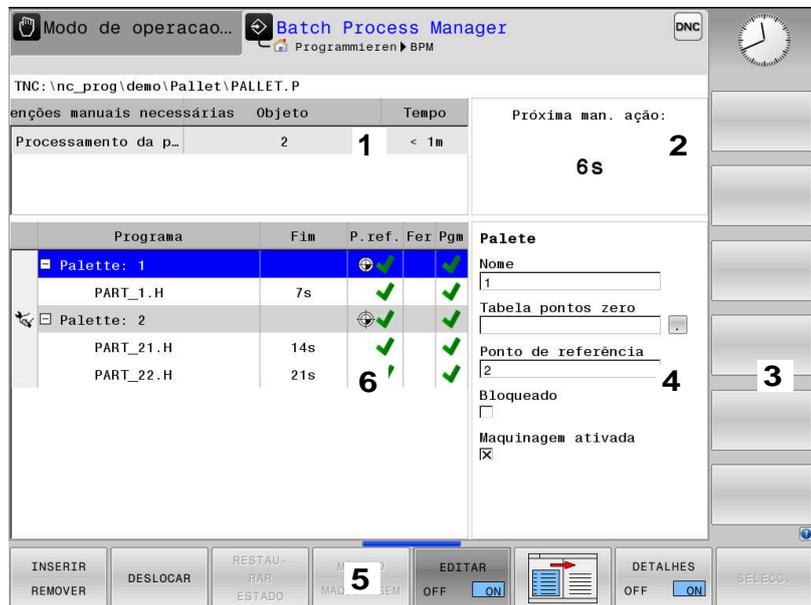
- **Programar**
- **Execução passo a passo**
- **Execução contínua**

Pode criar e modificar a lista de trabalhos no modo de funcionamento **Programar**.

A lista de trabalhos é processada nos modos de funcionamento **Execução passo a passo** e **Execução contínua**. A modificação só é possível em determinadas condições.

## Visualização no ecrã

Ao abrir o **Batch Process Manager** no modo de funcionamento **Programar**, tem à disposição a seguinte divisão do ecrã:



- 1 Mostra todas as intervenções manuais necessárias
- 2 Mostra a próxima intervenção manual
- 3 Mostra, eventualmente, as softkeys atuais do fabricante da máquina
- 4 Mostra as introduções modificáveis da linha realçada a azul
- 5 Mostra as softkeys atuais
- 6 Mostra a lista de trabalhos

## Colunas da lista de trabalhos

Coluna	Significado
Nenhum nome de coluna	Estado da <b>Paleta</b> , <b>Fixação</b> ou <b>Programa</b>
<b>Programa</b>	Nome ou caminho da <b>Paleta</b> , <b>Fixação</b> ou <b>Programa</b>
<b>Duração</b>	Tempo de execução em segundos Esta coluna só é apresentada com um ecrã de 19 polegadas!
<b>Fim</b>	Fim do tempo de execução <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Hora em <b>Programar</b></li> <li>■ Hora efetiva em <b>Execução passo a passo</b> e <b>Execução contínua</b></li> </ul>
<b>P.ref.</b>	Estado do ponto de referência da peça de trabalho
<b>Fer</b>	Estado das ferramentas utilizadas
<b>Pgm</b>	Estado do programa NC
<b>Sts</b>	Estado da maquinagem

Na primeira coluna, o estado da **Paleta**, **Fixação** e do **Programa** é representado por ícones.

Os ícones possuem o seguinte significado:

Ícone	Significado
	A <b>Paleta</b> , a <b>Fixação</b> ou o <b>Programa</b> estão bloqueados
	A <b>Paleta</b> ou a <b>Fixação</b> não estão ativadas para a maquinação
	Esta linha está a ser processada na <b>Execução passo a passo</b> ou na <b>Execução contínua</b> e não pode ser editada
	Nesta linha realizou-se uma interrupção manual do programa

Na coluna **Programa**, o método de maquinação é representado por meio de ícones.

Os ícones possuem o seguinte significado:

Ícone	Significado
Nenhum ícone	Maquinação orientada para a peça de trabalho
	Maquinação orientada para a ferramenta <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Início</li> <li>■ No fim</li> </ul>

Nas colunas **P.ref.**, **Fer** e **Pgm**, o estado é representado por meio de ícones.

Os ícones possuem o seguinte significado:

Ícone	Significado
	A verificação foi concluída
	A verificação falhou, p. ex., o tempo de vida de uma ferramenta expirou
	A verificação ainda não está concluída
	A estrutura do programa não está correta, p. ex., a paleta não contém programas subordinados
	O ponto de referência da peça de trabalho está definido
	Controlar a introdução Um ponto de referência da peça de trabalho tanto pode ser atribuído à paleta, como a todos os programas NC subordinados.



Instruções de operação:

- No modo de funcionamento **Programar**, a coluna **Fer** está sempre vazia, dado que o comando verifica o estado somente nos modos de funcionamento **Execução passo a passo** e **Execução contínua**
  - Se a função de teste operacional da ferramenta não estiver ativada ou ligada na máquina, então não é representado nenhum ícone na coluna **Pgm**
- Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

Na coluna **Sts**, o estado da maquinagem é representado por meio de ícones.

Os ícones possuem o seguinte significado:

Ícone	Significado
	bloco, é necessária maquinagem
	maquinagem incompleta, é necessário continuar a maquinagem
	maquinagem completa, já não é necessária maquinagem
	saltar a maquinagem



Instruções de operação:

- O estado da maquinagem é ajustado automaticamente durante a maquinagem
- A coluna **Sts** só é visível no **Batch Process Manager** se existir a coluna **W-STATUS** na tabela de paletes.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

## Abrir Batch Process Manager



Consulte o manual da sua máquina!

Através do parâmetro de máquina **standardEditor** (N.º 102902), o fabricante da máquina determina o editor padrão que será utilizado pelo comando.

### Modo de funcionamento Programar

Se o comando não abrir a tabela de paletes (.p) no Batch Process Manager como lista de trabalhos, proceda da seguinte forma:

- ▶ Seleccionar a lista de trabalhos desejada



- ▶ Comutação de barra de softkeys



- ▶ Premir a softkey **MAIS FUNCOES**



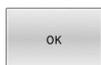
- ▶ Premir a softkey **SELECC. EDITOR**
- > O comando abre a janela sobreposta **Seleccionar editor**.



- ▶ Seleccionar **EDITOR BPM**



- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**



- ▶ Em alternativa, premir a softkey **OK**
- > O comando abre a lista de trabalhos no **Batch Process Manager**

### Modo de funcionamento Execução passo a passo e Execução contínua

Se o comando não abrir a tabela de paletes (.p) no Batch Process Manager como lista de trabalhos, proceda da seguinte forma:



- ▶ Premir a tecla **Divisão do ecrã**



- ▶ Premir a tecla **BPM**
- > O comando abre a lista de trabalhos no **Batch Process Manager**

### Softkeys

Tem à disposição as seguintes softkeys:



Consulte o manual da sua máquina!  
O fabricante da máquina pode configurar softkeys próprias.

Softkey	Função
	Retrair ou expandir a estrutura de árvore
	Editar a lista de trabalhos aberta
	Mostra as softkeys <b>INSERIR ANTES</b> , <b>INSERIR DEPOIS</b> e <b>REMOVER</b>
	Deslocar linha
	Marcar linha

Softkey	Função
	Suprimir marcação
	Inserir uma nova <b>Palete, Fixação</b> ou <b>Programa</b> antes da posição do cursor
	Inserir uma nova <b>Palete, Fixação</b> ou <b>Programa</b> depois da posição do cursor
	Eliminar linha ou bloco
	Mudar de janela ativa
	Selecionar as introduções possíveis numa janela sobreposta
	Restaurar o estado da maquinaria para bloco
	Selecionar a maquinaria orientada para a peça de trabalho ou para a ferramenta
	Retrair ou expandir as intervenções manuais necessárias
	Abrir a gestão avançada de ferramentas
	Interromper a maquinaria



Instruções de operação:

- As softkeys **MOSTRAR MONT.FERR.** e **STOP INTERNO** só existem nos modos de funcionamento **Execução passo a passo** e **Execução contínua**.
- Se existir a coluna **W-STATUS** na tabela de paletes, a softkey **RESTAURAR ESTADO** fica disponível.
- Se existirem as colunas **W-STATUS**, **METHOD** e **CTID** na tabela de paletes, fica disponível a softkey **MÉTODO MAQUINAGEM**.

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**

## Criar lista de trabalhos

Só é possível criar uma nova lista de trabalhos na gestão de ficheiros.



O nome de ficheiro de uma lista de trabalhos deve começar sempre por uma letra.



- ▶ Premir a tecla **Programar**



- ▶ premir a tecla **PGM MGT**
- > O comando abre a gestão de ficheiros.



- ▶ Premir a softkey **NOVO FICHEIRO**



- ▶ Introduzir o nome do ficheiro com extensão (.p)
- ▶ Confirmar com a tecla **ENT**
- > O comando abre uma lista de trabalhos vazia no **Batch Process Manager**.



- ▶ Premir a softkey **INSERIR REMOVER**



- ▶ Premir a softkey **INSERIR DEPOIS**
- > O comando mostra os diferentes tipos no lado direito.
- ▶ Selecionar o tipo desejado
  - **Paleta**
  - **Fixação**
  - **Programa**
- > O comando insere uma linha na lista de trabalhos.
- > O comando mostra o tipo selecionado no lado direito.
- ▶ Definir introduções
  - **Nome:** Indicar diretamente o nome ou, se existente, selecionar através da janela sobreposta
  - **Tabela pontos zero:** Se necessário, indicar o ponto zero diretamente ou selecionar através da janela sobreposta
  - **Ponto de referência:** Se necessário, indicar diretamente o ponto de referência da peça de trabalho
  - **Bloqueado:** A linha selecionada é excluída da maquinaria
  - **Maquinagem ativada:** Ativar a linha selecionada para a maquinaria



- ▶ Confirmar as introduções com a tecla **ENT**



- ▶ Repetir os passos, se necessário
- ▶ Premir a softkey **EDITAR**

## Alterar lista de trabalhos

É possível modificar uma lista de trabalhos no modo de funcionamento **Programar**, **Execução passo a passo** e **Execução contínua**.



Instruções de operação:

- Se estiver selecionada uma lista de trabalhos nos modos de funcionamento **Execução passo a passo** e **Execução contínua**, não é possível modificar a lista de trabalhos no modo de funcionamento **Programar**.
- A modificação da lista de trabalhos durante a maquinagem só é possível em determinadas condições, dado que o comando estabelece uma área protegida.
- Os programas na área protegida são apresentados a cinzento claro.

Para alterar uma linha da lista de trabalhos no **Batch Process Manager**, proceda da seguinte forma:

- ▶ Abrir a lista de trabalhos desejada



- ▶ Premir a softkey **EDITAR**



- ▶ Colocar o cursor na linha desejada, p. ex., **Palete**
- > O comando mostra a linha selecionada a azul.
- > O comando mostra as introduções que podem ser alteradas no lado direito.



- ▶ Eventualmente, premir a softkey **TROCAR JANELA**
- > O comando muda para a janela ativa.
- ▶ É possível alterar as introduções seguintes:

- **Nome**
- **Tabela pontos zero**
- **Ponto de referência**
- **Bloqueado**
- **Maquinagem ativada**



- ▶ Confirmar as introduções modificadas com a tecla **ENT**
- > O comando assume as alterações.



- ▶ Premir a softkey **EDITAR**

Para deslocar uma linha na lista de trabalhos no **Batch Process Manager**, proceda da seguinte forma:

- ▶ Abrir a lista de trabalhos desejada



- ▶ Premir a softkey **EDITAR**



- ▶ Colocar o cursor na linha desejada, p. ex., **Programa**
- > O comando mostra a linha selecionada a azul.



- ▶ Premir a softkey **DESLOCAR**



- ▶ Premir a softkey **TAG**
- > O comando marca a linha em que se encontra o cursor.



- ▶ Colocar o cursor na posição desejada
- > Se o cursor se encontrar numa posição apropriada, então o comando realça as softkeys **INSERIR ANTES** e **INSERIR DEPOIS**.



- ▶ Premir a softkey **INSERIR ANTES**
- > O comando insere a linha na nova posição.



- ▶ Premir a softkey **VOLTAR**



- ▶ Premir a softkey **EDITAR**



# 14

**Operação do ecrã  
tátil**

## 14.1 Ecrã e operação

### Ecrã tátil



Consulte o manual da sua máquina!  
Esta função deve ser ativada e ajustada pelo fabricante da máquina.

O ecrã tátil diferencia-se visualmente pela moldura preta e pela ausência de teclas de seleção de softkey.

O TNC 620 tem a consola integrada no ecrã de 19".

#### 1 Linha superior

Com o comando ligado, o ecrã exibe os modos de funcionamento selecionados na linha superior.

#### 2 Barra de softkeys para o fabricante da máquina

#### 3 Linha Soft-key

O comando apresenta outras funções numa barra de softkeys. A barra de softkeys ativa é apresentada como uma faixa azul.

#### 4 Consola integrada

#### 5 Determinação da divisão do ecrã

#### 6 Comutação entre modos de funcionamento da máquina, modos de funcionamento de programação e um terceiro estado desktop



### Usabilidade de ecrãs táteis em caso de carga eletrostática

Os ecrãs táteis da HEIDENHAIN baseiam-se num princípio de funcionamento capacitivo. Dessa forma, são sensíveis a cargas eletrostáticas do operador.

A solução é recorrer à derivação da carga estática através do contacto com objetos metálicos ligados à terra. Se ocorrerem problemas constantemente, é recomendável usar calçado e vestuário ESD.

A este propósito, observe as recomendações do fabricante da máquina.

## Consola

### Consola integrada

A consola está integrada no ecrã. O conteúdo da consola altera-se conforme o modo de funcionamento em que se encontra o utilizador.

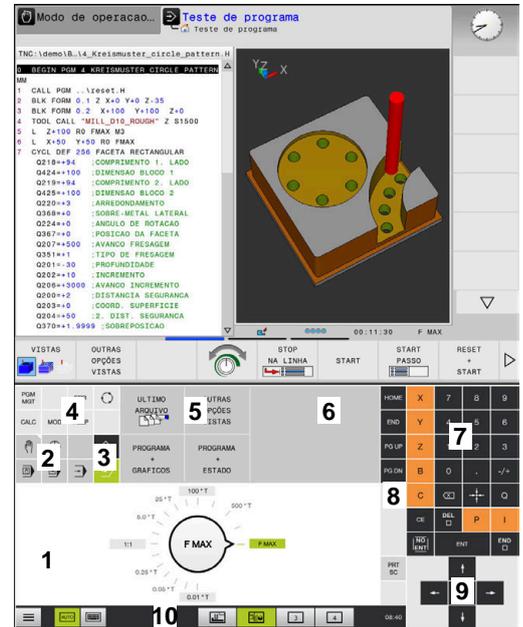
- 1 Área onde se pode mostrar o seguinte:
  - Teclado alfanumérico
  - Menu HEROS
  - Potenciómetro para a velocidade de simulação (apenas no modo de funcionamento **Teste do programa**)
- 2 Modos de funcionamento da máquina
- 3 Modos de funcionamento de programação
 

O comando mostra realçado a verde o modo de funcionamento ativo no qual o ecrã está ligado.

O comando mostra o modo de funcionamento em segundo plano através de um pequeno triângulo branco.
- 4
  - Administração de ficheiros
  - Calculadora
  - Função MOD
  - Função AJUDA
  - Visualização de mensagens de erro
- 5 Menu de acesso rápido
 

Encontra aqui num relance as funções mais importantes conforme o modo de funcionamento.
- 6 Abertura de diálogos de programação (apenas nos modos de funcionamento **Programar** e **Posicionam.c/ introd. manual**)
- 7 Introdução numérica e seleção de eixos
- 8 Navegação
- 9 Setas e instrução de salto **GOTO**
- 10 Barra de tarefas
 

**Mais informações:** Manual do Utilizador **Preparar, testar e executar programas NC**



Consola do modo de funcionamento Teste de programa



Consola do modo Funcionamento Manual

Além disso, o fabricante fornece uma consola da máquina.



Consulte o manual da sua máquina!  
As teclas como, p. ex., **NC-Start** ou **NC-Stop** apresentam-se descritas no manual da máquina.

**Comando geral**

As teclas seguintes podem ser comodamente substituídas por gestos:

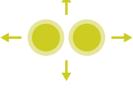
<b>Tecla</b>	<b>Função</b>	<b>Gesto</b>
	Alternar modos de funcionamento	Tocar no modo de funcionamento na linha superior
	Comutação de barra de softkeys	Passar horizontalmente sobre a barra de softkeys
	Teclas de seleção de softkey	Tocar na função no ecrã tátil

## 14.2 Gestos

### Vista geral dos gestos possíveis

O ecrã do comando tem capacidade para Multitouch. Isso significa que reconhece diferentes gestos, até com vários dedos simultaneamente.

Símbolo	Gesto	Significado
	Tocar	Um toque breve no ecrã
	Tocar duas vezes	Dois toques breves seguidos no ecrã
	Parar	Toque prolongado no ecrã
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p><b>i</b> Se mantiver permanentemente, o comando interrompe de forma automática após aprox. 10 segundos. Dessa maneira, não é possível um acionamento contínuo.</p> </div>		
	Passar	Movimento fluido sobre o ecrã
	Deslizar	Movimento sobre o ecrã cujo ponto inicial é claramente definido

Símbolo	Gesto	Significado
	Deslizar com dois dedos	Movimento paralelo de dois dedos sobre o ecrã cujo ponto inicial é claramente definido
	Marcar	Movimento de afastamento de dois dedos
	Beliscar	Movimento de aproximação de dois dedos

### Navegar em tabelas e programas NC

É possível navegar num programa NC ou numa tabela da seguinte forma:

Símbolo	Gesto	Função
	Tocar	Marcar um bloco NC ou linha da tabela Parar a deslocação
	Tocar duas vezes	Ativar a célula da tabela
	Passar	Deslocar-se pelo programa NC ou pela tabela

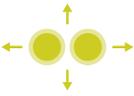
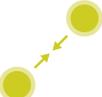
## Utilizar a simulação

O comando permite a operação por ecrã tátil nos seguintes gráficos:

- Gráfico de programação no modo de funcionamento **Programar**.
- Representação 3D no modo de funcionamento **Teste do programa**.
- Representação 3D no modo de funcionamento **Execução passo a passo**.
- Representação 3D no modo de funcionamento **Execução contínua**.
- Vista de cinemática

## Rodar, aplicar zoom e deslocar o gráfico

O comando oferece os seguintes gestos:

Símbolo	Gesto	Função
	Tocar duas vezes	Repôr o gráfico no tamanho original
	Deslizar	Rodar o gráfico (apenas gráfico 3D)
	Deslizar com dois dedos	Mover o gráfico
	Marcar	Ampliar o gráfico
	Beliscar	Reduzir o gráfico

### Medir o gráfico

Se tiver ativado a medição no modo de funcionamento **Teste do programa**, tem à disposição a função adicional seguinte:

Símbolo	Gesto	Função
	Tocar	Selecionar ponto de medição



### Operar o CAD-Viewer

O comando suporta a operação por ecrã tátil também ao trabalhar com **CAD-Viewer**. Dependendo do modo, estão à disposição diferentes gestos.

Para poder utilizar todas as aplicações, selecione previamente a função desejada através do ícone:

Ícone	Função
	Ajuste básico
	<b>Adicionar</b> No modo de seleção como se estivesse pressionada a tecla <b>Shift</b>
	<b>Remove</b> No modo de seleção como se estivesse pressionada a tecla <b>CTRL</b>

### Modo Ajustar camada e determinar o ponto de referência

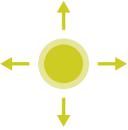
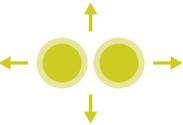
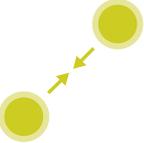
O comando oferece os seguintes gestos:

Símbolo	Gesto	Função
	Tocar num elemento	Mostrar a informação do elemento Determinar o ponto de referência



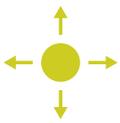
	Tocar duas vezes no segundo plano	Repor o gráfico ou modelo 3D no tamanho original
--	-----------------------------------	--

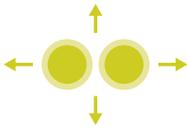
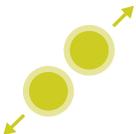
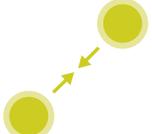


Símbolo	Gesto	Função
	Ativar <b>Adicionar</b> e tocar duas vezes no segundo plano	Repor o gráfico ou modelo 3D no tamanho e ângulo originais
	Deslizar	Rodar o gráfico ou modelo 3D (apenas no modo Ajustar camada)
	Deslizar com dois dedos	Mover o gráfico ou modelo 3D
	Marcar	Ampliar o gráfico ou modelo 3D
	Beliscar	Reduzir o gráfico ou modelo 3D

**Selecionar contorno**

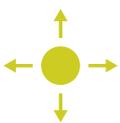
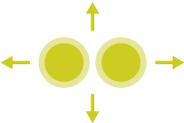
O comando oferece os seguintes gestos:

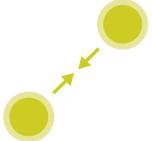
Símbolo	Gesto	Função
	Tocar num elemento	Selecionar elemento
	Tocar num elemento na janela de vista de listas	Selecionar ou desseleccionar elementos
	Ativar <b>Adicionar</b> e tocar num elemento	Dividir, encurtar, prolongar elemento
	Ativar <b>Eliminar</b> e tocar num elemento	Desseleccionar elemento
	Tocar duas vezes no segundo plano	Repor o gráfico no tamanho original
	Passar sobre um elemento	Mostrar pré-visualização de elementos seleccionáveis Mostrar a informação do elemento

Símbolo	Gesto	Função
	Deslizar com dois dedos	Mover o gráfico
	Marcar	Ampliar o gráfico
	Beliscar	Reduzir o gráfico

### Selecionar posições de maquinagem

O comando oferece os seguintes gestos:

Símbolo	Gesto	Função
	Tocar num elemento	Selecionar elemento Selecionar intersecção
	Tocar duas vezes no segundo plano	Repor o gráfico no tamanho original
	Passar sobre um elemento	Mostrar pré-visualização de elementos seleccionáveis Mostrar a informação do elemento
	Ativar <b>Adicionar</b> e deslizar	Marcar a área de seleção rápida
	Ativar <b>Eliminar</b> e deslizar	Marcar a área para desseleccionar elementos
	Deslizar com dois dedos	Mover o gráfico

Símbolo	Gesto	Função
	Marcar	Ampliar o gráfico
	Beliscar	Reduzir o gráfico

### Guardar os elementos e mudar para o programa NC

O comando guarda os elementos seleccionados, tocando nos ícones correspondentes.

Existem as seguintes possibilidades de mudar novamente para o modo de funcionamento **Programar**:

- Premir a tecla **Programar**  
O comando muda para o modo de funcionamento **Programar**.
- Fechar **CAD-Viewer**  
O comando muda automaticamente para o modo de funcionamento **Programar**.
- Através de barra de tarefas, para deixar o **CAD-Viewer** aberto no terceiro desktop  
O terceiro desktop permanece ativo em segundo plano.



# 15

**Tabelas e resumos**

## 15.1 Dados do sistema

### Lista das funções FN 18

Com a função **FN 18: SYSREAD**, pode ler dados do sistema e memorizá-los em parâmetros Q. A seleção do dado do sistema realiza-se através de um número de grupo (N.º ID), um número de dados de sistema e, se necessário, de um índice.



Os valores lidos da função **FN 18: SYSREAD** são sempre dados pelo comando em **unidades métricas**, independentemente da unidade do programa NC.

Encontra seguidamente uma lista completa das funções **FN 18: SYSREAD**. Tenha em mente que, dependendo do tipo do seu comando, nem todas as funções estão disponíveis.

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Informação do programa</b>				
	10	3	-	Número do ciclo de maquinagem ativo
		6	-	Número do último ciclo de apalpação executado -1 = nenhum
		7	-	Tipo do programa NC a chamar: -1 = nenhum 0 = programa NC visível 1 = ciclo / macro, o programa principal é visível 2 = ciclo / macro, não há nenhum programa principal visível
		103	Número do parâmetro Q	Relevante dentro de ciclos NC; para perguntar se o parâmetro Q indicado em IDX no correspondente CYCLE DEF foi indicado explicitamente.
		110	N.º de parâmetro QS	Existe um ficheiro com o nome QS(IDX)? 0 = Não, 1 = Sim A função extingue caminhos de ficheiros relativos
		111	N.º de parâmetro QS	Existe um diretório com o nome QS(IDX)? 0 = Não, 1 = Sim Possíveis apenas caminhos de diretórios absolutos.

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Endereços de salto do sistema</b>				
	13	1	-	Número de label ou nome de label (string ou QS) para o qual se salta em M2/M30, em vez de terminar o programa NC atual. Valor = 0: M2/M30 atua normalmente
		2	-	Número de label ou nome de label (string ou QS) para o qual se salta em FN14: ERROR com reação NC-CANCEL, em vez de interromper o programa NC com um erro. O número de erro programado no comando FN14 pode ser lido em ID992 NR14. Valor = 0: FN14 atua normalmente.
		3	-	Número de label ou nome de label (string ou QS) para o qual se salta em caso de erro de servidor interno (SQL, PLC, CFG) ou de operações de ficheiro incorretas (FUNCTION FILECOPY, FUNCTION FILEMOVE ou FUNCTION FILEDELETE), em lugar de interromper o programa NC com um erro. Valor = 0: o erro atua normalmente.
<b>Acesso indexado a parâmetros Q</b>				
	15	10	N.º de parâmetro Q	Lê Q(IDX)
		11	N.º de parâmetro QL	Lê QL(IDX)
		12	N.º de parâmetro QR	Lê QR(IDX)
<b>Estado da máquina</b>				
	20	1	-	Número da ferramenta ativa
		2	-	Número da ferramenta preparada
		3	-	Eixo de ferramenta ativo 0 = X 6 = U 1 = Y 7 = V 2 = Z 8 = W
		4	-	Velocidade do mandril programada
		5	-	Estado do mandril ativo -1 = Estado do mandril indefinido 0 = M3 ativo 1 = M4 ativo 2 = M5 após M3 ativo 3 = M5 após M4 ativo
		7	-	Relação de engrenagem ativada
		8	-	Estado do agente refrigerante ativo 0 = Desligado, 1 = Ligado
		9	-	Avanço ativo
		10	-	Índex da ferramenta preparada

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		11	-	Índice da ferramenta ativada
		14	-	Número do mandril ativo
		20	-	Velocidade de corte programada no modo de torneamento
		21	-	Modo do mandril no modo de torneamento: 0 = rotações constantes 1 = velocidade de corte constante
		22	-	Estado do refrigerante M7: 0 = inativo, 1 = ativo
		23	-	Estado do refrigerante M8: 0 = inativo, 1 = ativo
<b>Dados do canal</b>				
	25	1	-	Número do canal
<b>Parâmetros de ciclo</b>				
	30	1	-	Distância de segurança
		2	-	Profundidade de furação / Profundidade de fresagem
		3	-	Profundidade de corte
		4	-	Avanço de passo em profundidade
		5	-	Primeiro comprimento lateral com caixa
		6	-	Segundo comprimento lateral com caixa
		7	-	Primeiro comprimento lateral com ranhura
		8	-	Segundo comprimento lateral com ranhura
		9	-	Raio de caixa circular
		10	-	Avanço de fresagem
		11	-	Sentido de deslocação da trajetória de fresagem
		12	-	Tempo de espera
		13	-	Passo de rosca, ciclo 17 e 18
		14	-	Medida excedente de acabamento
		15	-	Ângulo de desbaste
		21	-	Ângulo de apalpação
		22	-	Curso de apalpação
		23	-	Avanço de apalpação
		49	-	Modo HSC (Ciclo 32 Tolerância)
		50	-	Tolerância dos eixos rotativos (Ciclo 32 Tolerância)

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		52	Número do parâmetro Q	Tipo de parâmetro de transferência com ciclos de utilizador: -1: Parâmetro de ciclo não programado em CYCL DEF 0: Parâmetro de ciclo programado numericamente em CYCL DEF (Parâmetro Q) 1: Parâmetro de ciclo programado como string em CYCL DEF (Parâmetro Q)
		60	-	Altura segura (Ciclos de apalpação 30 a 33)
		61	-	Verificação (Ciclos de apalpação 30 a 33)
		62	-	Medição de lâminas (Ciclos de apalpação 30 a 33)
		63	-	Número de parâmetro Q para o resultado (Ciclos de apalpação 30 a 33)
		64	-	Tipo de parâmetro Q para o resultado (Ciclos de apalpação 30 a 33) 1 = Q, 2 = QL, 3 = QR
		70	-	Multiplicador para o avanço (ciclo 17 e 18)
<b>Estado modal</b>				
	35	1	-	Cotação: 0 = absoluta (G90) 1 = incremental (G91)
		2	-	Correção de raio: 0 = R0 1 = RR/RL 10 = Face Milling 11 = Peripheral Milling
<b>Dados para tabelas SQL</b>				
	40	1	-	Código de resultado para último comando SQL. Se o último código de resultado foi 1 (= erro), como valor de retorno é transmitido o código de erro.
<b>Dados da tabela de ferramentas</b>				
	50	1	Ferramenta N.º	Comprimento de ferramenta L
		2	Ferramenta N.º	Raio da ferramenta R
		3	Ferramenta N.º	Raio R2 da ferramenta
		4	Ferramenta N.º	Medida excedente do comprimento da ferramenta DL
		5	Ferramenta N.º	Medida excedente do raio da ferramenta DR
		6	Ferramenta N.º	Medida excedente do raio da ferramenta DR2

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		7	Ferramenta N.º	Ferramenta bloqueada TL 0 = não bloqueada, 1 = bloqueada
		8	Ferramenta N.º	Número da ferramenta gémea RT
		9	Ferramenta N.º	Máximo tempo de vida TIME1
		10	Ferramenta N.º	Máximo tempo de vida TIME2
		11	Ferramenta N.º	Tempo de vida atual CUR.TIME
		12	Ferramenta N.º	Estado do PLC
		13	Ferramenta N.º	Comprimento máximo da lâmina LCUTS
		14	Ferramenta N.º	Máximo ângulo de aprofundamento ANGLE
		15	Ferramenta N.º	TT: N.º de lâminas CUT
		16	Ferramenta N.º	TT: Tolerância de desgaste do comprimento LTOL
		17	Ferramenta N.º	TT: Tolerância de desgaste do raio RTOL
		18	Ferramenta N.º	TT: Direção de rotação DIRECT 0=positiva, -1=negativa
		19	Ferramenta N.º	TT: Desvio do plano R-OFFS R = 99999,9999
		20	Ferramenta N.º	TT: Desvio do comprimento L-OFFS
		21	Ferramenta N.º	TT: Tolerância de rotura do comprimento LBREAK
		22	Ferramenta N.º	TT: Tolerância de rotura do raio RBREAK
		28	Ferramenta N.º	Rotações máximas NMAX
		32	Ferramenta N.º	Ângulo de ponta TANGLE
		34	Ferramenta N.º	Levantar permitido LIFTOFF (0=Não, 1=Sim)
		35	Ferramenta N.º	Raio de tolerância de desgaste R2TOL
		36	Ferramenta N.º	Tipo de ferramenta TYPE (Fresa = 0, ferramenta de polimento = 1, ... apalpador = 21)
		37	Ferramenta N.º	Linha correspondente na tabela de apalpador

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		38	Ferramenta N.º	Carimbo de hora da última utilização
		39	Ferramenta N.º	ACC
		40	Ferramenta N.º	Passo para ciclos de roscagem
		44	Ferramenta N.º	Cobertura do tempo de vida da ferramenta
		45	Ferramenta N.º	Largura frontal da placa de corte (RCUTS)
		46	Ferramenta N.º	Comprimento útil da fresa (LU)
		47	Ferramenta N.º	Raio do pescoço da fresa (RN)

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Dados da tabela de posições</b>				
	51	1	Número de posição	Número de ferramenta
		2	Número de posição	0 = Nenhuma ferramenta especial 1 = Ferramenta especial
		3	Número de posição	0 = Nenhuma posição fixa 1 = Posição fixa
		4	Número de posição	0 = nenhuma posição bloqueada 1 = posição bloqueada
		5	Número de posição	Estado do PLC
<b>Determinar posição da ferramenta</b>				
	52	1	Ferramenta N.º	Número de posição
		2	Ferramenta N.º	Número do carregador de ferramenta
<b>Informação de ficheiro</b>				
	56	1	-	Número de linhas da tabela de ferramentas
		2	-	Número de linhas da tabela de pontos zero ativa
		4	-	Número de linhas de uma tabela de definição livre que foi aberta com FN26: TABOPEN
<b>Dados de ferramenta para estrobos T e S</b>				
	57	1	Código T	Número de ferramenta IDX0 = Estrobo T0 (colocar ferramenta), IDX1 = Estrobo T1 (trocar ferramenta), IDX2 = Estrobo T2 (preparar ferramenta)
		2	Código T	Índice de ferramenta IDX0 = Estrobo T0 (colocar ferramenta), IDX1 = Estrobo T1 (trocar ferramenta), IDX2 = Estrobo T2 (preparar ferramenta)
		5	-	Velocidade do mandril IDX0 = Estrobo T0 (colocar ferramenta), IDX1 = Estrobo T1 (trocar ferramenta), IDX2 = Estrobo T2 (preparar ferramenta)
<b>Valores programados na TOOL CALL</b>				
	60	1	-	Número da ferramenta T
		2	-	Eixo de ferramenta ativo 0 = X 1 = Y 2 = Z 6 = U 7 = V 8 = W
		3	-	Velocidade S do mandril
		4	-	Medida excedente do comprimento da ferramenta DL

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		5	-	Medida excedente do raio da ferramenta DR
		6	-	TOOL CALL automática 0=Sim, 1=Não
		7	-	Medida excedente do raio da ferramenta DR2
		8	-	Índice da ferramenta
		9	-	Avanço ativo
		10	-	Velocidade de corte em [mm/min]

#### Valores programados em TOOL DEF

61	0	Ferramenta N.º	Ler número da sequência de troca de ferramenta: 0 = Ferramenta já no mandril, 1 = Troca entre ferramentas externas, 2 = Troca de ferramenta interna para externa, 3 = Troca de ferramenta especial para ferramenta externa, 4 = Inserção de ferramenta externa, 5 = Troca de ferramenta externa para interna, 6 = Troca de ferramenta interna para interna, 7 = Troca de ferramenta especial para ferramenta interna, 8 = Inserção de ferramenta interna, 9 = Troca de ferramenta externa para ferramenta especial, 10 = Troca de ferramenta especial para ferramenta interna, 11 = Troca de ferramenta especial para ferramenta especial, 12 = Inserção de ferramenta especial, 13 = Substituição de ferramenta externa, 14 = Substituição de ferramenta interna, 15 = Substituição de ferramenta especial
	1	-	Número da ferramenta T
	2	-	Comprimento
	3	-	Raio
	4	-	Índice
	5	-	Dados de ferramenta programados em TOOL DEF 1 = Sim, 0 = Não

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Valores de LAC e VSC</b>				
	71	0	0	Índice do eixo NC para o qual a operação de pesagem LAC deverá ser executada ou foi executada em último lugar (X a W = 1 a 9)
			2	Inércia total determinada através da operação de pesagem LAC [kgm <sup>2</sup> ] (com eixos de rotação A/B/C) ou massa total em [kg] (com eixos lineares X/Y/Z)
		1	0	Ciclo 957 Retirar da rosca
<b>Espaço de memória livremente disponível para ciclos do fabricante</b>				
	72	0-39	0 a 30	Espaço de memória livremente disponível para ciclos do fabricante. Os valores são restaurados pelo TNC apenas em caso de reinicialização do comando (= 0). Com Cancel, os valores não são restaurados para o valor que tinham no momento da execução. Até inclusivamente 597110-11: apenas NR 0-9 e IDX 0-9 A partir de 597110-12: NR 0-39 e IDX 0-30
<b>Espaço de memória livremente disponível para ciclos do utilizador</b>				
	73	0-39	0 bis 30	Espaço de memória livremente disponível para ciclos do utilizador. Os valores são restaurados pelo TNC apenas em caso de reinicialização do comando (= 0). Com Cancel, os valores não são restaurados para o valor que tinham no momento da execução. Até inclusivamente 597110-11: apenas NR 0-9 e IDX 0-9 A partir de 597110-12: NR 0-39 e IDX 0-30
<b>Ler a velocidade do mandril mínima e máxima</b>				
	90	1	ID do mandril	Velocidade mínima do mandril da relação de engrenagem mais baixa. Caso não estejam configuradas relações de engrenagem, é avaliado o CfgFeedLimits/minFeed do primeiro bloco de parâmetros do mandril. Índice 99 = mandril ativo
		2	ID do mandril	Velocidade máxima do mandril da relação de engrenagem mais alta. Caso não estejam configuradas relações de engrenagem, é avaliado o CfgFeedLimits/maxFeed do primeiro bloco de parâmetros do mandril. Índice 99 = mandril ativo
<b>Correções da ferramenta</b>				
	200	1	1 = sem medida excedente 2 = com medida	Raio ativo

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
			excedente 3 = com medida excedente e medida excedente de TOOL CALL	
		2	1 = sem medida excedente 2 = com medida excedente 3 = com medida excedente e medida excedente de TOOL CALL	Comprimento ativo
		3	1 = sem medida excedente 2 = com medida excedente 3 = com medida excedente e medida excedente de TOOL CALL	Raio de arredondamento
		6	Ferramenta N.º	Comprimento da ferramenta Índice 0 = ferramenta ativa
<b>Transformações de coordenadas</b>				
	210	1	-	Rotação básica ( manual)
		2	-	Rotação programada
		3	-	Eixo espelhado ativo Bit#0 a 2 e 6 a 8: Eixo X, Y, Z e U, V, W
<b>Transformações de coordenadas</b>				
	210	4	Eixo	Fator de escala ativo Índex: 1 - 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		5	Eixo de rotação	ROT 3D Índex: 1 - 3 (A, B, C)
		6	-	Inclinação do plano de maquinagem nos modos de funcionamento de execução do programa 0 = Não ativa -1 = Ativa
		7	-	Inclinação do plano de maquinagem nos modos de funcionamento manuais 0 = Não ativa -1 = Ativa
<b>transformações de coordenadas</b>				

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
	210	8	N.º de parâmetro QL	Ângulo de torção entre o mandril e o sistema de coordenadas inclinado. Projeta o ângulo guardado no parâmetro QL do sistema de coordenadas de introdução no sistema de coordenadas da ferramenta. Libertando-se IDX, é projetado o ângulo 0.
<b>Transformações de coordenadas</b>				
	210	10	-	Tipo de definição da inclinação ativa: 0 = sem inclinação – é devolvido quando tanto no modo de funcionamento <b>Operação manual</b> como nos modos de funcionamento automáticos não há nenhuma inclinação ativa. 1 = axial 2 = ângulo sólido
<b>Sistema de coordenadas ativo</b>				
	211	-	-	1 = Sistema de introdução (predefinição) 2 = Sistema REF 3 = Sistema de troca de ferramenta
<b>Transformações especiais no modo de torneamento</b>				
	215	1	-	Ângulo para precessão do sistema de introdução no plano XY no modo de torneamento. Para anular a transformação, deve-se registrar o valor 0 para o ângulo. Esta transformação é utilizada no âmbito do ciclo 800 (parâmetro Q497).
		3	1-3	Exportação do ângulo sólido escrito com NR2. Índice: 1 - 3 (rotA, rotB, rotC)
<b>Deslocação do ponto zero ativa</b>				
	220	2	Eixo	Deslocação do ponto zero atual em [mm] Índex: 1 - 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		3	Eixo	Ler a diferença entre ponto referente e ponto de referência. Índex: 1 - 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		4	Eixo	Ler valores para offset de OEM.. Índex: 1 - 9 (X_OFFS, Y_OFFS, Z_OFFS,... )
<b>Margem de deslocação</b>				
	230	2	Eixo	Interruptor limite de software negativo Índex: 1 - 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		3	Eixo	Interruptor limite de software positivo Índex: 1 - 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		5	-	Interruptor limite de software ligado ou desligado: 0 = ligado, 1 = desligado Para eixos de módulo, é necessário definir o limite superior e o inferior ou nenhum limite.

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Ler a posição nominal no sistema REF</b>				
	240	1	Eixo	Posição nominal atual no sistema REF
<b>Ler a posição nominal no sistema REF incluindo offsets (volante, etc.)</b>				
	241	1	Eixo	Posição nominal atual no sistema REF
<b>Posição atual no sistema de coordenadas ativo</b>				
	270	1	Eixo	Posição nominal atual no sistema de introdução Na chamada com correção do raio da ferramenta ativa, a função fornece as posições sem correção para os eixos principais X, Y e Z. Se a função for chamada com uma correção do raio da ferramenta ativa para um eixo de rotação, é emitida uma mensagem de erro. Índice: 1 - 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
<b>Ler a posição atual no sistema de coordenadas ativo incluindo offsets (volante, etc.)</b>				
	271	1	Eixo	Posição nominal atual no sistema de introdução
<b>Ler informações sobre M128</b>				
	280	1	-	M128 ativo: -1 = Sim, 0 = Não
		3	-	Estado de TCPM após N.º Q: N.º Q + 0: TCPM ativo, 0 = não, 1 = sim N.º Q + 1: AXIS, 0 = POS, 1 = SPAT N.º Q + 2: PATHCTRL, 0 = AXIS, 1 = VECTOR N.º Q + 3: avanço, 0 = F TCP, 1 = F CONT
<b>Cinemática da máquina</b>				
	290	5	-	0: Compensação de temperatura não ativa 1: Compensação de temperatura ativa
		10	-	Índice da cinemática de máquina programada em FUNCTION MODE MILL ou FUNCTION MODE TURN a partir de Channels/ChannelSettings/CfgKinList/kinCompositeModels -1 = Não programada
<b>Ler dados da cinemática da máquina</b>				
	295	1	N.º de parâmetro QS	Leitura dos nomes de eixo da cinemática tridimensional ativa. Os nomes de eixo são escritos segundo QS(IDX), QS(IDX+1) e QS(IDX+2). 0 = Operação bem sucedida
		2	0	Função FACING HEAD POS ativa? 1 = sim, 0 = não
		4	Eixo rotativo	Ler se o eixo de rotação indicado participa no cálculo cinemático. 1 = sim, 0 = não

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
				(Um eixo de rotação ser excluído do cálculo cinemático com M138.) Índice: 4, 5, 6 (A, B, C)
		6	Eixo	Cabeça angular: vetor de deslocação no sistema de coordenadas de base B-CS através da cabeça angular Índice: 1, 2, 3 (X, Y, Z)
		7	Eixo	Cabeça angular: vetor de direção da ferramenta no sistema de coordenadas de base B-CS Índice: 1, 2, 3 (X, Y, Z)
		10	Eixo	Determinar eixos programáveis Determinar a ID de eixo correspondendo ao índice do eixo indicado (índice de CfgAxis/axisList). Índice: 1 - 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		11	ID de eixo	Determinar eixos programáveis Determinar o índice do eixo (X = 1, Y = 2, ...) para a ID de eixo indicada. Índice: ID de eixo (índice de CfgAxis/axisList)

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Modificar o comportamento geométrico</b>				
	310	20	Eixo	Programação do diâmetro: -1 = ligado, 0 = desligado
<b>Hora atual do sistema</b>				
	320	1	0	Hora do sistema em segundos que passaram desde 01.01.1970 às 00:00:00 horas (tempo real).
			1	Hora do sistema em segundos que passaram desde 01.01.1970 às 00:00:00 horas (cálculo prévio).
		3	-	Ler o tempo de maquinagem do programa NC atual.
<b>Formatação da hora do sistema</b>				
	321	0	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: DD.MM.AAAA hh:mm:ss
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: DD.MM.AAAA hh:mm:ss
		1	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: D.MM.AAAA h:mm:ss
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: D.MM.AAAA h:mm:ss
		2	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: D.MM.AAAA h:mm
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: D.MM.AAAA h:mm
		3	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: D.MM.AA h:mm
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: D.MM.AA h:mm

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		4	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: AAAA-MM-DD hh:mm:ss
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: AAAA-MM-DD hh:mm:ss
		5	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: AAAA-MM-DD hh:mm
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: AAAA-MM-DD hh:mm
		6	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: AAAA-MM-DD h:mm
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: AAAA-MM-DD h:mm
		7	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: AA-MM-DD h:mm
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: AA-MM-DD h:mm
		8	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: DD.MM.AAAA
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: DD.MM.AAAA
		9	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: D.MM.AAAA
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: D.MM.AAAA

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		10	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: D.MM.AA
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: D.MM.AA
		11	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: AAAA-MM-DD
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: AAAA-MM-DD
		12	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: AA-MM-DD
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: AA-MM-DD
		13	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: hh:mm:ss
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: hh:mm:ss
		14	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: h:mm:ss
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: h:mm:ss
		15	0	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (tempo real). Formato: h:mm
			1	Formatação de: hora do sistema em segundos que passaram desde 1.1.1970 às 0:00 horas (cálculo prévio). Formato: h:mm

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Definições de programa globais GPS: estado de ativação global</b>				
	330	0	-	0 = nenhuma definição GPS ativa 1 = uma definição GPS qualquer ativa
<b>Definições de programa globais GPS: estado de ativação individual</b>				
	331	0	-	0 = nenhuma definição GPS ativa 1 = uma definição GPS qualquer ativa
		1	-	GPS: rotação básica 0 = desligada, 1 = ligada
		3	Eixo	GPS: Espelhamento 0 = desligado, 1 = ligado Índex: 1 - 6 (X, Y, Z, A, B, C)
		4	-	GPS: deslocação no sistema de peça de trabalho modificado 0 = desligada, 1 = ligada
		5	-	GPS: rotação no sistema de introdução 0 = desligada, 1 = ligada
		6	-	GPS: fator de avanço 0 = desligado, 1 = ligado
		8	-	GPS: sobreposição de volante 0 = desligada, 1 = ligada
		10	-	GPS: eixo de ferramenta virtual VT 0 = desligado, 1 = ligado
		15	-	GPS: seleção do sistema de coordenadas do volante 0 = sistema de coordenadas da máquina M-CS 1 = sistema de coordenadas da peça de trabalho W-CS 2 = sistema de coordenadas da peça de trabalho modificado mW-CS 3 = sistema de coordenadas do plano de maquinaria WPL-CS
		16	-	GPS: deslocação no sistema de peça de trabalho 0 = desligada, 1 = ligada
		17	-	GPS: offset do eixo 0 = desligado, 1 = ligado

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Definições de programa globais GPS</b>				
	332	1	-	GPS : Ângulo da rotação básica
		3	Eixo	GPS: espelhamento 0 = não espelhado, 1 = espelhado Índex: 1 - 6 (X, Y, Z, A, B, C)
		4	Eixo	GPS: deslocação no sistema de coordenadas da peça de trabalho modificado mW-CS Índex: 1 - 6 (X, Y, Z, A, B, C)
		5	-	GPS: ângulo da rotação no sistema de coordenadas de introdução I-CS
		6	-	GPS: fator de avanço
		8	Eixo	GPS: sobreposição de volante Valor máximo Índex: 1 - 10 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W, VT)
		9	Eixo	GPS: valor para sobreposição de volante Índex: 1 - 10 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W, VT)
		16	Eixo	GPS: deslocação no sistema de coordenadas da peça de trabalho W-CS Índex: 1 - 3 (X, Y, Z)
		17	Eixo	GPS: Offsets de eixo Índex: 4 - 6 (A, B, C)
<b>Apalpador digital TS</b>				
	350	50	1	Tipo de apalpador: 0: TS120, 1: TS220, 2: TS440, 3: TS630, 4: TS632, 5: TS640, 6: TS444, 7: TS740
			2	Linha na tabela de apalpador
		51	-	Comprimento efetivo
		52	1	Raio efetivo da esfera de apalpação
			2	Raio de arredondamento
		53	1	Desvio central (eixo principal)
			2	Desvio central (eixo secundário)
		54	-	Ângulo da orientação do mandril em graus (desvio central)
		55	1	Marcha rápida
			2	Avanço de medição
			3	Avanço para posicionamento prévio FMAX_PROBE ou FMAX_MACHINE
		56	1	Máximo caminho de medição
			2	Distância de segurança
		57	1	Orientação do mandril possível 0=não, 1=sim
			2	Ângulo da orientação da ferramenta em graus

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Apalpador de mesa para medição de ferramenta TT</b>				
	350	70	1	TT: Tipo de apalpador
			2	TT: Linha na tabela de apalpadores
		71	1/2/3	TT: Ponto central do apalpador (Sistema REF)
		72	-	TT: Raio do apalpador
		75	2	TT: Avanço de medição com o mandril parado
			3	TT: Avanço de medição com o mandril a rodar
			1	TT: Marcha rápida
		76	1	TT: Máximo caminho de medição
			2	TT: Distância de segurança para medição de comprimentos
			3	TT: Distância de segurança para medição do raio
			4	TT: Distância entre a aresta inferior da fresa e a aresta superior da haste
		77	-	TT: Velocidade do mandril
		78	-	TT: Direção de apalpação
		79	-	TT: Ativar transmissão via rádio
		80	-	TT: Paragem em caso de deflexão do apalpador

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Ponto de referência a partir do ciclo de apalpação (Resultados da apalpação)</b>				
	360	1	Coordenada	Último ponto de referência de um ciclo de apalpação manual ou último ponto de apalpação a partir do ciclo 0 (sistema de coordenadas de introdução). Correções: comprimento, raio e desvio central
		2	Eixo	Último ponto de referência de um ciclo de apalpação manual ou último ponto de apalpação a partir do ciclo 0 (sistema de coordenadas da máquina, como índice admitem-se apenas eixos da cinemática 3D ativa). Correção: somente o desvio central
		3	Coordenada	Resultado de medição no sistema de introdução dos ciclos de apalpação 0 e 1 O resultado de medição é exportado na forma de coordenadas. Correção: somente o desvio central
		4	Coordenada	Último ponto de referência de um ciclo de apalpação manual ou último ponto de apalpação a partir do ciclo 0 (sistema de coordenadas da peça de trabalho). O resultado de medição é exportado na forma de coordenadas. Correção: somente o desvio central
		5	Eixo	Valores dos eixos, não corrigidos
		6	Coordenada / eixo	Exportação dos resultados de medição na forma de coordenadas/valores dos eixos no sistema de introdução de processos de apalpação. Correção: somente o comprimento
		10	-	Orientação do mandril
		11	-	Estado de erro do processo de apalpação: 0: processo de apalpação bem sucedido -1: ponto de apalpação não alcançado -2: sensor já defletido no início do processo de apalpação

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Ler ou escrever valores a partir da tabela de pontos zero ativa</b>				
	500	Row number	Coluna	Ler ou
<b>Ler ou escrever valores a partir da tabela de preset (transformação básica)</b>				
	507	Row number	1-6	Ler ou
<b>Ler ou escrever offsets de eixo a partir da tabela de preset</b>				
	508	Row number	1-9	Ler ou
<b>Dados para maquinação de paletes</b>				
	510	1	-	Linha ativada
		2	-	Número da paleta atual Valor da coluna NAME da última entrada do tipo PAL Se a coluna estiver vazia ou não contiver nenhum valor numérico, é devolvido o valor -1.
		3	-	Linha atual da tabela de paletes.
		4	-	Última linha do programa NC da paleta atual.
		5	Eixo	Maquinação orientada para a ferramenta: Altura segura programada: 0 = não, 1 = sim Índice: 1 - 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		6	Eixo	Maquinação orientada para a ferramenta: Altura segura O valor é inválido se ID510 NR5 com o IDX correspondente fornecer o valor 0. Índice: 1 - 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		10	-	Número da linha da tabela de paletes até à qual se procura no processo de bloco.
		20	-	Tipo de maquinação de paletes? 0 = Orientada para a peça de trabalho 1 = Orientada para a ferramenta
		21	-	Continuação automática após erro NC: 0 = bloqueada 1 = ativa 10 = Cancelar continuação 11 = Continuação com a linha na tabela de paletes que teria sido executada em seguida se não fosse o erro NC 12 = Continuação com a linha na tabela de paletes na qual ocorreu o erro NC 13 = Continuação com a paleta seguinte

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Ler dados da tabela de pontos</b>				
	520	Row number	10	Ler o valor da tabela de pontos ativa.
			11	Ler o valor da tabela de pontos ativa.
			1-3 X/Y/Z	Ler o valor da tabela de pontos ativa.
<b>Ler ou escrever preset ativo</b>				
	530	1	-	Número do ponto de referência ativo na tabela de pontos de referência.
<b>Ponto de referência de paletes ativo</b>				
	540	1	-	Número do ponto de referência de paletes ativo. Devolve o número do ponto de referência ativo. Se não nenhum ponto de referência de paletes estiver ativo, a função devolve o valor -1.
		2	-	Número do ponto de referência de paletes ativo. Como NR1.
<b>Valores para transformação básica do ponto de referência de paletes</b>				
	547	row number	seguinte	Ler valores da transformação básica da tabela de preset de paletes.. Índex: 1 - 6 (X, Y, Z, SPA, SPB, SPC)
<b>Offsets de eixo da tabela de pontos de referência de paletes</b>				
	548	Row number	Offset	Ler valores dos offsets de eixo da tabela de pontos de referência de paletes.. Índex: 1 - 9 (X_OFFS, Y_OFFS, Z_OFFS,... )
<b>Offset OEM</b>				
	558	Row number	Offset	Ler valores para offset de OEM.. Índex: 1 - 9 (X_OFFS, Y_OFFS, Z_OFFS,... )
<b>Ler e escrever o estado da máquina</b>				
	590	2	1-30	Livremente disponível, não é eliminado com a seleção do programa.
		3	1-30	Livremente disponível, não é eliminado em caso de falha da tensão de rede (armazenamento persistente).
<b>Ler ou escrever parâmetros de Look Ahead de um eixo individual (plano da máquina)</b>				
	610	1	-	Avanço mínimo ( <b>MP_minPathFeed</b> ) em mm/min.
		2	-	Avanço mínimo em esquinas( <b>MP_minCornerFeed</b> ) em mm/min
		3	-	Limite de avanço para alta velocidade ( <b>MP_maxG1Feed</b> ) em mm/min
		4	-	Ressalto máx. a baixa velocidade ( <b>MP_maxPathJerk</b> ) em m/s <sup>3</sup>

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		5	-	Ressalto máx. a alta velocidade ( <b>MP_max-PathJerkHi</b> ) em m/s <sup>3</sup>
		6	-	Tolerância a baixa velocidade ( <b>MP_pathTolerance</b> ) em mm
		7	-	Tolerância a alta velocidade ( <b>MP_pathToleranceHi</b> ) em mm
		8	-	Derivação máx. do ressalto ( <b>MP_max-PathYank</b> ) em m/s <sup>4</sup>
		9	-	Fator de tolerância em curvas ( <b>MP_curveTol-Factor</b> )
		10	-	Parte do ressalto máx. admissível na alteração da curvatura ( <b>MP_curveJerkFactor</b> )
		11	-	Ressalto máx. em movimentos de apalpação ( <b>MP_pathMeasJerk</b> )
		12	-	Tolerância angular com avanço de maquina-gem ( <b>MP_angleTolerance</b> )
		13	-	Tolerância angular com marcha rápida ( <b>MP_angleToleranceHi</b> )
		14	-	Ângulo de esquinas máx. para polígonos ( <b>MP_maxPolyAngle</b> )
		18	-	Aceleração radial com avanço de maquina-gem ( <b>MP_maxTransAcc</b> )
		19	-	Aceleração radial com marcha rápida ( <b>MP_maxTransAccHi</b> )
		20	Índice do eixo físico	Avanço máx. ( <b>MP_maxFeed</b> ) em mm/min
		21	Índice do eixo físico	Aceleração máx. ( <b>MP_maxAcceleration</b> ) em m/s <sup>2</sup>
		22	Índice do eixo físico	Ressalto de transição máximo do eixo com marcha rápida ( <b>MP_axTransJerkHi</b> ) em m/s <sup>2</sup>
		23	Índice do eixo físico	Ressalto de transição máximo do eixo com avanço de maquina-gem ( <b>MP_axTransJerk</b> ) em m/s <sup>3</sup>
		24	Índice do eixo físico	Pré-comando de aceleração ( <b>MP_compAcc</b> )
		25	Índice do eixo físico	Ressalto específico do eixo a baixa velocidade ( <b>MP_axPathJerk</b> ) em m/s <sup>3</sup>
		26	Índice do eixo físico	Ressalto específico do eixo a alta velocidade ( <b>MP_axPathJerkHi</b> ) em m/s <sup>3</sup>
		27	Índice do eixo físico	Consideração da tolerância mais precisa em esquinas ( <b>MP_reduceCornerFeed</b> ) 0 = desligada, 1 = ligada
		28	Índice do eixo físico	DCM: Tolerância máxima para eixos lineares em mm ( <b>MP_maxLinearTolerance</b> )

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		29	Índice do eixo físico	DCM: Tolerância angular máxima em [°] ( <b>MP_maxAngleTolerance</b> )
		30	Índice do eixo físico	Supervisão da tolerância para rosca encadeada ( <b>MP_threadTolerance</b> )
		31	Índice do eixo físico	Forma ( <b>MP_shape</b> ) do filtro <b>axisCutterLoc</b> 0: Off 1: Average 2: Triangle 3: HSC 4: Advanced HSC
		32	Índice do eixo físico	Frequência ( <b>MP_frequency</b> ) do filtro <b>axisCutterLoc</b> em Hz
		33	Índice do eixo físico	Forma ( <b>MP_shape</b> ) do filtro <b>axisPosition</b> 0: Off 1: Average 2: Triangle 3: HSC 4: Advanced HSC
		34	Índice do eixo físico	Frequência ( <b>MP_frequency</b> ) do filtro <b>axisPosition</b> em Hz
		35	Índice do eixo físico	Ordem do filtro para o modo de <b>Funcionamento Manual</b> ( <b>MP_manualFilterOrder</b> )
		36	Índice do eixo físico	Modo HSC ( <b>MP_hscMode</b> ) do filtro <b>axisCutterLoc</b>
		37	Índice do eixo físico	Modo HSC ( <b>MP_hscMode</b> ) do filtro <b>axisPosition</b>
		38	Índice do eixo físico	Ressalto específico do eixo para movimentos de apalpação ( <b>MP_axMeasJerk</b> )
		39	Índice do eixo físico	Ponderação do erro de filtro para cálculo do desvio de filtro ( <b>MP_axFilterErrWeight</b> )
		40	Índice do eixo físico	Comprimento máximo do filtro de posições ( <b>MP_maxHscOrder</b> )
		41	Índice do eixo físico	Comprimento máximo do filtro CLP ( <b>MP_maxHscOrder</b> )
		42	-	Avanço máximo do eixo com avanço de maquinagem ( <b>MP_maxWorkFeed</b> )
		43	-	Aceleração de trajetória máxima com avanço de maquinagem ( <b>MP_maxPathAcc</b> )
		44	-	Aceleração de trajetória máxima com marcha rápida ( <b>MP_maxPathAccHi</b> )
		51	Índice do eixo físico	Compensação do erro de arrasto na fase de ressalto ( <b>MP_lpcJerkFact</b> )
		52	Índice do eixo físico	Fator de correção do regulador de posição em 1/s ( <b>MP_kvFactor</b> )

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Medir o aproveitamento máximo de um eixo</b>				
	621	0	Índice do eixo físico	Finalizar a medição da carga dinâmica e guardar o resultado no parâmetro Q indicado.
<b>Ler conteúdos da SIK</b>				
	630	0	Opção N.º	É possível determinar especificamente se a opção SIK indicada em <b>IDX</b> é aplicada ou não. 1 = a opção está ativada 0 = a opção não está ativada
		1	-	É possível determinar se e qual Feature Content Level (Estado de desenvolvimento – para funções de atualização) está aplicado. -1 = nenhum FCL aplicado <N.º> = FCL aplicado
		2	-	Ler o número de série da SIK -1 = nenhuma SIK válida no sistema
		10	-	Determinar o tipo de comando: 0 = iTNC 530 1 = Comando baseado em NCK (TNC 640, TNC 620, TNC 320, TNC 128, PNC 610, ...)
<b>Ler as informações da Segurança Funcional FS</b>				
	820	1	-	Limitação por FS: 0 = Sem Segurança Funcional FS, 1 = Porta de proteção aberta SOM1, 2 = Porta de proteção aberta SOM2, 3 = Porta de proteção aberta SOM3, 4 = Porta de proteção aberta SOM4, 5 = todas as portas de proteção fechadas
<b>Contador</b>				
	920	1	-	Peças de trabalho planeadas. Em geral, no modo de funcionamento <b>Teste de programa</b> , o contador indica o valor 0.
		2	-	Peças de trabalho já produzidas. Em geral, no modo de funcionamento <b>Teste de programa</b> , o contador indica o valor 0.
		12	-	Peças de trabalho ainda a produzir. Em geral, no modo de funcionamento <b>Teste de programa</b> , o contador indica o valor 0.
<b>Ler e escrever os dados da ferramenta atual</b>				
	950	1	-	Comprimento L da ferramenta
		2	-	Raio R da ferramenta
		3	-	Raio da ferramenta R2
		4	-	Medida excedente do comprimento da ferramenta DL
		5	-	Medida excedente do raio da ferramenta DR

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		6	-	Medida excedente do raio da ferramenta DR2
		7	-	Ferramenta bloqueada TL 0 = não bloqueada, 1 = bloqueada
		8	-	Número da ferramenta. gémea RT
		9	-	Máximo tempo de vida TIME1
		10	-	Máximo tempo de vida TIME2 em TOOL CALL
		11	-	Tempo de vida atual CUR.TIME
		12	-	Estado do PLC
		13	-	Comprimento de lâmina no eixo da ferramenta LCUTS
		14	-	Máximo ângulo de aprofundamento ANGLE
		15	-	TT: N.º de lâminas CUT
		16	-	TT: Tolerância de desgaste do comprimento LTOL
		17	-	TT: Tolerância de desgaste do raio RTOL
		18	-	TT: Direção de rotação DIRECT 0=positiva, -1=negativa
		19	-	TT: Desvio do plano R-OFFS R = 99999,9999
		20	-	TT: Desvio do comprimento L-OFFS
		21	-	TT: Tolerância de rotura do comprimento LBREAK
		22	-	TT: Tolerância de rotura do raio RBREAK
		28	-	Rotações máximas [1/min] NMAX
		32	-	Ângulo de ponta TANGLE
		34	-	Levantar permitido LIFTOFF (0=Não, 1=Sim)
		35	-	Raio de tolerância de desgaste R2TOL
		36	-	Tipo de ferramenta (Fresa = 0, ferramenta de polimento = 1, ... apalpador = 21)
		37	-	Linha correspondente na tabela de apalpador
		38	-	Carimbo de hora da última utilização
		39	-	ACC
		40	-	Passo para ciclos de roscagem
		44	-	Cobertura do tempo de vida da ferramenta
		45	-	Largura frontal da placa de corte (RCUTS)
		46	-	Comprimento útil da fresa (LU)
		47	-	Raio do pescoço da fresa (RN)

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Espaço de memória livremente disponível para gestão da ferramenta</b>				
	956	0-9	-	Intervalo de dados livremente disponível para gestão da ferramenta. Os dados não são restaurados em caso de interrupção do programa.
<b>Aplicação e equipamento da ferramenta</b>				
	975	1	-	Teste operacional da ferramenta para o programa NC atual: Resultado -2: Nenhum teste possível, a função está desligada na configuração Resultado -1: Nenhum teste possível, falta o ficheiro de aplicação da ferramenta Resultado 0: OK, todas as ferramentas disponíveis Resultado 1: Teste não OK
		2	Linha	Verificar a disponibilidade das ferramentas que na paleta da linha IDX são necessárias na tabela de paletes atual. -3 = Não está nenhuma paleta definida na linha IDX ou a função foi chamada fora da maquinagem de paletes -2 / -1 / 0 / 1 ver NR1
<b>Levantar ferramenta com paragem NC</b>				
	980	3	-	(Esta função está obsoleta - a HEIDENHAIN recomenda: Deixar de utilizar. ID980 NR3 = 1 é equivalente a ID980 NR1 = -1, ID980 NR3 = 0 atua de forma equivalente a ID980 NR1 = 0. Não são admissíveis outros valores.) Ativar Levantar com o valor definido em CfgLiftOff: 0 = Bloquear Levantar 1 = Ativar Levantar
<b>Ciclos de apalpação e transformações de coordenadas</b>				
	990	1	-	Comportamento de aproximação: 0 = comportamento standard, 1 = aproximar à posição de apalpação sem correção. Raio atuante, distância de segurança zero
		2	16	Modo de funcionamento da máquina Automático/Manual
		4	-	0 = haste de apalpação não defletida 1 = haste de apalpação defletida
		6	-	Apalpador de mesa TT ativo? 1 = Sim 0 = Não
		8	-	Ângulo do mandril atual em [°]

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		10	N.º de parâmetro QS	Determinar o número da ferramenta a partir do nome da ferramenta. O valor de retorno rege-se pelas regras configuradas para a procura da ferramenta gémea. Existindo várias ferramentas com o mesmo nome, é entregue a primeira ferramenta da tabela de ferramentas. Se, em conformidade com as regras, a ferramenta selecionada estiver bloqueada, é devolvida uma ferramenta gémea. -1: Nenhuma ferramenta encontrada na tabela de ferramentas com o nome transmitido ou todos os valores elegíveis bloqueados.
		16	0	0 = Transmitir o controlo sobre o mandril de canal ao PLC, 1 = Assumir o controlo sobre o mandril de canal
			1	0 = Transmitir o controlo sobre o mandril da ferramenta ao PLC, 1 = Assumir o controlo sobre o mandril da ferramenta
		19	-	Suprimir o movimento de apalpação em ciclos: 0 = o movimento é suprimido (parâmetro CfgMachineSimul/simMode diferente de FullOperation ou modo de funcionamento <b>Teste de programa</b> ativo) 1 = o movimento é executado (parâmetro CfgMachineSimul/simMode = FullOperation, pode escrever-se para fins de teste)

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Estado da execução</b>				
	992	10	-	Processo de bloco ativo 1 = sim, 0 = não
		11	-	Informações do processo de bloco para procura de bloco: 0 = Programa NC iniciado sem processo de bloco 1 = O ciclo do sistema Iniprog é executado antes da procura de bloco 2 = Procura de bloco em curso 3 = As funções são reajustadas -1 = O ciclo Iniprog foi cancelado antes da procura de bloco -2 = Cancelamento durante a procura de bloco -3 = Cancelamento do processo de bloco após a fase de procura, antes ou durante o reajuste de funções -99 = Cancel implícito
		12	-	Tipo de cancelamento para consulta dentro da macro OEM_CANCEL: 0 = Sem cancelamento 1 = Cancelamento devido a erro ou paragem de emergência 2 = Cancelamento explícito com paragem interna após paragem no meio do bloco 3 = Cancelamento explícito com paragem interna após paragem no limite de bloco
		14	-	Número dos últimos erros FN14
		16	-	Execução autêntica ativa? 1 = execução, 0 = simulação
		17	-	Gráfico de programação 2D ativo? 1 = sim 0 = não
		18	-	Desenvolver gráfico de programação (softkey <b>GRAFICO AUTOMAT.</b> ) ativo? 1 = sim 0 = não
		20	-	Informações sobre a maquinaria de fresagem e torneamento: 0 = Fresar (segundo <b>FUNCTION MODE MILL</b> ) 1 = Torneir (segundo <b>FUNCTION MODE TURN</b> ) 10 = Execução das operações para a transição do modo de torneamento para o modo de fresagem 11 = Execução das operações para a transição do modo de fresagem para o modo de torneamento

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
		30	-	Interpolação de vários eixos permitida? 0 = não (p. ex., com comando numérico linear) 1 = sim
		31	-	R+/R- possível / permitido em modo MDI? 0 = não 1 = sim
		32	0	Chamada de ciclo possível / permitida? 0 = não 1 = sim
			Número de ciclo	Ciclo individual ativado: 0 = não 1 = sim
		40	-	Copiar tabelas no modo de funcionamento <b>Teste de programa?</b> O valor 1 é definido na seleção do programa e ao acionar a softkey <b>RESET+START</b> O ciclo do sistema <b>iniprog.h</b> então copia as tabelas e restaura a data do sistema. 0 = não 1 = sim
		101	-	M101 ativo (estado visível)? 0 = não 1 = sim
		136	-	M136 ativo? 0 = não 1 = sim

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Ativar subficheiro de parâmetros de máquina</b>				
	1020	13	N.º de parâmetro QS	Subficheiro de parâmetros de máquina com caminho carregado do número QS (IDX)? 1 = sim 0 = não
<b>Definições de configuração para ciclos</b>				
	1030	1	-	Mostrar mensagem de erro <b>Mandril não roda?</b> <b>(CfgGeoCycle/displaySpindleErr)</b> 0 = não, 1 = sim
			-	Mostrar mensagem de erro <b>Verificar sinal da profundidade!?</b> <b>(CfgGeoCycle/displayDepthErr)</b> 0 = não, 1 = sim
<b>Transferência de dados entre ciclos HEIDENHAIN e macros OEM</b>				
	1031	1	0	Supervisão dos componentes: contador da medição. O ciclo 238 Medir dados da máquina atualiza este contador automaticamente.
			1	Supervisão dos componentes: tipo de medição -1 = nenhuma medição 0 = Teste da forma circular 1 = Diagrama em cascata 2 = Resposta de frequência 3 = Espectro do envelope
			2	Supervisão dos componentes: Índice do eixo de <b>CfgAxesMP_axisList</b>
			3 – 9	Supervisão dos componentes: outros argumentos dependentes da medição
		100	-	Supervisão dos componentes: Nome opcional das tarefas de supervisão, conforme parametrizado em <b>SystemMonitoring\CfgMonComponent</b> . Depois de concluída a medição, as tarefas de supervisão aqui indicadas são executadas sucessivamente. Durante a parametrização, certifique-se de que separa por vírgulas as tarefas de supervisão listadas.
<b>Definições do utilizador para a interface de utilizador</b>				
	1070	1	-	Limite de avanço da softkey FMAX, 0 = FMAX inativo
<b>Teste de Bit</b>				
	2300	Number	Número de Bit	A função verifica se está definido um bit num número. O número a controlar é transferido como NR e o bit procurado como IDX, designando IDX0 o bit com o valor mais baixo. Para chamar a função para números grandes, o NR

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
				deve ser transferido como parâmetro Q. 0 = Bit não definido 1 = Bit definido
<b>Ler informações do programa (string do sistema)</b>				
	10010	1	-	Caminho do programa principal ou programa de paletes atual.
		2	-	Caminho do programa NC visível na visualização do bloco
		3	-	Caminho do ciclo selecionado com <b>SEL CYCLE</b> ou <b>CYCLE DEF 12 PGM CALL</b> ou caminho do ciclo atualmente selecionado.
		10	-	Caminho do programa NC seleccionado com <b>SEL PGM "..."</b>
<b>Acesso indexado a parâmetros QS</b>				
	10015	20	N.º de parâmetro QS	Lê QS(IDX)
		30	N.º de parâmetro QS	Fornecer a string que se obtém quando tudo exceto letras e números é substituído por '_' em QS(IDX).
<b>Ler dados do canal (string do sistema)</b>				
	10025	1	-	Nome do canal de maquinagem (Key)
<b>Ler dados para tabelas SQL (string do sistema)</b>				
	10040	1	-	Nome simbólico da tabela de preset.
		2	-	Nome simbólico da tabela de pontos zero.
		3	-	Nome simbólico da tabela de pontos de referência de paletes.
		10	-	Nome simbólico da tabela de ferramentas.
		11	-	Nome simbólico da tabela de posições.
		12	-	Nome simbólico da tabela de ferramentas de tornear

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
<b>Valores programados na chamada de ferramenta (string do sistema)</b>				
	10060	1	-	Nome da ferramenta
<b>Ler cinemática da máquina (string do sistema)</b>				
	10290	10	-	Nome simbólico da cinemática de máquina programada com <b>FUNCTIONMODE MILL</b> ou <b>FUNCTION MODE TURN</b> a partir de Channels/ChannelSettings/CfgKinList/kinCompositeModels.
<b>Comutação de área de deslocação (string do sistema)</b>				
	10300	1	-	Nome de chave da área de deslocação ativada em último lugar
<b>Ler a hora atual do sistema (string do sistema)</b>				
	10321	1 - 16	-	1: DD.MM.YYYY hh:mm:ss 2 e 16: DD.MM.YYYY hh:mm 3: DD.MM.YY hh:mm 4: YYYY-MM-DD hh:mm:ss 5 e 6: YYYY-MM-DD hh:mm 7: YY-MM-DD hh:mm 8 e 9: DD.MM.YYYY 10: DD.MM.YY 11: YYYY-MM-DD 12: YY-MM-DD 13 e 14: hh:mm:ss 15: hh:mm Em alternativa, com <b>DAT</b> em <b>SYSSTR(...)</b> , é possível indicar a hora do sistema em segundos que deve ser utilizada para a formatação.
<b>Ler dados dos apalpadores (TS, TT) (string do sistema)</b>				
	10350	50	-	Tipo do apalpador TS da coluna TYPE da tabela de apalpadores ( <b>tchprobe.tp</b> ).
		70	-	Tipo do apalpador de mesa TT de CfgTT/type.
		73	-	Nome de chave do apalpador de mesa TT ativo de <b>CfgProbes/activeTT</b> .
<b>Ler e escrever dados dos apalpadores (TS, TT) (string do sistema)</b>				
	10350	74	-	Número de série do apalpador de mesa TT ativo de <b>CfgProbes/activeTT</b> .
<b>Ler dados para a execução de paletes (string do sistema)</b>				
	10510	1	-	Nome da paleta
		2	-	Caminho da tabela de paletes atualmente selecionada.
<b>Ler identificação da versão de software NC (string do sistema)</b>				
	10630	10	-	A string corresponde ao formato da identificação de versão mostrada, ou seja, p. ex., <b>340590 09</b> ou <b>817601 05 SP1</b> .
<b>Ler a informação para o ciclo de desequilíbrio (string do sistema)</b>				

Nome do grupo	Número de grupo ID...	Número de dados do sistema NR...	Índice IDX...	Descrição
	10855	1	-	Caminho da tabela de calibração de desequilíbrio pertencente à cinemática ativa
<b>Ler os dados da ferramenta atual (string do sistema)</b>				
	10950	1	-	Nome da ferramenta atual
		2	-	Registo a partir da coluna DOC da ferramenta ativa
		3	-	Ajuste de regulação AFC
		4	-	Cinemática suporte de ferr.ta
		5	-	Registo da coluna DR2TABLE - Nome de ficheiro da tabela de valores de correção para 3D-ToolComp

### Comparação: funções FN 18

Na tabela seguinte, encontra as funções FN 18 de comandos antigos que não estão implementadas no TNC 620.

Na maioria dos casos, estas funções são substituídas por outras.

Nr	IDX	Índice	Função de substituição
<b>ID 10 Informação de programa</b>			
1	-	Estado em mm/poleg.	Q113
2	-	Fator de sobreposição em fresagem de caixas	CfgRead
4	-	Número do ciclo de maquinagem ativo	ID 10 N.º 3
<b>ID 20 Estado da máquina</b>			
15	Eixo log.	Atribuição entre eixo lógico e geométrico	
16	-	Avanço de círculos de transição	
17	-	Margem de deslocação selecionada atualmente	SYSTRING 10300
19	-	Máxima velocidade do mandril com a relação de engrenagem e mandril atuais	Relação de engrenagem mais alta: ID 90 N.º 2
<b>ID 50 Dados da tabela de ferramentas</b>			
23	N.º ferramenta	Valor PLC	1)
24	N.º ferramenta	Desvio central do apalpador eixo principal CAL-OF1	ID 350 NR 53 IDX 1
25	N.º ferramenta	Desvio central do apalpador eixo secundário CAL-OF2	ID 350 NR 53 IDX 2
26	N.º ferramenta	Ângulo do mandril ao calibrar CAL-ANG	ID 350 NR 54
27	N.º ferramenta	Tipo de ferramenta para a tabela de posições PTYP	2)
29	N.º ferramenta	Posição P1	1)
30	N.º ferramenta	Posição P2	1)
31	N.º ferramenta	Posição P3	1)

Nr	IDX	Índice	Função de substituição
33	N.º ferramenta	Passo de rosca Pitch	ID 50 NR 40
<b>ID 51 Dados da tabela de posições</b>			
6	N.º posição	Tipo de ferramenta	2)
7	N.º posição	P1	2)
8	N.º posição	P2	2)
9	N.º posição	P3	2)
10	N.º posição	P4	2)
11	N.º posição	P5	2)
12	N.º posição	Posição reservada: 0=não, 1=sim	2)
13	N.º posição	Carregador de superfícies: Posição reservada por cima: 0=não, 1=sim	2)
14	N.º posição	Carregador de superfícies: Posição reservada por baixo: 0=não, 1=sim	2)
15	N.º posição	Carregador de superfícies: Posição reservada à esquerda: 0=não, 1=sim	2)
16	N.º posição	Carregador de superfícies: Posição reservada à direita: 0=não, 1=sim	2)
<b>ID 56 Informação de ficheiro</b>			
1	-	Número de linhas da tabela de ferramentas	
2	-	Número de linhas da tabela de pontos zero ativa	
3	Parâmetros Q	Número dos eixos ativos que estão programados na tabela de pontos zero ativa	
4	-	Número de linhas de uma tabela de definição livre que foi aberta com FN 26: TABOPEN	
<b>ID 214 Dados do contorno atuais</b>			
1	-	Modo de transição do contorno	
2	-	Máx. erro de linearização	
3	-	Modo para M112	
4	-	Modo de caracteres	
5	-	Modo para M124	1)
6	-	Especificação para a maquinação de caixas de contorno	
7	-	Grau de filtro para o ciclo de regulação	
8	-	Tolerância programada através do ciclo 32 ou MP1096	ID 30 N.º 48
<b>ID 240 Posições nominais no sistema REF</b>			
8	-	Posição REAL no sistema REF	
<b>ID 280 Informações para M128</b>			
2	-	Avanço que foi programado com M128	ID 280 N.º 3

Nr	IDX	Índice	Função de substituição
<b>ID 290 Comutar a cinemática</b>			
1	-	Linha da tabela de cinemática ativa	SYSSTRING 10290
2	N.º bit	Consulta dos bits em MP7500	Cfgread
3	-	Estado da supervisão de colisão antiga	Pode ligar-se e desligar-se no programa NC
4	-	Estado da supervisão de colisão nova	Pode ligar-se e desligar-se no programa NC
<b>ID 310 Modificações do comportamento geométrico</b>			
116	-	M116: -1=ligado, 0=desligado	
126	-	M126: -1=ligado, 0=desligado	
<b>ID 350 Dados do apalpador</b>			
10	-	TS: eixo do apalpador	ID 20 N.º 3
11	-	TS: raio da esfera efetivo	ID 350 NR 52
12	-	TS: comprimento efetivo	ID 350 NR 51
13	-	TS: raio do anel de ajuste	
14	1/2	TS: desvio central do apalpador do eixo principal/ eixo secundário	ID 350 NR 53
15	-	TS: direção do desvio central em relação à posição 0°	ID 350 NR 54
20	1/2/3	TT: ponto central X/Y/Z	ID 350 NR 71
21	-	TT: raio do prato	ID 350 NR 72
22	1/2/3	TT: 1.ª posição de apalpação X/Y/Z	Cfgread
23	1/2/3	TT: 2.ª posição de apalpação X/Y/Z	Cfgread
24	1/2/3	TT: 3.ª posição de apalpação X/Y/Z	Cfgread
25	1/2/3	TT: 4.ª posição de apalpação X/Y/Z	Cfgread
<b>ID 370 Definições do ciclo de apalpação</b>			
1	-	Não sair da distância de segurança no ciclo 0.0 e 1.0 (semelhante a ID990 NR1)	ID 990 NR 1
2	-	MP 6150 Marcha rápida de medição	ID 350 NR 55 IDX 1
3	-	MP 6151 Marcha rápida da máquina como marcha rápida de medição	ID 350 NR 55 IDX 3
4	-	MP 6120 Avanço de medição	ID 350 NR 55 IDX 2
5	-	MP 6165 Condução posterior do ângulo ligada/desligada	ID 350 NR 57
<b>ID 501 Tabela de pontos zero (sistema REF)</b>			
Linha	Coluna	Valor na tabela de pontos zero	Tabela de pontos de referência
<b>ID 502 Tabela de pontos de referência</b>			
Linha	Coluna	Ler o valor da tabela de pontos de referência tendo em consideração o sistema de maquinagem ativo	
<b>ID 503 Tabela de pontos de referência</b>			

Nr	IDX	Índice	Função de substituição
Linha	Coluna	Ler o valor diretamente na tabela de pontos de referência	ID 507
<b>ID 504 Tabela de pontos de referência</b>			
Linha	Coluna	Ler a rotação básica na tabela de pontos de referência	ID 507 IDX 4-6
<b>ID 505 Tabela de pontos zero</b>			
1	-	0=Nenhuma tabela pontos zero selecionada 1=Tabela de pontos zero selecionada	
<b>ID 510 Dados para maquinagem de paletes</b>			
7	-	Testar a suspensão de uma fixação na linha PAL	
<b>ID 530 Ponto de referência ativo</b>			
2	Linha	Linha na tabela de pontos de referência ativa protegida contra escrita: 0 = não, 1 = sim	FN 26 e FN 28 Exportar a coluna Locked
<b>ID 990 Comportamento de aproximação</b>			
2	10	0 = Execução não em processo de bloco 1 = Execução em processo de bloco	ID 992 NR 10 / NR 11
3	Parâmetros Q	Número dos eixos que estão programados na tabela de pontos zero selecionada	
<b>ID 1000 Parâmetros de máquina</b>			
Número de PM	Índice de PM	Valor do parâmetro de máquina	CfgRead
<b>ID 1010 Parâmetro de máquina definido</b>			
Número de PM	Índice de PM	0 = parâmetro de máquina não existente 1 = parâmetro de máquina existente	CfgRead

1) Função ou coluna de tabela já não existente

2) Exportar a linha de tabela com FN 26 e FN 28 ou SQL

## 15.2 Tabelas de resumo

### Funções auxiliares

M	Ativação	Atuação no bloco -	No início	No fim	Página
<b>M0</b>	PARAGEM da execução do programa/PARAGEM do mandril/Refrigerante DESLIGADO			■	229
<b>M1</b>	PARAGEM facultativa da execução do programa/PARAGEM do mandril/Refrigerante DESLIGADO			■	229
<b>M2</b>	PARAGEM da execução do programa/PARAGEM da ferr.ta/Refrigerante DESLIGADO/se necess. Apagamento da visualização de estado (depende de parâmetros de máquina)/Regresso ao bloco 1			■	229
<b>M3</b>	Mandril LIGADO em sentido horário		■		229
<b>M4</b>	Mandril LIGADO no sentido anti-horário		■		
<b>M5</b>	PARAGEM do mandril			■	
<b>M6</b>	Troca da ferramenta/PARAGEM da execução do programa (depende de parâmet.máquina)/PARAGEM do mandril			■	229
<b>M8</b>	Refrigerante LIGADO		■		229
<b>M9</b>	Refrigerante DESLIGADO			■	
<b>M13</b>	Mandril LIGADO no sentido horário /Refrigerante LIGADO		■		229
<b>M14</b>	Mandril LIGADO no sentido anti-horário/refrigerante ligado		■		
<b>M30</b>	Mesma função que M2			■	229
<b>M89</b>	Livre função auxiliar <b>ou</b> chamada do ciclo, ativada de forma modal (depende do parâmetro de máquina)		■	■	Manual-Ciclos
<b>M91</b>	No bloco de posicionamento: as coordenadas referem-se ao ponto zero da máquina		■		230
<b>M92</b>	No bloco de posicionamento: as coordenadas referem-se a uma posição definida pelo fabricante da máquina, p. ex., à posição de troca da ferramenta		■		230
<b>M94</b>	Reduzir a visualização do eixo rotativo para um valor inferior a 360°		■		457
<b>M97</b>	Maquinagem de pequenos graus de contorno			■	233
<b>M98</b>	Maquinagem completa de contornos abertos			■	234
<b>M99</b>	Chamada de ciclo bloco a bloco			■	Manual-Ciclos
<b>M101</b>	Anular a troca automática de ferramenta com ferramenta gêmea quando foi excedido o tempo de vida			■	133
<b>M102</b>	Anular M101			■	
<b>M103</b>	Fator de avanço para movimentos de afundamento		■		235
<b>M107</b>	Suprimir a mensagem de erro nas ferramentas gêmeas com medida excedente			■	470
<b>M108</b>	Anular M107			■	
<b>M109</b>	Velocidade de trajetória constante na lâmina da ferramenta (aumento e redução do avanço)		■		236
<b>M110</b>	Velocidade de trajetória constante na lâmina da ferramenta (só redução do avanço)		■		
<b>M111</b>	Anular M109/M110			■	

<b>M</b>	<b>Ativação</b>	<b>Atuação no bloco -</b>	<b>No início</b>	<b>No fim</b>	<b>Página</b>
<b>M116</b>	Avanço em eixos rotativos em mm/min		■		455
M117	Anular M116			■	
<b>M118</b>	Sobrepor posicionamento com o volante durante a execução do programa		■		240
<b>M120</b>	Cálculo prévio do contorno com correção de raio (LOOK AHEAD)		■		238
<b>M126</b>	Deslocar eixos rotativos em trajetória otimizada		■		456
M127	Anular M126			■	
<b>M128</b>	Conservar a posição da extremidade da ferramenta em posicionamento de eixos basculantes (TCPM)		■		458
M129	Anular M128			■	
<b>M130</b>	No bloco de posicionamento: os pontos referem-se ao sistema de coordenadas não inclinado		■		232
<b>M136</b>	Avanço F em milímetros por rotação do mandril		■		236
M137	Anular M136				
<b>M138</b>	Seleção de eixos basculantes		■		461
<b>M140</b>	Retrocesso do contorno no sentido do eixo da ferramenta		■		241
<b>M141</b>	Suprimir supervisão de apalpador		■		243
<b>M143</b>	Anular a rotação básica		■		243
<b>M144</b>	Consideração da cinemática da máquina em posições REAL/NOMINAL no fim do bloco		■		462
M145	Anular M144			■	
<b>M148</b>	Em caso de paragem do NC, levantar a ferramenta automaticamente do contorno		■		244
M149	Anular M148			■	
M197	Arredondar esquinas		■	■	245

## Funções do utilizador

### Funções do utilizador

<b>Breve descrição</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Execução básica: 3 eixos mais mandril regulado</li> <li>□ Eixos auxiliares para 4 eixos e ferramenta regulada</li> <li>□ Eixos auxiliares para 5 eixos e ferramenta regulada</li> </ul>
<b>Introdução de programa</b>	Em Klartext HEIDENHAIN e DIN/ISO
<b>Indicações de posição</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Posições nominais para retas em coordenadas cartesianas ou coordenadas polares</li> <li>■ Indicações de medida absolutas ou incrementais</li> <li>■ Visualização e introdução em mm ou poleg</li> </ul>
<b>Correções da ferramenta</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Raio da ferramenta no plano de maquinagem e comprimento da ferramenta</li> <li>x Calcular previamente contorno de raio corrigido até 99 blocos (M120)</li> </ul>
<b>Tabelas de ferramentas</b>	Várias tabelas de ferramentas com qualquer quantidade de ferramentas
<b>Velocidade de trajetória constante</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Referido à trajetória do ponto central da ferramenta</li> <li>■ Referido à lâmina da ferramenta</li> </ul>
<b>Funcionamento paralelo</b>	Criar programa NC com apoio gráfico enquanto é executado outro programa NC
<b>Dados de corte</b>	Cálculo automático da velocidade do mandril, velocidade de corte, avanço por dente e avanço por rotação
<b>Maquinagem 3D (Advanced Function Set 2)</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>2 Guia do movimento especialmente livre de solavancos</li> <li>2 Correção da ferramenta 3D por meio de vetores normais</li> <li>2 Alteração da posição de cabeça basculante com o volante eletrónico durante a execução do programa; a posição do ponto de guia da ferramenta (ponta da ferramenta ou centro da esfera) permanece inalterada (TCPM = <b>T</b>ool <b>C</b>enter <b>P</b>oint <b>M</b>anagement)</li> <li>2 Manter a ferramenta perpendicular ao contorno</li> <li>2 Correção do raio da ferramenta perpendicular à direção do movimento e da ferramenta</li> </ul>
<b>Maquinagem de mesa rotativa (Advanced Function Set 1)</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>1 Programação de contornos sobre o desenvolvimento de um cilindro</li> <li>1 Avanço em mm/min</li> </ul>
<b>Elementos do contorno</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Reta</li> <li>■ Chanfre</li> <li>■ Trajetória circular</li> <li>■ Ponto central do círculo</li> <li>■ Raio do círculo</li> <li>■ Trajetória circular tangente</li> <li>■ Arredondamento de esquinas</li> </ul>

---

**Funções do utilizador**


---

<b>Aproximação e saída do contorno</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Sobre uma reta: tangente ou perpendicular</li> <li>■ Sobre um círculo</li> </ul>
<b>Programação livre de contornos (FK)</b>	<b>x</b> Livre programação de contornos FK em texto claro HEIDENHAIN com apoio gráfico para peças de trabalho de dimensões não adequadas a NC
<b>Saltos no programa</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Subprogramas</li> <li>■ Repetições de programa parcial</li> <li>■ Programas NC externos</li> </ul>
<b>Ciclos de maquinagem</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ciclos de furação para furação, roscagem com e sem mandril compensador</li> <li><b>x</b> Ciclos de furação para furar em profundidade, alargar furos, mandrilar e rebaixar</li> <li><b>x</b> Ciclos para fresar roscas interiores e exteriores</li> <li>■ Desbastar e acabar caixas retangulares e circulares</li> <li><b>x</b> Desbastar e acabar ilhas retangulares e circulares</li> <li><b>x</b> Ciclos para o facejamento de superfícies planas e inclinadas</li> <li><b>x</b> Ciclos para fresar ranhuras retas e circulares</li> <li><b>x</b> Padrão de pontos sobre círculo e linhas</li> <li><b>x</b> Caixa de contorno</li> <li><b>x</b> Traçado do contorno</li> <li><b>x</b> Além disso, podem ser integrados ciclos do fabricante – ciclos de maquinagem especialmente criados pelo fabricante da máquina</li> </ul>
<b>Conversão de coordenadas</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Deslocar, rodar, espelhar</li> <li>■ Fator de escala (específico do eixo)</li> </ul>
	<b>1</b> Inclinação do plano de maquinagem (Advanced Function Set 1)
<b>Parâmetros Q</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Funções matemáticas básicas =, +, -, *, /, cálculo de raízes</li> </ul>
Programação com variáveis	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Encadeamentos lógicos (=, ≠, &lt;, &gt;)</li> <li>■ Cálculo entre parênteses</li> <li>■ <math>\sin \alpha</math>, <math>\cos \alpha</math>, <math>\tan \alpha</math>, arcus sin, arcus cos, arcus tan, <math>a^n</math>, <math>e^n</math>, ln, log, valor absoluto de um número, constante <math>\pi</math>, negar, cortar posições depois de vírgula ou posições antes de vírgula</li> <li>■ Funções para o cálculo dum círculo</li> <li>■ Parâmetro String</li> </ul> <hr/>

---

**Funções do utilizador**


---

<b>Ajudas à programação</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Calculadora</li> <li>■ Realce a cor de elementos de sintaxe</li> <li>■ Lista completa de todas as mensagens de erro em espera</li> <li>■ Função de ajuda sensível ao contexto</li> <li>■ Apoio gráfico na programação de ciclos</li> <li>■ Blocos de comentário e blocos estruturais no programa NC</li> </ul>
<b>Teach In</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ As posições reais são aceites diretamente no programa NC</li> </ul>
<b>Gráfico de teste</b> Tipos de representação	<ul style="list-style-type: none"> <li>x Simulação gráfica da execução da maquinaria mesmo quando é executado outro programa NC</li> <li>x Vista de cima / representação em 3 planos / representação 3D / gráfico de linhas 3D</li> <li>x Ampliação de um pormenor</li> </ul>
<b>Gráfico de programação</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ No modo de funcionamento <b>Programar</b>, os blocos NC introduzidos são caracterizados (gráfico de traços 2D) mesmo quando é executado outro programa NC</li> </ul>
<b>Gráfico de maquinaria</b> Tipos de representação	<ul style="list-style-type: none"> <li>x Representação gráfica do programa NC executado em vista de cima / representação em 3 planos / representação 3D</li> </ul>
<b>Tempo de maquinaria</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Cálculo do tempo de maquinaria no modo de funcionamento <b>Teste do programa</b></li> <li>■ Visualização do tempo de maquinaria atual nos modos de funcionamento <b>Execução do Programa Bloco a Bloco</b> e <b>Execução Contínua do Programa</b></li> </ul>
<b>Gestão de pontos de referência</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Para guardar quaisquer pontos de referência</li> </ul>
<b>Reaproximação ao contorno</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Processo a partir dum bloco NC qualquer no programa NC e aproximação à posição nominal calculada para continuação da maquinaria</li> <li>■ Interromper o programa NC, sair e reentrar no contorno</li> </ul>
<b>Tabelas de pontos zero</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Várias tabelas de pontos zero para memorizar pontos zero referentes à peça de trabalho</li> </ul>
<b>Ciclos do apalpador</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>x Calibrar apalpador</li> <li>x Compensar a posição inclinada da peça de trabalho de forma manual e automática</li> <li>x Definir o ponto de referência de forma manual e automática</li> <li>x Medir peças de trabalho automaticamente</li> <li>x Medir ferramentas automaticamente</li> </ul>

## 15.3 Diferenças entre o TNC 620 e o iTNC 530

### Comparação: software de PC

Função	TNC 620	iTNC 530
<b>ConfigDesign</b> para a configuração dos parâmetros de máquina	Disponível	Não disponível
<b>TNCAnalyzer</b> para a análise e avaliação de ficheiros de assistência	Disponível	Não disponível

### Comparação: Funções do utilizador

Função	TNC 620	iTNC 530
<b>Introdução de programa</b>		
■ smarT.NC	■ –	■ X
■ Editor ASCII	■ X, editável diretamente	■ X, editável após a conversão
<b>Indicações de posição</b>		
■ Memorizar a última posição da ferramenta como polo (bloco CC vazio)	■ X (mensagem de erro, caso a aceitação do polo não seja clara)	■ X
■ Blocos spline (SPL)	■ –	■ X, com opção #9
<b>Tabela de ferramentas</b>		
■ Gestão flexível dos tipos de ferramenta	■ X	■ –
■ Visualização filtrada de ferramentas selecionáveis	■ X	■ –
■ Função de ordenação	■ X	■ –
■ Nome da coluna	■ Parcialmente com _	■ Parcialmente com -
■ Vista de formulário	■ Comutação por tecla Divisão de ecrã	■ Comutação por softkey
■ Troca da tabela de ferramentas entre TNC 620 e iTNC 530	■ X	■ Não é possível
Tabela de apalpador para a gestão de diferentes apalpadores 3D	X	–
<b>Cálculo de dados de corte:</b> cálculo automático da velocidade do mandril e do avanço	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Computador de dados de corte simples sem tabela guardada</li> <li>■ Computador de dados de corte com tabelas tecnológicas guardadas</li> </ul>	Com base em tabelas tecnológicas realçadas

Função	TNC 620	iTNC 530
<b>Definir quaisquer tabelas</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Tabelas de definição livre (dados .TAB)</li> <li>■ Ler e escrever através de funções FN</li> <li>■ Podem ser definidas através de dados de configuração</li> <li>■ Os nomes das tabelas e das colunas devem começar por uma letra e não podem conter operadores aritméticos</li> <li>■ Ler e escrever através de funções SQL</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Tabelas de definição livre (dados .TAB)</li> <li>■ Ler e escrever através de funções FN</li> </ul>
<b>Deslocação na direção do eixo da ferramenta</b>		
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Modo manual (menu 3D ROT)</li> <li>■ Volante sobreposto</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, função FCL2</li> <li>■ X, opção #44</li> </ul>
<b>Introdução de avanço:</b>		
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ <b>FT</b> (tempo em segundos para caminho)</li> <li>■ <b>FMAXT</b> (com o potenciômetro de entrada ativo: tempo em segundos para caminho)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ –</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>
<b>Livre programação de contornos FK</b>		
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Programar peças de trabalho de dimensões não adequadas a NC</li> <li>■ Conversão do programa FK de acordo com Klartext</li> <li>■ Blocos FK em combinação com <b>M89</b></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X, opção #19</li> <li>■ –</li> <li>■ –</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ X</li> <li>■ X</li> <li>■ X</li> </ul>
<b>Saltos no programa:</b>		
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Números de label máx.</li> <li>■ Subprogramas <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Profundidade de aninhamento em subprogramas</li> </ul> </li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 65535</li> <li>■ X</li> <li>■ 20</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 1000</li> <li>■ X</li> <li>■ 6</li> </ul>

Função	TNC 620	iTNC 530
<b>Programação de parâmetros Q:</b>		
■ FN 15: PRINT	■ –	■ X
■ FN 25: PRESET	■ –	■ X
■ FN 29: PLC LIST	■ X	■ –
■ FN 31: RANGE SELECT	■ –	■ X
■ FN 32: PLC PRESET	■ –	■ X
■ FN 37: EXPORT	■ X	■ –
■ <b>FN 16</b>	■ X	■ –
■ Escrever em ficheiros LOG	■ X	■ –
■ Comportamento configurável com parâmetros QS não definidos ou vazios		
■ Visualizar conteúdos de parâmetros na visualização de estados adicional	■ X	■ –
■ Funções <b>SQL</b> para a leitura e escrita de tabelas	■ X	■ –
<b>Suporte gráfico</b>		
■ Gráfico de programação 2D	■ X	■ X
■ Função REDRAW ( <b>REDESENHAR</b> )	■ –	■ X
■ Apresentar linhas de grelha como fundo	■ X	■ –
■ Gráfico de maquinaria (vista de cima, representação em 3 planos, representação 3D)	■ X, com opção #20	■ X
■ Representação em alta resolução	■ X	■ X
■ Gráfico de teste (vista de cima, representação em 3 planos, representação 3D)	■ X, com opção #20	■ X
■ Visualizar ferramenta	■ X, com opção #20	■ X
■ Ajustar a velocidade de simulação	■ X, com opção #20	■ X
■ Coordenadas em 3 planos da linha de intersecção	■ –	■ X
■ Funções de zoom avançadas (comando por rato)	■ X, com opção #20	■ X
■ Visualizar moldura do bloco	■ X, com opção #20	■ X
■ Representação do valor de profundidade na vista de cima do Mouseover	■ X, com opção #20	■ X
■ Parar especificamente o teste do programa ( <b>STOP EM</b> )	■ X, com opção #20	■ X
■ Ter em conta a macro de troca de ferramenta	■ X (diferente da execução efetiva)	■ X

Função	TNC 620	iTNC 530
<b>Tabela de pontos de referência</b>		
■ Linha 0 da tabela de pontos de referência editável manualmente	■ X	■ –
<b>Gestão de paletes</b>		
■ Apoio de ficheiros de paletes	■ X, Opção #22	■ X
■ Maquinagem orientada para a ferramenta	■ X, Opção #22	■ X
■ Gerir pontos de referência para paletes numa tabela	■ X, Opção #22	■ X
<b>Ajudas à programação:</b>		
■ Realce a cor de elementos de sintaxe	■ X	■ –
■ Calculadora	■ X (científica)	■ X (standard)
■ Converter blocos NC em comentários	■ X	■ –
■ Blocos estruturais no programa NC	■ X	■ X
■ Vista da estrutura no teste do programa	■ –	■ X
<b>Supervisão dinâmica de colisão DCM:</b>		
■ Supervisão de colisão em modo de funcionamento automático	■ –	■ X, opção #40
■ Supervisão de colisão no modo manual	■ –	■ X, opção #40
■ Representação gráfica dos corpos de colisão definidos	■ –	■ X, opção #40
■ Verificação de colisão no teste do programa	■ –	■ X, opção #40
■ Supervisão do dispositivo tensor	■ –	■ X, opção #40
■ Gestão de suportes de ferramenta	■ X	■ X, opção #40
<b>Apoio CAM:</b>		
■ Aceitar contornos de dados Step e Iges	■ X, opção #42	■ –
■ Aceitar posições de maquinagem de dados Step e Iges	■ X, opção #42	■ –
■ Filtro offline para ficheiros CAM	■ –	■ X
■ Filtro Stretch	■ X	■ –
<b>Funções MOD:</b>		
■ Parâmetros do utilizador	■ Dados de configuração	■ Estrutura de números
■ Ficheiros de ajuda OEM com funções de assistência	■ –	■ X
■ Verificação dos suportes de dados	■ –	■ X
■ Carregar pacotes de serviços	■ –	■ X
■ Determinar os eixos para a aceitação da posição real	■ –	■ X
■ Configurar contadores	■ X	■ –

Função	TNC 620	iTNC 530
<b>Funções especiais:</b>		
■ Criar programa de retrocesso	■ –	■ X
■ Regulação do avanço adaptável AFC	■ –	■ X, opção #45
■ Definir contadores com <b>FUNCTION COUNT</b>	■ X	■ –
■ Definir o tempo de espera com <b>FUNCTION FEED</b>	■ X	■ –
■ Definir o tempo de espera com <b>FUNCTION DWELL</b>	■ X	■ –
■ Determinar a interpretação das coordenadas programadas com <b>FUNCTION PROG PATH</b>	■ X	■ –
<b>Funções de construções de formato grande:</b>		
■ Ajustes de programa globais GS	■ –	■ X, opção #44
<b>Visualizações de estado:</b>		
■ Visualização dinâmica de conteúdos de parâmetros Q, intervalos numéricos passíveis de definição	■ X	■ –
■ Visualização gráfica do tempo de operação restante	■ –	■ X
Ajustes de cor individuais da interface de utilizador	–	X

**Comparação: Funções auxiliares**

<b>M</b>	<b>Ativação</b>	<b>TNC 620</b>	<b>iTNC 530</b>
<b>M00</b>	PARAGEM da execução do programa/PARAGEM do mandril/Refrigerante DESLIGADO	X	X
<b>M01</b>	PARAGEM facultativa da execução do programa	X	X
<b>M02</b>	PARAGEM da execução do programa/PARAGEM da ferr.ta/Refrigerante DESLIGADO/se necess. Apagamento da visualização de estado (depende de parâmetros de máquina)/Retorno ao bloco 1	X	X
<b>M03</b>	Mandril LIGADO em sentido horário	X	X
<b>M04</b>	Mandril LIGADO no sentido anti-horário		
<b>M05</b>	PARAGEM do mandril		
<b>M06</b>	Troca da ferramenta/PARAGEM da execução do programa (função dependente da máquina)/PARAGEM do mandril	X	X
<b>M08</b>	Refrigerante LIGADO	X	X
<b>M09</b>	Refrigerante DESLIGADO		
<b>M13</b>	Mandril LIGADO no sentido horário /Refrigerante LIGADO	X	X
<b>M14</b>	Mandril LIGADO no sentido anti-horário/refrigerante ligado		
<b>M30</b>	Mesma função que M02	X	X
<b>M89</b>	Livre função auxiliar <b>ou</b> chamada do ciclo, ativada de forma modal (depende do parâmetro de máquina)	X	X
<b>M90</b>	Velocidade de trajetória constante em esquinas (não necessária no TNC 620)	–	X
<b>M91</b>	No bloco de posicionamento: as coordenadas referem-se ao ponto zero da máquina	X	X
<b>M92</b>	No bloco de posicionamento: as coordenadas referem-se a uma posição definida pelo fabricante da máquina, p. ex., à posição de troca da ferramenta	X	X
<b>M94</b>	Reduzir a visualização do eixo rotativo para um valor inferior a 360°	X	X
<b>M97</b>	Maquinagem de pequenos graus de contorno	X	X
<b>M98</b>	Maquinagem completa de contornos abertos	X	X
<b>M99</b>	Chamada de ciclo bloco a bloco	X	X
<b>M101</b>	Anular a troca automática de ferramenta com ferramenta gêmea quando foi excedido o tempo de vida	X	X
<b>M102</b>	Anular M101		
<b>M103</b>	Reduzir avanço do fator F no aprofundamento (valor percentual)	X	X
<b>M104</b>	Reativar o último ponto de referência memorizado	– (recomendado: ciclo 247)	X
<b>M105</b>	Executar a maquinagem com o segundo fator $k_v$	–	X
<b>M106</b>	Executar a maquinagem com o primeiro fator $k_v$		
<b>M107</b>	Suprimir a mensagem de erro nas ferramentas gêmeas com medida excedente Anular M107	X	X
<b>M108</b>			

<b>M</b>	<b>Ativação</b>	<b>TNC 620</b>	<b>iTNC 530</b>
<b>M109</b>	Velocidade de trajetória constante na lâmina da ferramenta (aumento e redução do avanço)	X	X
<b>M110</b>	Velocidade de trajetória constante na lâmina da ferramenta (só redução do avanço)	X	X
M111	Anular M109/M110 Funcionalidade com <b>APPR</b> e <b>DEP</b>	X	
<b>M112</b>	Inserir transições de contorno entre quaisquer transições de contorno	– (recomendado: ciclo 32)	X
M113	Anular M112		
<b>M114</b>	Correção automática da geometria da máquina ao trabalhar com eixos basculantes	– (recomendado: M128, TCPM)	X, opção #8
M115	Anular M114		
<b>M116</b>	Avanço em mesas rotativas em mm/min	X, opção #8	X, opção #8
M117	Anular M116		
<b>M118</b>	Sobrepor posicionamento com o volante durante a execução do programa	X, opção #21	X
<b>M120</b>	Cálculo prévio do contorno com correção de raio (LOOK AHEAD)	X, opção #21	X
<b>M124</b>	Filtro do contorno	– (possível através de parâmetros do utilizador)	X
<b>M126</b>	Deslocar eixos rotativos em trajetória otimizada	X	X
M127	Anular M126		
<b>M128</b>	Conservar a posição da extremidade da ferramenta no posicionamento de eixos basculantes (TCPM)	X, opção #9	X, opção #9
M129	Anular M128		
<b>M130</b>	No bloco de posicionamento: os pontos referem-se ao sistema de coordenadas não inclinado	X	X
<b>M134</b>	Paragem exata em transições não tangenciais em posicionamentos com eixos rotativos	X (dependente do fabricante da máquina)	X
M135	Anular M134		
<b>M136</b>	Avanço F em milímetros por rotação do mandril	X	X
M137	Anular M136		
<b>M138</b>	Seleção de eixos basculantes	X	X
<b>M140</b>	Retrocesso do contorno no sentido do eixo da ferramenta	X	X
<b>M141</b>	Suprimir supervisão de apalpador	X	X
<b>M142</b>	Apagar as informações de programa modais	–	X
<b>M143</b>	Anular a rotação básica	X	X
<b>M144</b>	Consideração da cinemática da máquina em posições REAL/NOMINAL no fim do bloco	X, opção #9	X, opção #9
M145	Anular M144		
<b>M148</b>	Em caso de paragem do NC, levantar a ferramenta automaticamente do contorno	X	X
M149	Anular M148		

<b>M</b>	<b>Ativação</b>	<b>TNC 620</b>	<b>iTNC 530</b>
<b>M150</b>	Suprimir o aviso do interruptor limite	–	X
<b>M197</b>	Arredondar esquinas	X	–
<b>M200</b>	Funções de corte a laser	–	X
-			
<b>M204</b>			

**Comparação: ciclos**

<b>Ciclo</b>	<b>TNC 620</b>	<b>iTNC 530</b>
1 <b>FURAR EM PROF.</b> (recomendado: ciclo <b>200, 203, 205</b> )	–	X
2 <b>ROSCAGEM</b> (recomendado: ciclo <b>206, 207, 208</b> )	–	X
3 <b>FRES. CANAL</b> (recomendado: ciclo <b>253</b> )	–	X
4 <b>FRES. CAVIDADE</b> (recomendado: ciclo <b>251</b> )	–	X
5 <b>CAVIDADE CIRC.</b> (recomendado: ciclo <b>252</b> )	–	X
6 <b>CTN FRESAR</b> (SL I, recomendado: SL II, ciclo <b>22</b> )	–	X
7 <b>PONTO ZERO</b>	X	X
8 <b>ESPELHAMENTO</b>	X	X
9 <b>TEMPO DE ESPERA</b>	X	X
10 <b>ROTACAO</b>	X	X
11 <b>FACTOR ESCALA</b>	X	X
12 <b>PGM CALL</b>	X	X
13 <b>ORIENTACAO</b>	X	X
14 <b>CONTORNO</b>	X	X
15 <b>CTN FURAR</b> (SL I, recomendado: SL II, ciclo <b>21</b> )	–	X
16 <b>CTN ACABAMENTO</b> (SL I, recomendado: SL II, ciclo <b>24</b> )	–	X
17 <b>ROSCA RIGIDA</b> (recomendado: ciclo <b>207, 209</b> )	–	X
18 <b>ROSCA RIGIDA II</b>	X	X
19 <b>PLANO DE TRABALHO</b>	X, opção #8	X, opção #8
20 <b>DADOS DO CONTORNO</b>	X, opção #19	X
21 <b>CTN FURAR</b>	X, opção #19	X
22 <b>CTN FRESAR</b>	X, opção #19	X
23 <b>ACABAMENTO FUNDO</b>	X, opção #19	X
24 <b>ACABAMENTO LATERAL</b>	X, opção #19	X
25 <b>CONJUNTO CONTORNO</b>	X, opção #19	X
26 <b>FATOR ESCALA EIXO</b>	X	X
27 <b>CAPA CILINDRO</b>	X, opção #8	X, opção #8
28 <b>CAPA CILINDRO</b>	X, opção #8	X, opção #8
29 <b>ALMA SUPERF. CILIND.</b>	X, opção #8	X, opção #8
30 <b>EXECUTAR DADOS CAM</b>	–	X
32 <b>TOLERANCIA</b>	X	X
39 <b>CONT. SUPERF. CILIN.</b>	X, opção #8	X, opção #8
200 <b>FURAR</b>	X	X
201 <b>ALARGAR</b>	X, opção #19	X
202 <b>MANDRILAR</b>	X, opção #19	X
203 <b>FURAR UNIVERSAL</b>	X, opção #19	X
204 <b>REBAIXAR INVERSO</b>	X, opção #19	X

Ciclo	TNC 620	iTNC 530
205 FURO PROF.UNIVERSAL	X, opção #19	X
206 ROSCA	X	X
207 ROSCA RIGIDA	X	X
208 FRESADO DE FUROS	X, opção #19	X
209 ROSCADO ROT. APARA	X, opção #19	X
210 CANAL PENDULAR (recomendado: ciclo <b>253</b> , opção #19)	–	X
211 CANAL CIRCULAR (recomendado: ciclo <b>254</b> , opção #19)	–	X
212 ACAB.CAVID.RET. (recomendado: ciclo 251, opção #19)	–	X
213 ACAB. ILHA RET. (recomendado: ciclo <b>256</b> , opção #19)	–	X
214 ACAB.CAVID.CIRC. (recomendado: ciclo <b>252</b> , opção #19)	–	X
215 ACAB. ILHA CIRC. (recomendado: ciclo <b>257</b> , opção #19)	–	X
220 MASCARA CIRCULAR	X, opção #19	X
221 MASCARA LINEAR	X, opção #19	X
224 PADRAO COD.DATAMATRIX	X, opção #19	–
225 GRAVACAO	X, opção #19	X
230 FACEAR (recomendado: ciclo <b>233</b> , opção #19)	–	X
231 DESBASTE SUPERF.	–	X
232 FRESADO PLANO	X, opção #19	X
233 FRESAGEM TRANSVERSAL	X, opção #19	–
238 MEDIR ESTADO DA MAQUINA	X, opção #155	–
240 CENTRAR	X, opção #19	X
241 FURO PROFUND UM GUME	X, opção #19	X
247 FIXAR P.REFERENCIA	X	X
251 CAIXA RECTANGULAR	X, opção #19	X
252 CAVIDADE CIRC.	X, opção #19	X
253 FRES. CANAL	X, opção #19	X
254 CANAL CIRCULAR	X, opção #19	X
256 FACETA RECTANGULAR	X, opção #19	X
257 FACETA CIRCULAR	X, opção #19	X
258 ILHA POLIGONAL	X, opção #19	–
262 FRESADO ROSCA	X, opção #19	X
263 FRES. ROSCA EROSAO	X, opção #19	X
264 FRESADO ROSCA FURO	X, opção #19	X
265 FRES. ROSCA F.HELIC.	X, opção #19	X
267 FRES. ROSCA EXTERIOR	X, opção #19	X
270 DADOS RECOR. CONTOR. para ajustar o comportamento do ciclo <b>25</b>	X	X
271 DADOS CONTORNO OCM	X, opção #167	–
272 DESBASTE OCM	X, opção #167	–

<b>Ciclo</b>	<b>TNC 620</b>	<b>iTNC 530</b>
273 ACAB. PROFUND. OCM	X, opção #167	–
274 ACAB. LATERAL OCM	X, opção #167	–
275 RANH CONT FR TROCOID	X, opção #19	X
276 TRACADO CONTORNO 3D	X, opção #19	X
277 CHANFRAR OCM	X, opção #167	–
290 TORNEAR INTERPOLACAO	–	X, opção #96
1271 RETANGULO OCM	X, opção #167	–
1272 CIRCULO OCM	X, opção #167	–
1273 RANHURA/NERVURA OCM	X, opção #167	–
1278 POLIGONO OCM	X, opção #167	–
1281 LIMITACAO RETANGULO OCM	X, opção #167	–
1282 LIMITACAO CIRCULO OCM	X, opção #167	–

### Comparação: ciclos de apalpação nos modos de funcionamento Modo de operação manual e Volante electrónico

Ciclo	TNC 620	iTNC 530
Tabela de apalpador para a gestão de apalpadores 3D	X	–
Calibrar o comprimento efetivo	X, opção #17	X
Calibrar o raio efetivo	X, opção #17	X
Determinar a rotação básica sobre uma reta	X, opção #17	X
Definição do ponto de referência num eixo selecionável	X, opção #17	X
Memorizar uma esquina como ponto de referência	X, opção #17	X
Memorizar o ponto central do círculo como ponto de referência	X, opção #17	X
Considerar o eixo central como ponto de referência	X, opção #17	X
Determinar a rotação básica sobre dois furos/ilhas circulares	X, opção #17	X
Memorizar o ponto de referência sobre quatro furos/ilhas circulares	X, opção #17	X
Memorizar o ponto central do círculo sobre três furos/ilhas circulares	X, opção #17	X
Determinar e compensar a posição inclinada de um plano	X, opção #17	–
Apoio de apalpadores mecânicos através da confirmação manual da posição atual	Por Softkey ou Hardkey	Por hardkey
Escrever valores de medição na tabela de pontos de referência	X, opção #17	X
Escrever valores de medição na tabela de ponto zero	X, opção #17	X

### Comparação: ciclos de apalpação para controlo automático da peça de trabalho

Ciclo	TNC 620	iTNC 530
0 PLANO DE REFERENCIA	X, opção #17	X
1 PTO REF POLAR	X, opção #17	X
2 CALIBRACAO TS	–	X
3 MEDIR	X, opção #17	X
4 MEDIR 3D	X, opção #17	X
9 CALIBRACAO TS LONG.	–	X
30 CALIBRACAO TT	X, opção #17	X
31 COMPR. FERRAMENTA	X, opção #17	X
32 RAI0 FERRAMENTA	X, opção #17	X
33 MEDIR FERRAMENTA	X, opção #17	X
400 GIRO BASICO	X, opção #17	X
401 ROT 2 FUIOS	X, opção #17	X
402 ROT. DE 2 ILHAS	X, opção #17	X
403 ROT SOBRE EIXO GIRO	X, opção #17	X
404 FIXAR ROTACAO BASICA	X, opção #17	X
405 ROT MEDIANTE EIXO C	X, opção #17	X
408 PTO.REF.CENTRO RAN.	X, opção #17	X
409 PTO.REF.CENTRO PASSO	X, opção #17	X
410 PTO. REF DENTRO RECT	X, opção #17	X
411 PTO.REF FORA RECT.	X, opção #17	X
412 PTO.REF DENTRO CIRC.	X, opção #17	X
413 PTO.REF FORA CIRCULO	X, opção #17	X
414 PTO.REF FORA ESQUINA	X, opção #17	X
415 PTO.REF DENTRO ESQ.	X, opção #17	X
416 PTO REF CENT CIR TAL	X, opção #17	X
417 PTO. REF. NO EIXO TS	X, opção #17	X
418 PONTO REF 4 FUIOS	X, opção #17	X
419 PONTO REF. NUM EIXO	X, opção #17	X
420 MEDIR ANGULO	X, opção #17	X
421 MEDIR FUIO	X, opção #17	X
422 MEDIR CIRC EXTERNO	X, opção #17	X
423 MEDIR RECTAN INTERNO	X, opção #17	X
424 MEDIR RECTAN EXTERNO	X, opção #17	X
425 MEDIR LARG. INTERNA	X, opção #17	X
426 MEDIR SERRA EXTERNA	X, opção #17	X
427 MEDIR COORDENADA	X, opção #17	X

<b>Ciclo</b>	<b>TNC 620</b>	<b>iTNC 530</b>
430 <b>MEDIR CIRC FUROS</b>	X, opção #17	X
431 <b>MEDIR PLANO</b>	X, opção #17	X
440 <b>MEDIR DESLOC. EIXO</b>	–	X
441 <b>APALPACAO RAPIDA</b>	X, opção #17	X
450 <b>GUARDAR CINEMATICA</b>	X, opção #48	X, opção #48
451 <b>MEDIR CINEMATICA</b>	X, opção #48	X, opção #48
452 <b>COMPENSACAO PRESET</b>	X, opção #48	X, opção #48
453 <b>CINEMÁTICA GRELHA</b>		–
460 <b>CALIBRAR TS NA ESFERA</b>	X, opção #17	X
461 <b>CALIBRAR COMPRIMENTO DE TS</b>	X, opção #17	X
462 <b>CALIBRAR TS NO ANEL</b>	X, opção #17	X
463 <b>CALIBRAR TS NA ILHA</b>	X, opção #17	X
480 <b>CALIBRACAO TT</b>	X, opção #17	X
481 <b>COMPR. FERRAMENTA</b>	X, opção #17	X
482 <b>RAIO FERRAMENTA</b>	X, opção #17	X
483 <b>MEDIR FERRAMENTA</b>	X, opção #17	X
484 <b>CALIBRAR IR-TT</b>	X, opção #17	X
600 <b>ESPACO TRAB. GLOBAL</b>	X	–
601 <b>ESPACO TRAB. LOCAL</b>	X	–
1410 <b>APALPACAO ARESTA</b>	X, opção #17	–
1411 <b>APALPACAO DOIS CIRCULOS</b>	X, opção #17	–
1420 <b>APALPACAO PLANO</b>	X, opção #17	–

## Comparação: Diferenças na programação

Função	TNC 620	iTNC 530
<b>Gestão de ficheiros:</b>		
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Introdução do nome</li> <li>■ Apoio de atalhos</li> <li>■ Gestão de favoritos</li> <li>■ Configuração da vista das colunas</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Abre a janela sobreposta <b>Seleccionar ficheiro.</b></li> <li>■ Não disponível</li> <li>■ Não disponível</li> <li>■ Não disponível</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Cursor sincronizado</li> <li>■ Disponível</li> <li>■ Disponível</li> <li>■ Disponível</li> </ul>
Selecionar ferramenta a partir da tabela	A seleção é realizada através do menu Split Screen	A seleção é efetuada numa janela sobreposta
Programação de funções especiais através da tecla <b>SPEC FCT</b>	A barra de softkeys é aberta acionando a tecla como submenu. Saída do submenu: premir novamente a tecla <b>SPEC FCT</b> , o comando apresenta a última barra ativa	A barra de softkeys é aberta acionando a tecla como última barra. Saída do menu: premir novamente a tecla <b>SPEC FCT</b> , o comando apresenta a última barra ativa
Programação de movimentos de aproximação e de afastamento através da tecla <b>APPR DEP</b>	A barra de softkeys é aberta acionando a tecla como submenu. Saída do submenu: premir novamente a tecla <b>APPR DEP</b> , o comando apresenta a última barra ativa	A barra de softkeys é aberta acionando a tecla como última barra. Saída do menu: premir novamente a tecla <b>APPR DEP</b> , o comando apresenta a última barra ativa
Pressão na hardkey <b>END</b> nos menus ativos <b>CYCLE DEF</b> e <b>TOUCH PROBE</b>	Termina o processo de edição e chama a gestão de ficheiros	Termina o respetivo menu
Chamada da gestão de ficheiros nos menus ativos <b>CYCLE DEF</b> e <b>TOUCH PROBE</b>	Termina o processo de edição e chama a gestão de ficheiros. A respetiva barra de softkeys permanece selecionada quando a gestão de ficheiros é terminada	Mensagem de erro <b>Tecla sem funcao.</b>
Chamada da gestão de ficheiros nos menus ativos <b>CYCL CALL</b> , <b>SPEC FCT</b> , <b>PGM CALL</b> e <b>APPR DEP</b>	Termina o processo de edição e chama a gestão de ficheiros. A respetiva barra de softkeys permanece selecionada quando a gestão de ficheiros é terminada	Termina o processo de edição e chama a gestão de ficheiros. A barra de softkeys básicas é selecionada quando a gestão de ficheiros é terminada

Função	TNC 620	iTNC 530
<b>Tabela de ponto zero:</b>		
■ Função de ordenação por valores dentro de um eixo	■ Disponível	■ Não disponível
■ Restaurar tabela	■ Disponível	■ Não disponível
■ Comutação da vista Lista/Formulário	■ Comutação através da tecla de divisão de ecrã	■ Comutação através da softkey Toggle
■ Acrescentar linha individual	■ Permitido no geral, nova numeração possível a pedido. É inserida uma linha vazia, para preencher manualmente com 0	■ Permitido apenas no fim da tabela. É inserida uma linha com o valor 0 em todas as colunas
■ Confirmação de valores reais de posição no eixo individual, por tecla, na tabela de ponto zero	■ Disponível nos modos de funcionamento <b>Execução passo a passo</b> e <b>Execução contínua do programa</b>	■ Disponível
■ Confirmação de valores reais de posição em todos os eixos ativos, por tecla, na tabela de ponto zero	■ Não disponível	■ Disponível
■ Confirmação das últimas posições medidas com TS, por tecla	■ Não disponível	■ Disponível
<b>Livre programação de contornos FK:</b>		
■ Programação de eixos paralelos	■ Neutra com coordenadas X/Y, comutação com <b>FUNCTION PARAXMODE</b>	■ Dependente da máquina com eixos paralelos existentes
■ Correção automática de referências relativas	■ As referências não são automaticamente corrigidas em subprogramas de contornos	■ Todas as referências relativas são automaticamente corrigidas
■ Determinar o plano de maquinagem ao programar	■ BLK-Form (Bloco) ■ Premir a softkey <b>Plano XY ZX YZ</b> em caso de plano de maquinagem diferente	■ BLK-Form (Bloco)

Função	TNC 620	iTNC 530
<b>Programação de parâmetros Q:</b>		
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Fórmula de parâmetros Q com SGN</li> </ul>	<p><b>Q12 = SGN Q50</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ com <b>Q 50 = 0, Q12 = 0</b></li> <li>■ com <b>Q50 &gt; 0, Q12 = 1</b></li> <li>■ com <b>Q50 &lt; 0, Q12 -1</b></li> </ul>	<p><b>Q12 = SGN Q50</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ com <b>Q50 &gt;= 0, Q12 = 1</b></li> <li>■ com <b>Q50 &lt; 0, Q12 -1</b></li> </ul>
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Acesso a dados de tabela</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Através de comandos <b>SQL</b> e mediante as funções <b>FN 18</b> ou <b>TABREAD-TABWRITE</b></li> <li>■ Através de <b>TABDATA</b> em tabelas de ferramentas e de correção</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Através das funções <b>FN 18</b> ou <b>TABREAD-TABWRITE</b></li> </ul>
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Acesso a parâmetros de máquina</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Através da função <b>CFGREAD</b></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Através das funções <b>FN 18</b></li> </ul>
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Criação de ciclos interativos com <b>CYCLE QUERY</b>, p. ex., ciclos de apalpação no modo manual</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Disponível</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Não disponível</li> </ul>
<b>Processamento de mensagens de erro:</b>		
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ajuda em caso de mensagens de erro</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Chamada através da tecla <b>ERR</b></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Chamada através da tecla <b>HELP</b></li> </ul>
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Troca de modo de funcionamento, caso o menu de ajuda esteja ativo</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ O menu de ajuda é fechado durante a troca de modo de funcionamento</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Não é permitida a troca de modo de funcionamento (tecla sem função)</li> </ul>
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Selecionar o modo de funcionamento paralelo, caso o menu de ajuda esteja ativo</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ O menu de ajuda é fechado durante a comutação com F12</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ O menu de ajuda permanece aberto durante a comutação com F12</li> </ul>
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Mensagens de erro idênticas</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ São reunidas numa lista</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ São apresentadas apenas uma vez</li> </ul>
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Confirmação de mensagens de erro</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Cada mensagem de erro (mesmo quando são apresentadas várias vezes) tem de ser confirmada, função <b>APAGAR TODOS</b> disponível</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Confirmar mensagem de erro apenas uma vez</li> </ul>
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Acesso a funções de registo</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Registo e funções de filtro potentes (erros, acionamentos de teclas) disponíveis</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Registo completo disponível sem funções de filtro</li> </ul>
<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Guardar ficheiros de assistência</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Disponível. Em caso de encerramento anormal do sistema, não é criado qualquer ficheiro de assistência</li> <li>■ Número de erro seleccionável para o qual é gerado um ficheiro de assistência automático</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Disponível. Em caso de encerramento anormal do sistema, é criado automaticamente um ficheiro de assistência</li> </ul>

Função	TNC 620	iTNC 530
<b>Função de procura:</b>		
■ Lista das últimas palavras pesquisadas	■ Não disponível	■ Disponível
■ Visualização de elementos do bloco ativo	■ Não disponível	■ Disponível
■ Visualização da lista de todos os blocos NC	■ Não disponível	■ Disponível
Início da função de pesquisa no estado marcado com teclas de seta para cima/para baixo	Funciona até um máximo de 50000 blocos NC, ajustáveis através do dado de configuração	Nenhuma restrição relativamente ao comprimento do programa
<b>Gráfico de programação:</b>		
■ Representação da grelha à escala	■ Disponível	■ Não disponível
■ Edição de subprogramas de contornos em ciclos SLII com <b>AUTO DRAW ON</b>	■ Em mensagens de erro, o cursor encontra-se no programa principal, no bloco NC <b>CYCL CALL</b>	■ Em mensagens de erro, o cursor encontra-se no bloco NC que causou o erro no subprograma de contornos
■ Deslocação da janela de zoom	■ Função Repeat não disponível	■ Função Repeat disponível
<b>Programação de eixos secundários:</b>		
■ Sintaxe <b>FUNCTION PARAXCOMP</b> : definir o comportamento de visualização e movimentos de deslocação	■ Disponível	■ Não disponível
■ Sintaxe <b>FUNCTION PARAXMODE</b> : definir a atribuição dos eixos paralelos a deslocar	■ Disponível	■ Não disponível

### Comparação: diferenças no teste do programa, funcionalidade

Função	TNC 620	iTNC 530
Entrada com a tecla <b>GOTO</b>	Função possível somente se a softkey <b>START PASSO</b> ainda não tiver sido ativada	Função possível também depois de <b>START PASSO</b>
Cálculo do tempo de maquinagem.	Em cada repetição da simulação através da softkey <b>START</b> , é adicionado o tempo de maquinagem	Em cada repetição da simulação através da softkey <b>START</b> , o cálculo do tempo é iniciado a 0
Bloco a bloco	Com ciclos de padrões de pontos e <b>CYCL CALL PAT</b> , o comando para em cada ponto	O comando trata os ciclos de padrões de pontos e <b>CYCL CALL PAT</b> como um bloco NC

### Comparação: diferenças no teste do programa, comando

Função	TNC 620	iTNC 530
Função Zoom	Cada plano de corte pode ser selecionado através de uma softkey individual	Plano de corte selecionável através de softkeys Toggle
Funções auxiliares M específicas da máquina	Levam à ocorrência de mensagens de erro, caso não estejam integradas no PLC	São ignoradas no teste do programa
Visualizar/editar a tabela de ferramentas	Função disponível por softkey	Função não disponível
Representação da ferramenta	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Turquesa: comprimento da ferramenta</li> <li>■ Vermelho: comprimento da lâmina e a ferramenta está em ação</li> <li>■ Azul: comprimento da lâmina e a ferramenta não está em ação</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ -</li> <li>■ Vermelho: a ferramenta está em ação</li> <li>■ Verde: ferramenta não em ação</li> </ul>
Opções de vista na representação 3D	Disponível	Função não disponível
Qualidade do modelo ajustável	Disponível	Função não disponível

### Comparação: diferenças no posto de programação

Função	TNC 620	iTNC 530
Versão Demo	Não podem ser selecionados programas NC com mais de 100 blocos NC; é emitida uma mensagem de erro.	Podem ser selecionados programas NC; são representados, no máximo, 100 blocos NC; outros blocos NC são cortados para a representação
Versão Demo	Através do aninhamento com <b>PGM CALL</b> são alcançados mais de 100 blocos NC; o gráfico de teste não apresenta qualquer imagem; não é emitida uma mensagem de erro.	Podem ser simulados programas NC aninhados.
Versão Demo	É possível transferir até 10 elementos do CAD-Viewer para um programa NC.	É possível transferir até 31 linhas do Conversor de DXF para um programa NC.
Cópia de programas NC	Com o Explorador do Windows, é possível copiar para e do diretório <b>TNC:\</b> .	O processo de cópia tem de ser realizado através do <b>TNCremo</b> ou da gestão de ficheiros do posto de programação.
Comutação de barra de softkeys horizontal	Clicando na barra, é comutada uma barra para a direita ou uma barra para a esquerda	Clicando numa barra qualquer, ativa-se a mesma

# Índice

<b>A</b>		
Aceitar a posição real.....	99	
Acesso a tabelas		
SQL.....	332	
TABDATA.....	395	
TABWRITE.....	410	
ADP.....	484	
Ajuda em caso de mensagem de erro.....	213	
Ajuda sensível ao contexto.....	220	
Alinhar eixo da ferramenta.....	452	
Aninhamentos.....	258	
Arredondamento de esquinas..	161	
Arredondamento de valores.....	354	
Arredondar esquinas M197.....	245	
Avanço		
com eixos rotativos, M116...	455	
Possibilidades de introdução..	98	
Avanço em milímetros/rotação do mandril M136.....	236	
<b>B</b>		
Batch Process Manager.....	515	
abrir.....	518	
Alterar lista de trabalhos.....	522	
Aplicação.....	515	
Criar lista de trabalhos.....	521	
Lista de trabalhos.....	516	
Princípios básicos.....	515	
Bloco.....	101	
apagar.....	101	
inserir, alterar.....	101	
Bloco NC.....	101	
<b>C</b>		
Cadeia de processo.....	479	
CAD Import.....	487	
CAD Viewer.....	487	
CAD-Viewer		
Ajustar a camada.....	491	
Ajustes básicos.....	489	
definir o ponto de referência	492	
determinar plano.....	495	
filtro para posições de		
furação.....	505	
Selecionar contorno.....	499	
Selecionar posição de		
maquinagem.....	503	
Calculadora.....	203	
Cálculo de um círculo.....	279	
Cálculo entre parênteses.....	283	
Caminho.....	108	
Chamada de programa		
Chamar um programa NC		
qualquer.....	253	
Chanfre.....	160	
Cinemática polar.....	375	
Círculo completo.....	163	
Comparação de funções.....	582	
Component Monitoring.....	399	
Comprimento de ferramenta...	126	
Condição de salto.....	281	
Consola.....	70	
Consola tátil.....	527	
Contadores.....	400	
Contorno		
aproximar.....	148	
sair.....	148	
selecionar de ficheiro DXF...	499	
Controlo de movimento.....	484	
Coordenadas cartesianas		
Reta.....	158	
trajetória circular com ligação		
tangencial.....	167	
trajetória circular com raio		
determinado.....	165	
Trajetória circular em redor dum		
ponto central do círculo CC..	163	
Coordenadas polares.....	88	
Princípios básicos.....	88	
programação.....	171	
trajetória circular em redor do		
polo CC.....	173	
Cópia de programas parciais...	103	
Copiar programas parciais.....	103	
Correção 3D.....	469	
Face Milling.....	474	
formas de ferramenta.....	472	
orientação da ferramenta....	473	
Peripheral Milling.....	476	
valores delta.....	472	
vetor normalizado.....	471	
Correção da ferramenta		
Tabela.....	392	
Correção de ferramenta.....	136	
Comprimento.....	136	
raio.....	137	
tridimensional.....	469	
Correção de raio		
esquina exterior, esquina		
interior.....	140	
Introdução.....	139, 140	
Correção do raio.....	137	
<b>D</b>		
Dados de ferramenta.....	126	
chamar.....	130	
introduzir no programa.....	129	
substituir.....	115	
valores delta.....	128	
Dados do sistema		
lista.....	540	
Definir bloco.....	95	
Definir parâmetros Q locais.....	272	
Definir parâmetros Q		
remanescentes.....	272	
Descrever livro de registos.....	311	
Deslocação de ponto zero		
Através de tabela de pontos		
zero.....	387	
Deslocação do ponto zero.....	385	
anular.....	388	
introdução de coordenadas..	386	
Diálogo.....	97	
Diretório.....	108, 113	
apagar.....	117	
copiar.....	116	
criar.....	113	
Disco rígido.....	106	
Divisão do ecrã.....	70	
CAD-Viewer.....	486	
DNC		
Informações desde o programa		
NC.....	311	
<b>E</b>		
Ecrã.....	69	
Ecrã tátil.....	526	
Ecrã tátil.....	526	
Editor de texto.....	199	
Eixo rotativo.....	455	
deslocar pelo curso mais curto:		
M126.....	456	
reduzir visualização M94.....	457	
Eixos auxiliares.....	88	
Eixos basculantes.....	458	
Eixos paralelos.....	366	
Eixos principais.....	88	
Emitir mensagem no ecrã.....	306	
Esquinas abertas do contorno		
M98.....	234	
Estado de desenvolvimento.....	39	
Estado do ficheiro.....	110	
Estruturação de programas NC	201	
Extrair parâmetros de máquina	323	
<b>F</b>		
Fator de avanço para movimentos		
de afundamento M103.....	235	
Fazer o download dos ficheiros de		
ajuda.....	225	
Ficheiro		
classificar.....	119	
criar.....	113	
marcar.....	118	
proteger.....	120	
selecionar.....	111	
sobrescrever.....	114	
Ficheiro de texto.....	402	
abrir e fechar.....	402	
criar.....	299	
emitir formatado.....	298	

funções de apagamento.....	403	programa.....	229	Indicações do programa.....	363
procurar partes de texto.....	405	para eixos rotativos.....	455	Inserir comentário.....	196, <b>197</b>
Ficheiros ASCII.....	402	para indicações de coordenadas.	230	Instrução SQL.....	332
Filtro para posições de furação na		para mandril e agente		Interpolação de hélice.....	174
aceitação de dados CAD.....	505	refrigerante.....	229	iTNC 530.....	68
FN 14: ERRO: Emitir mensagem de		para o tipo de trajetória.....	233		
erro.....	291	Funções de trajetória		<b>K</b>	
FN 16: F-PRINT: Emitir textos		círculos e arcos de círculo....	145	Klartext.....	97
formatados.....	298	princípios básicos			
FN 18: SYSREAD: Ler dados do		posicionamento prévio.....	146	<b>L</b>	
sistema.....	307	princípios básicos.....	142	Ler dados do sistema.....	<b>307</b> , 318
FN 19: PLC: Transmitir valores ao		Funções dos ficheiros.....	382	Ler tabela de definição livre.....	411
PLC.....	308	Funções especiais.....	362	Liftoff.....	<b>417</b>
FN 20: WAIT FOR: Sincronizar NC		FUNCTION COUNT.....	400	Limpeza.....	71
e PLC.....	309	FUNCTION DWELL.....	416	Look ahead.....	238
FN 23: DADOS DO CÍRCULO:		FUNCTION FEED DWELL.....	414		
Calcular círculo a partir de 3				<b>M</b>	
pontosFN 23.....	279			M91, M92.....	230
FN 24: DADOS DO CÍRCULO:		<b>G</b>		Maquinagem com eixos	
Calcular círculo a partir de 4		Gestão de ferramentas		múltiplos.....	<b>422</b> , 463
pontosFN 24.....	279	resumo das funções.....	109	Maquinagem orientada para a	
FN 26: TABOPEN: Abrir tabela de		Gestão de ficheiros		ferramenta.....	512
definição livre.....	409	apagar ficheiro.....	117	Marcha rápida.....	124
FN 27: TABWRITE: Descrever		chamar.....	110	Medida excedente da ferramenta	
tabela de definição livre.....	410	copiar ficheiro.....	113	suprimir erro: M107.....	470
FN 28: TABREAD: Ler tabela de		copiar tabela.....	115	Memorizar ficheiros de assistência	
definição livre.....	411	directório.....	108	técnica.....	219
FN 29: PLC: Transmitir valores ao		Diretórios		Mensagem de erro.....	213
PLC.....	310	copiar.....	116	ajuda em caso de.....	213
FN 37: EXPORT.....	310	criar.....	113	apagar.....	216
FN 38: SEND: Enviar		mudar o nome do ficheiro....	119	emitir.....	291
informações.....	311	tipo de ficheiro.....	106	filtrar.....	215
Fresagem inclinada em plano		tipos de ficheiros externos...	108	Mensagem de erro NC.....	213
inclinado.....	453	Gestos.....	529	Modos de funcionamento.....	72
Função de busca.....	104	Gestos táteis.....	529	Movimento de trajetória.....	158
Função FCL.....	39	GOTO.....	194	Movimento de trajetória -	
Função PLANE.....	425	Gráfico de programação.....	180	coordenadas cartesianas.....	158
Anular.....	427	Gráficos		Movimentos de trajetória	
comportamento de		ao programar		coordenadas cartesianas	
posicionamento.....	442	ampliação duma secção...	212	resumo.....	158
definição de ângulo Euler....	432	na programação.....	210	coordenadas polares.....	171
definição de pontos.....	437			resumo.....	171
definição de vetor.....	434	<b>H</b>		Reta.....	172
definição do ângulo de eixo..	440	Heatmap.....	399	trajetória circular com união	
definição do ângulo de		Hélice.....	174	tangencial.....	173
projeção.....	430				
definição do ângulo sólido....	428	<b>I</b>		<b>N</b>	
definição incremental.....	439	Importar		Nome de ferramenta.....	126
fresagem inclinada.....	453	tabela de iTNC 530.....	411	Número de ferramenta.....	126
Inclinação automática.....	443	Imprimir mensagem.....	307		
Modo de transformação.....	449	Inclinação		<b>O</b>	
Resumo.....	425	do plano de maquinagem....		Opção.....	36
Seleção de soluções		423,	425	Opção de software.....	36
possíveis.....	446	Inclinação sem eixos rotativos.	452	Oscilação de ressonância.....	412
Funções angulares.....	277	Inclinar			
Funções auxiliares.....	228	restaurar.....	427	<b>P</b>	
introduzir.....	228	Inclinar plano de maquinagem		Parâmetros Q.....	268, 269
para controlo da execução do		função.....	423	controlar.....	288
				emitir formatados.....	299

Exportar.....	310	pontos auxiliares.....	186	Tipo.....	392
parâmetros locais QL... 268, 269		referências relativas.....	187	Tabela de definição livre	
parâmetros remanescentes		princípios básicos.....	178	abrir.....	409
QR.....	268, 269	reta.....	182	descrever.....	410
Parâmetros String QS.....	313	trajetórias circulares.....	182	Tabela de paletes.....	508
pré-preenchidos.....	326	Programa NC.....	91	aplicação.....	508
programar.....	268, 313	editar.....	100	Colunas.....	508
Transmitir valores ao		estruturar.....	201	editar.....	510
PLC.....	308, 310	Programar movimento da		Inserir coluna.....	511
Parâmetros String.....	313	ferramenta.....	97	orientada para a ferramenta.	512
copiar string parcial.....	317	<b>R</b>		selecionar e fechar.....	511
determinar o comprimento..	321	Raio de ferramenta.....	128	TCPM.....	463
ler dados do sistema.....	318	Repetição de programa parcial.	251	Restaurar.....	468
verificar.....	320	Representação do programa		Teach In.....	<b>99</b> , 159
Parâmetro string		NC.....	196	Teclado virtual.....	71, 71, 195, 195
atribuir.....	314	Reta.....	<b>158</b> , 172	Tempo de espera	
converter.....	319	Retração do contorno.....	241	cíclico.....	414
encadear.....	315	Rotações por impulsos.....	412	restaurar.....	415
Paraxcomp.....	366	Rotações pulsantes.....	412	uma vez.....	416
Paraxmode.....	366	<b>S</b>		Tipos de funções.....	273
PLANE programada.....	<b>423</b>	Saída de dados		TNCguide.....	220
Ponto central do círculo.....	162	no ecrã.....	306	TOOL CALL.....	130
Ponto de referência		no servidor.....	307	TOOL DEF.....	129
selecionar.....	90	Salto		Trajectoria circular.....	173
Posicionamento		com GOTO.....	194	com ligação tangencial.....	167
com plano de maquinaria		Selecionar posição de ficheiros		com raio fixo.....	165
inclinado.....	462	CAD.....	503	em redor do polo.....	173
Posicionar		Selecionar posição de furação		em torno dum ponto central do	
com plano de maquinaria		ícone.....	504	círculo CC.....	163
inclinado.....	232	marcação com o rato.....	504	TRANS DATUM.....	386
Posições da peça de trabalho....	89	Seleção individual.....	504	Transformação de coordenadas	385
Pós-processador.....	480	Selecionar unidade de medição..	95	Trigonometria.....	277
Princípios básicos.....	75	Sincronizar NC e PLC.....	309	Troca de ferramenta.....	133
Programa.....	91	Sincronizar PLC e NC.....	309	<b>V</b>	
abrir novo.....	95	Sistema de ajuda.....	220	Variáveis de texto.....	313
estrutura.....	91	Sistema de referência.....	76, 88	Velocidade do mandril	
estruturar.....	201	base.....	80	introduzir.....	130
Programação CAM.....	469, 479	ferramenta.....	86	Vetor.....	434
Programação de parâmetros Q		introdução.....	85	Vetor normal à superfície.....	454
cálculo de um círculo.....	279	máquina.....	77	Vetor normal de superfície... 434,	
Função se/então.....	280	peça de trabalho.....	81	469,	<b>471</b>
funções angulares.....	277	plano de maquinaria.....	83	Vetor T.....	471
Funções auxiliares.....	290	Sobre este manual.....	32	Vista de formulário.....	409
Funções matemáticas		Sobrepor posicionamento do			
básicas.....	274	volante M118.....	240		
Recomendações de		SPEC FCT.....	362		
programação.....	271	Subprograma.....	249		
Programação FK.....	178	Substituição de textos.....	105		
abrir o diálogo.....	181	Supervisão de apalpador.....	243		
Gráfico.....	180	Supervisionar componentes....	<b>399</b>		
Plano de maquinaria.....	179	<b>T</b>			
ponto final.....	183	TABDATA.....	395		
possibilidades de introdução		Tabela de correção			
contornos fechados.....	185	criar.....	393		
dados do círculo.....	184				
direção e comprimento de					
elementos de contorno....	183				
possibilidades de introdução					

# HEIDENHAIN

---

**DR. JOHANNES HEIDENHAIN GmbH**

Dr.-Johannes-Heidenhain-Straße 5

83301 Traunreut, Germany

☎ +49 8669 31-0

FAX +49 8669 32-5061

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

**NC 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

**APP programming** ☎ +49 8669 31-3106

E-mail: service.app@heidenhain.de

---

www.heidenhain.de

---

## Os apalpadores HEIDENHAIN

contribuem para reduzir os tempos não produtivos para melhorar a estabilidade dimensional das peças de trabalho produzidas.

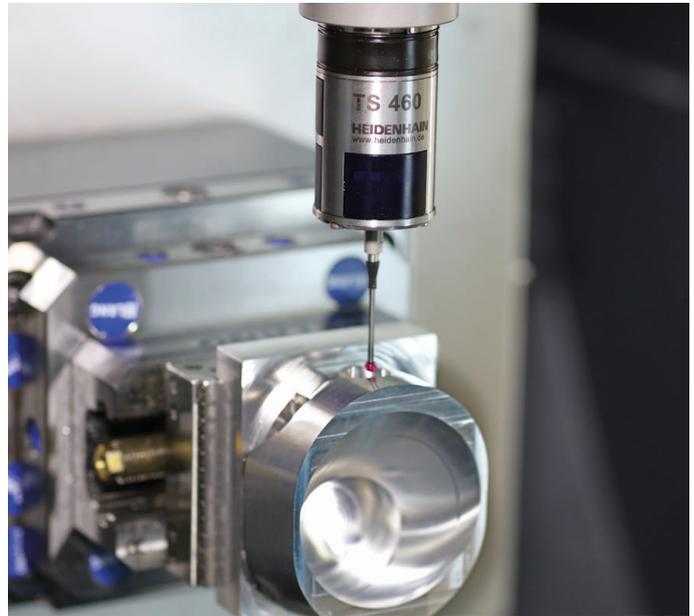
### Apalpadores de peças de trabalho

**TS 248, TS 260** transmissão de sinal por cabo

**TS 460** Transmissão sem fios ou por infravermelhos

**TS 640, TS 740** transmissão por infravermelhos

- Alinhar peças de trabalho
- memorizar pontos de referência
- Medir peças



### Apalpadores de ferramenta

**TT 160** transmissão de sinal por cabo

**TT 460** transmissão por infravermelhos

- Medir ferramentas
- Supervisionar desgaste
- Detetar rotura de ferramenta

