HEIDENHAIN

TNC 620

Руководство пользователя
Программирование в открытом тексте HEIDENHAIN

Версия ПО ЧПУ
817600-08
817601-08
817605-08

Русский (ru)
01/2021

Элементы управления системой ЧПУ

Клавиша

При использовании TNC 620 с сенсорным управлением некоторые нажатия клавиш можно заменить на жесты.

Дополнительная информация: "Сенсорное управление", Стр. 547

Элементы управления дисплея

Кнопка	Функция
	Выбор режима разделения экрана
	Переключение между режимом станка, режимом программирования, а также третьим рабочим столом
	Клавиши Softkey: выбор функции на дисплее
◁ ▷ △	Переключение панелей Softkey

Режимы работы станка

Клавиша	Функция
	режим ручного управления
	Электронный маховичок
	Позиционирование с ручным вводом данных
	Покадровое выполнение программы
	Выполнение программы в автоматическом режиме

Режимы программирования

Кнопка	Функция
	Программирование
	Тестирование программы

Ввод координат и цифр и редактирование

Кнопка	Функция
X . . . V	Выбор осей координат или их ввод в управляющую программу
0 . . . 9	Цифры
. ⁻/+	Десятичный разделитель/изменение знака числа
P I	Ввод полярных координат / значение в приращениях
Q	Программирование Q-параметров / состояние Q-параметров
	Захват текущей позиции
NO ENT	Игнорирование вопросов диалога и удаление слов
ENT	Подтверждение ввода и продолжение диалога
END	Завершение кадра УП, окончание ввода
CE	Удаление введенного текста или удаление сообщений об ошибках
DEL	Прерывание диалога, удаление части программы

Данные инструментов

Кнопка	Функция
TOOL DEF	Определение параметров инструмента в управляющей программе
TOOL CALL	Вызов параметров инструментов

Организация управляющих программ и файлов, функции системы ЧПУ

Кнопка	Функция
PGM MGT	Выбор и удаление управляющих программ или файлов, внешний обмен данными
PGM CALL	Определение вызова программы, выбор таблицы нулевых точек и таблицы точек
MOD	Выбор MOD-функции
HELP	Отображение текста помощи при аварийных сообщениях, вызов системы помощи TNCguide
ERR	Индикация всех имеющихся сообщений об ошибках
CALC	Вызов калькулятора
SPEC FCT	Показать специальные функции
	Действительно без функции

Клавиши навигации

Кнопка	Функция
	Позиционирование курсора
GOTO	Прямой переход к кадрам УП, циклам или функциям параметра
HOME	Переход к началу программы или таблицы
END	Переход к концу программы или таблицы
PG UP	Постраничная навигация вверх
PG DN	Постраничная навигация вниз
	Выбор следующей закладки в форме
	Диалоговое поле или экранная кнопка переключения вперед/назад

Циклы, подпрограммы и повторы частей программ

Кнопка	Функция
TOUCH PROBE	Определение циклов контактного щупа
CYCL DEF / CYCL CALL	Определение и вызов циклов
LBL SET / LBL CALL	Ввод и вызов подпрограмм и повторов частей программ
STOP	Задать останов в управляющей программе

Программирование траекторий

Кнопка	Функция
APPR DEP	Вход в контур/выход из контура
FK	FK-программирование свободного контура
L	Прямая
CC	Центр окружности/полюс для полярных координат
C	Круговая траектория вокруг центра окружности
CR	Круговая траектория с заданным радиусом
CT	Круговая траектория с плавным переходом
CHF / RND	Фаска/скругление углов

Потенциометры регулирования подачи и скорости вращения шпинделя

Подача	Скорость вращения шпинделя

Оглавление

1 Основные положения....31
2 Первые шаги....53
3 Основы....71
4 Инструменты....129
5 Программирование контура....149
6 Помощь при программировании....203
7 Дополнительные функции....237
8 Подпрограммы и повторы частей программ....259
9 Программирование Q-параметров....279
10 Специальные функции....375
11 Многоосевая обработка....439
12 Экспорт данных из файлов CAD....505
13 Палеты....527
14 Сенсорное управление....547
15 Таблицы и обзоры....559

1 Основные положения....31

1.1 О данном руководстве....32

1.2 Тип управления, программное обеспечение и функции....34

Опции программного обеспечения....36

Новые функции 81760x-08....42

2 Первые шаги ... 53

2.1 Обзор ... 54

2.2 Включение станка ... 55

Квитирование перерыва в электроснабжении и ... 55

2.3 Программирование первой части ... 56

Выбор режима работы ... 56
Важные элементы управления системой ЧПУ ... 56
Открыть новую управляющую программу / Управление файлами ... 57
Определение заготовки ... 58
Структура программы ... 59
Программирование простого контура ... 60
Создание программы циклов ... 66

3 Основы ... 71

3.1 TNC 620 ... 72

HEIDENHAIN-Klartext и DIN/ISO ... 72
Совместимость ... 72

3.2 Дисплей и пульт управления ... 73

Дисплей ... 73
Выбор режима разделения экрана ... 74
Пульт управления ... 74
Экранная клавиатура ... 75

3.3 Режимы работы ... 77

Режим ручного управления и электронного маховичка ... 77
Позиционирование с ручным вводом данных ... 77
Программирование ... 78
Тест программы ... 78
Выполнение программы в автоматическом и покадровом режимах ... 79

3.4 Основы ЧПУ ... 80

Датчики положения и референтные метки ... 80
Программируемые оси ... 80
Система отсчёта ... 81
Обозначение осей на фрезерных станках ... 92
Полярные координаты ... 92
Абсолютные и инкрементальные позиции на детали ... 93
Выбор точки привязки ... 94

3.5 Управляющая программа открытие и ввод ... 95

Создание управляющей программы открытым текстом HEIDENHAIN ... 95
Определение заготовки: BLK FORM ... 96
Открытие новой NC-программы ... 100
Программирование перемещений в диалоге открытым текстом ... 102
Назначение фактической позиции ... 104
Редактирование NC-программ ... 105
Функция поиска в системе ЧПУ ... 109

3.6 Управление файлами ... 111

Файлы ... 111
Отображение в ЧПУ файлов, созданных на других устройствах ... 113
Директории ... 113
Пути доступа ... 114
Обзор: функции управления файлами ... 115
Вызов управления файлами ... 116
Выбор дисководов, директорий и файлов ... 117
Создание новой директории ... 119
Создание нового файла ... 119

Копирование отдельных файлов....120
Копирование файлов в другую директорию.... 121
Копирование таблицы....122
Копирование директории.... 123
Выбор последних открытых файлов....123
Удаление файла.... 124
Удаление директории.... 124
Маркировать файлы.... 125
Переименование файла....126
Сортировка файлов....126
Дополнительные функции....127

4 Инструменты ... 129

4.1 Ввод данных инструмента ... 130

Подача F ... 130
Скорость вращения шпинделя S ... 132

4.2 Данные инструмента ... 133

Условия выполнения коррекции инструмента ... 133
Номер инструмента, имя инструмента ... 133
Длина инструмента L ... 133
Радиус инструмента R ... 135
Дельта-значения для длины и радиуса ... 135
Ввод данных инструмента в управляющую программу ... 136
... 136
Смена инструмента ... 140

4.3 Коррекция инструмента ... 143

Введение ... 143
Коррекция длины инструмента ... 143
Коррекция радиуса инструмента ... 144

5 Программирование контура....149

5.1 Движения инструмента....150

Функции траектории....150
Программирование свободного контура FK (опция #19)....150
Дополнительные M-функции....150
Подпрограммами и повторами частей программы....151
Программирование при помощи Q-параметров....151

5.2 Основная информация о функциях траекторий....152

Программирование движения инструмента в программе обработки....152

5.3 Вход в контур и выход из контура....156

Начальная и конечная точка....156
Обзор: формы траектории для входа в контур и выхода из него....158
Важные позиции при подводе и отводе....159
Наезд по прямой с тангенциальным примыканием: APPR LT....161
Подвод по прямой перпендикулярно к первой точке контура: APPR LN....161
Наезд по круговой траектории с тангенциальным примыканием: APPR CT....162
Подвод вдоль контура по касательной дуге, плавно переходящей в прямую: APPR LCT....163
Отвод по прямой с тангенциальным примыканием: DEP LT....164
Отвод по прямой перпендикулярно к последней точке контура: DEP LN....164
Отвод по круговой траектории с тангенциальным примыканием: DEP CT....165
Отвод вдоль контура по касательной дуге, плавно переходящей в прямую: DEP LCT....165

5.4 Движение по траектории – прямоугольные координаты....166

Обзор функций траектории....166
Прямая L....167
Вставка фаски между двумя прямыми....168
Скругление углов RND....169
Центр окружности CC....170
Круговая траектория C вокруг центра окружности CC....171
Круговая траектория CR с фиксированным радиусом....173
Круговая траектория CT с плавным переходом....175
Пример: движения по прямой и фаски в декартовой системе координат....176
Пример: круговое движение в декартовой системе координат....177
Пример: круг в декартовой системе....178

5.5 Движение по траектории – полярные координаты....179

Обзор....179
Начало отсчёта полярных координат: полюс CC....180
Прямая LP....180
Круговая траектория CP вокруг полюса CC....181
Круговая траектория CTP с плавным переходом....181
Винтовая линия (спираль)....182
Пример: движение по прямой в полярных координатах....184
Пример: спираль....185

5.6 Движения по траектории – Программирование свободного контура FK (опция #19).....186

Общие положения.....186
Задание плоскости обработки.....188
Графика программирования FK.....189
Открыть диалоговый режим FK.....190
Координаты полюса при FK-программировании.....191
Программирование произвольных прямых.....191
Программирование произвольных круговых траекторий.....192
Возможности ввода.....193
Вспомогательные точки.....196
Ссылки.....197
Пример: FK-программирование 1.....199
Пример: FK-программирование 2.....200
Пример: FK-программирование 3.....201

6 Помощь при программировании ... 203

6.1 Функция GOTO ... 204
Использовать клавишу GOTO ... 204

6.2 Экранная клавиатура ... 206
Ввод текста с помощью экранной клавиатуры ... 206

6.3 Отображение управляющей программы ... 207
Акцент не синтаксис ... 207
Линейки прокрутки ... 207

6.4 Добавление комментария ... 208
Назначение ... 208
Комментарий во время ввода программы ... 208
Ввод комментария задним числом ... 208
Комментарий в собственном кадре УП ... 208
Последующее закомментирование NC-кадра ... 209
Функции редактирования комментария ... 209

6.5 Редактирование NC-программы ... 210

6.6 Пропустить кадр УП ... 211
Добавление знака / ... 211
Удаление знака / ... 211

6.7 Оглавление управляющей программы ... 212
Определение, возможности применения ... 212
Отображение окна оглавления/переход к другому активному окну ... 212
Добавление кадра оглавления в окно программы ... 213
Выбор кадров в окне оглавления ... 213

6.8 Калькулятор ... 214
Управление ... 214

6.9 Средство расчета данных резания ... 217
Применение ... 217
Работа с таблицами параметров режима резания ... 219

6.10 Графика программирования ... 221
Параллельное выполнение или невыполнение функции графики при программировании ... 221
Генерация графики для существующей управляющей программы ... 222
Индикация и выключение номеров кадров ... 222
Удаление графики ... 222
Отображение линий сетки ... 223
Увеличение или уменьшение фрагмента ... 223

6.11 Сообщения об ошибках....224

Индикация ошибок....224
Откройте окно ошибок....224
Подробные сообщения об ошибках....225
Программная клавиша ВНУТРЕННАЯ ИНФО....225
Программная клавиша ФИЛЬТРЫ....226
Программная клавиша ВКЛЮЧИТЬ АВТОСОХРАНЕНИЕ....226
Удаление ошибки....227
Протокол ошибок....228
Протокол клавиатуры....229
Тексты указаний....230
Сохранение сервисных файлов....230
Закрытие окна ошибок....230

6.12 Контекстно-зависимая система помощи TNCguide....231

Применение....231
Работа с TNCguide....232
Загрузка текущих вспомогательных файлов....235

7 Дополнительные функции ... 237

7.1 Ввести дополнительные функции M и STOP ... 238

Основные положения ... 238

7.2 Дополнительные функции контроля выполнения программы, шпинделя и подачи СОЖ ... 240

Обзор ... 240

7.3 Дополнительные функции для задания координат ... 241

Программирование координат станка: M91/M92 ... 241

Подвод к позиции в неразвёрнутой системе во координат при развёрнутой плоскости обработки: M130 ... 243

7.4 Дополнительные функции для определения характеристик контурной обработки ... 244

Обработка небольших выступов контура: функция M97 ... 244

Полная обработка разомкнутых углов контура: M98 ... 245

Коэффициент подачи для движений при врезании: M103 ... 246

Подача в миллиметрах/оборот шпинделя: M136 ... 247

Скорость подачи на дугах окружности: M109/M110/M111 ... 247

Предварительный расчет контура с коррекцией на радиус (LOOK AHEAD): M120 (Опция #21) ... 249

Наложение позиционирования маховичком во время выполнения программы: M118 (Опция №21) ... 251

Отвод от контура по направлению оси инструмента: M140 ... 252

Подавление контроля измерительного щупа: M141 ... 254

Отмена разворота плоскости обработки: M143 ... 254

Автоматический отвод инструмента от контура при NC-стоп: M148 ... 256

Закругление углов: M197 ... 257

8 Подпрограммы и повторы частей программ ... 259

8.1 Обозначение подпрограмм и повторений части программы ... 260

Метки ... 260

8.2 Подпрограммы ... 261

Принцип работы ... 261
Указания для программирования ... 261
Программирование подпрограммы ... 262
Вызов подпрограммы ... 262

8.3 Повторы частей программы ... 263

Метка ... 263
Принцип работы ... 263
Указания для программирования ... 263
Программирование повтора части программы ... 264
Вызов повтора части программы ... 264

8.4 Вызов внешней программы ... 265

Обзор клавиш Softkey ... 265
Принцип работы ... 266
Указания для программирования ... 266
Вызов внешней управляющей программы ... 268

8.5 Вложенные подпрограммы ... 270

Виды вложенных подпрограмм ... 270
Кратность вложения подпрограмм ... 270
Подпрограмма в подпрограмме ... 271
Повторы повторяющихся частей программы ... 272
Повторение подпрограммы ... 273

8.6 Примеры программирования ... 274

Пример: фрезерование контура несколькими врезаниями ... 274
Пример: группы отверстий ... 275
Пример: группа отверстий, выполняемая несколькими инструментами ... 276

9 Программирование Q-параметров....279

9.1 Принцип действия и обзор функций....280

Типы Q-параметров....281
Указания по программированию....283
Вызов функций Q-параметров....284

9.2 Группы деталей – использование Q-параметров вместо числовых значений....285

Применение....285

9.3 Описание контуров с помощью математических функций....286

Применение....286
Обзор....286
Программирование основных арифметических действий....287

9.4 Тригонометрические функции....289

Определения....289
Программирование тригонометрических функций....289

9.5 Расчёт окружности....291

Применение....291

9.6 Решения если-то с Q-параметрами....292

Применение....292
Использованные сокращения и термины....292
Условный переход....293
Программирование если-то решений....294

9.7 Непосредственный ввод формулы....295

Ввод формулы....295
Правила вычислений....295
Обзор....297
Пример: тригонометрическая функция....299

9.8 Контроль и изменение Q-параметров....300

Порядок действий....300

9.9 Дополнительные функции....302

Обзор....302
FN 14: ERROR – выдача сообщений об ошибках....303
FN 16: F–PRINT — вывод отформатированных текстов и значений Q-параметров....310
FN 18: SYSREAD – считывание системных данных....319
FN 19: PLC – передача значений в PLC....320
FN 20: WAIT FOR – синхронизировать NC и PLC....321
FN 29: PLC — передача значений в PLC....322
FN 37: ЭКСПОРТ....322
FN 38: SEND – передать информацию из NC-программы....323

9.10 Строковый параметр....325

Функции обработки строки....325
Присвоение параметра строки....326
Объединение параметров строки....327
Преобразование цифрового значения в параметр строки....328
Копирование части строки из строкового параметра....329
Чтение системных данных....330
Преобразование строкового параметра в цифровое значение....331
Проверка строкового параметра....332
Определение длины строкового параметра....333
Сравнение алфавитной последовательности....334
Считывание машинных параметров....335

9.11 Q-параметры с предопределенными значениями....338

Значения из PLC: с Q100 по Q107....338
Активный радиус инструмента: Q108....339
Ось инструмента: Q109....339
Состояние шпинделя: Q110....339
Подача СОЖ: Q111....339
Коэффициент перекрытия: Q112....340
Размеры, указанные в управляющей программе: Q113....340
Длина инструмента: Q114....340
Координаты после ощупывания во время выполнения программы....340
Отклонение фактического значения от заданного при автоматическом измерении инструмента, например, с помощью TT 160....340
Наклон плоскости обработки с помощью пространственного угла: рассчитанные системой ЧПУ координаты для осей вращения....341
Результаты измерений циклов контактного щупа....342

9.12 Доступ к таблицам с помощью команд SQL....345

Введение....345
Программирование SQL-команд....347
Обзор функций....348
SQL BIND....349
SQL EXECUTE....350
SQL FETCH....355
SQL UPDATE....357
SQL INSERT....359
SQL COMMIT....360
SQL ROLLBACK....362
SQL SELECT....364
Примеры....366

9.13 Примеры программирования....368

Пример: Округлить значение....368
Пример: эллипс....369

Пример: цилиндр вогнутый с Шаровая фреза.....371
Пример: выпуклый наконечник с концевой фрезой.....373

10 Специальные функции ... 375

10.1 Обзор специальных функций ... 376

Главное меню "Специальные функции SPEC FCT" ... 377
Меню "Стандартные значения для программы" ... 378
Меню функций для обработки контура и точек ... 379
Меню разных функций диалога открытым текстом ... 380

10.2 Функция Mode (режим) ... 381

Программирование функции Mode ... 381
Function Mode Set ... 381

10.3 Работа с параллельными осями U, V и W ... 382

Обзор ... 382
ФУНКЦИЯ PARAXCOMP DISPLAY ... 384
ФУНКЦИЯ PARAXCOMP MOVE ... 385
Деактивация ФУНКЦИИ PARAXCOMP ... 386
FUNCTION PARAXMODE ... 387
Деактивация ФУНКЦИИ PARAXMODE ... 389
Пример: сверление с осью W ... 390

10.4 Обработка с полярной кинематикой ... 391

Обзор ... 391
Активация FUNCTION POLARKIN ... 392
Деактивация FUNCTION POLARKIN ... 394
Пример: SL-циклы в полярной кинематике ... 396

10.5 Функции файла ... 398

Применение ... 398
Задание операций с файлами ... 398
OPEN FILE ... 399

10.6 Задание преобразования координат ... 401

Обзор ... 401
TRANS DATUM AXIS ... 402
TRANS DATUM TABLE ... 403
TRANS DATUM RESET ... 404

10.7 Изменение точек привязки ... 405

Активация точки привязки ... 405
Копирование точки привязки ... 406
Корректировать точку привязки ... 407

10.8 Таблица коррекции ... 408

Применение ... 408
Типы таблиц коррекции ... 408
Создание таблицы коррекции ... 409

Активация таблицы коррекции ... 409
Редактирование при отработке программы ... 410

10.9 Доступ к табличным значениям ... 411

Использование ... 411
Чтение табличного значения ... 411
Запись табличного значения ... 412
Суммирование с табличным значением ... 413

10.10 Контроль сконфигурированных компонентов станка (опция # 155) ... 415

Применение ... 415
Запуск мониторинга ... 415

10.11 Задать счетчик ... 416

Применение ... 416
Определение FUNCTION COUNT ... 417

10.12 Создание текстового файла ... 418

Применение ... 418
Открытие текстового файла и выход ... 418
Редактирование текстов ... 419
Удаление и повторная вставка знаков, слов и строк ... 419
Обработка текстовых блоков ... 420
Поиск фрагментов текста ... 421

10.13 Свободно определяемые таблицы ... 422

Основы ... 422
Создание свободно определяемых таблиц ... 422
Изменение формата таблицы ... 424
Переключение вида между таблицей и формой ... 426
FN 26: TABOPEN – открыть свободно определяемую таблицу ... 426
FN 27: TABWRITE – запись в свободно определяемую таблицу ... 427
FN 28: TABOPEN – открыть свободно определяемую таблицу ... 428
Настройка формата таблицы ... 429

10.14 Пульсирующая частота вращения FUNCTION S-PULSE ... 430

Программирование пульсирующей частоты вращения ... 430
Отмена пульсирующей частоты вращения ... 431

10.15 Время выдержки FUNCTION FEED ... 432

Программирование времени выдержки ... 432
Сброс времени выдержки ... 433

10.16 Время выдержки FUNCTION DWELL ... 434

Программирование времени выдержки ... 434

10.17 Отвести инструмент при NC-стоп: FUNCTION LIFTOFF 435
Программирование отвода при помощи FUNCTION LIFTOFF 435
Сброс функции Liftoff 437

11 Многоосевая обработка....439

11.1 Функции для многоосевой обработки....440

11.2 Функция PLANE: наклон плоскости обработки (номер опции #8)....441

Выполнение....441
Обзор....443
Определение PLANE-функции....444
Индикация положения....444
Сброс функции PLANE....445
Определение плоскости обработки через пространственный угол: PLANE SPATIAL....446
Определение плоскости обработки через угол проекции: PLANE PROJECTED....448
Определение плоскости обработки через угол Эйлера: PLANE EULER....450
Определение плоскости обработки по двум векторам: PLANE VECTOR....452
Определение плоскости обработки по трем точкам: PLANE POINTS....455
Определение плоскости обработки через отдельный, инкрементальный пространственный угол: PLANE RELATIV....457
Плоскость обработки через угол оси: PLANE AXIAL....458
Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании....460
Автоматический поворот MOVE/TURN/STAY....461
Выбор возможных решений поворота SYM (SEQ) +/–....464
Выбор типа преобразования....467
Наклон плоскости обработки без осей вращения....470

11.3 Наклонное фрезерование на наклонной плоскости (номер опции # 9)....471

Функция....471
Наклонное фрезерование путем инкрементального перемещения оси вращения....471
Наклонное фрезерование через векторы нормали....472

11.4 Дополнительные функции для осей вращения....473

Подача в мм/мин по осям вращения A, B, C: M116 (номер опции #8)....473
Оптимизированное перемещение осей вращения: M126....475
Сокращение индикации оси вращения до значения менее 360°: M94....476
Сохранить позицию верхушки инструмента при позиционировании осей наклона (TCPM): M128 (номер опции #9)....477
Выбор осей наклона: M138....480
Учет кинематики станка в ФАКТИЧЕСКОЙ / ЗАДАННОЙ позициях в конце кадра: M144 (опция #9)....481

11.5 ФУНКЦИЯ TCPM (номер опции #9)....482

Функция....482
Определение FUNCTION TCPM....483
Принцип действия запрограммированной подачи....483
Интерпретация запрограммированных координат осей вращения....484
Тип интерполяции ориентации меду начальной и конечной позицией....485
Выбор точки привязки инструмента и центра вращения....486
Отмена FUNCTION TCPM....487

11.6 Трехмерная коррекция на инструмент (номер опции #9)..... 488

Введение..... 488
Подавление сообщения об ошибке при положительном припуске размера инструмента: M107..... 489
Определение нормированных векторов..... 490
Разрешенные формы инструмента..... 491
Использование другого инструмента: дельта-значения..... 491
3D-коррекция без TCPM..... 492
Торцевое фрезерование: 3D-коррекция с TCPM..... 493
Peripheral Milling: 3D-коррекция радиуса с TCPM и коррекцией радиуса (RL/RR)..... 495
Интерпретация запрограммированной траектории..... 496

11.7 Отработка CAM-программ..... 498

От 3D-модли к управляющей программе..... 499
Учитывать при конфигурации программы вторичной обработки данных..... 500
Учитывайте при CAM-программировании..... 502
Возможности вмешательства на системе ЧПУ..... 504
Управление перемещением ADP..... 504

12 Экспорт данных из файлов CAD.....505

12.1 Разделение экрана CAD-Viewer.....506

Основы CAD-Viewer.....506

12.2 CAD Import (опция #42).....507

Применение.....507
Работа с CAD-Viewer.....508
Откройте файл CAD.....508
Базовые настройки.....509
Настройка слоя.....511
Установка точки привязки.....512
Установка нулевой точки.....515
Выбор и сохранение контура.....519
Выбор и сохранение позиций обработки.....523

13 Палеты 527

13.1 Управление палетами (Опция #22) 528

Применение 528
Выбор таблицы палет 532
Вставка и удаление столбцов 532
Основы обработки, ориентированной на инструмент 533

13.2 Управление пакетными процессами (опция № 154) 536

Применение 536
Основы 536
Открыть Управление пакетными процессами 540
Создание списка заданий 543
Изменение списка заданий 544

14 Сенсорное управление ... 547

14.1 Экран и управление ... 548

Сенсорный экран ... 548
Пульт управления ... 549

14.2 Жесты ... 551

Обзор возможных жестов ... 551
Навигация в таблицах и управляющих программах ... 552
Управление моделированием ... 553
Работа с CAD-Viewer ... 554

15 Таблицы и обзоры....559

15.1 Системные данные....560

Список FN 18-функций....560
Сравнение: FN 18-функции....596

15.2 Обзорные таблицы....601

Дополнительные функции....601
функции пользователя....603

15.3 Различия между TNC 620 и iTNC 530....606

Сравнение: программное обеспечение для ПК....606
Сравнение: пользовательские функции....606
Сравнение: дополнительные функции....611
Сравнение: циклы....614
Сравнение: циклы измерительных щупов в режимах работы Режим ручного управления и Электронный маховичок....616
Сравнение: циклы измерительных щупов для автоматического контроля детали....617
Сравнение: различия при программировании....619
Сравнение: различия при тестировании программ, функциональность....622
Сравнение: различия при тестировании программ, управление....623
Сравнение: различия в программных станциях....623

1

Основные положения

1.1 О данном руководстве

Рекомендации по технике безопасности

Соблюдайте все указания по безопасности в данной документации и в документации производителя вашего оборудования!

Указания по технике безопасности предупреждают об опасностях, возникающих при обращении с программным обеспечением и оборудованием, и описывают, как их избежать. Они классифицируются в соответствии с уровнем опасности и подразделяются на следующие группы:

⚠ ОПАСНОСТЬ

Опасность - указание на опасность для людей. Если не следовать инструкции по предотвращению опасности, это наверняка может привести **к тяжким телесным повреждениям или даже к смерти**.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

Предостережение - указание на опасность для людей. Если не следовать инструкции по предотвращению опасности, это **с известной вероятностью может привести к тяжким телесным повреждениям или даже к смерти**.

⚠ ОСТОРОЖНО

Осторожно - указание на опасность для людей. Если не следовать инструкции по предотвращению опасности, это **предположительно может привести к легким телесным повреждениям**.

УКАЗАНИЕ

Указание - указание на опасность для предметов или данных. Если не следовать инструкции по предотвращению опасности, это предположительно может привести к **нанесению материального ущерба**.

Порядок подачи информации в составе указания по безопасности

Все указания по безопасности состоят из следующих четырех частей:

- Сигнальное слово указывает на степень опасности
- Вид и источник опасности
- Последствия при игнорировании опасности, например «Во время последующей обработки существует опасность столкновения!»
- Предупреждение – мероприятия по профилактике опасностей

Информационные указания

Следовать информационным указаниям, приведенным в данном руководстве, необходимо для правильного и эффективного использования программного обеспечения. Настоящее руководство содержит следующие информационные указания:

Символ информации обозначает **совет**.

Совет содержит важную добавочную или дополняющую информацию.

Этот символ указывает на то, что следует придерживаться инструкций по технике безопасности Вашего производителя станка. Этот символ также указывает на функции зависящие от конкретного станка. Возможные опасности для оператора и станка описаны в руководстве пользователя станка.

Значок в виде книги обозначает **Перекрестную ссылку** на внешнюю документацию, например, документацию производителя или поставщика станка.

Вы хотите оставить отзыв или обнаружили ошибку?

Мы стремимся постоянно совершенствовать нашу документацию для вас. Вы можете помочь нам в этом и сообщить о необходимости изменений по следующему адресу электронной почты:

info@heidenhain.ru

1.2 Тип управления, программное обеспечение и функции

В данном руководстве описаны функции программирования, доступные в системах ЧПУ, начиная со следующих версий программного обеспечения ЧПУ.

Тип управления	Номер ПО ЧПУ
TNC 620	817600-08
TNC 620 E	817601-08
TNC 620 Программная станция	817605-08

Буквой E обозначается экспортная версия системы ЧПУ. Следующая опция ПО недоступна или ограниченно доступна в экспортной версии:

- Advanced Function Set 2 (опция № 9): ограничение на интерполяцию 4 осей

Производитель станка настраивает рабочий объем функций системы ЧПУ для конкретного станка с помощью машинных параметров. Поэтому в данном руководстве вам могут встретиться описания функций, недоступных на вашем станке.

Не все станки поддерживают определенные функции системы ЧПУ, например:

- Измерение инструментом с помощью TT

Для того чтобы знать действительный набор функций Вашего станка, свяжитесь с производителем станка.

Многие производители станков, а также HEIDENHAIN предлагают курсы по программированию ЧПУ. Чтобы быстро разобраться с функциями ЧПУ, рекомендуется принять участие в таких курсах.

Руководство пользователя Программирование циклов обработки:

Все функции циклов обработки описаны в руководстве пользователя **Программирование циклов обработки**. Если Вам необходима эти руководства пользователя, то обратитесь в HEIDENHAIN.
ID: 1303427-xx

Руководство пользователя Программирование циклов измерения детали и инструмента:

Все функции циклов контактных щупов, описаны в руководстве пользователя **Программирование циклов измерения детали и инструмента**. Если Вам необходимы эти руководства пользователя, то обратитесь в HEIDENHAIN.
ID: 1303431-xx

Руководство пользователя по наладке, тестированию и отработке управляющей программы:

Вся информация по наладке станка, а также тестированию и отработке управляющей программы описаны в руководстве пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**. Если Вам необходимы эти руководства пользователя, то обратитесь в HEIDENHAIN.
ID: 1263172-xx

Опции программного обеспечения

TNC 620 имеет различные опции программного обеспечения, которые производитель вашего станка может активировать отдельно. Опции содержат следующие соответствующие им функции:

Дополнительная ось (номер опции #0 и #1)	
Дополнительная ось	Дополнительные контуры регулирования 1 и 2
Расширенный набор функций 1 (номер опции #8)	
Расширенные функции группа 1	**Обработка на поворотном столе:** ■ Контуры на развертке цилиндра ■ Подача в мм/мин **Преобразования координат:** Наклон плоскости обработки
Дополнительный набор функций 2 (номер опции #9)	
Расширенные функции группа 2 необходимо экспортное разрешение	**3D-обработка:** ■ Трехмерная коррекция инструмента через вектор нормали к поверхности ■ Изменение положения поворотной головки с помощью электронного маховичка во время выполнения программы; позиция вершины инструмента остается неизменной (TCPM = **T**ool **C**enter **P**oint **M**anagement) ■ Положение инструмента перпендикулярно контуру ■ Коррекция на радиус инструмента перпендикулярно его направлению ■ Ручное перемещение в активной системе координат инструмента **Интерполяция:** Линейная на более, чем 4 осях (требуется лицензия на экспорт)
Функции измерительных щупов (опция #17)	
Функции измерительного щупа	**Циклы измерительных щупов:** ■ Компенсация смещения инструмента в автоматическом режиме ■ Задание точки привязки в режиме работы **Режим ручного управления** ■ Установка координат точки привязки в автоматическом режиме ■ Автоматическое измерение заготовок ■ Автоматическое измерение инструмента
HEIDENHAIN DNC (номер опции #18)	
	Связь с внешними приложениями ПК через компоненты COM
Дополнительные возможности программирования (номер опции #19)	
Дополнительные функции программирования	**Программирование свободного контура FK:** Программирование открытым текстом HEIDENHAIN с графической поддержкой для деталей, описанных не полностью

Дополнительные возможности программирования (номер опции #19)	
	Циклы обработки: ■ Глубокое сверление, развертка, расточка, зенкерование, центровка ■ Фрезерование внутренней и наружной резьбы ■ Фрезерование прямоугольных и круглых карманов и островов ■ Строчное фрезерование ровных и наклонных поверхностей ■ фрезерование прямых и круглых пазов ■ Шаблоны точек на окружности и линиях ■ Протяжка контура, контурные карманы, трохоидальная обработка контурного паза ■ Гравирование ■ Возможность интеграции циклов производителя станка (специальных циклов, созданных фирмой-изготовителем станка)
Дополнительные графические возможности (номер опции #20)	
Дополнительные функции графики	**Графика при тестировании и обработке** ■ Вид сверху ■ Представление в трех плоскостях ■ Трехмерное изображение
Дополнительный набор функций 3 (номер опции #21)	
Дополнительные функции группа 3	**Коррекция инструмента:** M120: предварительный расчет до 99 УП кадров контура с коррекцией на радиус (LOOK AHEAD) **3D-обработка:** M118: совмещенное позиционирование маховичком во время прогона программы
Управление палетами (опция № 22)	
Управление паллетами	Обработка деталей в произвольной последовательности
Импорт CAD (опция № 42)	
Импорт CAD	■ Поддержка DXF, STEP и IGES ■ Приемка контуров и образцов отверстий ■ Удобное задание точек привязки ■ Графический выбор участков контура из программ открытым текстом
KinematicsOpt (опция #48)	
Оптимизация кинематики станка	■ Сохранение/восстановление активной кинематики ■ Проверка активной кинематики ■ Оптимизация активной кинематики

OPC UA NC Server 1-6 (опции #56-#61)	
Стандартизированные интерфейсы	OPC UA NC Server предоставляет стандартизированные интерфейсы (OPC UA) для внешнего доступа к данным и функциям системы ЧПУ С помощью этих опций можно установить до шести параллельных клиентских соединений
Extended Tool Management (опция #93)	
Расширенное управление инструментом	на базе Python
Remote Desktop Manager (опция #133)	
Менеджер удаленного рабочего стола	■ Windows на отдельном компьютере ■ Интеграция в интерфейс системы ЧПУ
Интерфейс отчета о состоянии — SRI (опция #137)	
Доступ через интернет (http) к статусу управления	■ Выбор моментов времени для изменения статуса ■ Выбор активной управляющей программы
Cross Talk Compensation – CTC (опция #141)	
Компенсация сопряжения осей	■ Определение погрешности положения, обусловленной динамикой, путем ускорения оси ■ Компенсация TCP (**T**ool **C**enter **P**oint)
Position Adaptive Control – PAC (опция #142)	
Адаптивное управление положением	■ Настройка параметров регулятора в зависимости от положения осей в рабочем пространстве ■ Настройка параметров регулятора в зависимости от скорости или ускорения оси
Load Adaptive Control – LAC (опция #143)	
Адаптивное управление нагрузкой	■ Автоматическое определение масс заготовок и сил трения ■ Настройка параметров регулятора в зависимости от актуальной массы заготовки
Active Chatter Control – ACC (опция #145)	
Активное подавление дребезга	Полностью автоматическая функция для подавления дребезга во время обработки
Контроль вибрации станка - MVC (опция #146)	
Подавление вибраций станка	Подавление вибраций станка для улучшения поверхности детали за счет следующих функций: ■ **AVD** Активное подавление вибраций (Active Vibration Damping) ■ **FSC** Управление формированием частоты (Frequency Shaping Control)
Управление пакетными процессами (опция #154)	
Управление пакетными процессами	Планирование производственных заданий

Мониторинг компонентов (опция №155)	
Контроль за компонентами без внешних датчиков	Контроль сконфигурированных компонентов станка на перегрузку
Оптим. контурное фрезерование (Опция #167)	
Оптимизированные циклы контура	Циклы для изготовления произвольных карманов и островов методом вихревого фрезерования

Другие доступные опции

HEIDENHAIN предлагает дополнительные аппаратные расширения и опции программного обеспечения, которые может настроить и внедрить только производитель станка. К ним относится, например, функциональная безопасность FS.

Дополнительную информацию можно найти в документации производителя вашего станка или в брошюре **Опции и аксессуары**.

ID 827222-xx

Уровень версии (функции обновления)

Наряду с опциями ПО существенные изменения программного обеспечения ЧПУ выполняются через функции обновления, **F**eature**C**ontent**L**evel (англ. термин для уровней обновления). Если вы устанавливаете обновление ПО на вашу систему ЧПУ, то функции FCL не становятся автоматически доступны.

При покупке нового станка все функции обновления ПО предоставляются без дополнительной оплаты.

Функции обновления ПО обозначаются в руководстве с помощью символа **FCL n**. **n** указывает на порядковый номер уровня обновлений.

Вы можете активировать FCL-функции для постоянного пользования, купив цифровой код. Для этого необходимо обратиться к производителю станка или в компанию HEIDENHAIN.

Предполагаемая область применения

Система ЧПУ соответствует классу A согласно европейскому стандарту EN 55022 и в основном предназначена для применения в промышленности.

Правовая информация

Программное обеспечение ЧПУ содержит открытое программное обеспечение, использование которого регулируется особыми условиями пользования. Эти условия использования имеют приоритет.

Более подробную информацию можно найти в системе ЧПУ:

- Нажмите клавишу **MOD**
- Выберите в меню MOD группу **Общая информация**
- Выберите функцию MOD **Информация о лицензии**

ПО системы ЧПУ, также содержит бинарные библиотеки OPC UA Software от Softing Industrial Automation GmbH. Для них действуют дополнительные и исключительные согласованные условия использования между HEIDENHAIN и Softing Industrial Automation GmbH.

При использовании сервера OPC UA NC или сервера DNC вы можете влиять на поведение контроллера. Поэтому перед использованием этих интерфейсов в производстве следует определить, может ли система ЧПУ работать без сбоев или падений производительности. Разработчик программного обеспечения, использующего эти коммуникационные интерфейсы, несет ответственность за выполнение системных тестов.

Новые функции 81760x-08

Обзор новых и изменённых функций программного обеспечения

Дополнительная информация о предыдущих версиях программного обеспечения описана в дополнительной документации **Обзор новых и измененных функций программного обеспечения**. Если Вам необходима это документация, то обратитесь в HEIDENHAIN.

ID: 1322094-xx

- С помощью функции **BLK FORM FILE** вы можете определить заготовку и, при необходимости, готовую деталь, используя файлы STL, указав путь к файлам. Таким образом, вы можете использовать, например, 3D-модели из CAD-системы в управляющей программе.

  Дополнительная информация: "Определение заготовки: BLK FORM ", Стр. 96
- С помощью функции **FUNCTION MODE SET** вы можете напрямую из управляющей программы активировать настройки, определенные производителем станка, например, изменение диапазонов перемещений.

  Дополнительная информация: "Function Mode Set", Стр. 381
- С помощью функции **PRESET SELECT** вы можете активировать точку привязки из таблицы точек привязки. Вы можете выбрать, что активные преобразования остаются действовать и к какой точке привязки относится функция.

  Дополнительная информация: "Активация точки привязки", Стр. 405
- С помощью функции **PRESET COPY** вы можете скопировать точку привязки, из таблицы точек привязки, в другую строку. При желании вы можете активировать скопированную точку привязки и сохранить активные преобразования.

  Дополнительная информация: "Копирование точки привязки", Стр. 406
- С помощью функции **PRESET CORR** вы можете скорректировать активную точку привязки.

  Дополнительная информация: "Корректировать точку привязки", Стр. 407
- С помощью функции **OPEN FILE** система ЧПУ открывает файлы в различных форматах, например, PNG файлы, с помощью подходящего приложения.

  Дополнительная информация: "OPEN FILE", Стр. 399
- С помощью функции **POLARKIN** вы можете активировать полярную кинематику. В полярной кинематике система ЧПУ работает с одной поворотной осью и двух линейных осей. Вы определяете поведение позиционирования поворотной оси и разрешается ли обработка в центре вращения поворотной оси.

  Дополнительная информация: "Обработка с полярной кинематикой", Стр. 391

- С помощью функции **TABDATA** вы можете получить доступ к таблицам инструментов и коррекций * .tco и * .wco во время отработки программы. Вы должны активировать таблицы коррекции, прежде чем сможете получить к ним доступ.
  - С помощью функции **TABDATA READ** вы можете считать значение из таблицы и сохранить его в параметре Q, QL, QR или QS.

    Дополнительная информация: "Чтение табличного значения", Стр. 411
  - С помощью функции **TABDATA WRITE** вы можете записать значение из параметра Q, QL, QR или QS в таблицу.

    Дополнительная информация: "Запись табличного значения", Стр. 412
  - С помощью функции **TABDATA ADD** вы можете добавить значение из параметра Q, QL или QR к значению таблицы.

    Дополнительная информация: "Суммирование с табличным значением", Стр. 413
- С помощью функции **MONITORING** вы можете визуализировать мониторинг определенного компонента станка.

  Дополнительная информация: "Контроль сконфигурированных компонентов станка (опция # 155)", Стр. 415
- Внутри окна выбора программной клавиши **ВЫБОР ФАЙЛА** добавлена программная клавиша **ПРИНЯТЬ ИМЯ ФАЙЛА**. Если вызываемый файл находится в той же директории, что и вызывающий файл, используйте эту программную клавишу, чтобы принять только имя файла без пути.

  Дополнительная информация: "Вызов внешней управляющей программы", Стр. 268
- В файле маски для функции **FN 16: F-ПЕЧАТЬ** (DIN/ISO: **D16**) вы можете задать, будет ли система ЧПУ отображать или скрывать пустые строки для неопределенных параметров QS.

  Дополнительная информация: "Создать текстовый файл", Стр. 311

- В функцию **FN 18: SYSREAD** (DIN/ISO: D18) было добавлено:
  - **FN 18: SYSREAD (D18) ID50**: Значения таблицы инструментов
    - **NR45**: Значение столбца **RCUTS**
    - **NR46**: Значение столбца **LU**
    - **NR47**: Значение столбца **RN**
  - **FN 18: SYSREAD (D18) ID950**: Значения таблицы инструментов для текущего инструмента
    - **NR45**: Значение столбца **RCUTS**
    - **NR46**: Значение столбца **LU**
    - **NR47**: Значение столбца **RN**
  - **FN 18: SYSREAD (D18) ID1070 NR1**: Активное через программную клавишу **F MAX** ограничение подачи

  Дополнительная информация: "Системные данные", Стр. 560
- С помощью функции **SYSSTR (ID10321 NR20)** вы можете определить текущую календарную неделю по ISO 8601.

  Дополнительная информация: "Чтение системных данных", Стр. 330
- Если вы в **CAD-Viewer** дважды щелкните на слой, то система ЧПУ помечает первый элемент контура этого слоя.

  Дополнительная информация: "Настройка слоя", Стр. 511
- Вы можете импортировать данные из буфера обмена импорта CAD не только в управляющую программу, но также перенести в другие приложения, например, в **Leafpad**.

  Дополнительная информация: "Применение", Стр. 507

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

- HEIDENHAIN OPC UA NC Server (опции #56 - #61)

  OPC UA предлагает стандартизированный интерфейс для безопасного обмена данными между продуктами, не зависимо от их производителя. Для обмена данными с системой ЧПУ HEIDENHAIN предоставляет **Сервер HEIDENHAIN OPC UA NC**. С помощью этих опций ПО вы можете установить до шести параллельных клиентских соединений.

  Для настройки соединения в меню HEROS добавлена функция **Connection Assistent**. Если управление пользователями активно, свяжите соединения с пользователем.
- В связи с **Сервер HEIDENHAIN OPC UA NC** (опции #56 - #61) добавлен параметр станка **CfgMachineInfo** (№ 131700), в котором можно определить информацию о станке.
- Если вы внутри функции **BLK FORM FILE** с помощью **TARGET** задали конечную деталь, то вы можете её скрыть и показать в режиме работы **Тест программы** с помощью программной клавиши (опция #20).
- В режиме работы **Тест программы** вы можете с помощью программной клавиши **ЭКСПОРТ ЗАГОТОВКИ** экспортировать текущее состояние моделирования в виде 3D-модели в формате STL.
- Система ЧПУ предлагает в режиме работы **Тест программы** расширенную проверку на столкновение между заготовкой и инструментом или державкой. Вы можете активировать расширенную проверку столкновений с помощью программной клавиши.
- Вы можете использовать файлы M3D и STL, например, из CAD системы, как файлы описания держателя инструмента.
- Система ЧПУ поддерживает USB-носители данных с файловой системой NTFS.
- Система ЧПУ содержит дополнительное ПО **Parole**, с помощью которого вы можете открыть видео файлы.
- Если активно ограничение подачи с помощью программной клавиши **F MAX**, то в основной индикации состояния после значения подачи отображается восклицательный знак.
- Когда активна функция **PARAXCOMP DISPLAY**, система ЧПУ показывает символ в основной индикации состояния.
- Когда активна функция **PARAXCOMP MOVE**, система ЧПУ показывает символ в основной индикации состояния.
- Когда активны функции **PARAXMODE** или **POLARKIN** активны, система ЧПУ показывает символ в основной индикации состояния.
- В столбце **RCUTS** таблицы инструментов вы определяете ширину режущей кромки инструмента, например, сменной пластины.
- В столбце **LU** таблицы инструментов вы определяете рабочую длину инструмента. Рабочая длина ограничивает глубину врезания инструмента в циклах.

- В столбце **RN** таблицы инструментов вы определяете радиус шейки инструмента. Это позволяет системе ЧПУ правильно отображать не режущие поверхности инструмента при моделировании, например, для дисковых фрез.
- В настройки функции MOD **Внешний доступ** добавлена ссылка на функцию HEROS **Настройки сетевого экрана**.
- В настройки функции MOD **Внешний доступ** добавлена ссылка на функцию HEROS **Настройка лицензии сервера OPC UA NC** (опции #56 - 61).
- Если производитель станка устанавливает параметр **CfgOemInfo** (№ 131700), то система ЧПУ показывает в группе MOD **Общая информация** область **Инф. о производителе станка**.
- Если оператор станка устанавливает параметр **CfgMachineInfo** (№ 131600), то система ЧПУ показывает в группе MOD **Общая информация** область **Станочная информация**.
- В **Remote Desktop Manager** (опция #133), при активном управлении пользователями, вы можете создавать частные подключения. Частные подключения видны и доступны только создателю.
- Если управление пользователями активно, то система ЧПУ автоматически блокирует соединения LSV2 последовательных интерфейсов (COM1 и COM2) по соображениям безопасности.
- При активном управлении пользователями вы можете создавать частные подключения к сетевым дискам для отдельных пользователей. С помощью **Single Sign On** вы можете подключиться к зашифрованному сетевому диску одновременно с входом в систему ЧПУ.
- При настройке управления пользователями вы можете с помощью функции **Авт. регист.** определить пользователя, с которым система ЧПУ будет автоматически входить в систему при запуске.
- Добавлен машинный параметр **CfgTTRectStylus** (№ 114300). Этот параметр можно использовать для определения настроек контактного щупа для инструмента с прямоугольным контактным элементом.

Измененные функции 81760x-08

- Вы можете использовать переходный элемент **RND** (DIN/ISO: **G24**) между окружностями, которые лежат перпендикулярно плоскости обработки, а не в плоскости обработки.
- С функцией **M109** система ЧПУ поддерживает постоянную скорость подачи на режущей кромке инструмента также при движениях подвода и отвода.

  Дополнительная информация: "Скорость подачи на дугах окружности: M109/M110/M111", Стр. 247
- Функция **M120** (опция #21) для предварительного расчета контура с коррекцией на радиус больше не сбрасывается циклами для фрезерной обработки (опция #19).

  Дополнительная информация: "Предварительный расчет контура с коррекцией на радиус (LOOK AHEAD): M120 (Опция #21)", Стр. 249
- В файле маски для **FN 16: F-PRINT** (DIN/ISO: **D16**) вы можете использовать кодировку текста UTF-8.
- Приоритет арифметических операций в формулах с Q параметрами был изменен.

  Дополнительная информация: "Правила вычислений", Стр. 295
- Система ЧПУ проматывает в окне оглавления, как в управляющей программе. Вы можете определить позицию активного кадра оглавления с помощью программной клавиши.
- Система ЧПУ вычисляет в калькуляторе данных резания с активной единицей измерения: мм или дюйм.
- Поиск пути между отдельными позициями сверления в **CAD-Viewer** был оптимизирован.
- Если при запуске системы ЧПУ возникает ошибка после изменения оборудования или обновления, то система ЧПУ автоматически открывает окно ошибки и отображает ошибку в виде вопроса. Система ЧПУ предлагает различные варианты ответа через программные клавиши.

  Дополнительная информация: "Подробные сообщения об ошибках", Стр. 225
- С помощью программной клавиши **ФИЛЬТРЫ** в окне ошибок система ЧПУ группирует не только предупреждения, но и сообщения об ошибках. Это делает список имеющихся сообщений короче и понятнее.

  Дополнительная информация: "Программная клавиша ФИЛЬТРЫ", Стр. 226
- Система ЧПУ может в таблицах палет (опция #22) может открывать управляющие программы содержащие пробелы в названии.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

- Опция #146 переименована в **Machine Vibration Control MVC**.

  Добавлена функция Frequency Shaping Control (**FSC**), с помощью которой система ЧПУ может подавлять низкочастотные колебания станка.
- Система ЧПУ показывает резьбу в моделировании штриховкой.
- В режимах работы **Отработка отд.блоков программы** и **Режим автоматического управленияBatch Process Manager** (опция #154) показывает в первом столбце до двух состояний вместе.
- Система ЧПУ интерпретирует определение необработанной детали в режиме работы **Отработка отд.блоков программы** только как один кадр ЧПУ.
- При необходимости, система ЧПУ показывает индекс инструмента во всплывающем окне поиска кадра.
- Система ЧПУ учитывает ручные оси при повторном подводе к контуру.
- Если активны функции **PARAXCOMP DISPLAY** или **PARAXCOMP MOVE**, то система ЧПУ показывает на вкладках **Обзор** и **POS** дополнительной индикации состояния **(D)** или **(M)** за обозначениями затронутых осей.
- система ЧПУ отображает на вкладке **FS** дополнительной индикации состояния активные ограничения отдельных безопасных рабочих режимов для каждой оси.
- Система ЧПУ отображает на вкладке **TT** дополнительной индикации состояния угол наклона контактного щупа инструмента для инструмента и информацию о прямоугольном контактном элементе.
- Система ЧПУ в режиме работы **Тест программы** и режиме разделения экрана **ПРОГР. + СОСТОЯНИЕ** показывает вкладку **M** в дополнительной индикации состояния.
- Когда вы активируете маховичок с дисплеем, то система ЧПУ автоматически активирует потенциометр маховичка.
- Вы можете активировать маховичок с дисплеем в режимах работы **Режим ручного упр.** и **Позиц.с ручным вводом данных** во время выполнения макроса или ручной смены инструмента.
- Вы можете скрыть или отобразить программную клавишу **F MAX** для уменьшения скорости подачи. Заданное значение сохраняется.
- Система ЧПУ рассчитывает базовое вращение, стандартно, во входной системе координат (I-CS). Если углы осей и угол наклона не соответствует, то система ЧПУ рассчитывает базовое вращение в системе координат детали (W-CS).
- В таблицах коррекции * .tco и * .wco диапазон ввода всех столбцов с числовыми значениями был изменен из +/- 999,999 на +/- 999,9999.
- Внутри группы MOD **Функции диагностики** области **TNCdiag** и **Аппартная конфигурация** доступны без ввода пароля.

- Имя подключения в **Remote Desktop Manager** (опция # 133) может содержать только буквы, цифры и символы подчеркивания.
- С помощью **HEIDENHAIN OPC UA NC Server** вы можете зайти в директории **TNC:** и **PLC:**, даже когда программное обеспечение ЧПУ не запущено. Отображаемый контент зависит от прав назначенного пользователя.
- Если вы используете **Регистрация в домене Windows**, то с помощью флажка **Использовать LDAP** вы можете создать безопасное соединение.
- Если при неактивном управлении пользователями выполняется удалённый вход, например, через SSH, то система ЧПУ автоматически назначает роль **HEROS.LegacyUserNoCtrlfct**.
- При активном управлении пользователями функции для **ACC** (опция #145) требуют прав NC.SetupProgramRun.
- Если вы деактивируете управление пользователями и устанавливаете флажок **Удалить существующие базы данных пользователей**, то система ЧПУ также удаляет директорию .home в разделе **TNC:**.
- Если вы вводите пароль или кодовое число с активированной клавишей Caps Lock, то система ЧПУ отображает сообщение.
- Машинный параметр **CfgTTRectStylus** (№ 100807) был расширен. Система ЧПУ может показывать положение шпинделя во вкладке **Обзор** дополнительной индикации состояния также в толчковом режиме шпинделя.

Новые функции циклов 81760x-08

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**

- Цикл **277 OCM FASKA** (DIN/ISO: **G277**, опция #167)

  С помощью этого цикла система ЧПУ позволяет снимать заусенцы с контуров, которые были при помощи других циклов OCM определены и обработаны.
- Цикл **1271 OCM PRYAMOUGOLNIK** (DIN/ISO: **G1271**, опция #167)

  С помощью этого цикла вы можете определить прямоугольник, который можно использовать в сочетании с другими циклами OCM как карман, остров или ограничение для торцевого фрезерования.
- Цикл **1272 OCM OKRUZHNOST** (DIN/ISO: **G1272**, опция #167)

  С помощью этого цикла вы можете определить окружность, которую можно использовать в сочетании с другими циклами OCM как карман, остров или ограничение для торцевого фрезерования.
- Цикл **1273 OCM PAZ / REBRO** (DIN/ISO: **G1273**, опция #167)

  С помощью этого цикла вы можете определить паз, который можно использовать в сочетании с другими циклами OCM как карман, остров или ограничение для торцевого фрезерования.
- Цикл **1278 OCM MNOGOUGOLNIK** (DIN/ISO: **G1278**, опция #167)

  С помощью этого цикла вы можете определить многоугольник, который можно использовать в сочетании с другими циклами OCM как карман, остров или ограничение для торцевого фрезерования.
- Цикл **1281 OCM PRYAMOUG. OGRANICH.** (DIN/ISO: **G1281**, опция #167)

  С помощью этого цикла вы можете определить прямоугольное ограничение для островов или открытых карманов, которые вы ранее запрограммировали с использованием стандартных форм OCM.
- Цикл **1282 OCM KRUGLOE OGRANICHENIE** (DIN/ISO: **G1282**, опция #167)

  С помощью этого цикла вы можете определить круглое ограничение для островов или открытых карманов, которые вы ранее запрограммировали с использованием стандартных форм OCM.
- Система ЧПУ предлагает **Калькулятор данных резания OCM**, с помощью которых вы можете определить оптимальные режимы резания для цикла **272 OCM CHERN. OBRABOTKA** (DIN/ISO: **G272**, опция #167). Вы можете открыть калькулятор параметров резания с помощью программной клавиши **OCM ДАННЫЕ РЕЗАНИЯ** во время определения цикла. Результат вы можете непосредственно перенести в параметры цикла.

Изменённые функции циклов 81760x-08

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**

- С помощью цикла **225 GRAVIROVKA** (DIN/ISO: **G225**) вы можете выгравировать текущую календарную неделю с помощью системной переменной.
- Циклы **202 RASTOCHKA** (DIN/ISO: **G202**) и **204 OBRAT.ZENKEROWANIE** (DIN/ISO: **G204**, опция #19) восстанавливают в конце обработки состояние шпинделя, которое было перед обработкой.
- Если определенная рабочая длина в столбце **LU** таблицы инструментов меньше глубины, то система ЧПУ выдаёт ошибку.

  Следующие циклы контролируют рабочую длину **LU**:
  - Все циклы сверления
  - Все циклы нарезания резьбы
  - Все циклы обработки карманов и островов
  - Цикл 22 **VYBORKA** (DIN/ISO: **G122**, опция #19)
  - Цикл 23 **CHIST.OBRAB.DNA** (DIN/ISO: **G123**, опция #19)
  - Цикл 24 **CHIST.OBRAB.STOR.** (DIN/ISO: **G124**, опция #19)
  - Выберите цикл 233 **FREZEROVAN.POVERKHN.** (DIN/ISO: **G233**, опция #19)
  - Цикл 272 **OCM CHERN. OBRABOTKA** (DIN/ISO: **G272**, опция #167)
  - Цикл 273 **OCM CHIST.OBRAB.DNA** (DIN/ISO: **G273**, опция #167)
  - Цикл 274 **OCM CHIST.OBR.STOR.** (DIN/ISO: **G274**, опция #167)
- Циклы **251 PRJAMOUGOLNYJ KARMAN** (DIN/ISO: **G251**), **252 KRUGOWOJ KARMAN** (DIN/ISO: **G252**, опция #19) и **272 OCM CHERN. OBRABOTKA** (DIN/ISO: **G272**, опция #167) при расчёте траектории врезания учитывают заданную в столбце **RCUTS** ширину режущей кромки.
- Циклы **208 BORE MILLING** (DIN/ISO: **G208**), **253 FREZEROWANIE PAZOW** (DIN/ISO: **G208**) и **254 KRUGOW.KANAWKA** (DIN/ISO: **G254**, опция #19) контролируют заданную в столбце **RCUTS** таблицы инструментов ширину режущей кромки. Если инструмент не имеет режущих кромок в середине на торце, то система ЧПУ выдаст сообщение об ошибке.
- Производитель станка может скрыть цикл **238 IZMERIT SOST. STANKA** (DIN/ISO: **G238**, опция #155).
- В параметр **Q569 OTKRYTAYA GRANIZA** в цикле **271 OCM DANNYE KONTURA** (DIN/ISO: **G271**, опция #167) добавлено вводимое значение 2. При таком выборе система ЧПУ интерпретирует первый контур в функции **CONTOUR DEF** как ограничительный блок кармана.

- В цикл **272 OCM CHERN. OBRABOTKA** (DIN/ISO: **G272**, опция #167) было добавлено:
  - С помощью параметра **Q576 CHASTOTA VR. SHPIND.** вы можете задать частоту вращения шпинделя для чернового инструмента.
  - С помощью параметра **Q579 KOEF. S VREZANIE** вы можете задать коэффициент частоты вращения шпинделя во время врезания.
  - С помощью параметра **Q575 STRATEGIYA VREZANIYA** вы можете задать, обрабатывает ли система ЧПУ контур сверху вниз или наоборот.
  - Максимальный диапазон ввода параметра **Q370 PEREKRITIE TRAEKTOR.** изменён с 0,01 - 1 на 0,04 - 1,99.
  - Если врезание с помощью спирального движения невозможна, то система ЧПУ пытается выполнить врезание инструмента маятниковым движением.
- Цикл **273 OCM CHIST.OBRAB.DNA** (DIN/ISO: **G273**, опция #167) был улучшен.

  Были добавлены следующие параметры:
  - **Q595 STRATEGIYA**: Обработка с постоянным расстоянием между траекториями или с постоянным углом зацепления
  - **Q577 KOEFF. RADIUSA PODVODA**: Коэффициент радиуса инструмента для адаптации радиуса подвода

Дополнительная информация: Руководство пользователя **Программирование циклов измерения детали и инструмента**

- С помощью циклов **480 KALIBROWKA TT** (DIN/ISO: **G480**) и **484 CALIBRATE IR TT** (DIN/ISO: **G484**, опция #17) вы можете откалибровать контактный щуп для инструмента с кубическим контактным элементом.
- Цикл **483 UZMERENIE INSTR.** (DIN/ISO: **G483**, опция #17) при вращающихся инструментов сначала измеряет длину инструмента, а затем радиус инструмента.
- Циклы **1410 IZMERENIE GRANI** (DIN/ISO: **G1410**) и **1411 IZMERENIJE DVUH OKRUZHNOSTEY** (DIN/ISO: **G1411**, опция #17) рассчитывают базовое вращение по умолчанию во входной системе координат (I-CS). Если углы осей и угол наклона не соответствует, то циклы вычисляют базовое вращение в системе координат детали (W-CS).

2

Первые шаги

2.1 Обзор

Изучение этой главы руководства поможет быстро научиться выполнять важнейшие процедуры управления ЧПУ. Более подробную информацию по каждой теме можно найти в соответствующем описании, пользуясь, каждый раз, ссылкой на него.

В данной главе рассматриваются следующие темы:

- Включение станка
- Программирование заготовки

Следующие темы представлены в руководстве пользователя по наладке, тестированию и отработке управляющей программы:

- Включение станка
- Графически тестировать заготовку
- Наладка инструмента
- Наладка заготовки
- Обработка заготовки

2.2 Включение станка

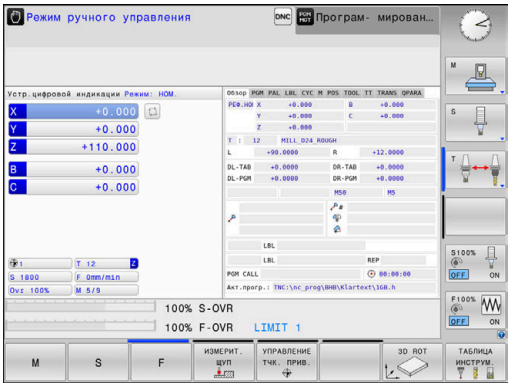
Квитирование перерыва в электроснабжении и

⚠ ОПАСНОСТЬ

Внимание, риск для пользователя!

Станки и их компоненты являются источниками механических опасностей. Электрические, магнитные или электромагнитные поля особенно опасны для лиц с кардиостимуляторами и имплантатами. Опасность возникает сразу после включения станка.

- Следуйте инструкциям руководства по эксплуатации станка.
- Соблюдайте условные обозначения и указания по технике безопасности.
- Используйте защитные устройства.



Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Включение станка и перемещение к референтным меткам – это функции, зависящие от станка.

Чтобы включить станок выполните следующее:

- Включите напряжение питания системы ЧПУ и станка
- > Система ЧПУ запускает операционную систему. Эта операция может занять несколько минут.
- > Затем в заглавной строке дисплея ЧПУ отобразится диалоговое окно «Прерывание питания».

CE

- Нажмите клавишу **CE**
- > Система ЧПУ транслирует PLC-программу.

I

- Включите управляющее напряжение.
- > Система ЧПУ находится в режиме работы **Режим ручного управления**.

В зависимости от станка необходимы следующие шаги, чтобы получить возможность отработки для управляющей программы.

Подробная информация по данной теме

- Включение станка
  Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

2.3 Программирование первой части

Выбор режима работы

Управляющие программы можно создавать только в режиме работы **Программирование**:

- Нажмите клавишу режимов работы.
- > Система ЧПУ перейдет в режим **Программирование**.

Подробная информация по данной теме

- Режимы работы
  Дополнительная информация: "Программирование", Стр. 78

Важные элементы управления системой ЧПУ

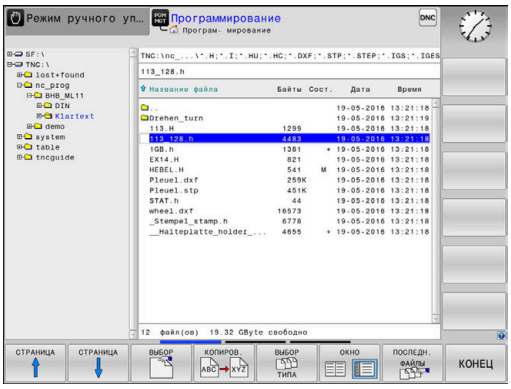
Кнопка	Функции диалога
ENT	Подтвердить ввод и активировать следующий вопрос диалога
NO ENT	Игнорировать вопрос диалога
END	Досрочно закончить диалог
DEL	Прервать диалог, отменить вводимые данные
	Клавиши Softkey на дисплее, с помощью которых можно выбрать функцию в зависимости от активного состояния эксплуатации

Подробная информация по данной теме

- Создать и изменить Управляющую программу
  Дополнительная информация: "Редактирование NC-программ", Стр. 105
- Обзор клавиш
  Дополнительная информация: "Элементы управления системой ЧПУ", Стр. 2

Открыть новую управляющую программу / Управление файлами

Чтобы создать новую управляющую программу, выполните следующее:



PGM MGT

- Нажмите клавишу **PGM MGT**
- > Система ЧПУ откроет окно управления файлами.

Окно управления файлами ЧПУ имеет структуру, аналогичную структуре управления файлами на ПК с помощью проводника Windows. Пользуясь функцией управления файлами, вы управляете данными на внутреннем запоминающем устройстве системы ЧПУ.

- Выберите директорию
- Введите произвольное имя файла, с расширением **.H**

ENT

- Подтвердите клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ автоматически запросит тип единиц измерения для новой управляющей программы.

MM

- Нажмите программную клавишу с желаемой единицей измерения **MM** или **ДЮЙМЫ**

Система ЧПУ автоматически создаёт первый и последний кадруправляющей программы . Эти кадры УП невозможно изменить в дальнейшем.

Подробная информация по данной теме

- Управление файлами
  Дополнительная информация: "Управление файлами", Стр. 111
- Создать новую управляющую программу
  Дополнительная информация: "Управляющая программа открытие и ввод", Стр. 95

Определение заготовки

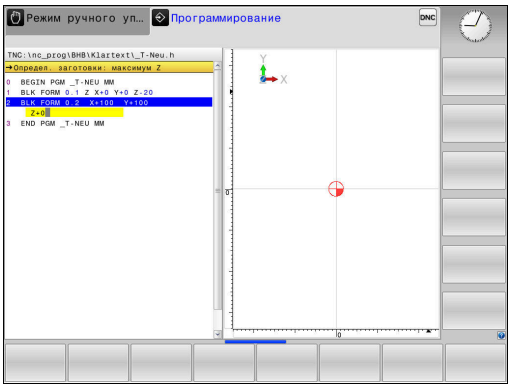
Когда вы создали новую управляющую программу, то вы можете сразу определить заготовку. Для определения параллелепипеда, задайте точки MIN и MAX, каждая относительно выбранной точки привязки.

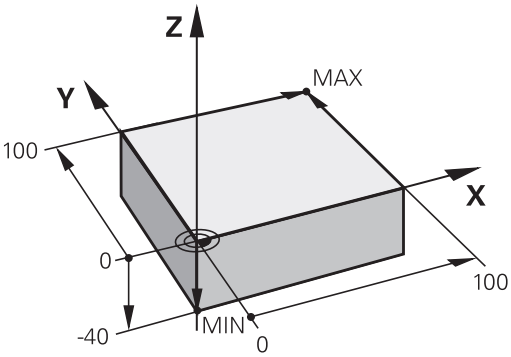
После того как вы выбрали с помощью программной клавиши желаемую форму заготовки, ЧПУ автоматически инициирует определение заготовки и запрашивает необходимые данные заготовки.

Чтобы определить прямоугольную заготовку, выполните следующие действия:

- Нажмите программную клавишу с желаемой формой заготовки - параллелепипед
- **Плос. обработки на графике: XY**: задайте активную ось шпинделя. Z уже внесено, как настройка по умолчанию, подтвердите клавишей **ENT**
- **Определение заготовки: минимум X**: введите наименьшую координату X заготовки относительно точки привязки, например, 0, подтвердите клавишей **ENT**
- **Определение заготовки: минимум Y**: введите наименьшую координату Y заготовки относительно точки привязки, например, 0, подтвердите клавишей **ENT**
- **Определение заготовки: минимум Z**: введите наименьшую координату Z заготовки относительно точки привязки, например -40, подтвердите клавишей **ENT**
- **Определ. заготовки: максимум X**: введите наибольшую координату X заготовки относительно точки привязки, например 100, подтвердите клавишей **ENT**
- **Определ. заготовки: максимум Y**: введите наибольшую координату Y заготовки относительно точки привязки, например, 100, подтвердите клавишей **ENT**
- **Определ. заготовки: максимум Z**: введите наибольшую координату Z заготовки относительно точки привязки, например 0, подтвердите клавишей **ENT**

> Система ЧПУ завершает диалог.





Пример

0 BEGIN PGM NEW 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 NEW MM

Подробная информация по данной теме

- Определение заготовки
  Дополнительная информация: "Открытие новой NC-программы", Стр. 100

Структура программы

Управляющая программа должна по возможности всегда иметь одинаковую структуру. Благодаря этому повышается качество обзора, ускоряется процесс программирования и уменьшается риск появления источников ошибок.

Рекомендуемая структура программы в условиях простой, стандартной обработки контуров

Пример

```
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 Вызов инструмента, определение оси инструмента
2 Отвод инструмента, включение шпинделя
3 Предварительное позиционирование в плоскости обработки вблизи начальной точки контура
4 Предварительное позиционирование по оси инструмента над заготовкой или сразу на глубине обработки; при необходимости включение СОЖ
5 Вход в контур
6 Обработка контура
7 Выход из контура
8 Вывод инструмента из материала, конец управляющей программы.

Подробная информация по данной теме

- Программирование контура
  Дополнительная информация: "Программирование движения инструмента в программе обработки", Стр. 152

Рекомендуемая структура программы для простых программ циклов

Пример

```
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 Вызов инструмента, определение оси инструмента
2 Отвод инструмента, включение шпинделя
3 Определение позиций обработки
4 Определение цикла обработки
5 Вызов цикла, включение СОЖ
6 Вывод инструмента из материала, конец управляющей программы.

Подробная информация по данной теме

- Программирование циклов
  Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**

Программирование простого контура

Вы должны отфрезеровать представленный справа контур на глубине 5 мм, за один проход. Определение заготовки вы уже создали.

После того как вы с помощью функциональных клавиш создали кадр программы, система ЧПУ в строке заголовка запрашивает все данные, в виде диалога.

Для того чтобы запрограммировать контур, выполните следующее:

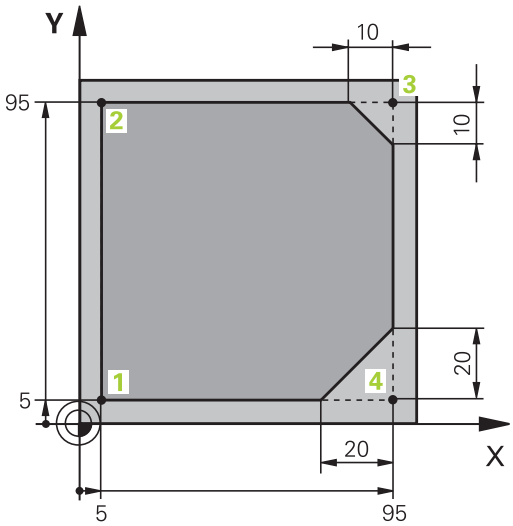
Вызов инструмента

- Нажмите клавишу **TOOL CALL**
- Задайте инструмент, например, номер инструмента 16

- Подтвердите клавишей **ENT**

- Подтвердите ось инструмента **Z** с помощью клавиши **ENT**
- Введите частоту вращения шпинделя, например, 6500

- Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ завершит кадр программы.



Отвод инструмента

- Нажмите клавишу **L**

- Нажмите клавишу оси **Z**
- Задайте значение для отвода, например, 250 мм

- Нажмите клавишу **ENT**

- При вводе коррекции на радиус нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ запишет **R0**, без коррекции радиуса

- При вводе подачи **F** нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ запишет **FMAX**.
- Если требуется, введите дополнительную функцию **M**, например, **M3**, включение шпинделя

- Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ сохранит кадр перемещения.

Предварительное позиционирование инструмента в плоскости обработки

L
- Нажмите клавишу **L**

X
- Нажмите клавишу оси **X**
- Введите значение для целевой позиции, например, -20 мм

Y
- Нажмите клавишу оси **Y**
- Введите значение для целевой позиции, например, -20 мм

ENT
- Нажмите клавишу **ENT**

ENT
- При вводе коррекции на радиус нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ запишет **R0**.

ENT
- При вводе подачи **F** нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ запишет **FMAX**.
- При необходимости, введите дополнительную функцию **M**

END
- Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ сохранит кадр перемещения.

Позиционирование инструмента на глубину

L
- Нажмите клавишу **L**

Z
- Нажмите клавишу оси **Z**
- Введите значение для целевой позиции, например, -5 мм

ENT
- Нажмите клавишу **ENT**

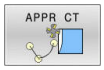
ENT
- При вводе коррекции на радиус нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ запишет **R0**.
- Введите значение подачи для позиционирования, например, 3000 мм/мин

ENT
- Нажмите клавишу **ENT**
- Введите дополнительную функцию **M**, например, **M8**, чтобы включить СОЖ

END
- Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ сохранит кадр перемещения.

Плавный подвод к контуру

- Нажмите клавишу **APPR DEP**
- > В ЧПУ отобразит панель программных клавиш с функциями подвода и отвода.



- Нажмите программную клавишу **APPR CT**
- Введите координаты начальной точки контура **1**

- Нажмите клавишу **ENT**
- Для центрального угла **CCA** введите угол подвода, например, 90°

- Нажмите клавишу **ENT**
- Введите радиус подвода, например, 8 мм

- Нажмите клавишу **ENT**

- Нажмите программную клавишу **RL**
- > Система ЧПУ сохранит коррекцию радиуса слева.
- Введите значение для подачи обработки, например, 700 мм/мин

- Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ сохранит перемещение подвода.

Обработка контура

L
- Нажмите клавишу **L**
- Введите изменившиеся координаты точки контура 2, например, **Y 95**

END
- Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ запомнит изменившееся значение и возьмёт всю оставшуюся информацию из предыдущего кадра программы.

L
- Нажмите клавишу **L**
- Введите изменившиеся координаты точки контура 3, например, **X 95**

END
- Нажмите клавишу **END**

CHF
- Нажмите клавишу **CHF**
- Введите ширину фаски, 10 мм

END
- Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ добавит фаску на конце кадра линейного перемещения.

L
- Нажмите клавишу **L**
- Введите изменившиеся координаты точки контура 4

END
- Нажмите клавишу **END**

CHF
- Нажмите клавишу **CHF**
- Введите ширину фаски, 20 мм

END
- Нажмите клавишу **END**

Завершение контура и плавный отвод

L
- Нажмите клавишу **L**
- Введите изменившиеся координаты точки контура 1

END
- Нажмите клавишу **END**

APPR DEP
- Нажмите клавишу **APPR DEP**

DEP CT
- Нажмите программную клавишу **DEP CT**
- Для центрального угла **CCA** введите угол отвода, например, 90°

ENT
- Нажмите клавишу **ENT**
- Введите радиус отвода, например, 8 мм

ENT
- Нажмите клавишу **ENT**
- Введите значение подачи для позиционирования, например, 3000 мм/мин

ENT
- Нажмите клавишу **ENT**
- Если требуется, введите дополнительную функцию **M**, например, M9, выключение подачи СОЖ

END
- Нажмите клавишу **END**
> Система ЧПУ сохранит перемещение отвода.

Отвод инструмента

L
- Нажмите клавишу **L**

Z
- Нажмите клавишу оси **Z**
- Задайте значение для отвода, например, 250 мм

ENT
- Нажмите клавишу **ENT**

ENT
- При вводе коррекции на радиус нажмите клавишу **ENT**
> Система ЧПУ запишет **R0**.

ENT
- При вводе подачи **F** нажмите клавишу **ENT**
> Система ЧПУ запишет **FMAX**.
- Введите дополнительную функцию **M**, например, **M30** для обозначения конца программы

END
- Нажмите клавишу **END**
> Система ЧПУ сохранит кадр перемещения и завершит управляющую программу.

Подробная информация по данной теме

- **Законченный пример с кадрами управляющей программы**
  Дополнительная информация: "Пример: движения по прямой и фаски в декартовой системе координат", Стр. 176
- Создание новой управляющей программы
  Дополнительная информация: "Управляющая программа открытие и ввод", Стр. 95
- Подвод к контуру/выход из контура
  Дополнительная информация: "Вход в контур и выход из контура", Стр. 156
- Программирование контура
  Дополнительная информация: "Обзор функций траектории", Стр. 166
- Программируемые типы подачи
  Дополнительная информация: "Возможности ввода подачи", Стр. 103
- Коррекция радиуса инструмента
  Дополнительная информация: "Коррекция радиуса инструмента", Стр. 144
- Дополнительные М-функции
  Дополнительная информация: "Дополнительные функции контроля выполнения программы, шпинделя и подачи СОЖ ", Стр. 240

Создание программы циклов

Вы должны изготовить отверстия, представленные на рисунке справа (глубина 20 мм) с помощью стандартного цикла сверления. Определение заготовки вы уже создали.

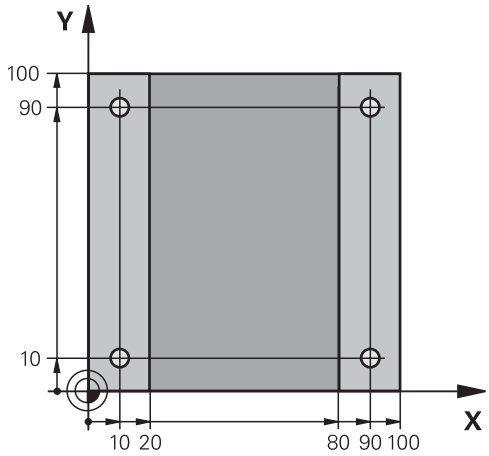
Вызов инструмента

TOOL CALL
- ▶ Нажмите клавишу **TOOL CALL**
- ▶ Задайте инструмент, например, номер инструмента 5

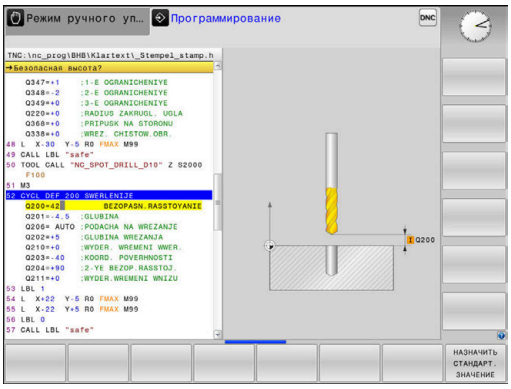
ENT
- ▶ Подтвердите клавишей **ENT**

ENT
- ▶ Подтвердите ось инструмента **Z** с помощью клавиши **ENT**
- ▶ Введите частоту вращения шпинделя, например, 4500

END
- ▶ Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ завершит кадр программы.



Отвод инструмента



L
- Нажмите клавишу **L**

Z
- Нажмите клавишу оси **Z**
- Задайте значение для отвода, например, 250 мм

ENT
- Нажмите клавишу **ENT**

ENT
- При вводе коррекции на радиус нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ запишет **R0**, без коррекции радиуса

ENT
- При вводе подачи **F** нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ запишет **FMAX**.
- Если требуется, введите дополнительную функцию **M**, например, **M3**, включение шпинделя

END
- Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ сохранит кадр перемещения.

Задание параметров образца

SPEC FCT
- Нажмите клавишу **SPEC FCT**
- > Система ЧПУ откроет список программных клавиш со специальными функциями

КОНТУР/-ТОЧКА ОБРАБ.
- Нажмите программную клавишу **КОНТУР/ТОЧКА ОБРАБ.**

PATTERN DEF
- Нажмите программную клавишу **PATTERN DEF**

ТОЧКА
- Нажмите программную клавишу **ТОЧКА**
- Введите координаты первой позиции

ENT
- Подтверждайте каждый ввод данных с помощью клавиши **ENT**

ENT
- Нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ откроет диалог для следующей позиции.
- Введите координаты

ENT
- Подтверждайте каждый ввод данных с помощью клавиши **ENT**
- Введите координаты всех позиций

END
- Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ сохранит кадр программы.

Определение цикла

CYCL DEF

- Нажмите клавишу **CYCL DEF**

СВЕРЛ. / РЕЗЬБА

- Нажмите программную клавишу **СВЕРЛ./ РЕЗЬБА**

200

- Нажмите программную клавишу **200**
- > Система ЧПУ начнёт диалог определения параметров цикла.
- Введите параметры цикла

ENT

- Подтверждайте каждый ввод данных с помощью клавиши **ENT**
- > Система ЧПУ отображает графическую помощь, в которой представлен каждый параметр цикла.

Вызов цикла

CYCL CALL

- Нажмите клавишу **CYCL CALL**

CYCLE CALL PAT

- Нажмите программную клавишу **CYCLE CALL PAT**

ENT

- Нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ запишет **FMAX**.
- При необходимости, введите дополнительную функцию **M**

END

- Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ сохранит кадр программы.

Отвод инструмента

L

- Нажмите клавишу **L**

Z

- Нажмите клавишу оси **Z**
- Задайте значение для отвода, например, 250 мм

ENT

- Нажмите клавишу **ENT**

ENT

- При вводе коррекции на радиус нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ запишет **R0**.

ENT

- При вводе подачи **F** нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ запишет **FMAX**.
- Введите дополнительную функцию **M**, например, **M30** для обозначения конца программы

END

- Нажмите клавишу **END**
- > Система ЧПУ сохранит кадр перемещения и завершит управляющую программу.

Пример

0 BEGIN PGM C200 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	Определение заготовки
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 5 Z S4500	вызовом инструмента
4 L Z+250 R0 FMAX M3	Отвод инструмента, включение шпинделя
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)	Задание позиций обработки
6 CYCL DEF 200 СВЕРЛЕНИЕ	Определение цикла
Q200=2 ;BEZOPASN.RASSTOYANIE	
Q201=-20 ;GLUBINA	
Q206=250 ;PODACHA NA WREZANJE	
Q202=5 ;GLUBINA WREZANJA	
Q210=0 ;WYDER. WREMENI WWER.	
Q203=-10 ;KOORD. POVERHNOSTI	
Q204=20 ;2-YE BEZOP.RASSTOJ.	
Q211=0.2 ;WYDER.WREMENI WNIZU	
Q395=0 ;KOORD. OTSCHETA GLUB	
7 CYCL CALL PAT FMAX M8	Включение СОЖ, вызов цикла
8 L Z+250 R0 FMAX M30	Отвод инструмента, конец программы
9 END PGM C200 MM	

Подробная информация по данной теме

- Создать новую управляющую программу
  Дополнительная информация: "Управляющая программа открытие и ввод", Стр. 95
- Программирование циклов
  Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**

3

Основы

3.1 TNC 620

Системы ЧПУ HEIDENHAIN TNC – это контурные системы управления, ориентированные на работу в цеху, с помощью которых вы можете программировать традиционную фрезерную и сверлильную обработку в понятном диалоге открытым текстом. Они предназначены для применения на фрезерных и сверлильных станках, а также обрабатывающих центрах с максимально 6 осями. Дополнительно при программировании можно настраивать угловое положение шпинделя.

Пульт управления и интерфейс на экране наглядно оформлены, так что можно быстро и легко получать доступ ко всем функциям.

HEIDENHAIN-Klartext и DIN/ISO

Особенно просто создавать программы в дружественном к пользователю диалоге открытым текстом HEIDENHAIN, диалоговом языке программирования для цехового применения. Графика при программировании отображает отдельные шаги обработки во время ввода программы. Если имеется чертеж, выполненный не по правилам стандартного программирования, то поможет дополнительный режим свободного программирования контура FK. Графическое моделирование обработки заготовки возможно как во время тестирования программы, так и в процессе ее отработки.

Кроме того, систему ЧПУ можно программировать по стандартам DIN/ISO.

Управляющую программу можно вводить и тестировать также в тот момент, когда другая управляющая программа уже выполняет обработку заготовки.

Совместимость

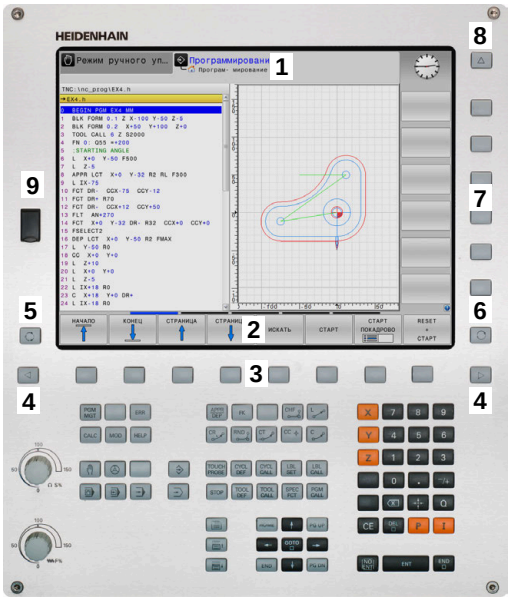
Управляющие программы, созданные на системах контурного управления HEIDENHAIN (начиная с версии TNC 150 B), условно совместимы с TNC 620. Если кадры УП содержат недействительные элементы, при открытии файла система ЧПУ сопроводит их сообщением об ошибке или отобразит в виде кадров ошибки (ERROR-кадр).

> Следует обратить особое внимание на подробное описание различий между iTNC 530 и TNC 620.
> **Дополнительная информация:** "Различия между TNC 620 и iTNC 530", Стр. 606

3.2 Дисплей и пульт управления

Дисплей

Система ЧПУ поставляется в компактной версии или с отдельным экраном и пультом управления. В обоих вариантах она оснащается 15-дюймовым плоским экраном.



1 Заглавная строка

При включенной системе ЧПУ в заглавной строке дисплея отображаются выбранные режимы работы: слева – режимы работы станка, а справа – режимы работы при программировании. В более широком поле заглавной строки указан тот режим работы, который отображается на дисплее, там появляются вопросы диалога и тексты сообщений (исключение, если система ЧПУ отображает только графику).

2 Клавиши Softkey

В нижней строке ЧПУ отображаются функции программных клавиш. Выбор этих функций осуществляется с помощью клавиш, расположенных ниже. Для удобства навигации узкие полосы непосредственно над панелью функций программных клавиш указывают на количество этих панелей. Между ними можно переключаться, используя программные клавиши. Активная панель программных клавиш отображается подсвеченной полосой

3 Клавиши выбора Softkey

4 Переключающие клавиши Softkey

5 Назначение режима разделения экрана

6 Кнопка переключения между режимом станка, режимом программирования, а также третьим рабочим столом.

7 Клавиши выбора Softkey для клавиш Softkey производителя станков

8 Переключающие клавиши, определяемые производителем станка

9 USB-разъем

> При использовании TNC 620 с сенсорным управлением некоторые нажатия клавиш можно заменить на жесты.
>
> **Дополнительная информация:** "Сенсорное управление", Стр. 547

Выбор режима разделения экрана

Пользователь выбирает режим разделения экрана. Например, система ЧПУ в режиме **Программирование**, может показывать управляющую программу в левом окне одновременно с тем, как в правом окне отображается графика при программировании. В качестве альтернативы можно также вывести в правом окне отображение оглавления программ или только управляющую программу в одном большом окне. Тип окна, отображаемого ЧПУ, зависит от выбранного режима работы.

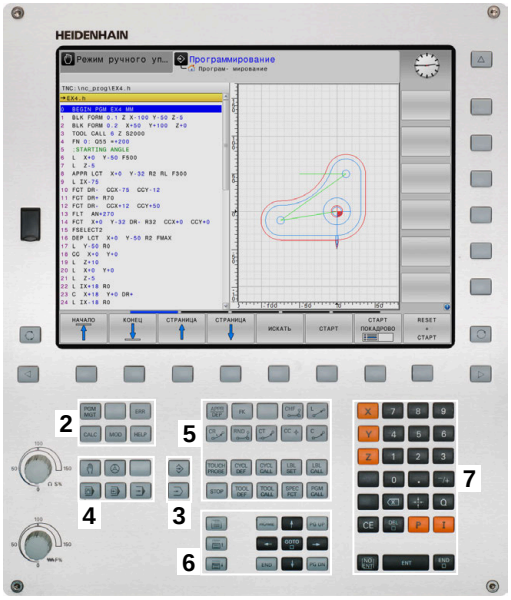
Выбор режима разделения экрана:

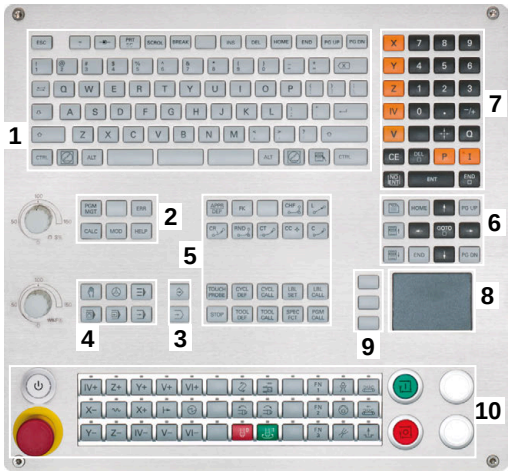
- Нажмите клавишу **переключения режима разделения экрана**: на панели программных клавиш отобразятся возможные типы разделения экрана
  Дополнительная информация: "Режимы работы", Стр. 77

- Выберите режим разделения экрана с помощью программной клавиши

Пульт управления

TNC 620 может поставляться со встроенной панелью управления. Также существует версия TNC 620 с отдельным экраном и панелью управления с буквенной клавиатурой.





1 Буквенная клавиатура для ввода текста, имен файлов и DIN/ISO-программирования

2
- Управление файлами
- Калькулятор
- Функция MOD
- Функция HELP (ПОМОЩЬ)
- Индикация сообщений об ошибках
- Выбор режимов работы на экране

3 Режимы программирования

4 Режимы работы станка

5 Открывание диалогов программирования

6 Кнопки со стрелками и операция (инструкция) перехода **GOTO**

7 Ввод чисел и выбор оси

8 Сенсорная панель

9 Кнопки мыши

10 станочного пульта
Дополнительная информация: руководство по эксплуатации станка

Функции отдельных кнопок перечислены на обратной стороне обложки данного руководства.

При использовании TNC 620 с сенсорным управлением некоторые нажатия клавиш можно заменить на жесты.

Дополнительная информация: "Сенсорное управление", Стр. 547

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Некоторые производители станков не используют стандартную панель управления фирмы HEIDENHAIN.

Клавиши, как, например, **NC-старт** или **NC-стоп**, описываются в руководстве по эксплуатации станка.

Чистка

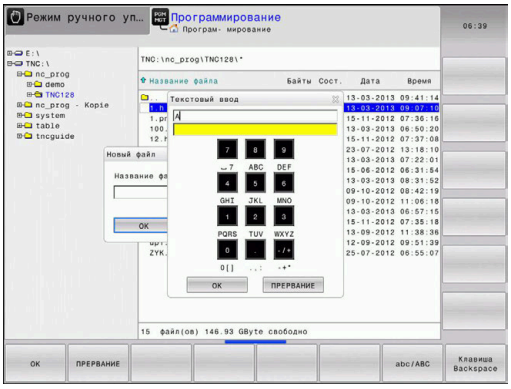
Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Следуйте инструкциям производителя станка по очистке.

Для чистки клавиатуры и встроенного станочного пульта используйте только чистящие средства, обозначенные как анионные и неионогенные поверхностно-активные вещества.

Экранная клавиатура

При использовании компактной версии (без буквенной клавиатуры), то буквы и специальные символы можно вводить с экранной клавиатуры или с буквенной клавиатуры, подключенной через USB-порт.



Ввод текста с помощью экранной клавиатуры

Для работы с экранной клавиатурой следует поступать следующим образом:

- Нажать клавишу **GOTO**, при необходимости ввести буквы, например для имени программы или имени директории, с помощью экранной клавиатуры
- > Система ЧПУ откроет окно, в котором отображается числовое поле ввода системы ЧПУ с соответствующей раскладкой букв.

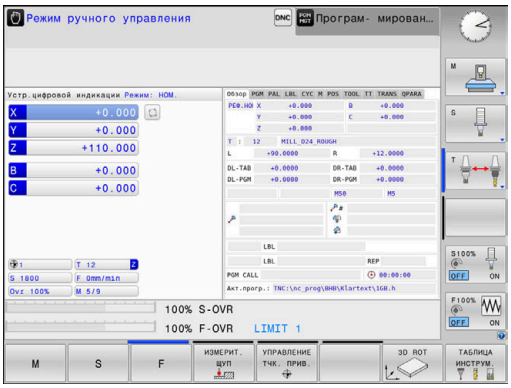
- Многократно нажимать цифровую клавишу до тех пор, пока курсор не укажет на нужную букву.
- Следует подождать момента, когда выбранный символ будет принят системой ЧПУ, прежде чем начинать ввод следующего символа.

- Нажать программную клавишу **OK**, чтобы подтвердить текст в открытом диалоговом поле

С помощью программной клавиши **abc/ABC** выбираются прописные или заглавные буквы. Если производителем станка определены дополнительные специальные символы, можно вызывать и вставлять эти символы, пользуясь программной клавишей **СПЕЦZНАКИ**. Для удаления отдельных символов используйте программную клавишу **BACKSPACE**.

3.3 Режимы работы

Режим ручного управления и электронного маховичка



В режиме **Режим ручного управления** вы можете выполнять наладку станка. Вы можете позиционировать оси станка вручную или по инкрементам и назначать точки привязки.

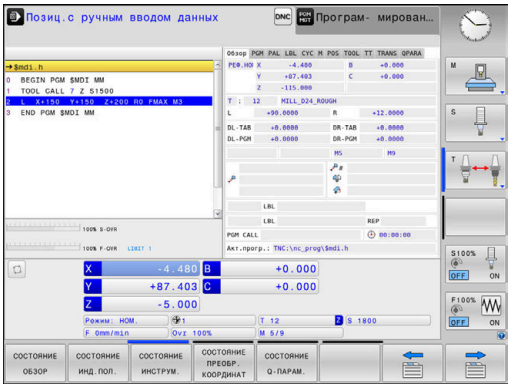
При активной опции #8 вы можете развернуть плоскость обработки.

Режим работы **Электронный маховичок** поддерживает перемещение осей станка вручную с помощью электронного маховичка HR.

Программные клавиши разделения экрана

Клавиша Softkey	Окно
ПОЗИЦИЯ	Позиции
ПОЗИЦИЯ + СОСТОЯНИЕ	Слева: позиции, справа: индикация состояния
ПОЗИЦИЯ + ЗАГОТОВКА	Слева: позиции, справа: заготовка (опция № 20)

Позиционирование с ручным вводом данных



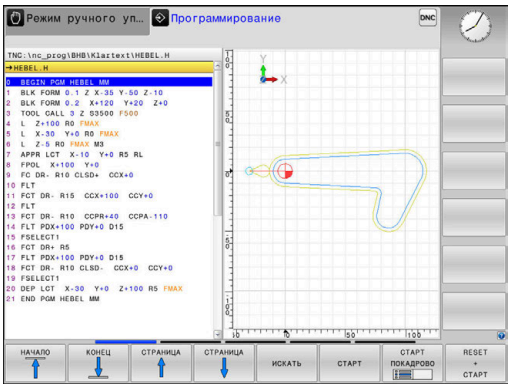
В этом режиме работы можно программировать простые перемещения, например для фрезерования плоскостей или предварительного позиционирования.

Программные клавиши разделения экрана

Клавиша Softkey	Окно
ПРОГРАММА	Управляющая программа
ПРОГР. + СОСТОЯНИЕ	Слева: управляющая программа, справа: индикация состояния
ПРОГРАММА + ЗАГОТОВКА	Слева: управляющая программа,справа: заготовка (опция № 20)

Программирование

Этот режим служит для написания NC-программ. Многосторонняя поддержка и дополнения при программировании представлены программированием свободного контура, различными циклами и функциями Q-параметров. По запросу графика при программировании отображает запрограммированные пути перемещения.

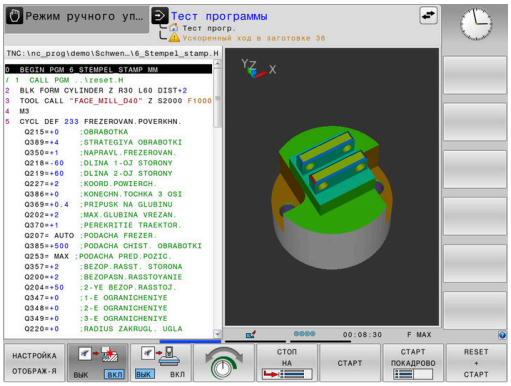


Программные клавиши для разделения экрана

Клавиша Softkey	Окно
ПРОГРАММА	Управляющая программа
ПРОГРАММА + ЧАСТИ ПР.	Слева: управляющая программа,справа: оглавления программ
ПРОГРАММА + ГРАФИКА	Слева: управляющая программа,справа: графика при программировании

Тест программы

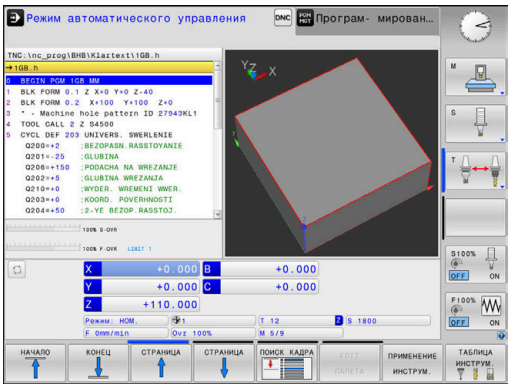
Система ЧПУ моделирует управляющие программы и части программ в режиме работы **Тест прогр.**, например, чтобы обнаружить геометрические несоответствия, отсутствующие или неправильные данные в управляющей программе и нарушения рабочей зоны. Моделирование поддерживается графически путем отображения детали в различных проекциях. (опция № 20)



Клавиши Softkey для разделения экрана дисплея

Клавиша Softkey	Окно
ПРОГРАММА	Управляющая программа
ПРОГР. + СОСТОЯНИЕ	Слева: управляющая программа, справа: индикация состояния
ПРОГРАММА + ЗАГОТОВКА	Слева: управляющая программа,справа: заготовка (номер опции #20)
ЗАГОТОВКА	Заготовка (опция № 20)

Выполнение программы в автоматическом и покадровом режимах



В режиме работы **Режим авт. управления** система ЧПУ выполняет управляющую программу до конца или до ручного или запрограммированного прерывания. После перерыва оператор может снова продолжить отработку программы.

В режиме работы **Отраб.отд.бл. программы** каждый кадр УП отрабатывается нажатием клавиши **Старт УП**. В циклах шаблонов отверстий и **CYCL CALL PAT** система ЧПУ останавливается после каждой точки. Определение заготовки интерпретируется один кадр программы.

Программные клавиши для разделения экрана

Клавиша Softkey	Окно
ПРОГРАММА	Управляющая программа
ПРОГРАММА + ЧАСТИ ПР.	Слева: управляющая программа,справа: оглавление
ПРОГР. + СОСТОЯНИЕ	Слева: управляющая программа, справа: индикация состояния
ПРОГРАММА + ЗАГОТОВКА	Слева: управляющая программа,справа: заготовка (номер опции #20)
ЗАГОТОВКА	Заготовка (номер опции #20)

Программные клавиши разделения экрана при использовании таблицы палет(опция №22 Управление палетами)

Клавиша Softkey	Окно
ПАЛЕТА	Таблица палет
ПРОГРАММА + ПАЛЕТА	Слева: управляющая программа,справа: таблица палет
ПАЛЕТА + СОСТОЯНИЕ	Слева: таблица палет, справа: индикация состояния
ПАЛЕТА + ГРАФИКА	Слева: таблица палет, справа: графика
BPM	Batch Process Manager

3.4 Основы ЧПУ

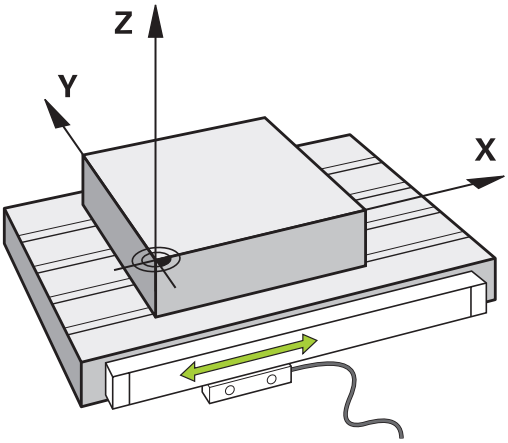
Датчики положения и референтные метки

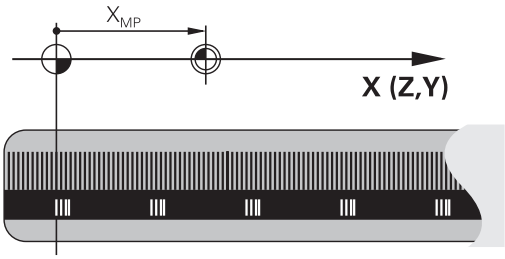
На осях станка находятся датчики положения, которые регистрируют положения стола станка или инструмента. На линейных осях, как правило, монтируются датчики линейных перемещений, на круглых столах и осях поворота — угловые датчики.

Если перемещается ось станка, то относящийся к ней датчик измерения перемещений выдает электрический сигнал, на основании которого система ЧПУ рассчитывает точное фактическое положение оси станка.

При перерыве в электроснабжении связь между положением рабочего органа и рассчитанной фактической координатой теряется. Для восстановления этой связи инкрементные датчики положения снабжены референтными метками. При пересечении референтной метки система управления получает сигнал, обозначающий точку привязки станка. Таким образом, система ЧПУ может восстановить взаимосвязь между фактической позицией и текущим положением осей станка. При использовании датчиков линейных перемещений с кодированными референтными метками оси станка необходимо переместить на расстояние не более 20 мм, в случае датчиков угловых перемещений — не более чем на 20°.

При наличии абсолютных датчиков положения после включения абсолютное значение положения передается в систему управления. Таким образом, сразу после включения станка без перемещения его осей восстанавливается соответствие фактической позиции и позиции суппорта станка.



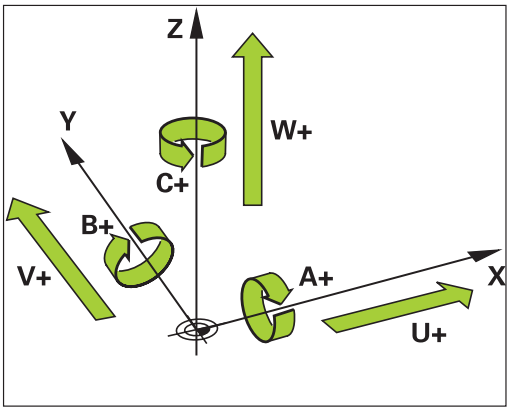


Программируемые оси

Программируемые оси системы ЧПУ стандартно соответствуют определениям осей стандарта DIN 66217.

Подробные обозначения программируемых осей приведены в следующей таблице.

Главная ось	Параллельная ось	Ось вращения
X	U	A
Y	V	B
Z	W	C



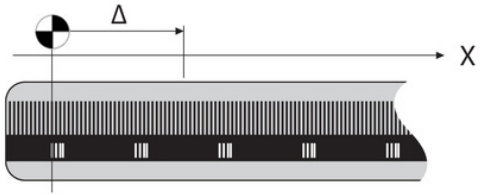
Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Количество, наименование и привязка программируемых осей зависит от станка.

Производитель станка может дополнительно определить оси, например, оси PLC.

Система отсчёта

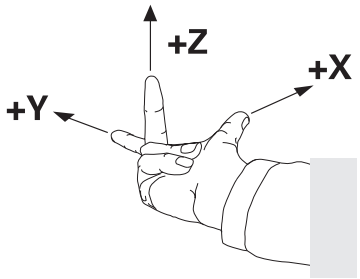
Для того чтобы система ЧПУ могла перемещать оси на определённое расстояние, требуется **система отсчёта**.



В качестве простой системы отсчёта на станке служит датчик линейного перемещения, который закреплён параллельно оси. Датчик линейного перемещения воплощает **числовой луч** некоторой одномерной системы координат.

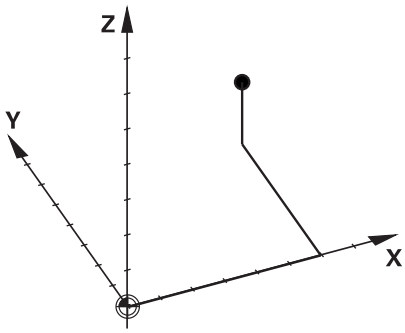
Чтобы иметь возможность переместиться в точку на **плоскости**, системе ЧПУ требуются две оси и, таким образом, двумерная система отсчёта.

Чтобы иметь возможность переместиться в точку в **пространстве**, системе ЧПУ требуются три оси и, таким образом, трёхмерная система отсчёта. Когда три оси расположены перпендикулярно друг другу, образуется, так называемая, **трёхмерная декартова система координат**.



> В соответствии с правилом правой руки, кончики пальцев указывают на положительное направление трёх главных осей.

Для того чтобы можно было однозначно определить точку в пространстве, наряду с расположением трёх измерений дополнительно требуется **начало координат**. В качестве начала координат в трехмерной системе координат служит общая точка пересечения. Эта точка пересечения имеет координаты **X+0**, **Y+0** и **Z+0**.



Система ЧПУ должна отличать различные системы отсчёта, так как, например, сменщик инструмента всегда имеет одинаковую позицию, обработка всегда относится к текущему положению детали.

Система ЧПУ различает следующие системы отсчёта:

- Система координат станка M-CS:
  Machine **C**oordinate **S**ystem
- Базовая система координат B-CS:
  Basic **C**oordinate **S**ystem
- Система координат детали W-CS:
  Workpiece **C**oordinate **S**ystem
- Система координат плоскости обработки WPL-CS:
  Working **Pl**ane **C**oordinate **S**ystem
- Входная система координат I-CS:
  Input **C**oordinate **S**ystem
- Система координат инструмента T-CS:
  Tool **C**oordinate **S**ystem

> Все системы координат исходят друг от друга. Они подчиняются кинематической цепочке конкретного станка.
>
> При этом система координат станка является опорной системой отсчёта.

Система координат станка M-CS

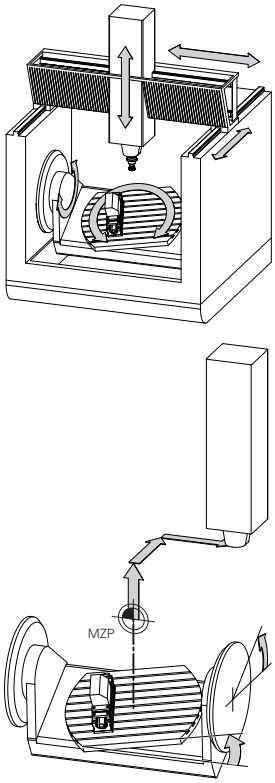
Система координат станка соответствует кинематическому описанию и таким образом фактической механике станка.

Так как механика станка никогда точно не соответствует декартовой системе координат, то система координат станка состоит из нескольких одномерных систем координат. Одномерные системы координат соответствуют физическим осям станка, которые не обязательно перпендикулярны друг к другу.

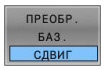
Позиция и ориентация одномерной системы координат определяется при помощи преобразований и вращений исходящих от переднего торца шпинделя в кинематическом описании.

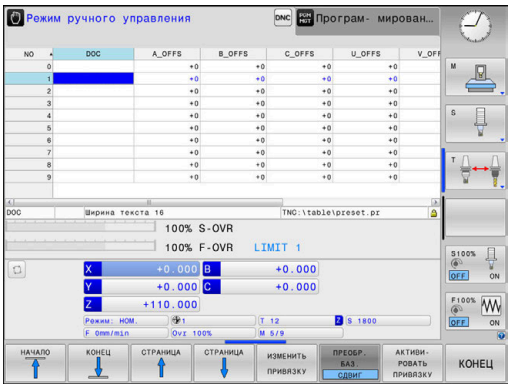
Положение начала координат (так называемую нулевую точку станка) определяет производитель станка в машинных параметрах. Значения в машинных параметрах определяют нулевые положения измерительной системы и соответствующие им положения станочных осей. Нулевая точка станка необязательно находится в теоретической точке пересечения физических осей. Она может также лежать и вне диапазона перемещения.

Так как значения в машинных параметрах не могут быть изменены пользователем, то система координат станка служит для определения постоянных позиций, например точки смены инструмента.



Нулевая точка станка MZP: **M**achine **Z**ero **P**oint

Программная клавиша	Применение
	Пользователь может определить по каждой оси смещение в системе координат станка при помощи значений **СДВИГ** таблицы точек привязки.



Производитель станка настраивает столбцы **СДВИГ** в таблице точек привязки в соответствии со станком.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

В зависимости от станка система ЧПУ может оснащаться таблицей предустановок палет. В ней производитель станка может задавать значения **OFFSET**, которые действуют раньше заданных вами значений **OFFSET** в таблице предустановок. Во вкладке **PAL** отражается активна ли предустановка , отображается ли активная точка привязки палеты (при наличии). Поскольку значения **OFFSET** таблицы предустановок палет не видны и не доступны для редактирования, при любых движениях существует риск столкновения!

- Соблюдайте документацию производителя станка
- Используйте точки привязки палет исключительно вместе с палетами
- Перед редактированием проверьте состояние вкладки **PAL**

Только производителю станка доступна функция **OEM-OFFSET**. При помощи **OEM-OFFSET** для вращающихся и параллельных осей добавляются дополнительные смещения.

Все значения **OFFSET** (все названные возможности ввода **OFFSET**) являются разницей между **АКТ.** и **РЕФ.ФАКТ** позицией оси.

Система ЧПУ преобразовывает все перемещения в систему координат станка, в зависимости о того, в какой системе отсчёта выполнен ввод значения.

Пример, для некоторого 3-осевого станка с клиновидной осью Y, которая не перпендикулярна плоскости ZX:

- ▶ В режиме работы **Позиц.с ручным вводом данных** отрабатывается кадр программы**L IY+10**
- > Система ЧПУ определяет из введённого значения требуемое фактическое положение оси.
- > Система ЧПУ перемещает во время позиционирования оси станка **Y и Z**.
- > Индикация **РЕФ.ФАКТ** и **РЕФ.НОМ** показывает перемещение осей Y и Z в системе координат станка.
- > Индикация **АКТ.** и **НОМ.** показывает перемещение исключительно по оси Y во входной системе координат.
- ▶ В режиме работы **Позиц.с ручным вводом данных** отрабатывается кадр программы**L IY-10 M91**
- > Система ЧПУ определяет из введённого значения требуемое фактическое положение оси.
- > Система ЧПУ перемещает во время позиционирования ось станка **Y**.
- > Индикация **РЕФ.ФАКТ** и **РЕФ.НОМ** показывает перемещение исключительно оси Y в системе координат станка.
- > Индикация **АКТ.** и **НОМ.** показывает перемещение осей Y и Z во входной системе координат.

Пользователь может программировать позицию относительно нулевой точки станка, например при помощи дополнительной функции **M91**.

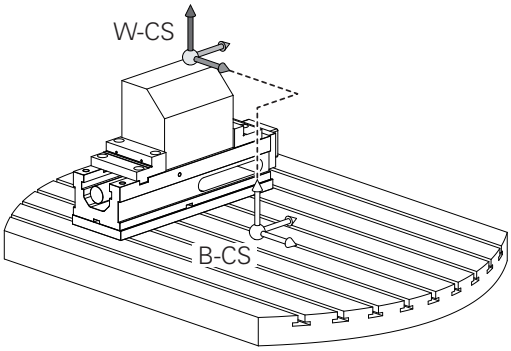
Базовая система координат B-CS

Базовая система координат - это трёхмерная декартова система координат, начало координат которой находится в конце кинематического описания.

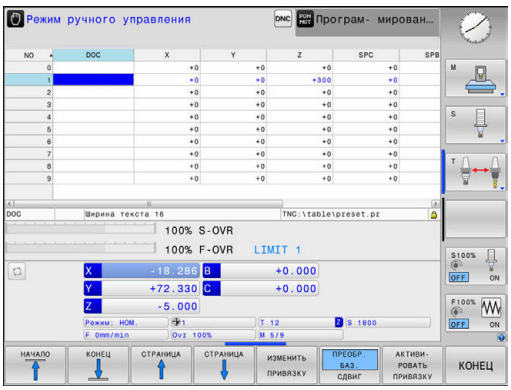
Ориентация базовой системы координат, в большинстве случаев соответствует системе координат станка. При этом могут существовать исключения, если производитель станка использует дополнительные кинематические преобразования.

Кинематическое описание и таким образом положение начала координат для базовой системы координат определяет производитель станка в машинных параметрах. Значения в машинных параметрах не могут быть изменены пользователем.

Базовая система координат служит для определения положения и ориентации системы координат детали.



Программная клавиша	Применение
ПРЕОБР. БАЗ. СДВИГ	Пользователь определяет положение и ориентацию системы координат детали, например при помощи измерительного 3D-щупа. Определенные значения система ЧПУ сохраняет относительно базовой системы координат как значения в режиме **ПРЕОБР. БАЗ.** в таблице точек привязки.



Производитель станка настраивает столбцы режима **ПРЕОБР. БАЗ.** таблицы точек привязки в соответствии со станком.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

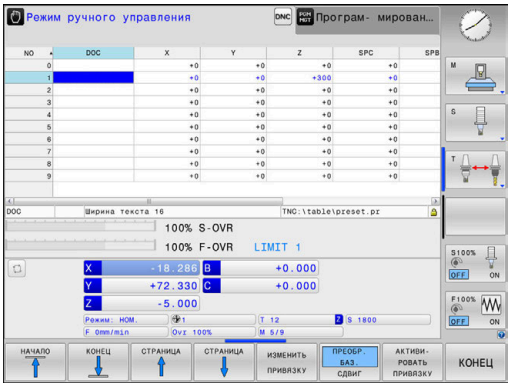
В зависимости от станка система ЧПУ может оснащаться таблицей предустановок палет. В ней производитель станка может задавать значения **БАЗИСТРАНФОРМ.**, которые действуют раньше заданных вами значений **БАЗИСТРАНСФОРМ.** в таблице предустановок. Во вкладке **PAL** отражается активна ли предустановка , отображается ли активная точка привязки палеты (при наличии). Поскольку значения **БАЗИСТРАНСФОРМ.** таблицы предустановок палет не видны и не доступны для редактирования, при любых движениях существует риск столкновения!

- Соблюдайте документацию производителя станка
- Используйте точки привязки палет исключительно вместе с палетами
- Перед редактированием проверьте состояние вкладки **PAL**

Система координат детали W-CS

Система координат станка - это трёхмерная декартова система координат, начало координат которой находится в активной точке привязки.

Положение и ориентация системы координат детали зависят от значений в режиме **ПРЕОБР. БАЗ.** активной строки таблицы точек привязки.



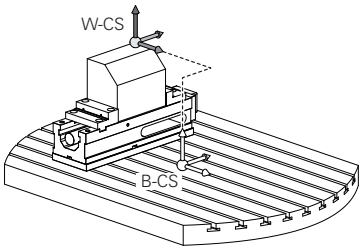
Программная клавиша	Применение
ПРЕОБР. БАЗ. СДВИГ	Пользователь определяет положение и ориентацию системы координат детали, например при помощи измерительного 3D-щупа. Определенные значения система ЧПУ сохраняет относительно базовой системы координат как значения в режиме **ПРЕОБР. БАЗ.** в таблице точек привязки.

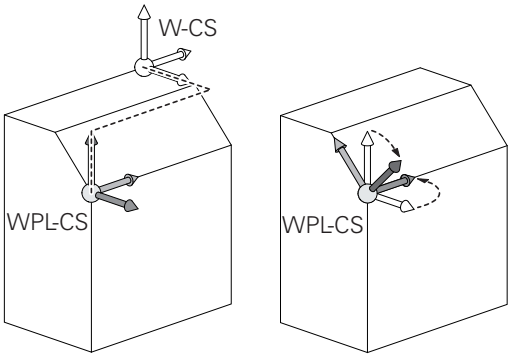
Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Пользователь определяет систему координат детали при помощи преобразования положения и ориентации координатной системы плоскости обработки.

Преобразования системы координат детали:

- Функция **3D ROT**
  - Функция **PLANE**
  - Цикл **19 PLOSK.OBRABOT.**
- Цикл **7 SMESCHENJE NULJA** (смещение **перед** разворотом плоскости обработки)
- Цикл **8 ZERK.OTRASHENJE** (зеркальное отображение **перед** разворотом плоскости обработки)





Результат следующих друг за другом последовательных преобразований зависит от последовательности программирования!

В каждой системе координат программируйте только указанные (рекомендованные) трансформации. Это касается также установки и сброса трансформаций. Использование в других целях может приводить к неожиданным или нежелательным результатам. Для этого следуйте приведенным ниже указаниям по программированию.

Указания по программированию:

- Если трансформации (зеркальное отражение и сдвиг) программируются перед функциями **PLANE** (кроме **PLANE AXIAL**), происходит изменение точки наклона (начало системы координат плоскости обработки WPL-CS) и ориентации поворотных осей
  - Только смещение приводит к изменению положения точки наклона
  - Только зеркальное отражение приводит к изменению ориентации поворотных осей
- В сочетании с **PLANE AXIAL** и циклом **19** запрограммированные преобразования (зеркальное отражение, поворот и масштабирование) не влияют на положение точки поворота или ориентацию поворотных осей

Без активных преобразований системы координат детали, положение и ориентация системы координат плоскости обработки соответствует системе координат детали.

На 3-осевом станке или при простой 3-осевой обработке отсутствуют трансформации в системе координат детали. Значения **ПРЕОБР. БАЗ.** активной строки таблицы точек привязки напрямую действуют на систему координат плоскости обработки.

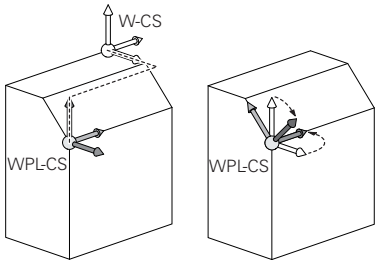
В системе координат плоскости обработки, конечно, возможны дальнейшие преобразования.

Дополнительная информация: "Система отсчёта плоскости обработки WPL-CS", Стр. 88

Система отсчёта плоскости обработки WPL-CS

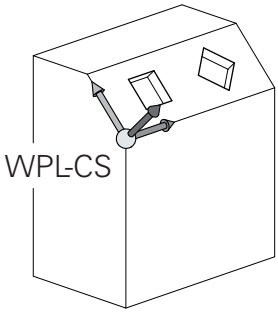
Система координат плоскости обработки - это трёхмерная декартова система координат.

Положение и ориентация системы координат плоскости обработки зависят от активных преобразований системы координат детали.



> Без активных преобразований системы координат детали, положение и ориентация системы координат плоскости обработки соответствует системе координат детали.
>
> На 3-осевом станке или при простой 3-осевой обработке отсутствуют трансформации в системе координат детали. Значения **ПРЕОБР. БАЗ.** активной строки таблицы точек привязки напрямую действуют на систему координат плоскости обработки.

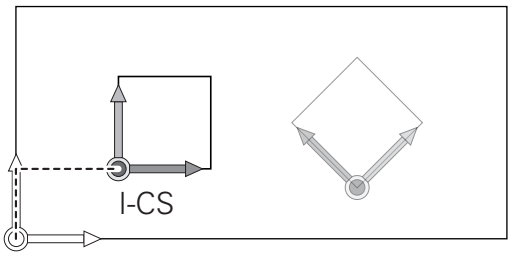
Пользователь определяет систему координат плоскости обработки при помощи преобразования положения и ориентации координатной входной системы координат.



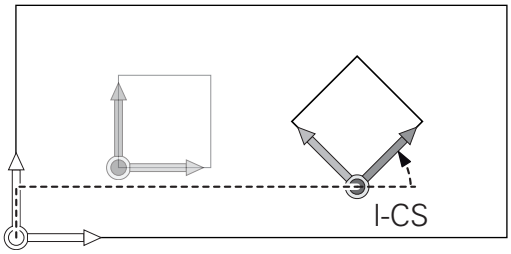
Преобразования системы координат плоскости обработки:

- Цикл **7 SMESCHENJE NULJA**
- Цикл **8 ZERK.OTRASHENJE**
- Цикл **10 POWOROT**
- Цикл **11 MASCHTABIROWANIE**
- Цикл **26 KOEFF.MASCHT.OSI**
- **PLANE RELATIVE**

> В качестве функции **PLANE** в системе координат детали действует **PLANE RELATIVE** и ориентирует систему координат плоскости обработки.
>
> Значения дополнительного разворота всегда относятся при этом к текущей системе координат плоскости обработки.



> Результат следующих друг за другом последовательных преобразований зависит от последовательности программирования!

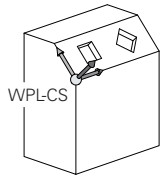


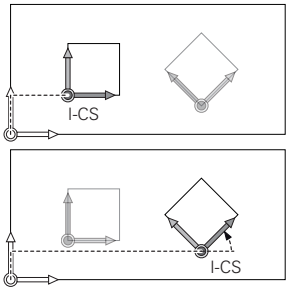
> Без активных преобразований системы координат плоскости обработки, положение и ориентация входной системы координат соответствует системе координат плоскости обработки.
>
> На 3-осевом станке или при простой 3-осевой обработке отсутствуют трансформации в системе координат детали. Значения **ПРЕОБР. БАЗ.** активной строки таблицы точек привязки напрямую действуют на систему координат ввода.

Входная система координат I-CS

Входная система координат - это трёхмерная декартова система координат.

Положение и ориентация системы координат плоскости обработки зависят от активных преобразований системы координат плоскости обработки.





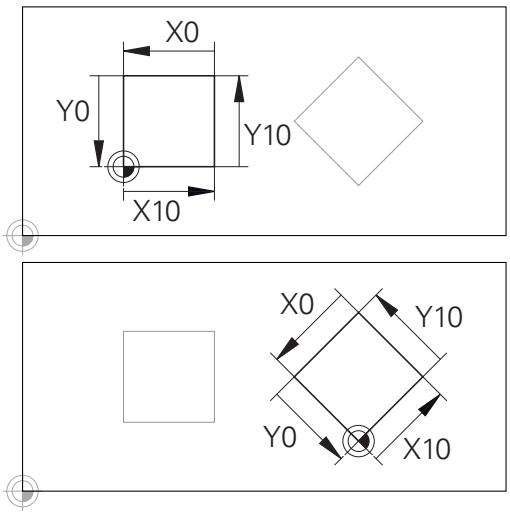
> Без активных преобразований системы координат плоскости обработки, положение и ориентация входной системы координат соответствует системе координат плоскости обработки.
>
> На 3-осевом станке или при простой 3-осевой обработке отсутствуют трансформации в системе координат детали. Значения **ПРЕОБР. БАЗ.** активной строки таблицы точек привязки напрямую действуют на систему координат ввода.

Пользователь определяет при помощи кадров перемещения во входной системе координат позицию инструмента и таким образом положение системы координат инструмента

> Индикации **НОМ.**, **АКТ.**, **РАСС.** и **ACTDST** также относятся к входной системе координат.

Кадры перемещения во входной системе координат:

- параллельные оси кадры перемещения
- кадры перемещения с декартовыми или полярными координатами
- кадры перемещения с декартовыми координатами и векторами нормали к поверхности



Контур, относящийся к началу входной системы координат может быть как угодно легко преобразован.

Пример

```
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
```

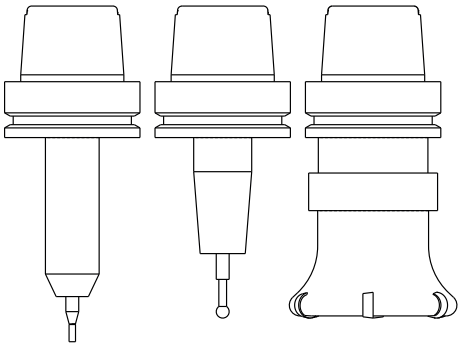
> Положение системы координат инструмента определяется через декартовы координаты X, Y и Z, также при кадрах перемещения с векторами нормали.
>
> В сочетании с 3D-коррекцией инструмента система координат инструмента может быть смещена в направлении вектора нормали.

> Ориентация системы координат инструмента может выполняться в различных системах отсчёта.
>
> **Дополнительная информация:** "Система координат инструмента T-CS", Стр. 90

Система координат инструмента T-CS

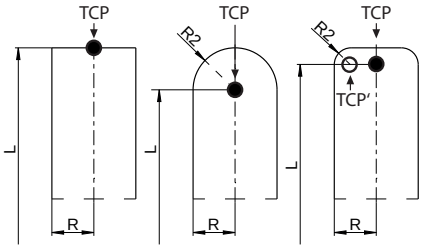
Система координат инструмента — это трехмерная декартова система координат, начало координат которой находится в точке привязки инструмента. К этой точке относятся значение таблицы инструментов **L** и **R** при фрезерном инструменте, и **ZL**, **XLYL** при токарном.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**



Соответствующие значения из таблицы инструментов смещают начало системы координат инструмента в точку центра инструмента TCP. TCP — аббревиатура **T**ool **C**enter **P**oint.

Если управляющая программа относится не к вершине инструмента, то точка центра инструмента должна быть смещена. Необходимые смещения выполняются в управляющей программе при помощи дельта-значений при вызове инструмента.

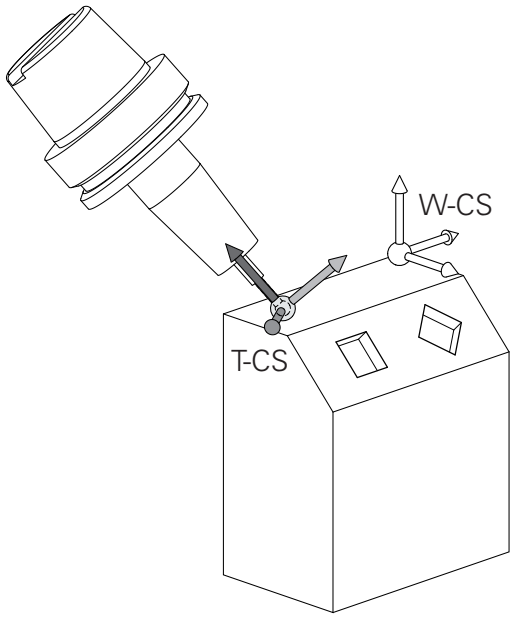


> Графически отображаемое положение TCP всегда привязано к 3D-коррекции.

> Пользователь определяет при помощи кадров перемещения во входной системе координат позицию инструмента и таким образом положение системы координат инструмента.

Ориентация системы координат инструмента при активной функции **TCPM** или активной дополнительной функции **M128** зависит от текущего угла установки инструмента.

Угол установки инструмента пользователь определяет или в системе координат станка или в системе координат плоскости обработки.



Угол установки инструмента в системе координат станка:

Пример

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

Угол установки инструмента в системе координат плоскости обработки:

Пример

```
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
```

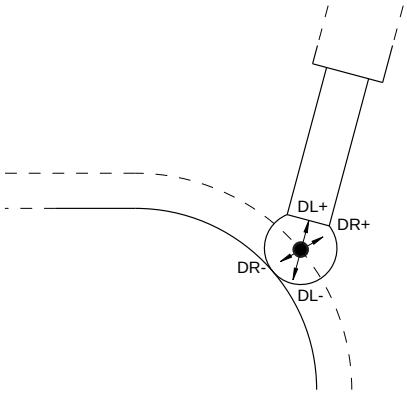
```
7 LN X+48 Y+102 Z-1.5 NX-0.04658107 NY0.00045007
  NZ0.8848844 R0 M128
```

При указанных кадрах перемещения с векторами возможна 3D-коррекция инструмента при помощи значений коррекции **DL**, **DR** и **DR2** из **TOOL CALL** или таблицы коррекций **.tco**.

Принцип действия корректирующих значений зависит при этом от типа инструмента.

Система ЧПУ распознает различные типы инструментов при помощи столбцов **L**, **R** и **R2** таблицы инструментов.

- $R2_{TAB} + DR2_{TAB} + DR2_{PROG} = 0$
  → концевая фреза
- $R2_{TAB} + DR2_{TAB} + DR2_{PROG} = R_{TAB} + DR_{TAB} + DR_{PROG}$
  → радиусная или шаровая фреза
- $0 < R2_{TAB} + DR2_{TAB} + DR2_{PROG} < R_{TAB} + DR_{TAB} + DR_{PROG}$
  → фреза с радиусом на углах или тороидальная фреза



Без функции **TCPM** или дополнительной функции **M128** ориентация системы координат инструмента и входной системы координат идентичны.

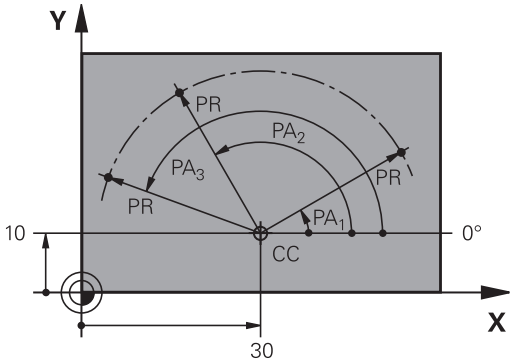
Обозначение осей на фрезерных станках

Оси X, Y и Z на вашем фрезерном станке также обозначаются как ось инструмента, главная ось (1-я ось) и вспомогательная ось (2-я ось). Расположение оси инструмента определяется взаимосвязью между главной и вспомогательной осью.

Ось инструмента	Главная ось	Вспомогательная ось
X	Y	Z
Y	Z	X
Z	X	Y

Полярные координаты

Если размеры на рабочем чертеже обозначены в прямоугольной системе координат, управляющая программа также составляется с применением прямоугольной системы координат. Для заготовок с круговыми траекториями или при наличии данных об углах во многих случаях проще определять позиции с помощью полярных координат.

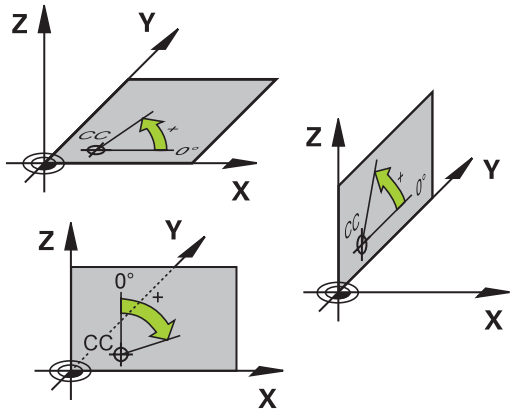


В отличие от декартовых координат X, Y и Z полярные координаты описывают положения только на плоскости. Полярные координаты имеют нулевую точку на полюсе CC (CC = circle centre; англ. центр окружности). Таким образом, положение на плоскости однозначно определяется с помощью следующих данных:

- радиус полярных координат: расстояние от полюса CC до точки
- угол полярных координат: угол между базовой осью угла и отрезком, соединяющим полюс CC с точкой

Определение полюса и базовой оси угла

Полюс определяется двумя координатами в прямоугольной системе координат на одной из трех плоскостей. Кроме того, при этом базовая ось угла однозначно присваивается углу полярных координат PA.



Координаты полюса (плоскость)	Базовая ось угла
X/Y	+X
Y/Z	+Y
Z/X	+Z

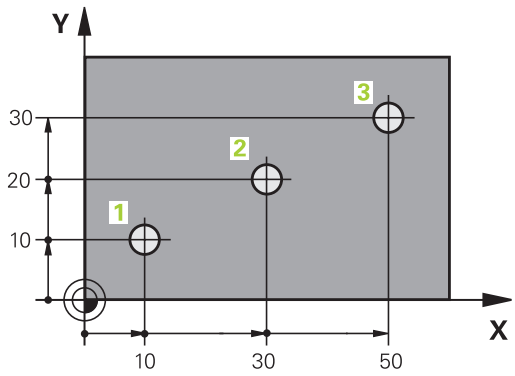
Абсолютные и инкрементальные позиции на детали

Абсолютные позиции на детали

Если координаты какой-либо позиции отсчитываются от нулевой точки координат (начала отсчета), то они обозначаются как абсолютные координаты. Каждая позиция на детали однозначно определена ее абсолютными координатами.

Пример 1: отверстия с абсолютными координатами:

Отверстие 1	Отверстие 2	Отверстие 3
X = 10 мм	X = 30 мм	X = 50 мм
Y = 10 мм	Y = 20 мм	Y = 30 мм



Инкрементальные позиции на детали

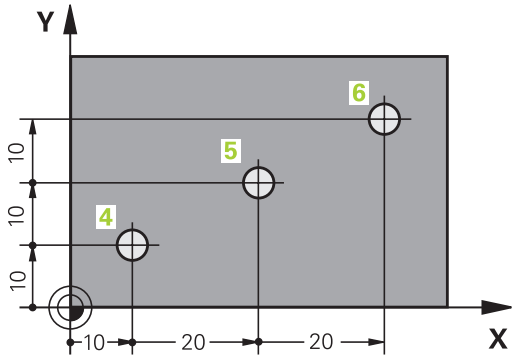
Инкрементные координаты отсчитываются от последней запрограммированной позиции инструмента, используемой в качестве относительной (воображаемой) нулевой точки. Таким образом, при создании программы инкрементные координаты задают размерные данные между последней и следующей за ней заданной позицией, относительно которой должен перемещаться инструмент. Поэтому их также называют составным размером.

Инкрементный размер обозначают через «I», , перед обозначением оси.

Пример 2: отверстия с инкрементальными координатами

Абсолютные координаты отверстия 4
X = 10 мм
Y = 10 мм

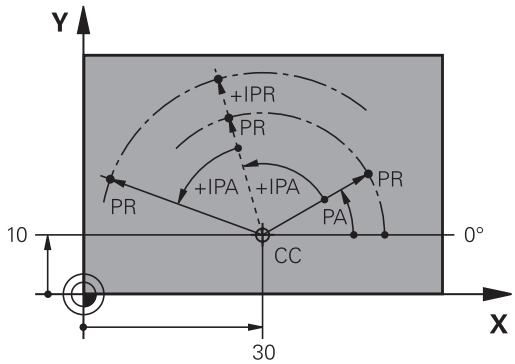
Отверстие 5, относительно 4	Отверстие 6, относительно 5
X = 20 мм	X = 20 мм
Y = 10 мм	Y = 10 мм



Абсолютные и инкрементальные полярные координаты

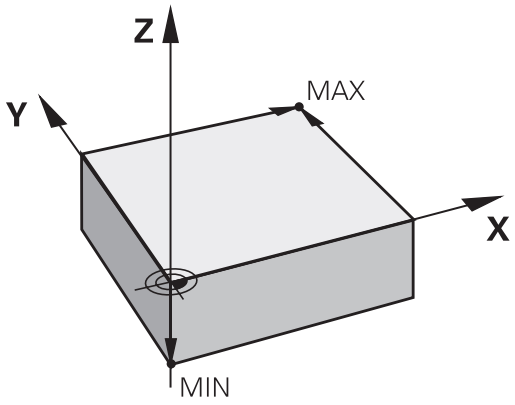
Абсолютные координаты всегда отсчитываются от полюса и опорной оси угла.

Инкрементальные координаты всегда относятся к запрограммированной в последний раз позиции инструмента.



Выбор точки привязки

Согласно чертежу заготовки определенный элемент заготовки устанавливается в качестве абсолютной точки привязки (нулевой точки), в большинстве случаев это угол заготовки. При назначении координат точки привязки оператор вначале выверяет заготовку по отношению к осям станка и помещает инструмент по каждой оси в известное положение относительно заготовки. Для этой позиции индикация системы ЧПУ обнуляется или устанавливается на заданное значение положения. Таким образом, устанавливается связь заготовки с базовой системой координат, используемой для индикации ЧПУ или для управляющей программы.



Если на чертеже заготовки заданы относительные точки привязки, просто воспользуйтесь циклами преобразования координат .

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**

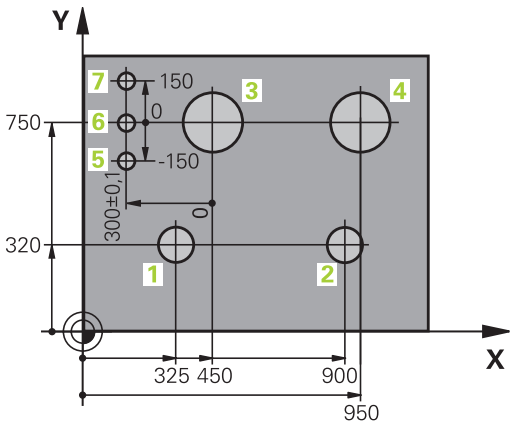
Если размера на чертеже заготовки не соответствуют правилам числового управления, следует выбрать позицию или угол заготовки в качестве точки привязки, на основании которой можно наиболее простым способом определить размерные данные остальных позиций заготовки.

Особенно удобно точки привязки назначаются с помощью трехмерного контактного щупа HEIDENHAIN.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Пример

На эскизе детали показаны отверстия (1–4), размеры которых назначаются относительно абсолютной точки привязки с координатами X = 0, Y = 0. Отверстия (5–7) связаны с относительной точкой привязки с абсолютными координатами X = 450, Y = 750. При помощи **Смещение нулевой точки** вы можете временно сместить нулевую точку в позицию X=450, Y=750, для того чтобы запрограммировать отверстия (5 - 7) без дополнительных расчётов.



3.5 Управляющая программа открытие и ввод

Создание управляющей программы открытым текстом HEIDENHAIN

Управляющая программа состоит из последовательности кадров УП. На рисунке справа показаны элементы некоторых кадров УП.

Система ЧПУ нумерует кадры УПуправляющей программы по возрастающей.

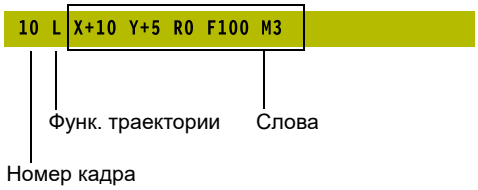
Первый кадр УП управляющей программы обозначается **BEGIN PGM**, имя программы и действующая единица измерения.

Последующие кадры УП содержат информацию о:

- заготовке
- Вызовы инструмента
- Перемещение в безопасную позицию
- подачах и частотах вращения
- движениях по , циклах и других функциях

Последний кадр УП управляющей программы обозначается **END PGM**, имя программы и действующая единица измерения.

Кадр УП



УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Система ЧПУ не выполняет автоматической проверки столкновений между инструментом и деталью. Во время движения подвода после смены инструмента существует опасность столкновения!

- При необходимости запрограммируйте дополнительную безопасную промежуточную позицию

Определение заготовки: BLK FORM

Сразу после открытия новой управляющей программы определите необработанную деталь. Для последующего определения заготовки нажмите клавишу **SPEC FCT**, а затем программную клавишу **ПОСТ.ЗНАЧ. ПРОГРАММЫ** и затем программную клавишу **BLK FORM**. Это определение требуется системе ЧПУ для графического моделирования.

> Определение заготовки требуется только в том случае, если необходимо выполнить графический тест управляющей программы!

Система ЧПУ может отображать различные формы заготовок:

Клавиша Softkey	Функция
	Определение прямоугольной заготовки
	Определение цилиндрической заготовки
	Определение заготовки любой формы, симметричной относительно оси вращения
	Загрузка файла STL в качестве заготовки Опционально, загрузка дополнительного файла STL для готовой детали

Прямоугольная заготовка

Стороны параллелепипеда располагаются параллельно осям X,Y и Z. Заготовка описывается двумя угловыми точками:

- Точка MIN: наименьшая X -,Y- и Z-координата параллелепипеда; введите абсолютные значения
- Точка MAX: наибольшая X-,Y- и Z-координата параллелепипеда: введите абсолютные или инкрементные значения

Пример

0 BEGIN PGM NEW MM	Начало программы, имя, единицы измерения
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	Ось шпинделя, координаты MIN-точки
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	Координаты MAX-точки
3 END PGM NEW MM	Конец программы, имя, единицы измерения

Цилиндрическая заготовка

Цилиндрическая заготовка описывается размерами цилиндра:

- X, Y или Z: ось вращения
- D, R: диаметр или радиус цилиндра (с положительным знаком)
- L: Длина цилиндра (с положительным знаком)
- DIST: смещение вдоль оси вращения
- DI, RI: внутренний диаметр или радиус для полого цилиндра

> Параметры **DIST** и **RI** или **DI** опциональны, и их можно не программировать.

Пример

0 BEGIN PGM NEW MM	Начало программы, имя, единицы измерения
1 BLK FORM CYLINDER Z R50 L105 DIST+5 RI10	Ось шпинделя, радиус, длина, расстояние, внутренний радиус
2 END PGM NEW MM	Конец программы, имя, единицы измерения

Заготовка любой формы, симметричная относительно оси вращения

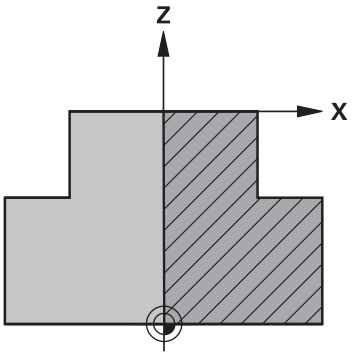
Контур заготовки, симметричной относительно оси вращения, должен быть задан в подпрограмме. При этом используйте X, Y или Z в качестве оси вращения.

В определении заготовки вы ссылаетесь на описание контура.

- DIM_D, DIM_R: диаметр или радиус заготовки, симметричной относительно оси вращения
- LBL: подпрограмма с описанием контура

Описание контура может содержать отрицательные значения по оси вращения, однако на главной оси допускаются только положительные значения. Контур должен быть замкнутым, т.е. начало контура соответствует концу контура.

Если вы программируете вращательно-симметричную заготовку в инкрементальных координатах, то размер не зависим от запрограммированного диаметра.



> Подпрограмма может определяться с помощью номера, имени или QS-параметра.

Пример

0 BEGIN PGM NEW MM	Начало программы, имя, единицы измерения
1 BLK FORM ROTATION Z DIM_R LBL1	Ось шпинделя, принцип интерпретации, номер подпрограммы
2 M30	Конец основной программы
3 LBL 1	Начало подпрограммы
4 L X+0 Z+1	Начало контура
5 L X+50	Программирование в положительном направлении главной оси
6 L Z-20	
7 L X+70	
8 L Z-100	
9 L X+0	
10 L Z+1	Конец контура
11 LBL 0	Конец подпрограммы
12 END PGM NEW MM	Конец программы, имя, единица измерения

Файлы STL как заготовка и, опционально, как готовая деталь

Интеграция файлов STL как заготовки и готовой детали удобно, прежде всего, в сочетании с программами CAM, так как необходимые 3D-модели также доступны в дополнение к управляющей программе.

> Отсутствующие 3D-модели, например, промежуточные заготовки, при нескольких отдельных этапах обработки, вы можете создать прямо в системе ЧПУ в режиме работы **Тест программы** с помощью программной клавиши **ЭКСПОРТ ЗАГОТОВКИ**.
>
> Размер файла зависит от сложности геометрии.
>
> **Дальнейшая информация:** Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

> Обратите внимание, что для файлов STL есть ограничение на количество разрешенных треугольников:
>
> - 20000 треугольников на файл STL в формате ASCII
> - 50000 треугольников на файл STL в двоичном формате
>
> Система ЧПУ быстрее загружает двоичные файлы.

В определении заготовки назначьте желаемый файл STL, с помощью задания пути к файлу. Используйте программную клавишу **ВЫБОР ФАЙЛА**, чтобы система ЧПУ автоматически внесла информацию о пути к файлу.

Если вы не хотите загружать готовую деталь, то завершите диалог после определения заготовки.

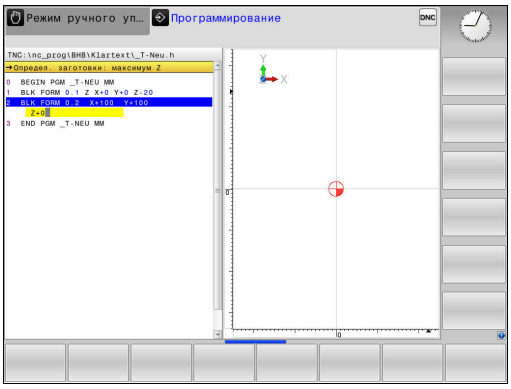
> Путь к файлу STL также можно указать с помощью прямого ввода текста или QS параметра.

Пример

0 BEGIN PGM NEU MM	Начало программы, имя, единица измерения
1 BLK FORM FILE "TNC:\...stl" TARGET "TNC:\...stl"	Путь к заготовке, путь к готовой детали (опционально)
2 END PGM NEU MM	Конец программы, имя, единица измерения

> Если управляющая программа и 3D-модель находятся в одной директории или в определенной структуре директорий, информация об относительном пути упрощает последующее перемещение файлов.
>
> **Дополнительная информация:** "Указания для программирования", Стр. 266

Открытие новой NC-программы



Программа всегда вводится в режиме работы **Программирование**. Пример открытия программы:

- Режим работы: нажмите клавишу **Программирование**

- Нажмите клавишу **PGM MGT**
- > Система ЧПУ откроет окно управления файлами.

Выберите директорию, в которой должна храниться новая программа:

ИМЯ ФАЙЛА = СОЗДАТЬ.H

- Введите имя новой программы
- Подтвердите клавишей **ENT**

- Выбор единиц измерения: нажмите программную клавишу **MM** или **ДЮЙМЫ**
- > Система ЧПУ перейдет в окно программы и откроет диалоговое окно определения **BLK-FORM** (заготовка).

- Выбор прямоугольной заготовки: нажмите программную клавишу для прямоугольной формы заготовки

ПЛОСКОСТЬ ОБРАБОТКИ НА ГРАФИКЕ: XY

- Указать ось шпинделя, например **Z**

ОПРЕДЕЛЕНИЕ ЗАГОТОВКИ: МИНИМУМ

ENT

- Введите последовательно X-, Y- и Z-координаты MIN-точки, каждый раз подтверждая ввод кнопкой **ENT**

ОПРЕДЕЛЕНИЕ ЗАГОТОВКИ: МАКСИМУМ

ENT

- Введите последовательно X-, Y- и Z-координаты MAX-точки, каждый раз подтверждая ввод кнопкой **ENT**

Пример

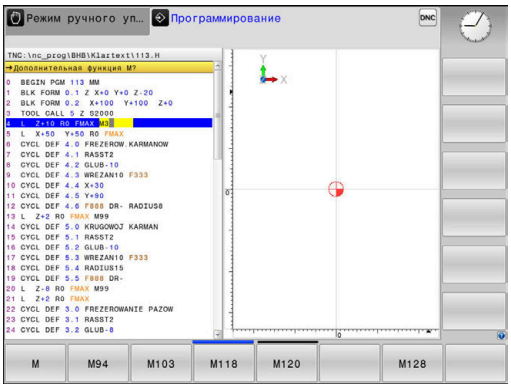
0 BEGIN PGM NEW MM	Начало программы, имя, единица измерения
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	Ось шпинделя, координаты MIN-точки
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	Координаты MAX-точки
3 END PGM NEW MM	Конец программы, имя, единица измерения

Система ЧПУ формирует номера кадров, а также кадры **BEGIN** и **END** автоматически.

Если вы не хотите программировать определение заготовки, то прервите диалог **Плос. обработки на графике: XY** с помощью клавиши **DEL**!

Программирование перемещений в диалоге открытым текстом

Чтобы запрограммировать кадр УП, следует начать с нажатия диалоговой клавиши В верхней строке дисплея система ЧПУ запрашивает все необходимые данные.



Пример записи позиционирования

L

▶ Нажать клавишу **L**

КООРДИНАТЫ?

X

▶ **10** (Введите целевую координату для оси X)

Y

▶ **20** (Введите целевую координату для оси Y)

ENT

▶ При помощи клавиши **ENT** перейдите к следующему вопросу

ПОПРАВКА НА РАДИУС: КОР.ВЛЕВО(RL)/КОР.ВПРАВО(RR)/БЕЗ КОРР.:?

ENT

▶ Введите **Без коррекции радиуса**, при помощи клавиши **ENT** перейдите к следующему вопросу

ПОДАЧА F=? / F MAX = ENT

▶ Введите **100** (подача для этого движения по траектории 100 мм/мин)

ENT

▶ При помощи клавиши **ENT** перейдите к следующему вопросу

ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ФУНКЦИЯ M?

▶ Введите **3** (дополнительная функция **M3 «Вкл. шпинделя»**).

END

▶ Система управления завершит работу в этом диалоге при нажатии кнопки **END**.

Пример

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

Возможности ввода подачи

экранная клавиша	Функции для определения подачи
F MAX	Перемещение на ускоренном ходу, действует покадрово. Исключение: если оно задано перед кадром **APPR**, то **FMAX** действует и при подходе к вспомогательной точке **Дополнительная информация:** "Важные позиции при подводе и отводе", Стр. 159
F AUTO	Переместить с автоматически рассчитанной подачей из кадра **TOOL CALL**
F	Перемещение с запрограммированной подачей (единица измерения мм/мин или 1/10 дюйма/мин). В случае осей вращения система ЧПУ интерпретирует подачу в град/мин независимо от использования в управляющей программе мм или дюймов
FU	Определение подачи на один оборот шпинделя (единицы мм/об или дюйм/об). Внимание: в дюймовых программах FU не комбинируется с M136
FZ	Определение подачи на зуб (единица измерения мм/зуб или дюйм/зуб). Количество зубов (режущих кромок) должно быть задано в столбце **CUT** таблицы инструментов

Кнопка	Функции диалога
NO ENT	Игнорировать вопрос диалога
END	Досрочно закончить диалог
DEL	Прервать и удалить диалог

Назначение фактической позиции

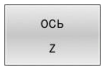
Система ЧПУ обеспечивает возможность передачи текущей позиции инструмента в управляющую программу, например, если

- программируются кадры перемещения
- программируются циклы

Для присвоения правильных значений положения следует выполнить действия, указанные ниже:

- Позиционировать поле ввода на том участке кадра УП, куда необходимо передать позицию

- Выбирается функция «Применение факт. позиции»
- > Система ЧПУ отображает на панели программных клавиш оси, положения которых необходимо применить.



- Выбор оси
- > Система ЧПУ записывает актуальную позицию выбранной оси в активное поле ввода.

Несмотря на активную коррекцию на радиус инструмента, система ЧПУ применяет на плоскости обработки всегда координаты центра инструмента.

Система учитывает активную коррекцию на радиус инструмента и применяет на оси инструмента всегда координаты вершины инструмента.

Система ЧПУ оставляет панель программных клавиш для выбора оси активной до тех пор, пока оператор не выключит ее повторным нажатием клавиши **Применение фактической позиции**. Эта процедура также действует при сохранении текущего кадра УПи открытии нового кадра УПс помощью клавиш функций траектории. При выборе варианта ввода при помощи программных клавиш (например, коррекция на радиус) система ЧПУ также закрывает панель программных клавиш для выбора оси.

При активной функции **Наклон плоскости обработки** функция **Применение фактической позиции** не разрешена.

Редактирование NC-программ

> Активную управляющую программу нельзя редактировать во время отработки.

Во время создания или изменения управляющей программы с помощью кнопок со стрелками или программных клавиш можно выбирать любую строку в программе и отдельные слова кадра УП:

Программная клавиша / клавиша	Функция
СТРАНИЦА	Перелистывание страниц вверх
СТРАНИЦА	Перелистывание страниц вниз
НАЧАЛО	Переход к началу программы
КОНЕЦ	Переход к концу программы
	Изменение положения текущего кадра УП на дисплее. Таким образом, можно отобразить большее количество кадров управляющей программы, запрограммированных перед текущим кадром управляющей программы Не работает, если NC-программа полностью отображается на экране
	Изменение положения текущего кадра УП на дисплее. Таким образом, можно отобразить большее количество кадров управляющей программы, запрограммированных после текущего кадра управляющей программы Не работает, если NC-программа полностью отображается на экране
↑ ↓	Переход от одного кадра УП к другому кадру УП
→ ←	Выбор отдельных слов в кадре УП
GOTO	Выбрать определенный кадр УП **Дополнительная информация:** "Использовать клавишу GOTO", Стр. 204

Программная клавиша / клавиша	Функция
CE	■ Обнуления выбранного значения ■ Удаление неверного значения ■ Удаление доступного для удаления сообщения об ошибке
NO ENT	Удаление выбранного слова
DEL	■ Удаление выбранного кадра УП ■ Удаление циклов и частей программ
ПОСЛЕДНИЙ КАДР ВСТАВИТЬ	Вставка кадра УП, который был в последний раз отредактирован или удален

Вставить кадр УП в произвольном месте

- Выбрать кадр УП, после которого необходимо вставить новый кадр УП
- Открытие диалога

Сохранение изменений

По умолчанию система ЧПУ сохраняет изменения автоматически, если изменяется режим работы или открывается управление файлами. Если необходимо целевое сохранение изменений в управляющей программе, необходимо действовать следующим образом:

- Выберите панель программных клавиш с функциями сохранения

ЗАПОМНИТЬ

- Нажмите программную клавишу **ЗАПОМНИТЬ**
- > Система ЧПУ сохранит все изменения, которые были выполнены с момента последнего сохранения.

Сохранить управляющую программу в новом файле

Содержимое выбранной в настоящий момент управляющей программы можно сохранить под другим именем программы. При этом необходимо выполнить действия в указанной последовательности:

- Выберите панель программных клавиш с функциями сохранения

ЗАПОМНИТЬ В

- Нажмите программную клавишу **ЗАПОМНИТЬ В**
- > Система ЧПУ откроет окно, в котором можно указать директорию и новое имя файла.
- При помощи программной клавиши **СМЕНИТЬ** при необходимости выберите целевую директорию
- Введите имя файла
- Подтвердите программной клавишей **OK** или **ENT** или закройте процесс программной клавишей **ОТМЕНИТЬ**

> Файлы, сохраненные при помощи **ЗАПОМНИТЬ В**, можно найти в управлении файлами, нажав на программную клавишу **ПОСЛЕДН. ФАЙЛЫ**.

Отменить сделанные изменения

Вы можете отменить все изменения, которые вы сделали с момента последнего сохранения. При этом выполните действия в указанной последовательности:

- Выберите панель программных клавиш с функциями сохранения

- Нажмите программную клавишу **ИЗМЕНЕНИЕ ОТМЕНИТЬ**
- > Система ЧПУ откроет окно, в котором вы сможете подтвердить или отменить операцию.
- Отмените изменения программной клавишей **ДА** или клавишей **ENT** или прервите процесс программной клавишей **НЕТ**

Изменение и вставка слов

- Выбор слова в кадре УП
- Перезаписать новым значением
- > Во время выбора слова в распоряжении находится диалоговый режим.
- Завершение изменения: нажмите кнопку **END**

Если требуется вставить слово, нажимайте клавиши со стрелками (вправо или влево) до тех пор, пока не появится необходимый вопрос диалога, и введите желаемое значение.

Поиск похожих слов в разных кадрах УП

- Выбор слова в кадре УП: нажимать клавиши со стрелками до выделения желаемого слова

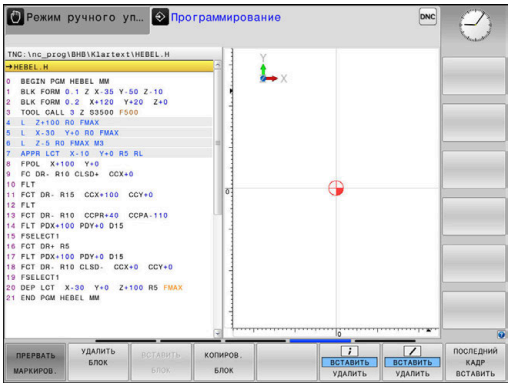
- Выбрать кадр УП с помощью клавиш со стрелками
  - Стрелка вниз: поиск вперёд
  - Стрелка вверх: поиск назад

Выделение находится во вновь выбранном кадре УП на том же слове, что и в первоначально выбранном кадре УП.

> Если поиск запущен в очень длинных управляющих программах, то система ЧПУ активирует символ с индикацией процесса. В любой момент поиск можно прервать.

Выделение, копирование, вырезание и вставка частей программы

Для копирования частей программы в пределах одной программы или в другую управляющую программу система ЧПУ предоставляет в распоряжение следующие функции:



Экранная клавиша	Функция
ВЫБРАТЬ БЛОК	Включить функцию выделения
ПРЕРВАТЬ МАРКИРОВ.	Выключить функцию выделения
УДАЛИТЬ БЛОК	Вырезать выделенный блок
ВСТАВИТЬ БЛОК	Вставить находящийся в памяти блок
КОПИРОВ. БЛОК	Копировать выделенный блок

Для копирования частей программы выполните следующие действия:

- Переключитесь на панель программных клавиш с функциями выделения
- Выбрать первый кадр УП копируемой части программы
- Сначала выделите первый кадр программы: нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ БЛОК**.
> Система ЧПУ выделит кадр программы цветом и отобразит программную клавишу **ПРЕРВАТЬ МАРКИРОВ.**.
- Переместить курсор на последний кадр УП части программы, которую требуется скопировать или вырезать.
> Система ЧПУ пометит все выделенные кадры программы другим цветом. Функцию выделения можно завершить в любой момент, нажав программную клавишу **ПРЕРВАТЬ МАРКИРОВ.**
- Скопировать участок программы: нажмите программную клавишу **КОПИРОВ. БЛОК**, вырезать участок программы: нажмите программную клавишу **БЛОК ВЫРЕЗАТЬ**.
> Система ЧПУ сохраняет выделенный блок в памяти.

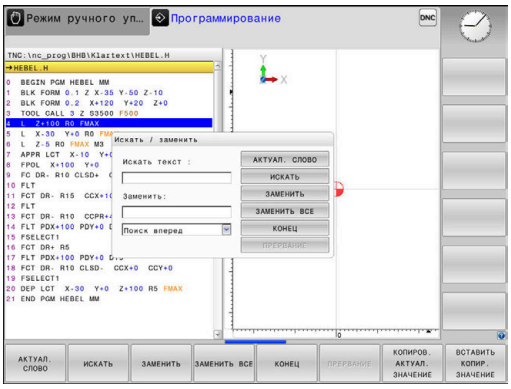
> Если вы хотите перенести часть программы в другую программу, выберите в этом месте сначала необходимую программу через управление файлами.

- Клавишами со стрелками выбрать кадр УП, за которым требуется вставить скопированную (вырезанную) часть программы
- Вставить сохраненный участок программы: нажмите программную клавишу **ВСТАВИТЬ БЛОК**
- Завершение функции выделения: нажмите программную клавишу **ПРЕРВАТЬ МАРКИРОВ.**

Функция поиска в системе ЧПУ

С помощью функции поиска система ЧПУ может искать любой текст в управляющей программе, а также при необходимости заменять его новым текстом.

Поиск произвольного текста



поиск

- ▶ Выбор функции поиска
- > Система ЧПУ открывает окно поиска и отображает на линейке программируемых клавиш имеющиеся в распоряжении функции поиска.
- ▶ Ввести текст для поиска, например, **TOOL**
- ▶ Выбрать поиск вперед или назад

поиск

- ▶ Запуск операции поиска
- > Система ЧПУ переходит к следующему кадру УП, в котором находится искомый текст.

поиск

- ▶ Повторение операции поиска
- > Система ЧПУ переходит к следующему кадру УП, в котором находится искомый текст.

КОНЕЦ

- ▶ Закрытие функции поиска: нажать программную клавишу КОНЕЦ

Поиск и замена любого текста

УКАЗАНИЕ

Осторожно, возможна потеря данных!

Функции **ЗАМЕНИТЬ** и **ЗАМЕНИТЬ ВСЕ** перезаписывают все найденные элементы синтаксиса без подтверждения. Система ЧПУ не выполняет перед заменой автоматическое резервное копирование изначальных данных. При этом управляющие программы могут быть повреждены или безвозвратно утрачены.

- При необходимости перед заменой следует сделать резервную копию программы
- **ЗАМЕНИТЬ** и **ЗАМЕНИТЬ ВСЕ** следует использовать с осторожностью

В процессе отработки программы невозможно использовать функции **ПОИСК** и **ЗАМЕНИТЬ** в активной программе. Также включенная защита от записи препятствует работе этих функций.

- Выбрать кадр УП котором сохранено искомое слово

- Выбор функции поиска
- > Система ЧПУ открывает окно поиска и отображает на линейке программируемых клавиш имеющиеся в распоряжении функции поиска.
- Нажмите программную клавишу **Актуал. слово**
- > Система ЧПУ применяет первое слово текущего кадра УП. При необходимости снова нажать программную клавишу, чтобы применить нужное слово.

- Запуск операции поиска
- > Система ЧПУ переходит к следующему найденному тексту.

- Для замены текста и последующего перехода к следующему найденному слову нажать программную клавишу **ЗАМЕНИТЬ** или для замены во всех найденных местах с этим текстом нажать программную клавишу **ЗАМЕНИТЬ ВСЕ**; чтобы не выполнять замену текста и перейти к следующему найденному слову, нажать программную клавишу **ПОИСК**

- Закрытие функции поиска: нажать программную клавишу КОНЕЦ

3.6 Управление файлами

Файлы

Файлы в системе ЧПУ	Тип
Управляющие программы	
в формате HEIDENHAIN	.H
в формате DIN/ISO	.I
Совместимые управляющие программы	
Программы HEIDENHAIN-юнитов	.HU
Программы контуров HEIDENHAIN	.HC
Таблицы для	
Инструментов	.T
Устройств смены инструмента	.TCH
Нулевых точек	.D
Точек	.PNT
Точек привязки	.PR
Измерительного щупа	.TP
Файлов резервного копирования	.BAK
Специфических данных (например, точек оглавления)	.DEP
Свободно определяемых таблиц	.TAB
Палет	.P
Тексты в виде	
ASCII-файлов	.A
Текстовых файлов	.TXT
HTML-файлов, например протоколов результатов циклов контактного щупа	.HTML
Вспомогательные файлы	.CHM
Данные CAD в виде	
файлов ASCII	.DXF .IGES .STEP

Если в систему ЧПУ вводится управляющая программа, то прежде всего следует указать имя данной управляющей программы. Система ЧПУ сохраняет управляющую программу на внутреннем запоминающем устройстве в виде файла с тем же именем. Тексты и таблицы также хранятся в памяти системы ЧПУ в виде файлов.

Чтобы быстро находить файлы и управлять ими, в ЧПУ имеется специальное окно управления файлами. С его помощью можно вызывать, копировать, переименовывать и удалять различные файлы.

Используя систему ЧПУ, можно управлять и сохранять файлы общим объемом до**2 ГБ**.

> В зависимости от настройки система ЧПУ создает резервный файл *.bak после редактирования и сохранения в памяти NC-программ. Это уменьшает доступное место на диске.

Имена файлов

Для управляющих программ, таблиц и текстов система ЧПУ добавляет расширение, отделяемое от имени файла точкой. Этим расширением обозначается тип файла.

Имя файла	Тип файла
PROG20	.H

Имена файлов в системе ЧПУ соответствуют следующим стандартам: The Open Group Base Specifications Issue 6 IEEE Std 1003.1, 2004 Edition (стандарт Posix).

Разрешены следующие символы:

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 _ -

Данные символы имеют специальное значение:

Символ	Значение
.	Последняя точка в имени файла отделяет его от расширения
\ и /	Для дерева директорий
:	Отделяет имя диска от директории

Все другие символы нельзя использовать во избежание проблем при передаче файлов.

Имена таблиц и столбцов должны начинаться с букв и не должны содержать математические символы, например +. Наличие подобных символов может вследствие особенности SQL-команд привести к проблемам при чтении и записи данных.

Максимально допустимая длина пути составляет 255 знаков. В длину пути входят имена диска, директории и файла вместе с расширением.

Дополнительная информация: "Пути доступа", Стр. 114

Отображение в ЧПУ файлов, созданных на других устройствах

В системе ЧПУ установлены некоторые дополнительные программы, с помощью которых можно просматривать представленные в таблице ниже файлы и, частично, также редактировать.

Файлы	Тип
PDF-файлы	pdf
Excel-таблицы	xls csv
Internet-файлы	html
Текстовые файлы	txt ini
Графические файлы	bmp gif jpg png

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Директории

Так как на внутреннем запоминающем устройстве можно хранить большое количество управляющих программ и файлов, отдельные файлы лучше помещать в директории (папки) для удобства обзора. В этих директориях можно формировать последующие директории, так называемые «поддиректории». С помощью клавиши **-/+** или **ENT** можно показывать или скрывать поддиректории.

Пути доступа

В пути доступа указан диск и все директории или поддиректории, в которых хранится файл. Отдельные данные разделяются знаком \.

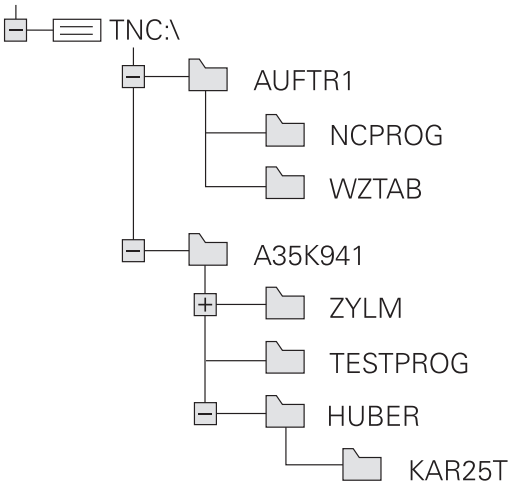
> Максимально допустимая длина пути составляет 255 знаков. В длину пути входят имена диска, директории и файла вместе с расширением.

Пример:

На диске **TNC** была создана директория AUFTR1. Затем в директории AUFTR1 была сформирована поддиректория NCPROG, а в нее скопирована управляющая программа PROG1.H. Следовательно, путь доступа к управляющей программе будет таким:

TNC:\AUFTR1\NCPROG\PROG1.H

На рисунке справа показан пример отображения директорий с разными путями доступа.



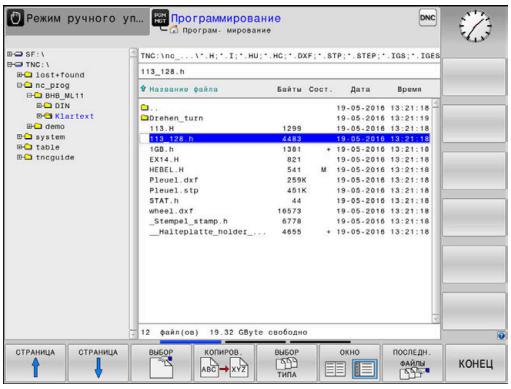
Обзор: функции управления файлами

Программная клавиша	Функция	Страница
КОПИРОВ. ABC → XYZ	Копирование файла	120
ВЫБОР ТИПА	Индикация определенного типа файла	117
НОВЫЙ ФАЙЛ	Создание нового файла	119
ПОСЛЕДН. ФАЙЛЫ	Отобразить 10 последних выбранных файлов	123
УДАЛИТЬ	Удаление файла	124
ВЫБРАТЬ	Выделение файла	125
ПЕРЕИМЕН. ABC = XYZ	Сортировка файлов	126
ЗАЩИТА	Защита файла от удаления и изменения	127
СН.ЗАЩИТУ	Отменить защиту файла	127
АДАПТИР. ТАБЛИЦУ / ПРОГРАММУ	Импорт файла iTNC 530	Смотреть руководство пользователя, наладка, тестирование и отработка управляющей программы
	Обновить формат таблицы	429
СЕТЬ	Управление дисководами сети	Смотреть руководство пользователя, наладка, тестирование и отработка управляющей программы
ВЫБРАТЬ РЕДАКТОР	Выбор редактора	127
СОРТИРОВ.	Сортировка файлов по свойствам	126
КОП.ДИР.	Копирование директории	123
УДАЛ. ВСЕ	Удаление директории и всех поддиректорий	
АКТ. ДЕРЕВО	Обновить директорию	
ПЕРЕИМЕН. ABC = XYZ	Переименование директории	
НОВАЯ ДИРЕКТОРИЯ	Создайте новый каталог	

Вызов управления файлами

PGM MGT

- Нажмите клавишу **PGM MGT**
- > Система ЧПУ отобразит окно управления файлами (на рисунке показана базовая настройка; если ЧПУ отображает другое разделение экрана, нажмите программную клавишу **ОКНО**).



Узкое окно слева отображает существующие дисководы и директории. Дисководы представляют собой устройства для сохранения или передачи данных. Один диск – это внутренняя память системы ЧПУ. Другие диски представляют собой интерфейсы (RS232, Ethernet), к которым вы можете подключить, например, ПК. Директория всегда обозначается символом директории (слева) и именем директории (справа). Поддиректории присоединяются слева направо. Если имеются поддиректории, их можно раскрыть и скрыть клавишей **-/+**.

Если дерево директорий длиннее, чем экран, то вы можете просматривать его при помощи ползунков или подключенной мыши.

В правом широком окне указываются все файлы, хранящиеся в выбранной директории. Для каждого файла показано несколько блоков информации, расшифрованных в таблице внизу.

Индикация	Значение
Имя файла	Имя файла и тип файла
Байты	Объем файла в байтах
Статус	Свойство файла:
E	Файл выбран в режиме работы **Программирование**
Кадр	Файл выбран в режиме работы **Тест программы**
M	Файл выбран в режиме работы «Отработка программы»
+	Программа имеет скрытые подчиненные файлы с расширением DEP, например для использования проверки применения инструмента
	Файл защищен от удаления и изменения
	Файл защищен от удаления и изменения, т. к. он отрабатывается в данный момент
Дата	Дата последнего редактирования файла
Время	Время последнего редактирования файла

> Для отображения подчиненных файлов установите параметр станка **dependentFiles** (№ 122101) в **MANUAL**.

Выбор дисководов, директорий и файлов

- Откройте управление файлами с помощью клавиши **PGM MGT**

Для перемещения курсора в желаемое место на экране используйте клавиши со стрелками или программные клавиши или используйте подключенную мышь:

- Перемещает курсор из правого окна в левое и обратно

- Перемещает курсор в окне вверх и вниз

- Перемещает курсор в окне вверх и вниз постранично

Шаг 1: выбор дисковода

- Выделите дисковод в левом окне

- Выберите диск: нажмите программную клавишу **ВЫБОР** или

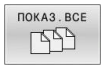
- нажмите кнопку **ENT**

Шаг 2: выбор директории

- выделите директорию в левом окне
> В правом окне автоматически отобразятся все файлы из выделенной (выделенной цветом) директории.

Шаг 3: Выбор файла

- Нажмите программную клавишу **ВЫБОР ТИПА**



- Нажмите программную клавишу **ПОКАЗ.ВСЕ**
- Выделите файл в правом окне

- Нажмите программную клавишу **ВЫБОР**, или

- Нажмите клавишу **ENT**
> Система ЧПУ активирует выбранный файл в том режиме работы, из которого было вызвано управление файлами.

> Если в управлении файлами нажать клавишу с начальным символом нужного файла, то курсор автоматически перейдет к первой управляющей программе, начинающейся с данного символа.

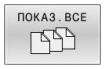
Фильтр файлов

Вы можете отфильтровать отображаемые файлы следующим образом:

- Нажмите программную клавишу **ВЫБОР ТИПА**

- Нажмите программную клавишу желаемого типа файла

Или:



- Нажмите программную клавишу **ПОКАЗ.ВСЕ**
> Система ЧПУ отобразит все файлы в директории.

Или:

- воспользуйтесь символами подстановки, например **4*.H**
> Система ЧПУ отобразит все файлы типа .h, начинающиеся с 4.

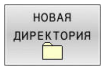
Или:

- Введите расширения, например ***.H;*.D**
> Система ЧПУ отобразит все файлы типа .H и .D-

Установленный фильтр файлов остаётся активным также и после перезапуска системы ЧПУ.

Создание новой директории

- Выделите директорию в левом окне, в котором требуется создать поддиректорию



- Нажмите программную клавишу **НОВАЯ ДИРЕКТОРИЯ**
- Введите имя директории

- Нажмите кнопку **ENT**

- Нажать программную клавишу **OK** для подтверждения или

- нажмите программную клавишу **ПРЕРВАНИЕ** для отмены

Создание нового файла

- В левом окне выберите директорию, в которой необходимо создать новый файл
- Поместите курсор в правое окно

- Нажмите программную клавишу **НОВЫЙ ФАЙЛ**
- Введите имя файла с расширением

- Нажмите кнопку **ENT**

Копирование отдельных файлов

- Переместите курсор на файл, который требуется скопировать

- Нажмите программную клавишу **КОПИРОВ.**: выбрать функцию копирования
> Система ЧПУ откроет всплывающее окно.

Копирование файла в текущую директорию

- Ввести имя копируемого файла

- Нажмите клавишу **ENT** или программную клавишу **OK**
> Система ЧПУ копирует файл в актуальную директорию. Первичный файл сохраняется.

Копирование файла в другую директорию

- Нажмите программную клавишу **целевая директория**, чтобы выбрать целевую директорию во всплывающем окне.

- Нажмите клавишу **ENT** или программную клавишу **OK**
> Система ЧПУ копирует файл с тем же именем в выбранную директорию. Первичный файл сохраняется.

Если операция копирования была запущена клавишей **ENT** или с помощью программной клавиши **OK**, система ЧПУ отображает индикацию хода процесса.

Копирование файлов в другую директорию

- Выберите режим отображения с двумя одинаковыми большими окнами

Правое окно

- Нажмите программную клавишу **ПОКАЗ. ДЕРЕВО**
- Переместите курсор на директорию, в которую хотите скопировать файлы, и с помощью клавиши **ENT** отобразите файлы, содержащиеся в этой директории

Левое окно

- Нажмите программную клавишу **ПОКАЗ. ДЕРЕВО**
- Выберите директорию с файлами, которые требуется скопировать, и отобразите файлы с помощью программной клавиши **ПОКАЗАТЬ ФАЙЛЫ**

- Нажмите программную клавишу ВЫБРАТЬ: показать функции для маркирования файлов

- Нажмите программную клавишу ВЫБРАТЬ ФАЙЛ: переместить курсор на фал, который вы хотите выбрать и маркировать. По желанию можно таким же образом выделить другие файлы

- Нажмите программную клавишу КОПИРОВАТЬ: копировать выделенные файлы в целевую директорию

Дополнительная информация: "Маркировать файлы", Стр. 125

Если выделены файлы как в левом, так и в правом окне, то система ЧПУ выполняет копирование из той директории, в которой находится курсор.

Перезапись файлов

При копировании файлов в директорию, где есть файлы с таким же именем, система ЧПУ выдает запрос о том, разрешается ли перезапись файлов в целевой директории:

- Перезаписать все файлы (выбрано поле **Существующие файлы**): нажмите программную клавишу **OK** или
- Не перезаписывать файлы: нажмите программную клавишу **ПРЕРВАНИЕ**

Если вы хотите перезаписать защищенный файл, выберите поле **Защищенные файлы** или отмените процесс.

Копирование таблицы

Импорт строк в таблицу

Если вы копируете таблицу в уже существующую таблицу, то вы можете перезаписать отдельные строки с помощью программной клавиши **ЗАМЕНИТЬ ПОЛЯ**. Условия:

- Целевая таблица должна существовать
- копируемый файл должен содержать только заменяемые столбцы или строки
- тип файла таблиц должен совпадать

УКАЗАНИЕ

Осторожно, возможна потеря данных!

Функция **ЗАМЕНИТЬ ПОЛЯ** перезаписывает без запроса все строки в целевом файле, которые содержатся в скопированной таблице. Система ЧПУ не выполняет перед заменой автоматическое резервное копирование изначальных данных. При этом таблицы могут быть повреждены или безвозвратно утрачены.

- При необходимости перед заменой следует сделать резервную копию таблиц
- **ЗАМЕНИТЬ ПОЛЯ** следует использовать с осторожностью

Пример

С помощью устройства предварительной настройки замерены длины и радиусы десяти новых инструментов. Затем устройство предварительной настройки создает таблицу инструментов TOOL_Import.T с десятью строками (т. е. с десятью инструментами).

Выполнить действия в указанной последовательности:

- Скопировать эту таблицу с внешнего носителя данных в любую директорию
- Скопировать таблицу, созданную на другом устройстве, с помощью управления файлов системы ЧПУ в существующую таблицу TOOL.T
- > Система ЧПУ спросит, следует ли перезаписывать существующую таблицу инструментов TOOL.T.
- Нажмите программную клавишу **ДА**
- > Система ЧПУ полностью перезапишет текущий файл PROT1.TXT. Таким образом, после выполнения копирования TOOL.T состоит из 10 строк.
- Или нажмите программную клавишу **ЗАМЕНИТЬ ПОЛЯ**
- > Система ЧПУ перезапишет 10 строк в файле PROT1.TXT. Данные остальных строк системой ЧПУ не изменяются.

Экспорт строк из таблицы

В таблице вы можете выделить одну или несколько строк и сохранить их в отдельную таблицу.

Выполнить действия в указанной последовательности:

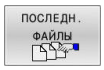
- Открыть таблицу, из которой будут копироваться строки
- С помощью клавиши со стрелкой выбрать первую копируемую строку
- Нажать программную клавишу **ДОПОЛН. ФУНКЦИИ**
- Нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ**
- При необходимости маркировать другие строки
- Нажмите программную клавишу **ЗАПОМНИТЬ В**
- Ввести имя таблицы, в которой должны быть сохранены выбранные строки

Копирование директории

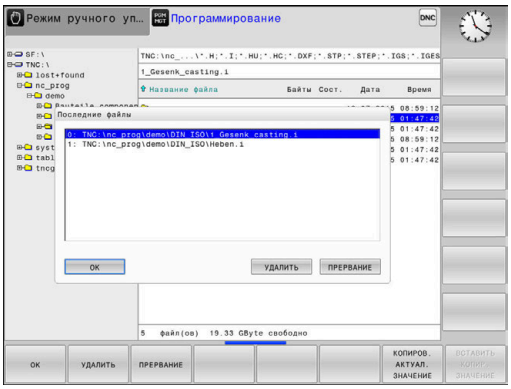
- Переместите курсор в правом окне на директорию, которую хотите скопировать
- Нажмите программную клавишу **КОПИРОВ.**
> Система ЧПУ откроет окно для выбора целевой директории.
- Выбрать директорию, после чего клавишей **ENT** или программной клавишей **OK** подтвердить выбор
> Система ЧПУ копирует выделенную директорию вместе с поддиректориями в выбранную целевую директорию.

Выбор последних открытых файлов

- Вызвать управление файлами: нажмите клавишу **PGM MGT**



- Отобразить 10 последних выбранных файлов: нажмите программную клавишу **ПОСЛЕДН. ФАЙЛЫ**



Нажимайте клавиши со стрелками, чтобы переместить курсор на файл, который Вы хотите выбрать:

- Перемещает курсор в окне вверх и вниз

- Выбрать файл: нажать программную клавишу **OK** или

- нажмите кнопку **ENT**

> С помощью программной клавиши **КОПИРОВ. АКТУАЛ. ЗНАЧЕНИЕ** можно скопировать путь выделенного файла. Скопированный путь можно использовать позднее, например при вызове программы при помощи клавиши **PGM CALL**.

Удаление файла

УКАЗАНИЕ

Осторожно, возможна потеря данных!

Функция **УДАЛИТЬ** окончательно удаляет файл. Система ЧПУ не выполняет перед удалением автоматическое резервирование файла, например в корзину. Поэтому файлы удаляются безвозвратно.

- Важные данные следует регулярно сохранять на внешний диск

Выполнить действия в указанной последовательности:

- Переместить курсор на файл, который необходимо удалить

- Нажмите программную клавишу **УДАЛИТЬ**
- > Система ЧПУ попросит подтвердить удаление файла.
- Нажать программную клавишу **OK**
- > Система ЧПУ удалит файл
- Или нажмите программную клавишу **ПРЕРВАНИЕ**
- > Система ЧПУ прервет процесс.

Удаление директории

УКАЗАНИЕ

Осторожно, возможна потеря данных!

Функция **УДАЛ. ВСЕ** удаляет все файлы в директории окончательно. Система ЧПУ не выполняет перед удалением автоматическое резервирование файлов, например в корзину. Поэтому файлы удаляются безвозвратно.

- Важные данные следует регулярно сохранять на внешний диск

Выполнить действия в указанной последовательности:

- Переместите курсор на директорию, которую необходимо удалить

- Нажмите программную клавишу **УДАЛ. ВСЕ**
- > Система ЧПУ запросит подтверждение удаления директории со всеми поддиректориями и файлами.
- Нажать программную клавишу **OK**
- > Система ЧПУ удалит директорию
- Или нажмите программную клавишу **ПРЕРВАНИЕ**
- > Система ЧПУ прервет процесс.

Маркировать файлы

Клавиша Softkey	Функция выделения
ВЫБРАТЬ ФАЙЛ	Выделение отдельного файла
ВСЕ ФАЙЛЫ ВЫБРАТЬ	Выделение всех файлов в директории
ВЫБОР ОТМЕНИТЬ	Отмена выделения отдельного файла
ВСЕ МАРКИР. ОТМЕНИТЬ	Отмена выделения всех файлов
КОПИРОВ. ABC XYZ	Копирование всех выделенных файлов

Такие функции, как копирование или удаление файлов, можно применять как отдельно к каждому файлу, так и к нескольким файлам одновременно. Группа из нескольких файлов выделяется следующим образом:

- Переместите курсор на первый файл

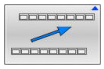
- Отобразить функции выделения: нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ**

- Выделить файл: нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ ФАЙЛ**

- Переместите курсор на следующий файл

- Выделить следующий файл: нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ ФАЙЛ** и т. д.

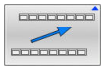
Копирование маркированного файла:



- Выход из активной панели программных клавиш

- Нажмите программную клавишу **КОПИРОВ.**

Удалить маркированный файл:



- Выход из активной панели программных клавиш

- Нажмите программную клавишу **УДАЛИТЬ**

Переименование файла

- Переместите курсор на файл, который хотите переименовать

- Выбрать функцию переименования: нажмите программную клавишу **ПЕРЕИМЕН.**
- Введите новое имя файла; тип файла можно не менять
- Выполнить переименование: нажать программную клавишу **OK** или клавишу **ENT**

Сортировка файлов

- Выберите директорию, в которой требуется выполнить сортировку файлов

- Нажмите программную клавишу **СОРТИРОВ.**
- Выберите программную клавишу с соответствующим критерием отображения
  - **СОРТИР. ПО НАЗВАНИИ**
  - **СОРТИРОВ. ПО ВЕЛИЧИНЕ**
  - **СОРТИРОВ. ПО ДАТЕ**
  - **СОРТИРОВ. ПО ТИПУ**
  - **СОРТИРОВ. ПО СОСТОЯНИИ**
  - **НЕСОРТИР.**

Дополнительные функции

Защита файла/отмена защиты файла

- Переместить курсор на защищаемый файл

- Выберите дополнительные функции: нажмите программную клавишу **ДОПОЛНИТ. ФУНКЦИИ**

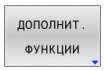
- Активировать защиту фалов: нажмите программную клавишу **ЗАЩИТА**

> Файл получает символ защищенного файла.

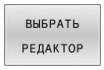
- Отменить защиту файла: нажмите программную клавишу **СН.ЗАЩИТУ**

Выбор редактора

- Переместить курсор на открываемый файл



- Выберите дополнительные функции: нажмите программную клавишу **ДОПОЛНИТ. ФУНКЦИИ**



- Выбор редактора: нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ РЕДАКТОР**
- Выделите желаемый редактор
  - **ТЕКСТ.-РЕДАКТОР** для текстовых файлов, например **.A** или **.TXT**
  - **РЕДАКТОР ПРОГРАММ** для управляющих программ **.H** и **.I**
  - **ТАБЛ.-РЕДАКТОР** для таблиц, например **.TAB** или **.T**
  - **BPM-РЕДАКТОР** для таблицы палет **.P**
- Нажать программную клавишу **OK**

Подключение и отключение устройства USB

Подключенные USB-устройства с поддерживаемой файловой системой ЧПУ распознает автоматически.

Чтобы извлечь USB-устройство, необходимо действовать следующим образом:

- Переместите курсор в левое окно
- Нажмите программную клавишу **ДОПОЛНИТ. ФУНКЦИИ**

- Извлеките устройство USB

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

РАСШИР. ПРАВА ДОСТУПА

Функция **РАСШИР. ПРАВА ДОСТУПА** может использоваться только вместе с управлением пользователями и требует директории **public**.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

При первой активации управления пользователями директория **public** привязывается к разделу TNC.

> Определить права доступа к файлу можно только в директории **public**.
>
> Для файлов, которые находятся в разделе TNC и не в директории **public**, автоматически владельцем назначается функциональный пользователь **user**.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

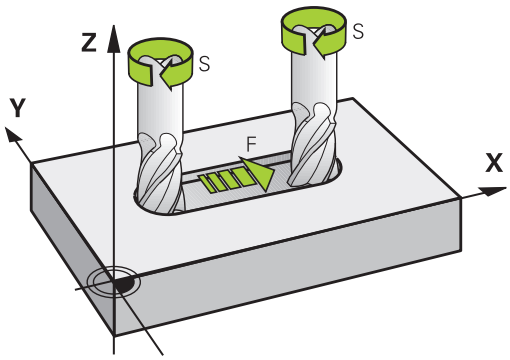
4

Инструменты

4.1 Ввод данных инструмента

Подача F

Скорость подачи **F** - это скорость, с которой центр инструмента перемещается по своей траектории. Максимальная скорость подачи определяется в машинных параметрах и может отличаться для разных осей.



Ввод

Подачу можно ввести в кадре **TOOL CALL** (вызов инструмента) и в любом кадре позиционирования.

Дополнительная информация: "Создание кадров программы с использованием клавиш программирования траектории ", Стр. 154

В программах в миллиметрах подачу **F** вводят в мм/мин, в программах в дюймах, исходя из оптимальных показателей разрешения - в 1/10 дюйма/мин. В качестве альтернативы можно при помощи соответствующей программной клавиши задать скорость подачи в миллиметрах на оборот (мм/об) **FU** или в миллиметрах на зуб (мм/зуб) **FZ**.

Ускоренная подача

Для того, чтобы запрограммировать ускоренный ход, следует задать **F MAX**. Для ввода **F MAX** следует в диалоговом окне **Подача F= ?** нажать кнопку **ENT** или программную клавишу **FMAX**.

> Для перемещения на ускоренном ходу, можно запрограммировать соответствующее числовое значение, например, **F30000**. В этом случае ускоренный ход, в отличие от варианта с **FMAX**, будет сохраняться не только во время действия заданного кадра, но и после его окончания, пока не будет задана новая скорость подачи.

Продолжительность действия

Запрограммированная с помощью числового значения подача действует вплоть до кадра УП, в котором программируется новое значение подачи. **F MAX** действует только для кадра УП, где она была запрограммирована. После кадра УП с **F MAX** снова действует последняя подача, заданная вводом числового значения.

Внесение изменений во время выполнения программы

Во время выполнения программы Вы можете изменить подачу с помощью потенциометра подачи F.

Потенциометр подачи уменьшает запрограммированную подачу, и не влияет на подачу рассчитанную системой ЧПУ.

Скорость вращения шпинделя S

Скорость вращения шпинделя S задается в оборотах в минуту (об/мин) в кадре **TOOL CALL** (вызов инструмента). В качестве альтернативы можно также задать скорость резания Vc в метрах в минуту (м/мин).

Внесение изменений

В программе обработки частоту вращения шпинделя можно изменить с помощью **TOOL CALL** в -кадре, введя только новую частоту вращения.

Выполнить действия в указанной последовательности:

TOOL CALL
- Нажать клавишу **TOOL CALL**
- Пропустить диалог **Номер инструмента?**, нажав клавишу **NO ENT**
- Пропустить диалог **Ось шпинделя параллельно X/Y/Z ?**, нажав клавишу **NO** ENT
- В окне диалога **Частота вращения шпинделя S= ?** ввести новую частоту вращения или перейти с помощью программной клавиши **VC** к вводу скорости резания

END
- Подтвердить ввод нажатием клавиши **END**

> В следующих случаях система ЧПУ изменить только частоту вращения:
> - **TOOL CALL**-кадр без названия инструмента, номера инструмента и оси инструмента
> - **TOOL CALL**-кадр без названия инструмента, номера инструмента, с той же осью инструмента что и в предыдущем **TOOL CALL**-кадре
>
> В следующих случаях система ЧПУ выполняет макрос замены инструмента и при необходимости вставляет инструмент для замены:
> - **TOOL CALL**-кадр с номером инструмента
> - **TOOL CALL**-кадр с названием инструмента
> - **TOOL CALL**-кадр без названия инструмента, номера инструмента, с измененным направлением оси инструмента

Внесение изменений во время выполнения программы

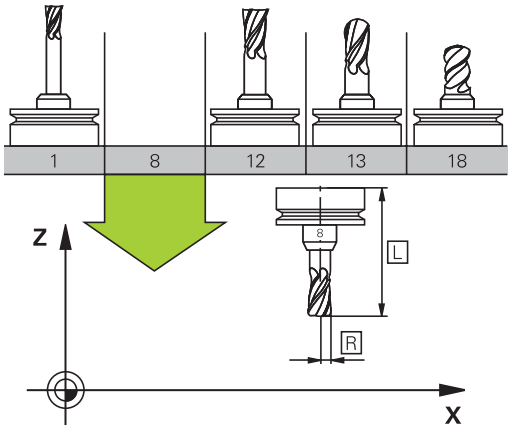
Во время выполнения программы частота вращения шпинделя изменяется при помощи потенциометра S для частоты вращения шпинделя.

4.2 Данные инструмента

Условия выполнения коррекции инструмента

Как правило, координаты движения по траектории в соответствии с размерами заготовки, приведенными на чертеже. Чтобы система ЧПУ могла рассчитать траекторию центра инструмента и, следовательно, выполнить коррекцию инструмента, нужно ввести длину и радиус каждого применяемого инструмента.

Данные инструментов можно вводить либо с помощью функции **TOOL DEF** непосредственно в управляющей программе, либо отдельно в таблице инструментов. При вводе данных инструментов в таблицы в распоряжение предоставляются прочие данные, соответствующие инструменту. Система ЧПУ учитывает все введенные данные во время выполнения управляющей программы.



Номер инструмента, имя инструмента

Каждый инструмент обозначен номером от 0 до 32767. При работе с таблицами инструментов можно дополнительно присваивать инструментам названия. В названии инструмента допускается не более 32 знаков.

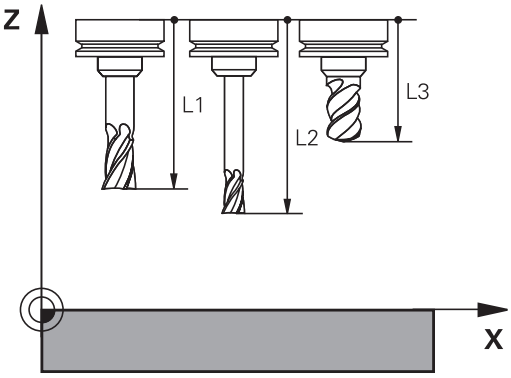
> **Допустимые символы**: #, $, %, &, - 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 @ A B C D E F G H I J K L M N O P Q R S T U V W X Y Z
>
> Прописные буквы автоматически заменяются системой ЧПУ при сохранении на заглавные.
>
> **Запрещённые символы**: <Пробел> ! “ ‘ ( ) * + : ; < = > ? [/] ^ ` { | } ~

Инструмент с номером 0 опеределен как нулевой инструмент длиной L=0 и с радиусом R=0. В таблицах инструмента инструмент T0 следует также определять как L=0 и R=0.

Длина инструмента L

Длина инструмента **L** задаётся в качестве абсолютной длины относительно точки привязки инструмента.

> Система ЧПУ учитывает абсолютную длину инструмента для различных функций как например, симуляция обработки или **Dynamic Collision Monitoring (DCM)**.
>
> Абсолютная длина инструмента всегда отсчитывается от точки привязки инструмента. Как правило, производитель станка устанавливает точку привязки инструмента на переднем торце шпинделя.



Определение длины инструмента

Измерьте ваш инструмент вне станка с помощью устройства предварительной настройки или напрямую на станке, например, с помощью измерительной системы для инструмента. Если вы не располагаете вышеназванными возможностями измерения, вы также можете определить длину инструмента.

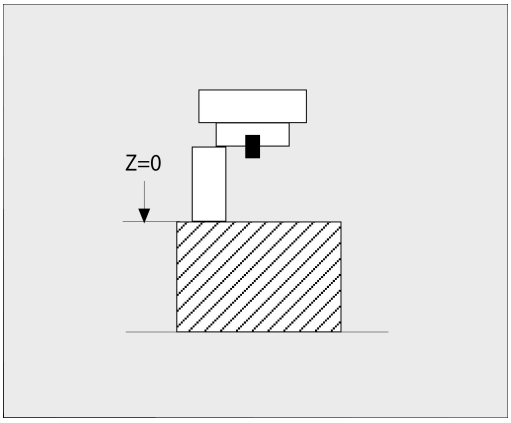
У вас есть следующие возможности определить длину инструмента:

- при помощи эталонных плиток
- при помощи калиброванного цилиндра устанавливаемого в шпиндель (эталонный инструмент)

> Перед определением длины инструмента, необходимо установить точку привязки по оси шпинделя.

Определение длины инструмента с помощью эталонной плитки

> Для того чтобы было возможно использовать эталонную плитку для установления точки привязки, точка привязки инструмента должна лежать на переднем торце шпинделя.
>
> Вы должны установить точку привязки на поверхности, которую вы в последующем можете коснуться инструментом. Эту поверхность, при необходимости, нужно предварительно отфрезеровать.



Для установки точки привязки при помощи эталонных плиток выполните следующие действия:

- Установите эталонную плитку на стол станка
- Позиционируете передний край шпинделя вблизи эталонной плитки
- Постепенно, шаг за шагом, перемещайтесь в направлении **Z+**, до тех пор пока Вы ещё можете перемещать эталонную плитку под передним концом шпинделя.
- Установите точку привязки по оси **Z**

Определите длину инструмента следующим образом:

- Установите инструмент
- Коснитесь поверхности
- > Система ЧПУ покажет абсолютную длину инструмента в актуальной позиции индикации положения.

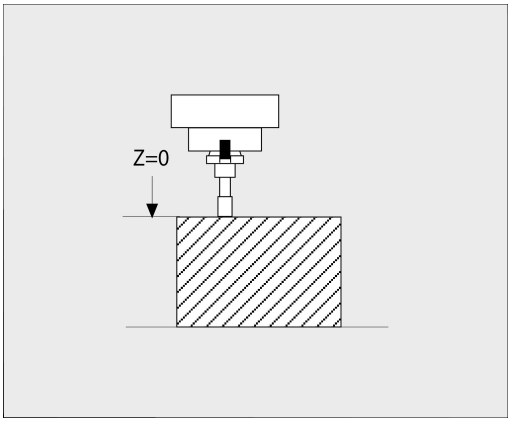
Установка точки привязки при помощи калиброванного цилиндра и динамометрического датчика

Для установки точки привязки при помощи калиброванного цилиндра и динамометрического датчика выполните следующие действия:

- Установите динамометрический датчик на стол станка
- Установите внутреннюю подвижную шайбу датчика на одинаковую высоту с неподвижным кольцом
- Установите индикацию датчика на 0
- Переместите калиброванный цилиндр на подвижную внутреннюю шайбу
- Установите точку привязки по оси **Z**

Определите длину инструмента следующим образом:

- Установите инструмент
- Перемещайте инструмент на подвижную внутреннюю шайбу, пока на стрелка на индикации не покажет 0
- > Система ЧПУ покажет абсолютную длину инструмента в актуальной позиции индикации положения.



Радиус инструмента R

Радиус инструмента R вводится напрямую.

Дельта-значения для длины и радиуса

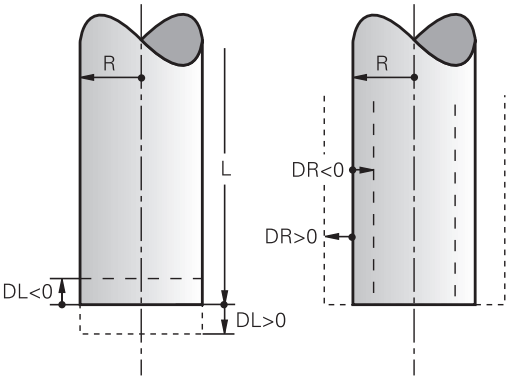
Дельта-значениями обозначаются отклонения длины и радиуса инструмента.

Положительное значение дельта означает припуск (**DL**, **DR**>0). При обработке с припусками, задавайте значения припусков в управляющей программе с помощью **TOOL CALL** или с помощью таблицы коррекции.

Отрицательное дельта-значение означает заниженный размер (**DL**, **DR**<0) Заниженный размер вводится в таблицу инструмента для расчета износа инструмента.

Дельта-значения вводятся в виде числовых значений, в кадре **TOOL CALL** эти значения можно задать также при помощи Q-параметра.

Диапазон ввода: допускаются дельта-значения не более ± 99,999 мм.



> Дельта-значения из таблицы инструментов влияют на графическое отображение моделирования износа.
>
> Дельта-значения из управляющей программы при моделировании не изменяют отображаемый размер **инструмента**. Однако запрограммированные дельта-значения смещают **инструмент** при моделировании на заданную величину.

> Дельта-значения из кадра **TOOL CALL** влияют на индикацию положения в зависимости от опционального машинного параметра **progToolCallDL** (№ 124501; ветка **CfgPositionDisplay** № 124500).

Использование специфичных для инструмента Q-параметров в качестве дельта-значений

Во время выполнения вызова инструмента система ЧПУ вычисляет все специфические для инструмента Q-параметры. Затронутые Q-параметры могут использоваться как дельта-значение только после завершения вызова инструмента.

Возможные параметры Q для инструмента

Q-параметр	Функция
Q108	AKTIVNIJ RADIUS INSTR.
Q114	AKTIVNAJA DLINA INSTR.

Чтобы использовать специфические для инструмента Q-параметры в качестве дельта-значений, вы должны запрограммировать второй вызов инструмента.

Пример радиусной фрезы:

Вы можете использовать **Q108** (текущий радиус инструмента) для смещения длины радиусной фрезы к центру шарика с помощью **DL-Q108**.

```
1 TOOL CALL "BALL_MILL_D4" Z S10000
2 TOOL CALL  DL-Q108
```

Ввод данных инструмента в управляющую программу

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Производитель станка определяет диапазон функции **TOOL DEF**.

Номер, длина и радиус для определенного инструмента задаются в управляющей программе один раз в кадре **TOOL DEF**.

Во время определения выполняются следующие действия:

- Нажать клавишу **TOOL DEF**

- Нажать на необходимую программную клавишу
  - **Номер инструмента**
  - **НАЗВАНИЕ ИНСТРУМ.**
  - **QS**
- **Длина инструмента**: поправка на длину
- **Радиус инструмента**: поправка на радиус

Пример:

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

Перед вызовом создайте инструмент в кадре **TOOL DEF** или в таблице инструментов.

Для программирования вызова инструмента **TOOL CALL** в программе обработки используются следующие данные:

- Нажмите клавишу **TOOL CALL**
- **Номер инструмента**: введите номер или название инструмента. При помощи программной клавиши **НАЗВАНИЕ ИНСТРУМ.** вы можете ввести имя, а с помощью программной клавиши **QS** задать строковый параметр. Система ЧПУ автоматически записывает название инструмента в кавычках. Параметру строки следует заранее присвоить имя инструмента. Имена относятся к содержимому в активной таблице инструментов TOOL.T.

- Или нажмите программную клавишу **ВЫБОР**
> Система ЧПУ откроет окно, в котором инструмент можно напрямую выбрать из таблицы инструментов TOOL.T.
- Чтобы вызвать инструмент с другими значениями коррекции, следует после десятичной точки ввести индекс, определенный в таблице инструментов
- **Ось шпинделя параллельна X/Y/Z**: введите ось инструмента
- **Скорость вращения шпинделя S**: задайте скорость вращения шпинделя S в оборотах в минуту (об/мин). В качестве альтернативы можно задать скорость резания Vc в метрах в минуту (м/мин). Для этого нажмите программную клавишу **VC**
- **Подача F**: введите скорость подачи **F** в миллиметрах в минуту (мм/мин). В качестве альтернативы можно при помощи соответствующей программной клавиши задать скорость подачи в миллиметрах на оборот (мм/об) **FU** или в миллиметрах на зуб (мм/зуб) **FZ**. Подача действует так долго, пока не будет запрограммировано новое значение подачи в кадре позиционирования или в кадре **TOOL CALL**
- **Припуск на длину инструмента DL**: дельта-значение для длины инструмента
- **Припуск на радиус инструмента DR**: дельта-значение для радиуса инструмента
- **Припуск на радиус инструмента DR2**: дельта-значение для радиуса инструмента 2

В следующих случаях система ЧПУ изменить только частоту вращения:

- **TOOL CALL**-кадр без названия инструмента, номера инструмента и оси инструмента
- **TOOL CALL**-кадр без названия инструмента, номера инструмента, с той же осью инструмента что и в предыдущем **TOOL CALL**-кадре

В следующих случаях система ЧПУ выполняет макрос замены инструмента и при необходимости вставляет инструмент для замены:

- **TOOL CALL**-кадр с номером инструмента
- **TOOL CALL**-кадр с названием инструмента
- **TOOL CALL**-кадр без названия инструмента, номера инструмента, с измененным направлением оси инструмента

Выбор инструмента во всплывающем рабочем окне

Когда вы открываете всплывающее окно для выбора инструмента, система ЧПУ выделяет все имеющиеся в инструментальном магазине инструменты зеленым.

Искать инструмент во всплывающем окне можно следующим образом:

GOTO

- Нажмите клавишу **GOTO**
- Или нажмите программную клавишу **ИСКАТЬ**
- Введите имя или номер инструмента

ENT

- Нажмите клавишу **ENT**
- > Система ЧПУ перейдет к первому инструменту, удовлетворяющему критериям поиска.

С помощью мыши можно выполнять следующие функции:

- По щелчку в столбце заголовка таблицы система ЧПУ сортирует данные по возрастанию или по убыванию.
- Посредством щелчка на заголовке столбца таблицы и последующего перемещения при нажатой клавише мыши можно изменять ширину столбца

Отображаемые всплывающие окна при поиске по номеру и имени инструмента можно настроить отдельно. Порядок сортировки и ширина столбцов сохраняются также после отключения системы ЧПУ.

Вызов инструмента

Вызов инструмента номер 5 выполняется в оси инструментов Z с частотой вращения шпинделя 2500 об/мин и скоростью подачи 350 мм/мин. Припуск на длину и радиус инструмента 2 составляют 0,2 мм и 0,05 мм соответственно, нижний придел допуска для радиуса инструмента составляет 1 мм.

Пример

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

Буква **D** перед **L**, **R** и **R2** означает дельта-значение.

Предварительный выбор инструментов

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Предварительный выбор инструмента при помощи **TOOL DEF** – функция, зависящая от настроек производителя станка.

При использовании таблиц инструментов предварительный выбор следующего применяемого инструмента осуществляется с помощью кадра **TOOL DEF**. Для этого необходимо ввести номер инструмента, Q-параметр, QS-параметр или название инструмента в кавычках.

Смена инструмента

Автоматическая смена инструмента

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Процедура смены инструмента зависит от станка.

При автоматической смене инструмента выполнение программы не прерывается. При вызове инструмента с помощью **TOOL CALL** система ЧПУ производит замену на инструмент из магазина.

Автоматическая смена инструмента при превышении стойкости: M101

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

M101 является функцией, зависящей от станка.

По истечении срока службы инструмента система ЧПУ может автоматически заменить инструмент на запасной и продолжить обработку. Для этого активируйте дополнительную функцию **M101**. Функцию **M101** можно отменить с помощью **M102**.

Ввести срок службы инструмента, после которого следует продолжить обработку с помощью запасного инструмента, в колонку **TIME2** таблицы инструментов. Система ЧПУ внесет в колонку **CUR_TIME** соответствующий текущий срок службы.

Если текущий срок службы превышает значение **TIME2**, то максимум через одну минуту после истечения срока службы в следующем возможном месте программы инструмент будет заменен на однотипный. Замена выполняется только после окончания кадра программы.

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

При автоматической смене инструмента посредством **M101** система ЧПУ всегда сначала отводит инструмент, находящийся на оси инструмента. Во время отвода у инструментов, выполняющих вырезы, существует опасность столкновения (например, у дисковых фрез или фрез для Т-образных пазов)!

- Деактивируйте смену инструмента посредством **M102**

После смены инструмента система ЧПУ выполняет позиционирование по следующей логике (если иное поведение не было определено производителем станка):

- Если целевая позиция находится на оси инструмента ниже актуальной позиции, то ось инструмента позиционируется последней
- Если целевая позиция находится на оси инструмента выше актуальной позиции, то ось инструмента позиционируется первой

Параметр ввода BT (Block Tolerance)

Из-за проверки срока службы и подсчета автоматической замены инструмента в зависимости от управляющей программы может увеличиться время обработки. На это можно повлиять с помощью опционального вводимого параметра **BT** (Block Tolerance).

При вводе функции **M101**, система ЧПУ открывает диалог с запросом **BT**. В нем задается количество кадров УП (1–100), на которое может быть отложена автоматическая замена инструмента. Полученный промежуток времени, на который откладывается замена, зависит от содержания кадра УП (например, подачи, отрезка пути). Если **BT** не задается, система ЧПУ использует значение 1 или заданное производителем станка стандартное значение при его наличии.

Чем больше значение **BT**, тем меньше возможное увеличение длительности программы, возникающее из-за функции **M101**. Учитывайте то, что автоматическая замена инструмента выполняется при этом позже!

Чтобы рассчитать подходящее значение для **BT**, можно воспользоваться формулой **BT = 10 / (Среднее время обработки кадра программы в секундах)**. Необходимо округлить результат до целого числа. Если рассчитанное значение больше 100, необходимо ввести максимально возможное значение 100.

Если вы хотите сбросить текущий срок службы инструмента (например, после замены режущей кромки), введите 0 в столбец CUR_TIME.

Предпосылки для смены инструмента с M101

В качестве инструмента для замены необходимо использовать только инструменты с таким же радиусом. Система ЧПУ не проверяет радиус инструмента автоматически.

Если система ЧПУ должна проверить радиус инструмента для замены, в управляющей программе необходимо задать **M108**.

Система ЧПУ выполняет автоматическую замену инструмента в подходящем месте программы. Автоматическая замена инструмента не выполняется:

- во время выполнения циклов обработки
- пока активна поправка на радиус (**RR**/**RL**)
- непосредственно после функции подвода **APPR**
- непосредственно перед функцией отвода **APPR**
- непосредственно до и после **CHF** и **RND**
- во время выполнения макросов
- во время выполнения смены инструмента
- непосредственно до и после **TOOL CALL** или **TOOL DEF**
- во время выполнения SL-циклов

Превышение срока службы

Данная функция должна быть активирована и адаптирована производителем станка.

Состояние инструмента в конце запланированного срока службы зависит, помимо прочего, от типа инструмента, вида обработки и материала заготовки. В столбце **OVRTIME** таблицы инструментов задается время в минутах, в течение которого можно использовать инструмент после истечения срока службы.

Производитель станка определяет, активен ли данный столбец и как он будет использоваться при поиске инструмента.

Предпосылки для кадров УП с векторами нормали к поверхности и трехмерной коррекцией

Активный радиус (**R** + **DR**) инструмента для замены не должен отличаться от оригинального инструмента. Дельта-значение (**DR**) следует вводить в таблицу инструментов или в управляющей программе (таблица коррекций или кадр **TOOL CALL**). При отклонениях система ЧПУ выдает текстовое сообщение и не производит смену инструмента. Это сообщение подавляется с помощью М-функции **M107**, а с помощью **M108** активируется снова.

Дополнительная информация: "Трехмерная коррекция на инструмент (номер опции #9)", Стр. 488

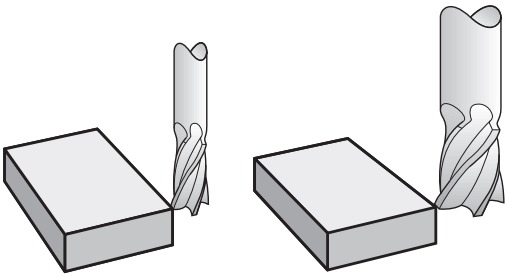
4.3 Коррекция инструмента

Введение

Система ЧПУ изменяет траекторию инструмента на значение коррекции для длины инструмента по оси шпинделя и для радиуса инструмента в плоскости обработки.

Если управляющая программа составляется непосредственно в системе ЧПУ, то поправка на радиус инструмента действует только в плоскости обработки.

При этом система ЧПУ учитывает до пяти осей, включая оси вращения.



Коррекция длины инструмента

Коррекция длины инструмента начинает действовать сразу после вызова инструмента. Она отменяется, как только вызывается инструмент длиной L=0 (например, **TOOL CALL 0**).

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Система ЧПУ использует заданные значения длины инструмента для коррекции длины инструмента. Неправильные значения длины приводят к неправильной коррекции длины инструмента. В случае инструментов с длиной **0**, а также после **TOOL CALL 0** система ЧПУ не выполняет коррекцию и проверку столкновения. При последующем позиционировании инструмента существует опасность столкновения!

- Инструменты следует всегда определять с указанием фактической длины инструмента (не только значений разницы)
- Используйте **TOOL CALL 0** только для очистки шпинделя

При коррекции длины учитываются как дельта-значения из управляющей программы, так и дельта-значения из таблицы инструментов.

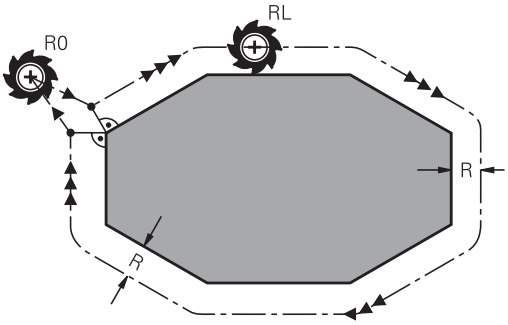
Значение коррекции = **L** + $\mathbf{DL}_{TAB}$ + $\mathbf{DL}_{Prog}$, где

L:	Длина инструмента **L** из кадра **TOOL DEF** или таблицы инструмента
$\mathbf{DL}_{TAB}$:	Припуск **DL** на длину из таблицы инструментов
$\mathbf{DL}_{Prog}$:	припуск **DL** для длины из **TOOL CALL**-кадра или таблицы коррекции Действует последнее запрограммированное значение. **Дополнительная информация:** "Таблица коррекции", Стр. 408

Коррекция радиуса инструмента

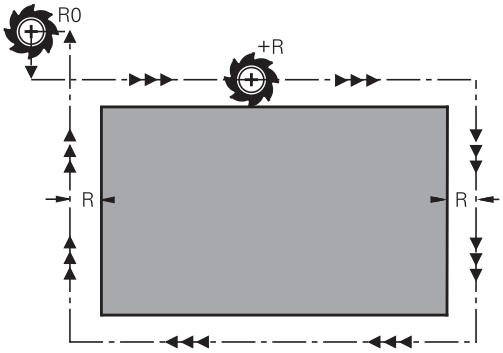
Кадр программы может содержать следующие коррекции радиуса инструмента:

- **RL** или **RR** для коррекции радиуса в любой из функций траектории
- **R0**, если коррекция на радиус не должна выполняться
- **R+** удлиняет параллельное оси перемещение на радиус инструмента
- **R-** укорачивает параллельное оси перемещение на радиус инструмента



> Система ЧПУ показывает активную коррекцию радиуса в основной индикации состояния.

Коррекция на радиус действует пока, вызванный инструмент перемещается с одной из упомянутых коррекций радиуса внутри кадра линейного перемещения или параллельного оси перемещения в плоскости обработки.



> Система ЧПУ не использует коррекцию на радиус в следующих случаях:
>
> - Кадр прямых с **R0**
> - Функция **DEP** для выхода из контура
> - Выбор новой управляющей программы через **PGM MGT**

При коррекции на радиус система ЧПУ учитывает дельта-значения как из кадра **TOOL CALL**, так и из таблицы инструментов:

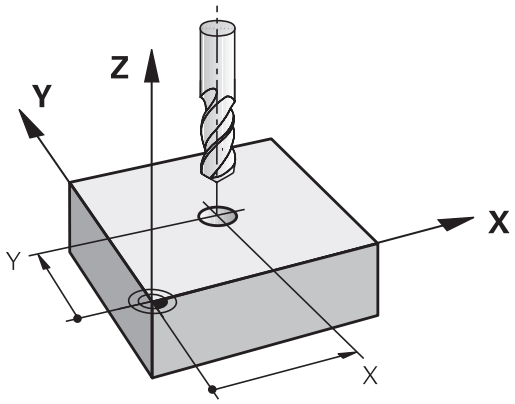
Значение коррекции = **R** + $\mathbf{DR}_{TAB}$ + $\mathbf{DR}_{Prog}$, где

R:	Радиус инструмента **R** из кадра **TOOL DEF** или таблицы инструментов
$\mathbf{DR}_{TAB}$:	Припуск **DR** для радиуса из таблицы инструментов
$\mathbf{DR}_{Prog}$:	припуск **DR** для радиуса из **TOOL CALL**-кадра или таблицы коррекции **Дополнительная информация:** "Таблица коррекции", Стр. 408

Перемещение без коррекции на радиус: R0

Инструмент перемещается в плоскости обработки по запрограммированным координатам относительно своей центральной точки.

Применение: сверление, предварительное позиционирование.

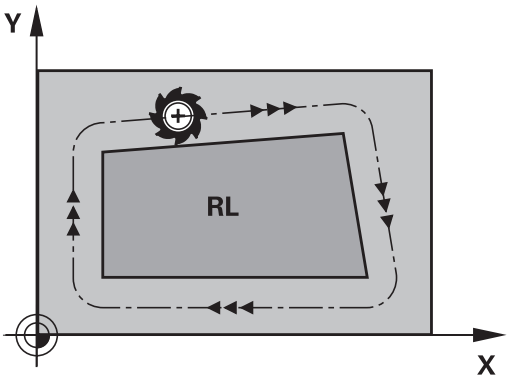


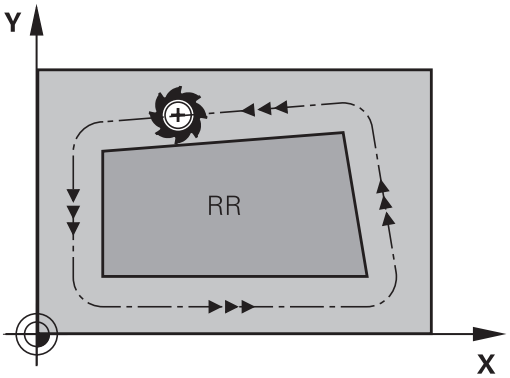
Движения по траектории с поправкой на радиус: RR и RL

RR: Инструмент перемещается справа от контура

RL: Инструмент перемещается слева от контура

При этом центр инструмента находится на расстоянии радиуса инструмента от запрограммированного контура. Понятия **справа** и **слева** обозначают положение инструмента в направлении перемещения по контуру заготовки.





> Между двумя кадрами программы с разными значениями коррекции на радиус **RR** и **RL** должен стоять минимум один кадр перемещения в плоскости обработки без коррекции радиуса (то есть с **R0**).
>
> Система ЧПУ активирует поправку на радиус к концу кадра УП, в котором коррекция была запрограммирована в первый раз.
>
> При активации коррекции на радиус **RR/RL** и при отмене с помощью **R0** система ЧПУ всегда позиционирует инструмент перпендикулярно к программируемой начальной или конечной точке. Позиционируйте инструмент перед первой точкой контура или за последней точкой контура так, чтобы контур не был поврежден.

Ввод коррекции радиуса при контурных перемещениях

Поправка на радиус вводится в **L**-кадре. Введите координаты целевой точки и подтвердите клавишей **ENT**

КОРРЕКЦИЯ НА РАДИУС: RL/RR/БЕЗ КОРР.?

- Движение инструмента слева от запрограммированного контура: нажмите программную клавишу **RL** или

- Движение инструмента справа от запрограммированного контура: нажмите программную клавишу **RR** или

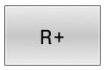
- Перемещение инструмента без коррекции на радиус/отмена коррекции на радиус: нажмите клавишу **ENT**

- Закончите кадр: нажмите клавишу **END**

Ввод коррекции радиуса при параллельных осям перемещениях

Введите поправку на радиус в кадре позиционирования. Введите координаты целевой точки и подтвердите клавишей **ENT**

КОРРЕКЦИЯ НА РАДИУС: R+/R-/БЕЗ КОРР.?



- Путь перемещения инструмента удлиняется на радиус инструмента

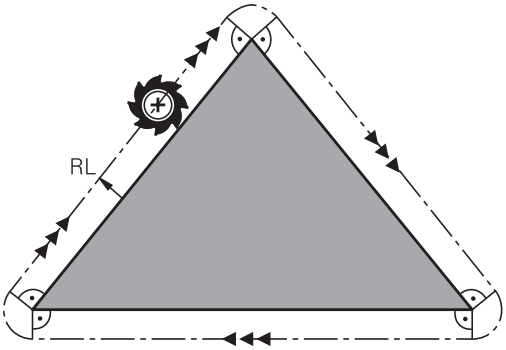
- Путь перемещения инструмента укорачивается на радиус инструмента

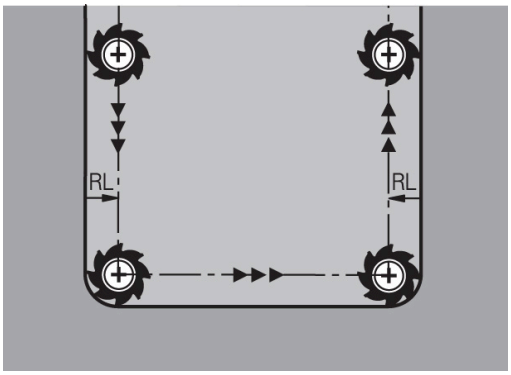
- Перемещение инструмента без коррекции на радиус/отмена коррекции на радиус: нажмите клавишу **ENT**

- Закончите кадр: нажмите клавишу **END**

Коррекция на радиус:обработка углов

- Внешние углы:
  если была задана коррекция на радиус, то система ЧПУ ведет инструмент на внешних углах по переходному радиусу. При необходимости система ЧПУ уменьшает подачу на внешних углах, например при резком изменении направления.
- Внутренние углы:
  на внутренних углах система ЧПУ рассчитывает точку пересечения траекторий, по которым центр инструмента перемещается после коррекции. Из этой точки инструмент перемещается вдоль следующего элемента контура. Таким образом, предотвращается повреждение внутренних углов заготовки. Из этого следует, что произвольный выбор величины радиуса инструмента для определенного контура не допускается.





УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Чтобы система ЧПУ могла выполнить подвод или покинуть контур, требуются безопасные позиции подвода и отвода. Эти позиции должны позволять выполнять компенсационные перемещения при активации и деактивации коррекции радиуса. Неправильные позиции могут привести к нарушению контура. Во время обработки существует риск столкновения!

- Программирование безопасных позиций подвода и отвода вне контура
- Учитывайте радиус инструмента
- Учитывайте стратегию подвода

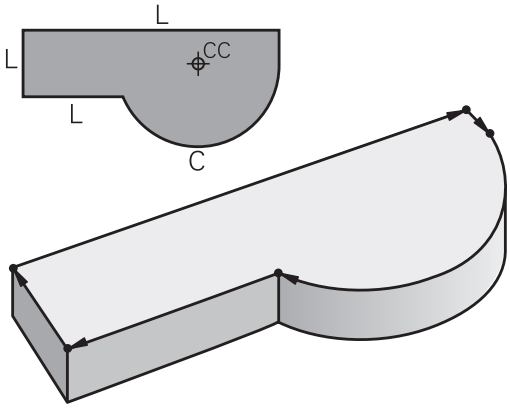
5

Программиро-
вание контура

5.1 Движения инструмента

Функции траектории

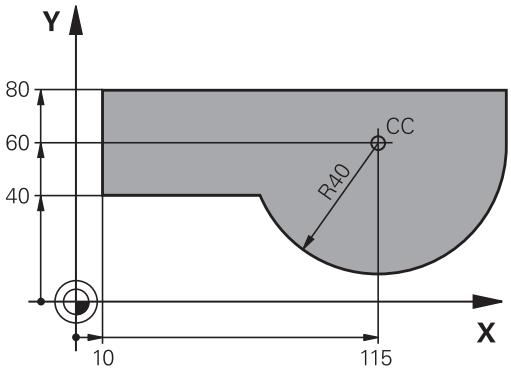
Контур детали, как правило, состоит из многих элементов, таких, как прямые и дуги окружности. С помощью функций траектории программируются движения инструмента для **прямых** и **дуг окружности**.



Программирование свободного контура FK (опция #19)

Если предлагается чертеж с размерами не по стандартам NC или указаны не все необходимые для управляющей программы размеры, вы можете запрограммировать контур детали через программирование свободного контура (FK). Система ЧПУ рассчитывает недостающие данные.

С помощью FK-программирования также программируются движения инструмента для **прямых** и **дуг окружности**.



Дополнительные M-функции

С помощью дополнительных функций ЧПУ вы управляете

- отработкой программы, например прерыванием выполнения программы
- такими функциями станка, как включение и выключение вращения шпинделя и подачи СОЖ
- поведением инструмента при движении по траектории

Подпрограммами и повторами частей программы

Повторяющиеся шаги обработки вводятся только один раз в качестве подпрограммы или повторения части программы. Если часть управляющей программы выполняется только при определенных условиях, эти шаги программы следует назначить в качестве подпрограммы. Управляющая программа может вызвать дополнительно другую управляющую программу и выполнять ее.

Дополнительная информация: "Подпрограммы и повторы частей программ", Стр. 259

Программирование при помощи Q-параметров

Q-параметры замещают в управляющей программе числовые значения: Q-параметру присваивается числовое значение в какой-либо другой части программы. При помощи Q-параметров можно задавать математические функции, управляющие выполнением программы или описывающие контур.

Кроме того, с помощью Q-параметров программирования можно проводить измерения во время выполнения программы, используя 3D-измерительный щуп.

Дополнительная информация: "Программирование Q-параметров", Стр. 279

5.2 Основная информация о функциях траекторий

Программирование движения инструмента в программе обработки

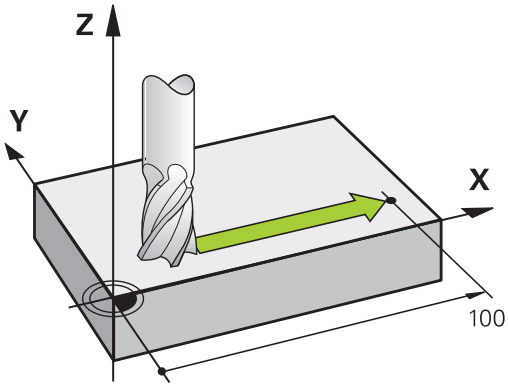
При составлении управляющей программы функции траектории для отдельных элементов контура заготовки программируются по очереди. Для этого вводятся координаты конечных точек элементов контура из чертежа с указанными размерами. На основании этих координат, данных инструмента и поправки на радиус система ЧПУ рассчитывает фактическую траекторию перемещения инструмента.

Система ЧПУ перемещает одновременно все оси станка, заданные в NC-кадре функции перемещения.

Движение параллельно осям станка

Если кадр программы содержит информацию об одной координате, то система ЧПУ перемещает инструмент параллельно запрограммированным станочным осям.

В зависимости от конструкции станка при отработке программы движется либо инструмент, либо стол станка с зажатой заготовкой. При программировании движения по траектории нужно действовать так, как будто перемещается инструмент.



Пример

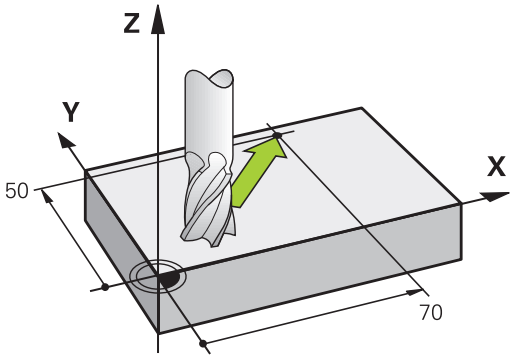
```
50 L  X+100
```

50	Номер кадра
L	Функция траектории **Прямая**
X+100	Координаты конечной точки

Инструмент сохраняет Y- и Z-координаты и перемещается в позицию X=100.

Движение в главных плоскостях

Если кадр программы содержит информацию о двух координатах, то система ЧПУ перемещает инструмент вдоль запрограммированной плоскости.



Пример:

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

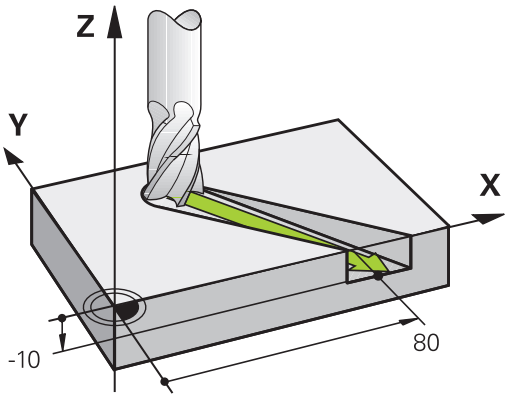
Инструмент сохраняет Z-координату и перемещается в плоскости XY в позицию X=70, Y=50.

Трехмерное движение

Если кадр программы содержит информацию о трех координатах, то система ЧПУ перемещает инструмент в запрограммированную позицию.

Пример:

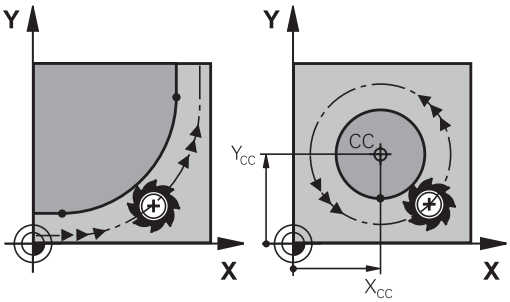
```
L X+80  Y+0 Z-10
```



Окружности и дуги окружностей

При круговых движениях система ЧПУ перемещает две оси станка одновременно: инструмент двигается относительно детали по круговой траектории. Для круговых движений можно ввести центр окружности **CC**.

С помощью функций траектории для дуг окружности вы программируете окружности в плоскости обработки. Вы определяете главную плоскость обработки с помощью задания оси шпинделя, при вызове инструмента **TOOL CALL**.



Ось шпинделя	Главная плоскость
Z	**XY**, а также UV, XV, UY
Y	**ZX**, а также WU, ZU, WX
X	**YZ**, а также VW, YW, VZ

Круговое движение в другой плоскости

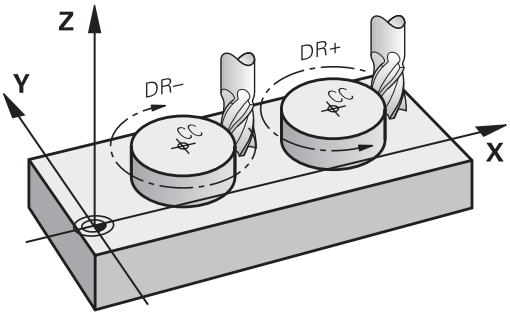
Круговые движения, не лежащие в главной плоскости обработки, программируются при помощи функции **Разворот плоскости обработки** или при помощи Q-параметров.

> **Дополнительная информация:** "Функция PLANE: наклон плоскости обработки (номер опции #8)", Стр. 441
>
> **Дополнительная информация:** "Принцип действия и обзор функций", Стр. 280

Направление вращения DR при круговых движениях

Для круговых движений без плавного перехода к другим элементам контура направление вращения вводится следующим образом:

Вращение по часовой стрелке: **DR-**
Вращение против часовой стрелки: **DR+**



Поправка на радиус

Коррекция на радиус должна содержаться в том кадре УП, с которого начинается обработка первого элемента контура. Не допускается активация коррекции на радиус в кадре УП для круговой траектории. Программируйте ее предварительно в кадре линейного перемещения.

Дополнительная информация: "Движение по траектории – прямоугольные координаты", Стр. 166

Дополнительная информация: "Вход в контур и выход из контура", Стр. 156

Предварительное позиционирование

УКАЗАНИЕ

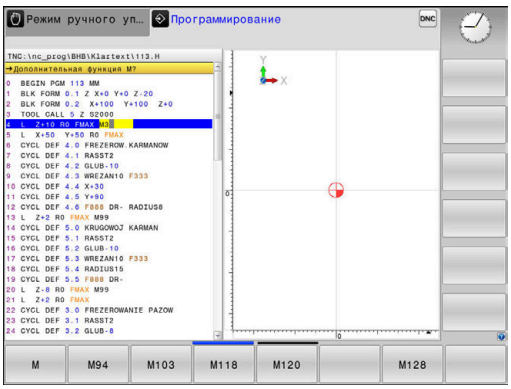
Осторожно, опасность столкновения!

Система ЧПУ не выполняет автоматической проверки столкновений между инструментом и деталью. Неправильное предварительное позиционирование может привести к повреждениям контура. Во время движения подвода существует риск столкновения!

- Программирование подходящего предварительного положения
- Проверка выполнения и контура при помощи графического моделирования

Создание кадров программы с использованием клавиш программирования траектории

Пользуясь серыми клавишами программирования траектории, открыть диалог программирования. Система управления запросит все данные по очереди и включит кадр программы в управляющую программу.



Пример – программирование прямой

- Инициирование диалога программирования, например прямая

КООРДИНАТЫ?

- Введите координаты конечной точки прямой, например -20 на оси X

КООРДИНАТЫ?

- Введите координаты конечной точки прямой,например 30 по Y, подтвердите клавишей **ENT**

ПОПРАВКА НА РАДИУС: КОР.ВЛЕВО(RL)/КОР.ВПРАВО(RR)/БЕЗ КОРР.:?

- Выберите коррекцию на радиус: например, нажмите программную клавишу **R0**, инструмент перемещается без коррекции.

ПОДАЧА F=? / F MAX = ENT

- Введите **100** (подача, например, 100 мм/мин; при программировании в дюймах: ввод 100 соответствует подаче 10 дюймов/мин) и подтвердите клавишей **ENT**, или

- перемещение на ускоренном ходу: нажмите программную клавишу **FMAX**, или

- перемещение с подачей, заданной в кадре **TOOL CALL**: нажмите программную клавишу **F AUTO**.

ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ФУНКЦИЯ M?

- Введите **3** (дополнительная функция M3) и завершите диалог нажатием клавиши **END**

Пример

```
L X-20 Y+30 R0 FMAX M3
```

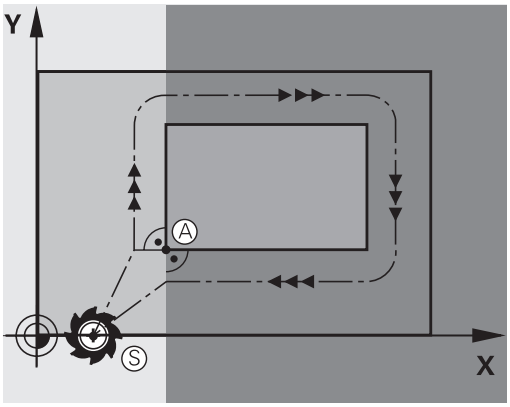
5.3 Вход в контур и выход из контура

Начальная и конечная точка

Инструмент перемещается из точки старта к первой точке контура. Требования к точке старта:

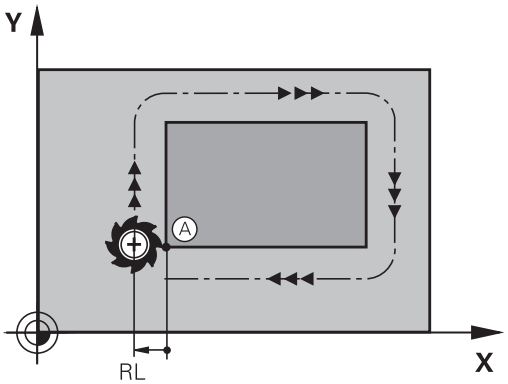
- Запрограммирована без поправки на радиус
- Подвод без опасности столкновения
- Вблизи первой точки контура

Пример на рисунке справа:
при подводе к первой точке контура контур повреждается, если точка старта задана в темно-серой области.



Первая точка контура

Для движения инструмента к первой точке контура следует запрограммировать поправку на радиус.

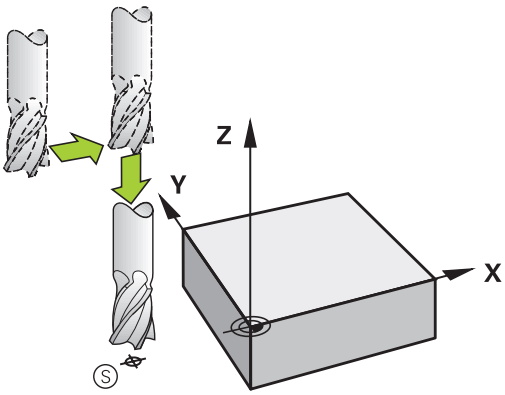


Подвод точки старта на оси шпинделя

При подводе к точке старта инструмент должен переместиться по оси шпинделя на рабочую глубину. При опасности столкновения подводите точку старта по оси шпинделя отдельно.

Пример

```
30 L  Z-10  R0  FMAX
31 L X+20  Y+30  RL  F350
```

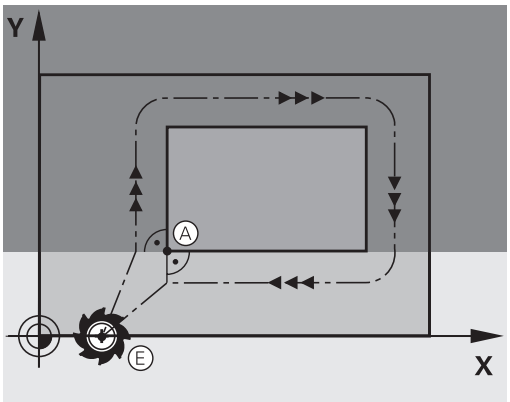


Конечная точка

Условия для выбора конечной точки:

- Подвод без опасности столкновения
- Вблизи последней точки контура
- Вероятность повреждения контура исключается: оптимальная конечная точка лежит на продолжении траектории инструмента для обработки последнего элемента контура

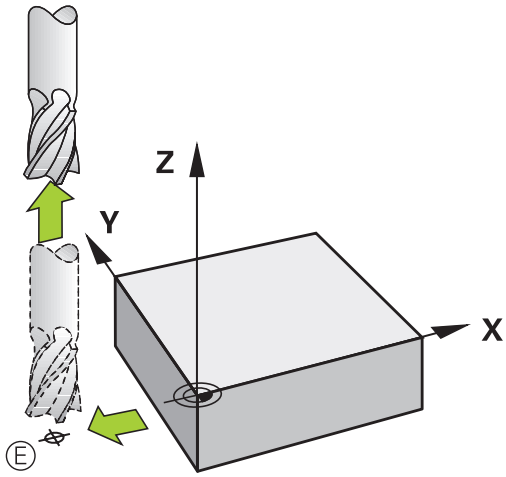
Пример на рисунке справа:
если конечная точка задана в темно-серой области, то при отводе из конечной точки контур повреждается.



Выход из конечной точки в направлении оси инструмента:
при выходе из конечной точки программируйте ось шпинделя отдельно.

Пример

```
50 L X+60  Y+70  R0  F700
51 L Z+250  R0  FMAX
```

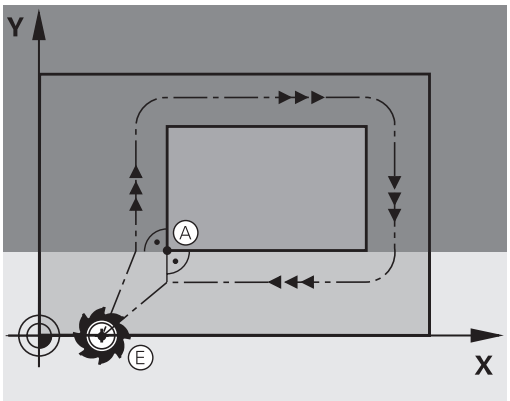


Общее для начальной и конечной точек

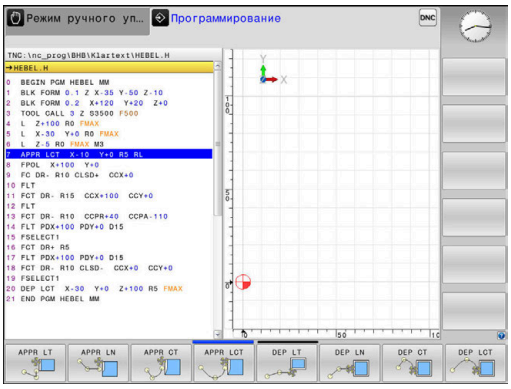
Для общей начальной точки и конечной точки Вы программируете без коррекции на радиус.

Вероятность повреждения контура исключается: оптимальная точка старта лежит между продолжениями траекторий инструментов для обработки первого и последнего элементов контура.

Пример на рисунке справа:
если конечная точка задана в темно-серой области, при подводе или отводе контур повреждается.



Обзор: формы траектории для входа в контур и выхода из него



Функции **APPR** (англ. approach = подвод) и **DEP** (англ. departure = вывод) активируются при помощи клавиши **APPR/DEP**. Затем с помощью программных клавиш можно выбрать следующие формы траектории:

Подвод	Выход	Функция
APPR LT	DEP LT	Прямая с плавным переходом
APPR LN	DEP LN	По прямой перпендикулярно контуру
APPR CT	DEP CT	Круговая траектория с плавным переходом
APPR LCT	DEP LCT	Круговая траектория с переходом в прямую по касательной, подвод и отвод от вспомогательной точки вне контура на участке прямой, касательной к окружности

Вход и выход из винтовой траектории

При входе и выходе из винтовой траектории инструмент перемещается на продолжении винтовой траектории и заканчивает на контуре по касательной к окружности. Для этого следует использовать функцию **APPR CT** или **DEP CT**.

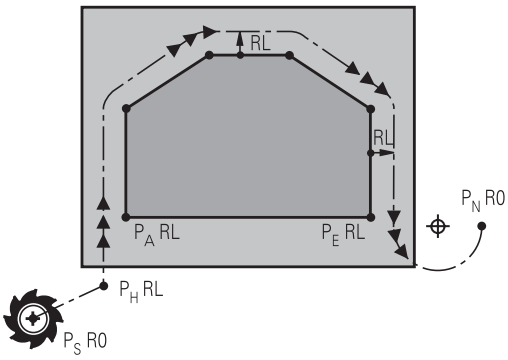
Важные позиции при подводе и отводе

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Система ЧПУ выполняет перемещение от текущей позиции (начальная точка P_S) к вспомогательной точке P_H, заданной в последней подаче. Если программирование **FMAX** производилось в последнем кадре позиционирования перед функцией подвода, то система ЧПУ выполняет подвод к вспомогательной точке P_H на ускоренном ходу.

- Запрограммировать другую подачу нежели чем **FMAX** перед функцией подвода.



- Начальная точка P_S
  Эта точка программируется непосредственно перед APPR-кадром. P_S лежит вне контура, подвод к ней выполняется без коррекции на радиус (R0).
- Вспомогательная точка P_H
  Подвод и отвод для некоторых форм траектории выполняется через вспомогательную точку P_H, координаты которой система ЧПУ рассчитывает, исходя из данных APPR- и DEP-кадров.
- Первая точка контура P_A и последняя точка контура P_E
  Первая точка контура P_A программируется в APPR-кадре, последняя точка контура P_E – при помощи любой функции траектории. Если кадр APPR содержит также Z-координату, то система ЧПУ подводит инструмент к первой точке контура P_A одновременно.
- Конечная точка P_N
  Позиция P_N лежит вне контура и рассчитывается из данных DEP-кадра. Если кадр DEP содержит также Z-координату, то система ЧПУ подводит инструмент к конечной точке P_N одновременно.

Обозначение	Значение
APPR	англ. APPRoach = подвод
DEP	англ. DEParture = отвод
L	англ. Line = прямая
C	англ. Circle = окружность
T	Тангенциально (постоянный, плавный переход)
N	Нормаль (перпендикуляр)

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Система ЧПУ не выполняет автоматической проверки столкновений между инструментом и деталью. Неправильное предварительное позиционирование и неправильные вспомогательные точки P_H могут привести к повреждениям контура. Во время движения подвода существует риск столкновения!

- Программирование подходящего предварительного положения
- Проверка вспомогательной точки P_H, выполнения и контура при помощи графического моделирования

Для функций **APPR LT**, **APPR LN** и **APPR CT** система ЧПУ выполняет перемещение к вспомогательной точке P_H на последней запрограммированной подаче (также **FMAX**). При выполнении функции **APPR LCT** перемещение системой ЧПУ во вспомогательную точку P_H производится с подачей, заданной в APPR-кадре. Если до кадра подвода подача еще не задавалась, система ЧПУ выдает сообщение об ошибке.

Полярные координаты

Точки контура для функций подвода/отвода, указанных ниже, можно запрограммировать при помощи полярных координат:

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

Нажать для этого оранжевую клавишу **P** после того, как функция подвода или отвода была выбрана программной клавишей.

Поправка на радиус

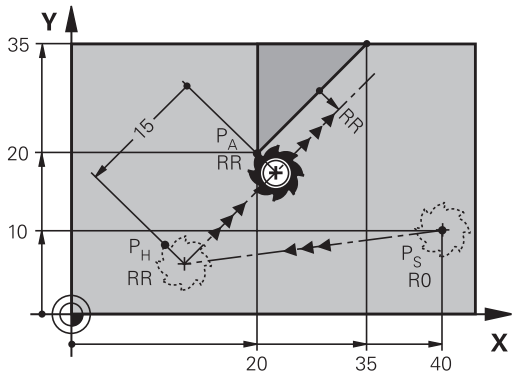
Поправка на радиус программируется вместе с первой точкой контура P_A в APPR-кадре. DEP-кадры автоматически отменяют поправку на радиус!

При программировании **APPR LN** или **APPR CT** при помощи **R0** система ЧПУ останавливает обработку/моделирование сообщением об ошибке.

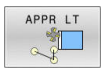
Это поведение отличается от системы ЧПУ iTNC 530!

Наезд по прямой с тангенциальным примыканием: APPR LT

Система ЧПУ перемещает инструмент по прямой от точки старта P_S к вспомогательной точке P_H. Оттуда перемещает его к первой точке контура P_A по прямой, являющейся касательной. Вспомогательная точка P_H находится на расстоянии **LEN** от первой точки контура P_A.



- Любой кадр позиционирования: выполните подвод к начальной точке P_S
- Откройте диалог при помощи клавиши **APPR/DEP** и программной клавиши **APPR LT**



- Координаты первой точки контура P_A
- **LEN**: расстояние от вспомогательной точки P_H до первой точки контура P_A
- Поправка на радиус **RR/RL** для обработки

Пример

7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	P_S подвод без поправки на радиус
8 APPR LT X+20 Y+20 Z-10 LEN15 RR F100	P_A с поправкой на радиус RR, расстояние от P_H до P_A: LEN=15
9 L X+35 Y+35	Конечная точка первого элемента контура
10 L ...	Следующий элемент контура

Подвод по прямой перпендикулярно к первой точке контура: APPR LN

- Произвольная функция траектории: выполните подвод к начальной точке P_S
- Откройте диалог при помощи клавиши **APPR/DEP** и программной клавиши **APPR LT**

- Координаты первой точки контура P_A
- Длина: расстояние от вспомогательной точки P_H. **LEN** всегда должно иметь положительное значение
- Поправка на радиус **RR/RL** для обработки

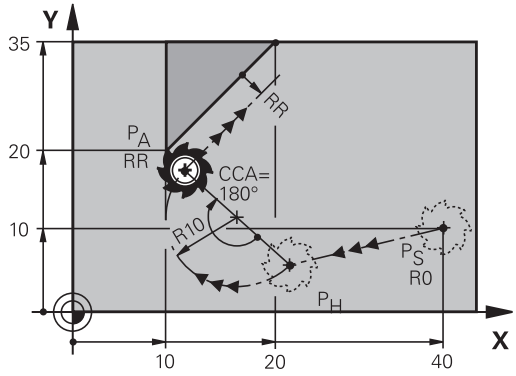
Пример

7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	P_S подвод без поправки на радиус
8 APPR LN X+10 Y+20 Z-10 LEN15 RR F100	P_A с поправкой на радиус RR
9 L X+20 Y+35	Конечная точка первого элемента контура
10 L ...	Следующий элемент контура

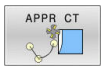
Наезд по круговой траектории с тангенциальным примыканием: APPR CT

Система ЧПУ перемещает инструмент по прямой от точки старта P_S к вспомогательной точке P_H. Оттуда она перемещает его по круговой траектории, плавно переходящей в первый элемент контура, к первой точке контура PA.

Круговая траектория от точки P_H к P_A определяется на основании радиуса R и центрального угла **CCA**. Направление круговой траектории задается выполнением первого элемента контура.



- Произвольная функция траектории: выполните подвод к начальной точке P_S
- Откройте диалог при помощи клавиши **APPR/DEP** и программной клавиши **APPR CT**

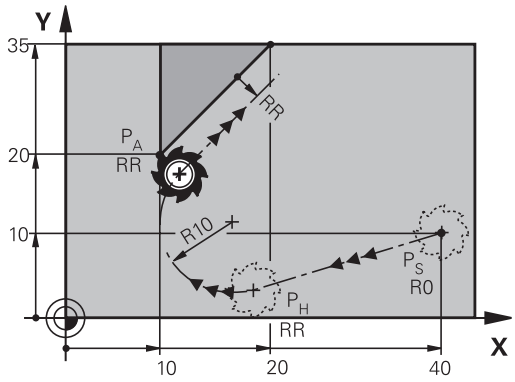


- Координаты первой точки контура P_A
- Радиус R круговой траектории
  - Подвод к заготовке со стороны, определенной коррекцией на радиус: введите положительное значение для переменной R
  - Подвод к стороне заготовки в направлении противоположном коррекции на радиус: введите отрицательное значение для R.
- Центральный угол **CCA** круговой траектории
  - Для CCA должно задаваться только положительное значение.
  - Максимальное значение ввода 360°
- Поправка на радиус **RR/RL** для обработки

Пример

7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	P_S подвод без поправки на радиус
8 APPR CT X+10 Y+20 Z-10 CCA180 R+10 RR F100	P_A с поправкой на радиус RR, радиус R=10
9 L X+20 Y+35	Конечная точка первого элемента контура
10 L ...	Следующий элемент контура

Подвод вдоль контура по касательной дуге, плавно переходящей в прямую: APPR LCT

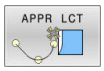


Система ЧПУ перемещает инструмент по прямой от точки старта P_S к вспомогательной точке P_H. Оттуда она перемещает его по круговой траектории к первой точке контура P_A. Подача, запрограммированная в APPR-кадре, действительна для всего отрезка, по которому перемещается система ЧПУ в кадре подвода (отрезок P_S – P_A).

Если в кадре подвода были запрограммированы все три главные оси координат X, Y и Z, то система ЧПУ перемещает одновременно по трем осям из определенной перед APPR-кадром позиции до вспомогательной точки P_H. Затем от P_H в P_A только в плоскости обработки.

Круговая траектория имеет плавное сопряжение с прямой P_S – P_H, а также с первым элементом контура. Таким образом, она однозначно определяется через радиус R.

- Произвольная функция траектории: выполните подвод к начальной точке P_S
- Откройте диалог при помощи клавиши **APPR/DEP** и программной клавиши **APPR LCT**



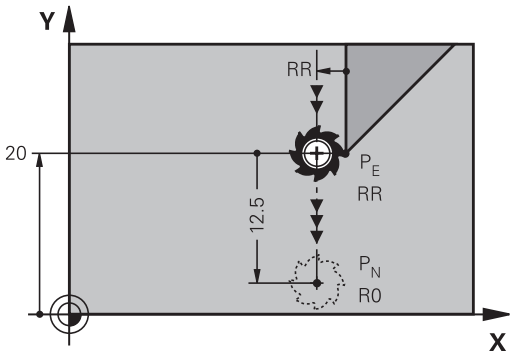
- Координаты первой точки контура P_A
- Радиус R круговой траектории. Введите положительное значение для R
- Поправка на радиус **RR/RL** для обработки

Пример

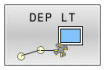
7 L X+40 Y+10 R0 FMAX M3	P_S подвод без поправки на радиус
8 APPR LCT X+10 Y+20 Z-10 R10 RR F100	P_A с поправкой на радиус RR, радиус R=10
9 L X+20 Y+35	Конечная точка первого элемента контура
10 L ...	Следующий элемент контура

Отвод по прямой с тангенциальным примыканием: DEP LT

Система ЧПУ перемещает инструмент по прямой от последней точки контура P_E к конечной точке P_N. Прямая продолжает последний элемент контура. P_N находится на расстоянии **LEN** от P_E.



- Запрограммируйте последний элемент контура с конечной точкой P_E и поправкой на радиус
- Откройте диалог при помощи клавиши **APPR/DEP** и программной клавиши **APPR CT**



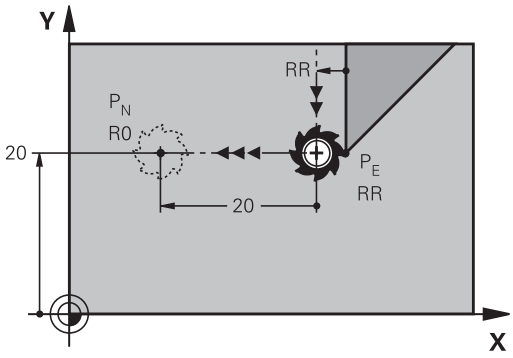
- LEN: введите расстояние до конечной точки P_N от последнего элемента контура P_E

Пример

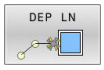
23 L Y+20 RR F100	Последний элемент контура: P_E с поправкой на радиус
24 DEP LT LEN12.5 F100	Отвод на LEN=12,5 мм
25 L Z+100 FMAX M2	Отвод инструмента по оси Z, возврат, конец программы

Отвод по прямой перпендикулярно к последней точке контура: DEP LN

Система ЧПУ перемещает инструмент по прямой от последней точки контура P_E к конечной точке P_N. Прямая проходит перпендикулярно контуру в последней точке P_E. P_N находится от P_E на расстоянии, равном **LEN** + радиус инструмента.



- Запрограммируйте последний элемент контура с конечной точкой P_E и коррекцией на радиус на радиус
- Откройте диалог при помощи клавиши **APPR/DEP** и программной клавиши **DEP LN**



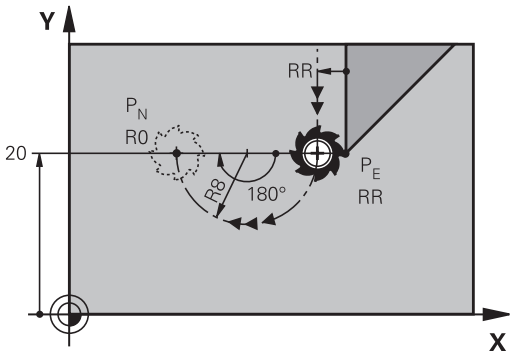
- **LEN**: введите расстояние до конечной точки P_N. Важно: для **LEN** задавать только положительное значение!

Пример

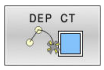
23 L Y+20 RR F100	Последний элемент контура: PE с поправкой на радиус
24 DEP LN LEN+20 F100	Для отвода от контура по нормали на LEN=20 мм
25 L Z+100 FMAX M2	Отвод инструмента по оси Z, возврат, конец программы

Отвод по круговой траектории с тангенциальным примыканием: DEP CT

Система ЧПУ перемещает инструмент по круговой траектории от последней точки контура P_E к конечной точке P_N. Круговая траектория примыкает к последнему элементу контура по касательной.



- Запрограммируйте последний элемент контура с конечной точкой P_E и коррекцией на радиус на радиус
- Откройте диалог при помощи клавиши **APPR/DEP** и программной клавиши **DEP CT**



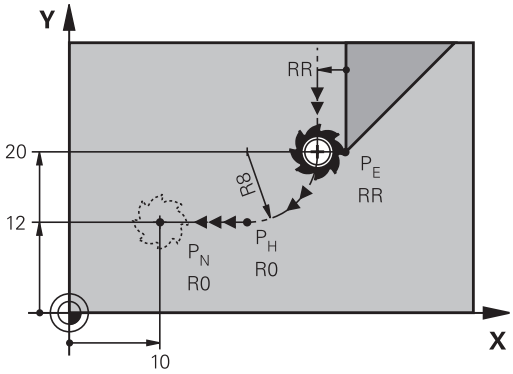
- Центральный угол **CCA** круговой траектории
- Радиус R круговой траектории
  - Инструмент должен быть отведен от заготовки с той стороны, которая была задана коррекцией на радиус: введите положительное значение для R.
  - Инструмент должен быть отведен от заготовки со стороны, **противоположной** той, для которой была задана поправка на радиус: введите отрицательное значение для R.

Пример

23 L Y+20 RR F100	Последний элемент контура: PE с поправкой на радиус
24 DEP CT CCA 180 R+8 F100	Центральный угол=180°, Радиус круговой траектории=8 мм
25 L Z+100 FMAX M2	Отвод инструмента по оси Z, возврат, конец программы

Отвод вдоль контура по касательной дуге, плавно переходящей в прямую: DEP LCT

Система ЧПУ перемещает инструмент по круговой траектории от последней точки контура P_E к вспомогательной точке P_H. Оттуда она перемещает его по прямой к конечной точке P_N. Последний элемент контура и прямая P_H – P_N имеют плавные переходы в круговую траекторию. Таким образом, круговая траектория однозначно определена через радиус R.



- Запрограммируйте последний элемент контура с конечной точкой P_E и поправкой на радиус
- Начните диалог с помощью клавиши **APPR/DEP** и программной клавиши **DEP LCT**

- Введите координаты конечной точки P_N
- Радиус R круговой траектории. Введите положительное значение для R

Пример

23 L Y+20 RR F100	Последний элемент контура: PE с поправкой на радиус
24 DEP LCT X+10 Y+12 R+8 F100	Координаты PN, радиус круговой траектории=8 мм
25 L Z+100 FMAX M2	Отвод инструмента по оси Z, возврат, конец программы

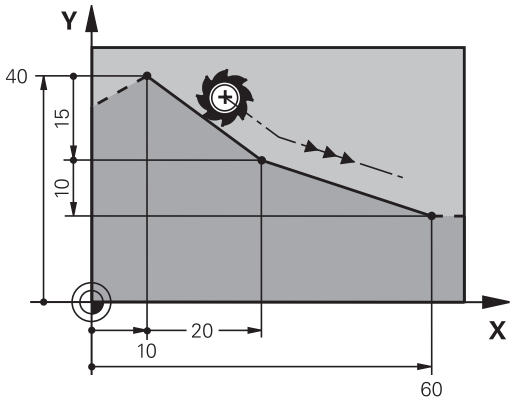
5.4 Движение по траектории – прямоугольные координаты

Обзор функций траектории

Клавиша	Функция	Движение инструмента	Вводимые данные	Страница
L	Прямая **L** от англ.: Line	Прямая	Координаты конечной точки	167
CHF	Фаска: **CHF** от англ.: **CH**am**F**er	Фаска между двумя прямыми	Длина фаски	168
CC	Центр окружности **CC**; от англ.: Circle Center	Отсутствует	Координаты центра окружности или полюса	170
C	Дуга окружности **C** от англ.: **C**ircle	Круговая траектория с центром окружности CC, идущая к конечной точке дуги окружности	Координаты конечной точки окружности, направление вращения	171
CR	Дуга окружности **CR** от англ.: **C**ircle by **R**adius	Круговая траектория с заданным радиусом	Координаты конечной точки окружности, радиус окружности, направление вращения	173
CT	Дуга окружности **CT** от англ.: **C**ircle **T**angential	Круговая траектория с плавными переходами из предыдущего и к последующему элементу контура	Координаты конечной точки окружности	175
RND	Скругление углов **RND** от англ.: **R**ou**ND**ing of Corner	Круговая траектория с плавными переходами из предыдущего и к последующему элементу контура	Радиус угла R	169
FK	Программирование свободного контура **FK**	Прямая или круговая траектория с любым переходом к предыдущему элементу контура	Ввод в зависимости от функции	190

Прямая L

Система ЧПУ перемещает инструмент по прямой из его текущей позиции к конечной точке прямой. Начальная точка является конечной точкой предыдущего кадра УП.



- Нажмите клавишу **L** для начала программирования кадра прямолинейного перемещения
- **Координаты** конечной точки прямой, если необходимо
- **Поправка на радиус RL/RR/R0**
- **Подача F**
- **Дополнительная M-функция**

Пример

```
7 L X+10 Y+40 RL F200 M3
8 L IX+20 IY-15
9 L X+60 IY-10
```

Назначение фактической позиции

Кадр прямой (кадр **L**) можно формировать также с помощью клавиши **Присвоение фактической позиции**:

- В режиме работы **Режим ручного упр.** переместите инструмент в позицию, которую вы собираетесь сохранить
- Сменить индикацию экрана для программирования
- Выберите кадр программы, за которым должен быть вставлен кадр прямой

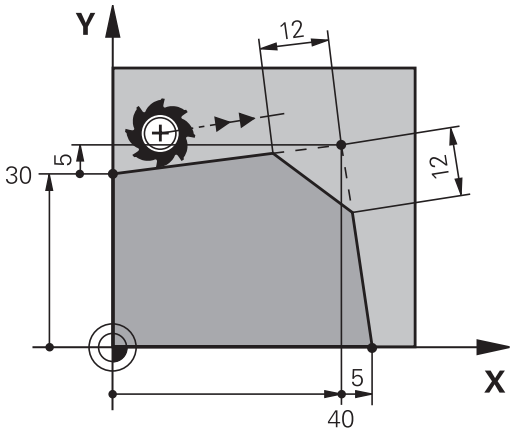
- Нажмите кнопку **Присвоение фактической позиции**
- > Система ЧПУ сформирует кадр прямой с координатами фактической позиции.

Вставка фаски между двумя прямыми

На углах контура, возникающих на пересечении двух прямых, можно снять фаску.

- В кадрах прямых перед **CHF**-кадром и после него следует запрограммировать обе координаты плоскости, на которой выполняется фаска
- Поправка на радиус перед **CHF**-кадром и после него должна быть одинаковой
- Фаска должна выполняться инструментом, вызванным в данный момент

- **Снятие фаски**: длина фаски, если необходимо:
- **Подача F** (активна только в **CHF**-кадре)



Пример

```
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
```

Нельзя начинать контур с кадра **CHF**.

Фаска выполняется только в плоскости обработки.

Подвод к удаленной при снятии фаски угловой точке не выполняется.

Запрограммированная в кадре **CHF** подача действительна только в данном CHF-кадре. Затем снова действует подача, запрограммированная перед **кадром CHF**.

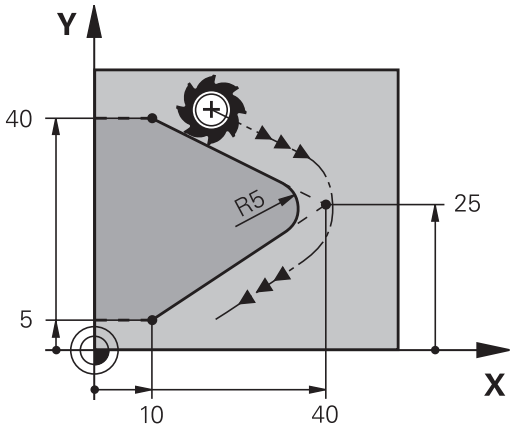
Скругление углов RND

Функция **RND** скругляет углы контура.

Инструмент перемещается по круговой траектории, плавно примыкающей как к предыдущему, так и к последующему элементу контура.

Скругление должно выполняться при помощи вызванного в данный момент инструмента.

- **Радиус скругления**: радиус дуги окружности, если необходимо:
- **Подача F** (активна только в кадре **RND**)



Пример

```
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
```

Предыдущий и последующий элемент контура должны содержать обе координаты плоскости, на которой производится скругление углов. Если контур обрабатывается без коррекции на радиус инструмента, следует ввести обе координаты плоскости обработки.

Подвод к угловой точке не выполняется.

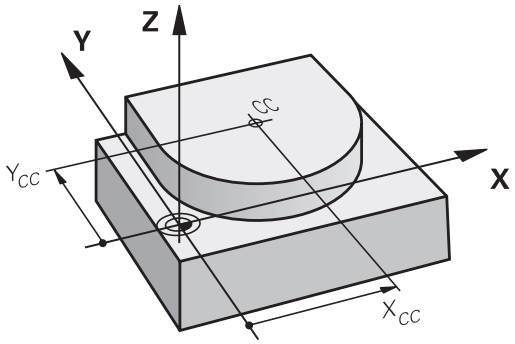
Запрограммированная в **RND**-кадре подача действительна только в данном **RND**-кадре. Затем снова принимается подача, запрограммированная перед **RND**-кадром.

Кадры **RND** можно использовать для плавного подвода к контуру.

Центр окружности CC

Центр окружности задается для круговых траекторий, программируемых с помощью клавиши C (круговая траектория C). Для этого

- следует ввести декартовы координаты центра окружности на плоскости обработки или
- назначить последнюю запрограммированную позицию, или
- захватить координаты клавишей **Назначение фактической позиции**



▶ Задайте координаты центра окружности или введите последнюю запрограммированную позицию: не вводите координаты.

Пример

```
5 CC X+25 Y+25
```

или

```
10 L  X+25 Y+25
11 CC
```

Строки программы 10 и 11 не относятся к рисунку.

Срок действия

Координаты центра окружности сохраняются до того момента, когда будет запрограммирован новый центр окружности.

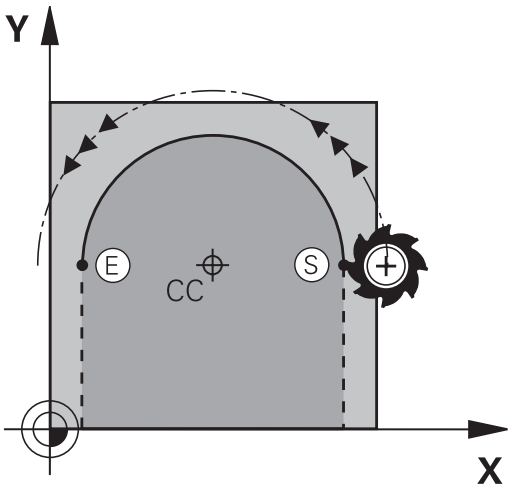
Инкрементный ввод центра окружности

Координата центра окружности, введенная в приращениях, всегда соотносится с последней запрограммированной позицией инструмента.

> С помощью **CC** обозначается позиция в качестве центра окружности: инструмент не перемещается на эту позицию.
>
> Центр окружности является одновременно полюсом для полярных координат.

Круговая траектория C вокруг центра окружности CC

Перед программированием круговой траектории задайте центр окружности **CC**. Последняя запрограммированная позиция инструмента перед круговой траекторией является ее начальной точкой.



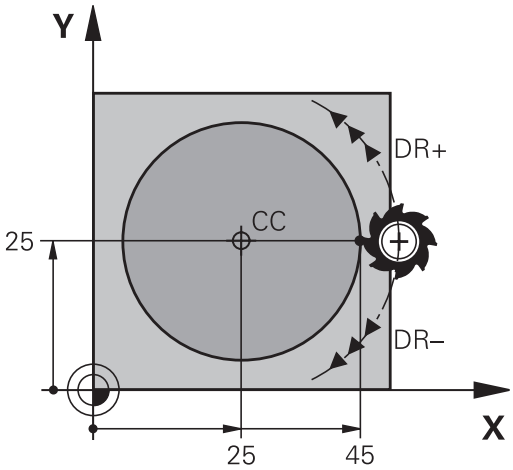
- Переместите инструмент в точку старта круговой траектории

- **Введите координаты** центра окружности

- **Введите координаты** конечной точки дуги окружности, если необходимо:
- **Направление вращения DR**
- **Подача F**
- **Дополнительная M-функция**

Пример

```
5 CC X+25 Y+25
6 L  X+45 Y+25  RR F200  M3
7 C X+45 Y+25 DR+
```



Круговое движение в другой плоскости

Система ЧПУ выполняет круговые перемещения, как правило, в активной плоскости обработки. Однако можно запрограммировать окружности, не лежащие в активной плоскости обработки.

Пример

```
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+
```

Если вы ещё и повернёте это круговое перемещение, то получится пространственная дуга (дуга по трем осям).

Полная окружность

Задайте для конечной точки те же координаты, что и для точки старта.

Начальная точка и конечная точка движения по окружности должны лежать на круговой траектории.

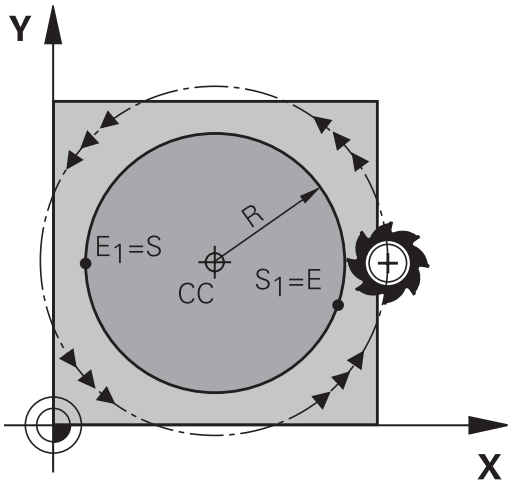
Максимальное значение допуска при вводе составляет 0,016 мм. Допуск на ввод определяется в машинном параметре **circleDeviation**(Nr. 200901).

Минимально возможная окружность, по которой сможет перемещаться система ЧПУ: 0,016 мм.

Круговая траектория CR с фиксированным радиусом

Инструмент перемещается по круговой траектории с радиусом R.

- **Координаты** конечной точки дуги окружности
- **Радиус R** Внимание: знак числа определяет величину дуги окружности!
- **Направление вращения DR** Внимание: знак числа определяет вогнутый или выпуклый изгиб!
- **Дополнительная M-функция**
- **Подача F**



Полная окружность

Для полного круга последовательно программируются два кадра окружности:

Конечная точка первого полукруга является начальной точкой для второго. Конечная точка второго полукруга является начальной точкой для первого.

Центральный угол CCA и радиус дуги окружности R

Начальная точка и конечная точка на контуре могут соединяться с помощью четырех разных дуг с одинаковым радиусом:

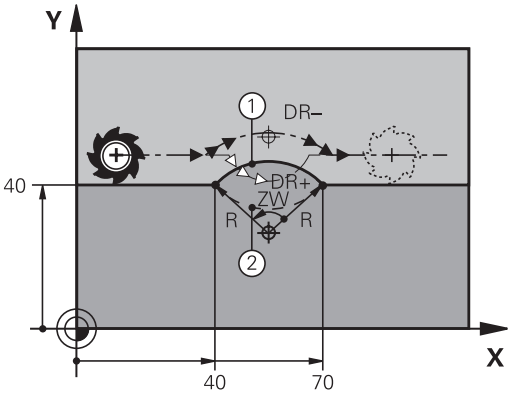
Меньшая дуга окружности: CCA<180°
Радиус имеет положительный знак числа R>0

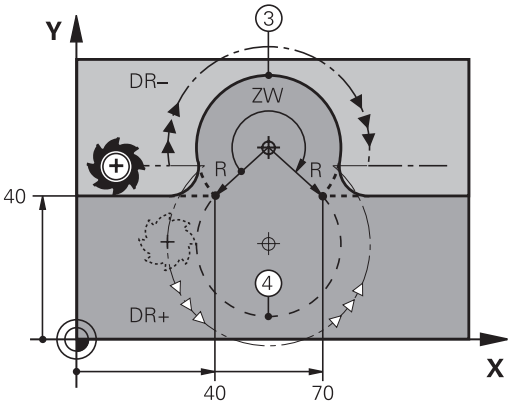
Большая дуга окружности: CCA>180°
Радиус имеет отрицательный знак числа R<0

При помощи направления вращения задается изгиб дуги окружности: наружу (выпуклая) или внутрь (вогнутая):

Выпуклая: направление вращения **DR-** (с поправкой на радиус **RL**)

Вогнутая: направление вращения **DR+** (с поправкой на радиус **RL**)





> Расстояние между начальной точкой и конечной точкой диаметра окружности не может превышать диаметра окружности.
>
> Максимальный радиус составляет 99,9999 м.
>
> Угловые оси A, B и C поддерживаются.
>
> Система ЧПУ выполняет круговые перемещения, как правило, в активной плоскости обработки. Однако можно запрограммировать окружности, не лежащие в активной плоскости обработки. При одновременном вращении круговых движений возникают пространственные круги (круги по трем осям).

Пример

```
10 L X+40 Y+40 RL F200 M3
11 CR  X+70 Y+40  R+20 DR-  (дуга 1)
```

или

```
11 CR  X+70 Y+40  R+20 DR+  (дуга 2)
```

или

```
11 CR  X+70 Y+40  R-20 DR-  (дуга 3)
```

или

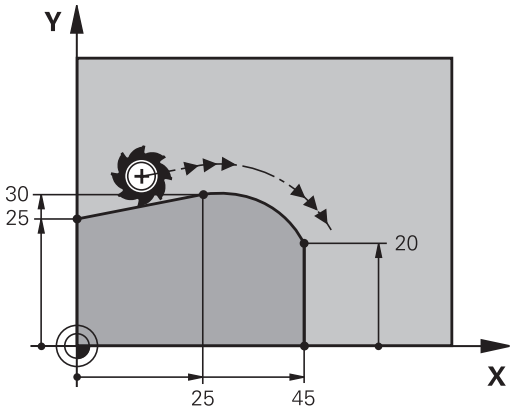
```
11 CR  X+70 Y+40  R-20 DR+  (дуга 4)
```

Круговая траектория CT с плавным переходом

Инструмент перемещается по дуге окружности, примыкающей по касательной к элементу контура, ранее запрограммированному до дуги.

Переход является тангенциальным, если в точке пересечения элементов контура не возникает точки перегиба или угловой точки, т. е. элементы контура плавно переходят друг в друга.

Элемент контура, к которому плавно примыкает дуга окружности, программируется непосредственно перед **CT**-кадром. Для этого требуется не менее двух кадров позиционирования.



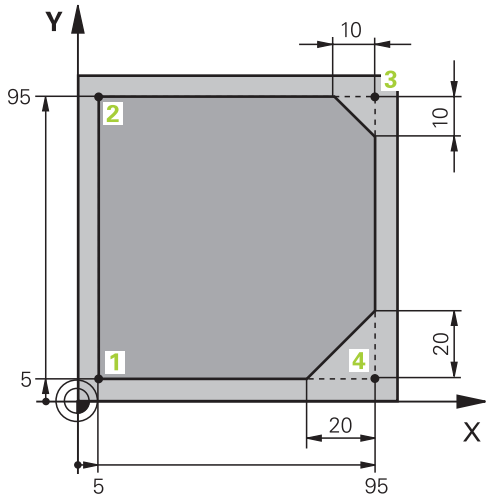
- **Координаты** конечной точки дуги окружности, если требуется:
- **Подача F**
- **Дополнительная M-функция**

Пример

```
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
```

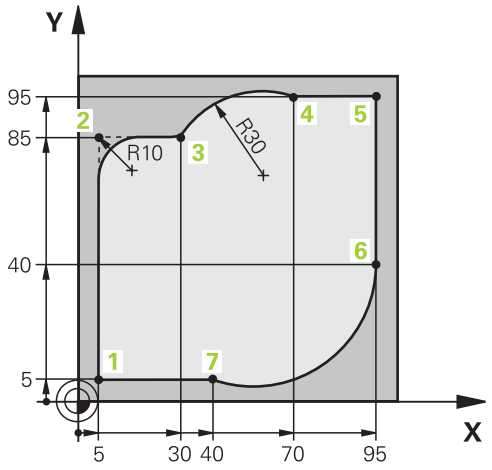
CT-кадр и запрограммированный ранее элемент контура должны содержать обе координаты плоскости, в которой выполняется дуга окружности!

Пример: движения по прямой и фаски в декартовой системе координат



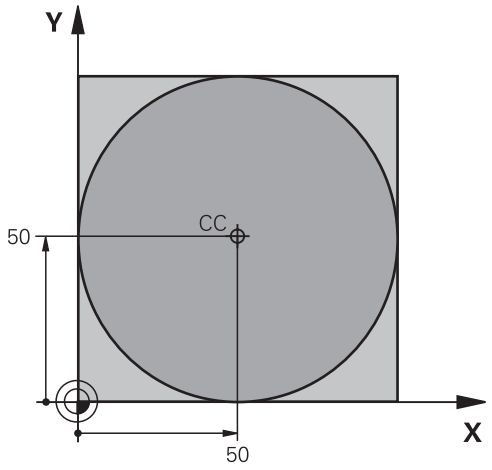
0 BEGIN PGM LINEAR MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Определение заготовки для графического моделирования обработки
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4000	Вызов инструмента с осью шпинделя и частотой вращения шпинделя
4 L Z+250 R0 FMAX	Вывод инструмента из материала по оси шпинделя на ускоренном ходу FMAX
5 L X-10 Y-10 R0 FMAX	Предварительное позиционирование инструмента
6 L Z-5 R0 F1000 M3	Перемещение на глубину обработки с подачей F = 1000 мм/мин
7 APPR LT X+5 y+5 LEN10 RL F300	Подвод к контуру в точке 1 по прямой с плавным переходом
8 L Y+95	Подвод к точке 2
9 L X+95	Точка 3: первая прямая для угла 3
10 CHF 10	Программирование фаски длиной 10 мм
11 L Y+5	Точка 4: вторая прямая для угла 3, первая прямая для угла 4
12 CHF 20	Программирование фаски длиной 20 мм
13 L X+5	Подвод к последней точке контура 1, вторая прямая для угла 4
14 DEP LT LEN10 F1000	Отвод от контура по прямой, касательной к окружности
15 L Z+250 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы
16 END PGM LINEAR MM	

Пример: круговое движение в декартовой системе координат



0 BEGIN PGM CIRCULAR MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Определение заготовки для графического моделирования обработки
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z s4000	Вызов инструмента с осью шпинделя и частотой вращения шпинделя
4 L Z+250 R0 FMAX	Вывод инструмента из материала по оси шпинделя на ускоренном ходу FMAX
5 L X-10 Y-10 R0 FMAX	Предварительное позиционирование инструмента
6 L Z-5 R0 F1000 M3	Перемещение на глубину обработки с подачей F = 1000 мм/мин
7 APPR LCT X+5 Y+5 R5 RL F300	Подвод к контуру в точке 1 по дуге с плавным переходам
8 L X+5 Y+85	Точка 2: первая прямая для угла 2
9 RND R10 F150	Ввод радиуса R = 10 мм, подача: 150 мм/мин
10 L X+30 Y+85	Подвод к точке 3: точка старта окружности с CR
11 CR X+70 Y+95 R+30 DR-	Подвод к точке 4: конечная точка окружности с CR, радиус 30 мм
12 L X+95	Подвод к точке 5
13 L X+95 Y+40	Подвод к точке 6
14 CT X+40 Y+5	Перемещение в точку 7: конечная точка окружности, дуга окружности с плавным переходом в точке 6, система ЧПУ рассчитывает радиус самостоятельно
15 L X+5	Подвод к последней точке контура 1
16 DEP LCT X-20 Y-20 R5 F1000	Отвод от контура по круговой траектории с плавным переходом
17 L Z+250 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы
18 END PGM CIRCULAR MM	

Пример: круг в декартовой системе



0 BEGIN PGM C-CC MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Определение заготовки
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S3150	Вызов инструмента
4 CC X+50 Y+50	Определение центра окружности
5 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
6 L X-40 Y+50 R0 FMAX	Предварительное позиционирование инструмента
7 L Z-5 R0 F1000 M3	Перемещение на глубину обработки
8 APPR LCT X+0 Y+50 R5 RL F300	Подвод к точке старта окружности по круговой траектории с плавным переходом
9 C X+0 DR-	Подвод к конечной точке окружности (=точке старта окружности)
10 DEP LCT X-40 Y+50 R5 F1000	Отвод от контура по круговой траектории с плавным переходом
11 L Z+250 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы
12 END PGM C-CC MM	

5.5 Движение по траектории – полярные координаты

Обзор

С помощью полярных координат положение определяется углом **PA** и расстоянием **PR** от заранее заданного полюса **CC**.

Полярные координаты применяются преимущественно в следующих случаях:

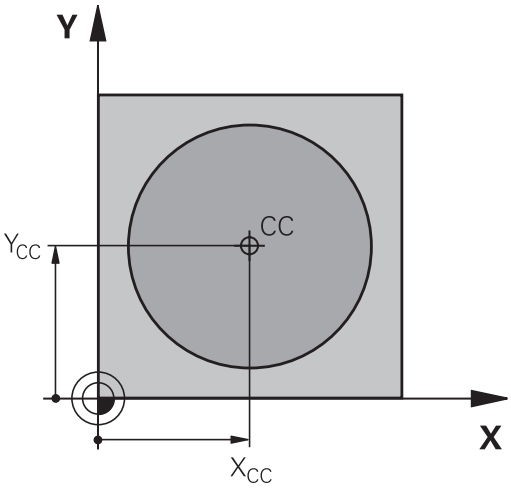
- позиции на дугах окружности
- Чертежи инструмента с данными углов, например, для окружностей центров отверстий

Обзор функций траекторий с полярными координатами

Клавиша	Движение инструмента	Вводимые данные	Страница
L + P	прямая	Полярный радиус, полярный угол конечной точки прямой	180
C + P	Круговая траектория вокруг центра окружности/ полюса к конечной точке дуги окружности	Полярный угол конечной точки окружности, направление вращения	181
CT + P	Круговая траектория с плавным примыканием к предыдущему элементу контура	Полярный радиус, полярный угол конечной точки окружности	181
C + P	Перекрытие круговой траектории прямой	Полярный радиус, полярный угол конечной точки окружности, координата конечной точки на оси инструментов	182

Начало отсчёта полярных координат: полюс CC

Полюс CC можно установить в любом месте управляющей программы, до введения позиций полярными координатами. Последовательность действий при задании полюса такая же, как при программировании центра окружности.



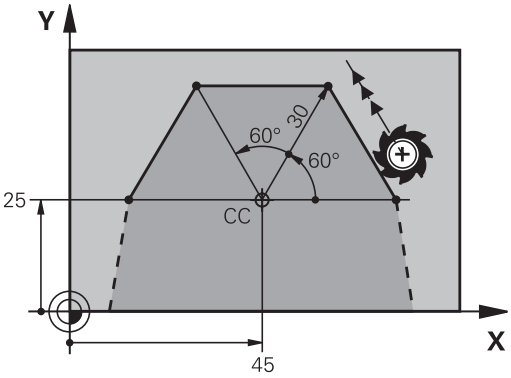
- **Координаты**: задайте декартовы координаты полюса или введите последнюю запрограммированную позицию: не вводите координаты. Задайте полюс, прежде чем запрограммировать полярные координаты. Программировать полюс следует только в системе декартовых координат. Полюс действителен до тех пор, пока вы не зададите новый полюс.

Пример

```
12 CC  X+45 Y+25
```

Прямая LP

Инструмент перемещается по прямой из своей текущей позиции в конечную точку прямой. Начальная точка является конечной точкой предыдущего кадра УП.



- **Полярные координаты-радиус PR**: ввести расстояние от конечной точки прямой до полюса CC
- **Полярные координаты-угол PA**: угловое положение конечной точки прямой между –360° и +360°

Знак числа **PA** определен базовой осью угла:

- Угол между базовой осью угла и **PR** против часовой стрелки: **PA**>0
- Угол между базовой осью угла и **PR** по часовой стрелке: **PA**<0

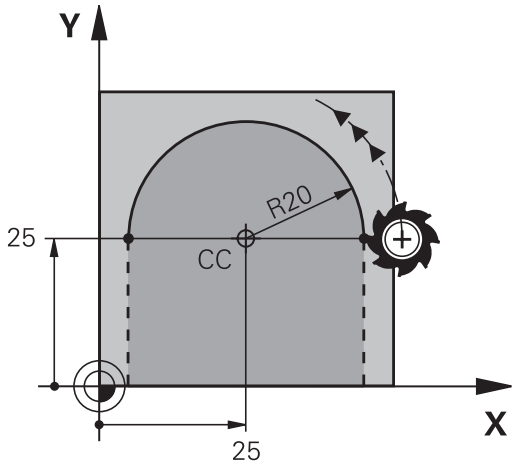
Пример

```
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
```

Круговая траектория CP вокруг полюса CC

Радиус полярных координат **PR** одновременно является радиусом дуги окружности. **PR** определяется расстоянием от точки старта до полюса **CC**. Последняя запрограммированная позиция инструмента перед круговой траекторией является ее начальной точкой.

- **Угол полярных координат PA**: угловое положение конечной точки круговой траектории между 99999,9999° и +99999,9999°
- **Направление вращения DR**



Пример

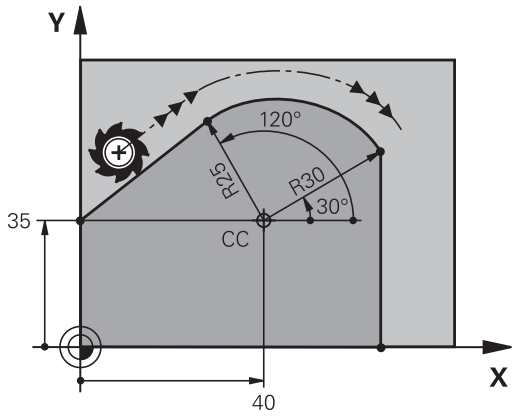
```
18 CC X+25 Y+25
19 LP  PR+20 PA+0  RR F250  M3
20 CP  PA+180 DR+
```

> При вводе перемещений в приращениях значения DR и PA следует указывать с одинаковым знаком.
>
> Следует учитывать это свойство при импорте управляющих программ из более ранних версий систем ЧПУ При необходимости следует адаптировать управляющую программу.

Круговая траектория CTP с плавным переходом

Инструмент перемещается по круговой траектории, плавно переходящей из предыдущего элемента контура.

- **Полярные координаты-радиус PR**: введите расстояние конечной точки прямой до полюса **CC**
- **Полярные координаты-угол PA**: угловое положение конечной точки круговой траектории



> Полюс **не** является центром окружности контура!

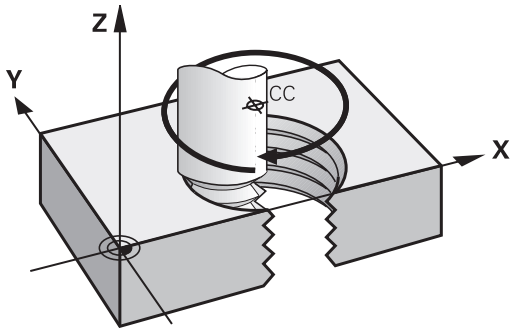
Пример

```
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
```

Винтовая линия (спираль)

Винтовая линия является суперпозицией прямолинейного движения на круговое движение в перпендикулярной ему плоскости. Круговая траектория программируется на главной плоскости.

Движение по винтовой траектории можно программировать только в полярных координатах.



Применение

- Внутренняя и наружная резьба большого диаметра
- Смазочные канавки

Расчет винтовой линии

Для программирования требуются инкрементальные данные суммарного угла, под которым инструмент перемещается по винтовой линии, и общая высота винтовой линии.

Количество витков n:	Витки резьбы + перебег резьбы в начале и в конце
Общая высота h:	Шаг резьбы P x количество витков n
Инкрементальный общий угол **IPA**:	Количество витков x 360° + угол для начала резьбы + угол для перебега резьбы
Начальная координата Z:	Шаг резьбы P x (витки резьбы + перебег в начале резьбы)

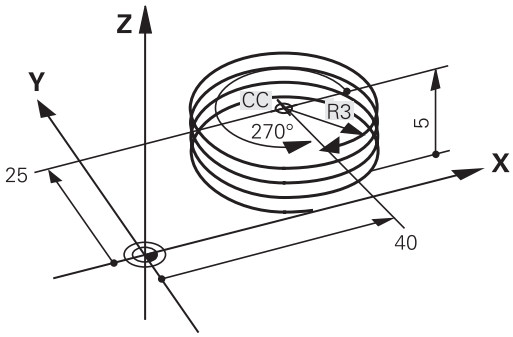
Форма винтовой линии

В таблице показана взаимосвязь между рабочим направлением, направлением вращения и поправкой на радиус для определенных форм траектории.

Внутренняя резьба	**Направление обработки**	**Направление вращения**	**Поправка на радиус**
правая	Z+	**DR+**	**RL**
левая	Z+	**DR-**	**RR**
правая	Z–	**DR-**	**RR**
левая	Z–	**DR+**	**RL**
Наружная резьба			
правая	Z+	**DR+**	**RR**
левая	Z+	**DR-**	**RL**
правая	Z–	**DR-**	**RL**
левая	Z–	**DR+**	**RR**

Программирование винтовой линии

> Вводите направление вращения и инкрементный суммарный угол **IPA** с одинаковым знаком числа, иначе инструмент может переместиться по неправильной траектории.
>
> Для суммарного угла **IPA** можно вводить значения от -99999,9999° до +99 999,9999°.

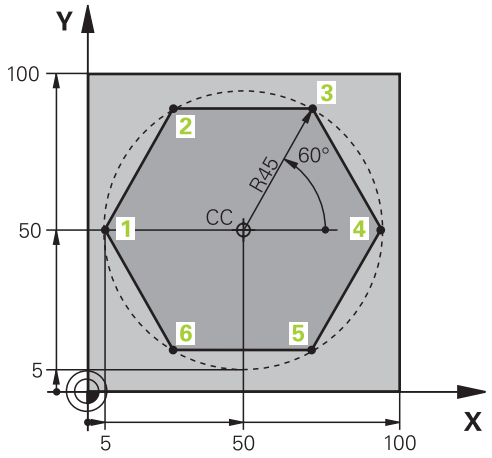


- **Полярные координаты-угол**: ввести инкрементно общий угол, под которым инструмент перемещается по винтовой линии.
- **После ввода угла выбрать ось инструмента с помощью клавиши выбора оси**
- Введите **координату** для высоты винтовой линии в приращениях
- **Направление вращения DR**
  Винтовая линия по часовой стрелке: DR–
  Винтовая линия против часовой стрелки: DR+
- **Введите поправку на радиус** согласно таблице

Пример: резьба M6 x 1 мм с 5 витками

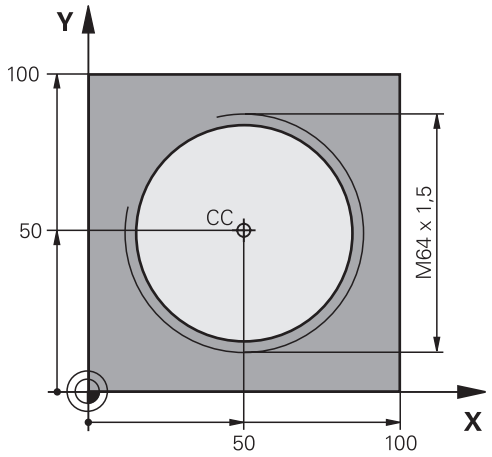
```
12 CC  X+40 Y+25
13 L  Z+0 F100  M3
14 LP  PR+3 PA+270  RL F50
15 CP  IPA-1800 IZ+5  DR-
```

Пример: движение по прямой в полярных координатах



0 BEGIN PGM LINEARPO MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Определение заготовки
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4000	вызовом инструмента
4 CC X+50 Y+50	Определение точки привязки в полярных координатах
5 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
6 LP PR+60 PA+180 R0 FMAX	Предварительное позиционирование инструмента
7 L Z-5 R0 F1000 M3	Перемещение на глубину обработки
8 APPR PLCT PR+45 PA+180 R5 RL F250	Подвод к контуру в точке 1 по окружности с плавным переходом
9 LP PA+120	Подвод к точке 2
10 LP PA+60	Подвод к точке 3
11 LP PA+0	Подвод к точке 4
12 LP PA-60	Подвод к точке 5
13 LP PA-120	Подвод к точке 6
14 LP PA+180	Подвод к точке 1
15 DEP PLCT PR+60 PA+180 R5 F1000	Отвод от контура по окружности с плавным переходом
16 L Z+250 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы
17 END PGM LINEARPO MM	

Пример: спираль



0 BEGIN PGM HELIX MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Определение заготовки
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S1400	вызовом инструмента
4 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
5 L X+50 Y+50 R0 FMAX	Предварительное позиционирование инструмента
6 CC	Последняя запрограммированная позиция задается в качестве полюса
7 L Z-12,75 R0 F1000 M3	Перемещение на глубину обработки
8 APPR PCT PR+32 PA-182 CCA180 R+2 RL F100	Подвод к контуру по окружности с плавным переходом
9 CP IPA+3240 IZ+13.5 DR+ F200	Перемещение по спирали
10 DEP CT CCA180 R+2	Отвод от контура по окружности с плавным переходом
11 L Z+250 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы
12 END PGM HELIX MM	

5.6 Движения по траектории – Программирование свободного контура FK (опция #19)

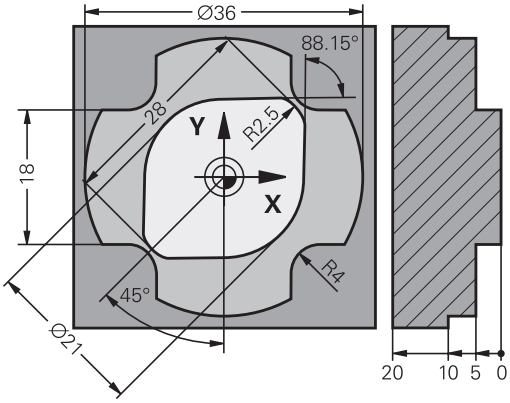
Общие положения

Чертежи деталей, которые имеют размерности не соответствующие стандарту УП, часто содержат координаты, которые невозможно ввести при помощи серых диалоговых клавиш.

Такие данные можно запрограммировать напрямую при помощи свободного программирования контура FK, например

- если известные координаты лежат на элементе контура или рядом с ним
- если данные о координатах относятся к другому элементу контура
- если данные о направлении и данные прохода контура известны

Система ЧПУ рассчитывает контур на основании известных данных о координатах и поддерживает диалог программирования с помощью интерактивной FK-графики. На рисунке справа вверху отображены размеры, которые проще всего ввести путем FK-программирования.



Указания по программированию

ввести все доступные для каждого элемента контура данные. Также программируйте в каждом кадре УП данные, которые не изменяются: незапрограммированные данные считаются неизвестными!

Q-параметр допускается во всех FK-элементах кроме элементов с относительными ссылками (например, **RX** или **RAN**), то есть элементах, указывающих на другие кадры УП.

Если в управляющей программе используется сочетание стандартного программирования и свободного программирования контура, то каждый фрагмент, запрограммированный в режиме FK-программирования, должен быть определен однозначно.

Запрограммируйте все контуры перед тем как их комбинировать, например, с SL-циклами. Таким образом вы будете уверены, что контуры заданы корректно и избежите ненужных сообщений об ошибках.

Системе ЧПУ требуется фиксированная исходная точка для всех расчетов. Непосредственно перед FK-фрагментом серыми клавишами задается позиция, содержащая обе координаты плоскости обработки. Q-параметры в этом кадре УП не задаются.

Если первый кадр УП FK-фрагмента является **FCT**- или **FLT**-кадром, то перед ним следует запрограммировать не менее двух кадров УП при помощи серых диалоговых клавиш. Направление подвода однозначно определяется таким образом

Фрагмент FK не может начинаться сразу после метки **LBL**.

Вызов цикла **M89** нельзя комбинировать с FK-программированием.

Задание плоскости обработки

Элементы контура можно программировать в режиме свободного программирования контура только в плоскости обработки.

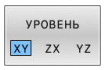
Система ЧПУ устанавливает плоскость обработки FK-программирования в соответствии со следующей иерархией:

1 По плоскости, описываемой в **FPOL**-кадре
2 Через заданную в **TOOL CALL** плоскость обработки (например, **Z** = X/Y-плоскость)
3 При отсутствии соответствий активна стандартная плоскость обработки X/Y

Отображение программных клавиш FK зависит в принципе от оси шпинделя в определении заготовки. При вводе в определение заготовки оси шпинделя **Z** система ЧПУ отображает, например, программные клавиши FK только для плоскости X/Y.

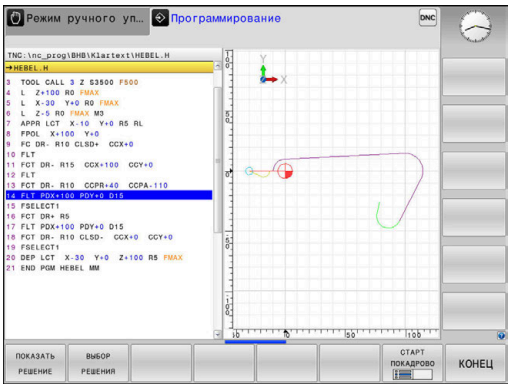
Смена плоскости обработки

При необходимости выбрать другую плоскость обработки в качестве активной в настоящий момент, выполните следующее:



- Нажмите программную клавишу **УРОВЕНЬ XY ZX YZ**
- > Система ЧПУ отобразит программные клавиши FK в новой плоскости.

Графика программирования FK



> Для использования графики в процессе FK-программирования выберите режим разделения экрана дисплея **ПРОГРАММА + ГРАФИКА**.
>
> **Дополнительная информация:** "Программирование", Стр. 78

> Запрограммируйте все контуры перед тем как их комбинировать, например, с SL-циклами. Таким образом вы будете уверены, что контуры заданы корректно и избежите ненужных сообщений об ошибках.

Неполные данные о координатах часто не позволяют однозначно задать контур заготовки. В этом случае система ЧПУ отображает различные решения в окне FK-графики, а оператор выбирает подходящее.

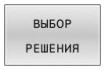
В FK-графике система ЧПУ использует различные цвета:

- **синий:** однозначной определённый элемент контура

  Последний элемент FK отображается синим только сразу после движения отвода.
- **фиолетовый:** не однозначно определённый элемент контура
- **охра:** траектория центральной точки инструмента
- **красный:** перемещение на ускоренном ходу
- **зелёный:** возможно несколько решений

Если данные допускают несколько вариантов решения, и элемент контура отображается зеленым цветом, то правильный контур выбирается следующим образом:

- Нажимайте программную клавишу **ПОКАЗАТЬ РЕШЕНИЕ** до появления правильного изображения элемента контура. Если возможные решения не видны в стандартном графическом отображении, используйте функцию масштабирования



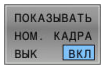
- Отображаемый элемент контура соответствует чертежу: подтвердите выбор при помощи программной клавиши **ВЫБОР РЕШЕНИЯ**

Если вы еще не хотите определить указанный зеленым цветом контур, нажмите программную клавишу **СТАРТ ПОКАДРОВО**, чтобы продолжать FK-диалог.

> Выбор выделенных зеленым цветом элементов контура следует подтвердить как можно раньше программной клавишей **ВЫБОР РЕШЕНИЯ**, чтобы ограничить количество возможных вариантов для последующих элементов контура.

Индикация номеров кадров в окне графики

Для отображения номеров кадров в окне графики:



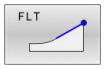
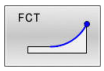
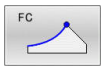
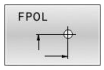
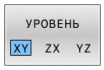
- Установите программную клавишу **ПОКАЗЫВАТЬ НОМ. КАДРА** на **ВКЛ**

Открыть диалоговый режим FK

Для открытия диалогового режима FK следует выполнить следующие действия:

- Нажать клавишу **FK**
- > Система ЧПУ отобразит список программных клавиш с функциями свободного контурного программирования.

Как только будет открыт диалоговый режим свободного контурного программирования с помощью одной из этих программных клавиш, система ЧПУ открывает другие панели программных клавиш. Так можно ввести известные координаты, данные по направлению и данные по характеристикам контура.

Экранная клавиша	FK-элемент
	Прямая с плавным переходом
	Прямая без плавного перехода
	Дуга окружности с плавным переходом
	Дуга окружности без плавного перехода
	Координаты полюса при FK-программировании
	Выбрать плоскость обработки

Завершить FK-диалоговый режим

Для завершения списка программируемых клавиш при FK-программировании необходимо поступить следующим образом:

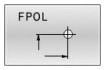
- Нажмите программную клавишу **КОНЕЦ**

или

- Повторно нажать на клавишу **FK**

Координаты полюса при FK-программировании

- Отобразить программные клавиши для FK-программирования: нажать клавишу **FK**



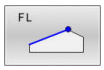
- Открыть диалог определения полюса: нажмите программную клавишу **FPOL**
- > Система ЧПУ отобразит программные клавиши осей активной плоскости обработки.
- С помощью этих программных клавиш введите координаты полюса

> Координаты полюса при FK-программировании остаются активными до тех пор, пока не будет задан новый полюс при помощи FPOL.

Программирование произвольных прямых

Прямая без тангенциального перехода

- Отображение программных клавиш для FK-программирования: нажмите клавишу **FK**



- Начало диалога для произвольной прямой: нажмите программную клавишу **FL**
- > Система ЧПУ отобразит другие программные клавиши.
- Ввести все известные данные при помощи этих программных клавиш в кадр УП.
- > FK-графика отображает запрограммированный контур фиолетовым цветом до тех пор, пока введенных данных не будет достаточно. Несколько решений на графике отображаются зеленым цветом. **Дополнительная информация:** "Графика программирования FK", Стр. 189

Прямая с плавным переходом

Если прямая примыкает к другому элементу контура по касательной, откройте диалог клавишей Softkey **FLT**:

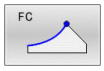
- Отображение клавиш Softkey для FK-программирования: нажмите кнопку **FK**

- Начало диалога: нажмите клавишу Softkey **FLT**
- Ввести все известные данные при помощи этих программных клавиш в кадр УП.

Программирование произвольных круговых траекторий

Круговая траектория без тангенциального перехода

- Отобразить программные клавиши для FK-программирования: нажмите клавишу **FK**

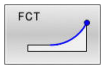


- Открытие диалога для произвольной прямой: нажмите программную клавишу **FC**
- > Система ЧПУ отображает программные клавиши для непосредственного ввода данных для круговой траектории или данных о центре окружности.
- Ввести все известные данные при помощи этих программных клавиш в кадр УП.
- > FK-графика отображает запрограммированный контур фиолетовым цветом до тех пор, пока введенных данных не будет достаточно. Несколько решений на графике отображаются зеленым цветом. **Дополнительная информация:** "Графика программирования FK", Стр. 189

Круговая траектория с плавным переходом

Если круговая траектория примыкает к другому элементу контура по касательной, начните диалог нажатием клавиши Softkey **FCT**:

- Отображение клавиш Softkey для FK-программирования: нажмите кнопку **FK**

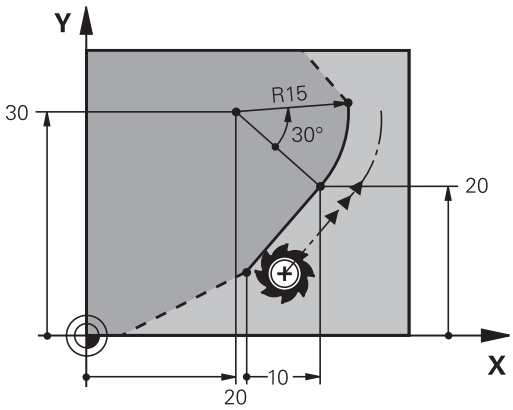


- Начало диалога: нажмите программную клавишу **FCT**
- Ввести все известные данные при помощи этих программных клавиш в кадр УП.

Возможности ввода

Координаты конечной точки

Экранные клавиши		Известные данные
X	Y	Декартовы координаты X и Y
PR	PA	Полярные координаты относительно FPOL

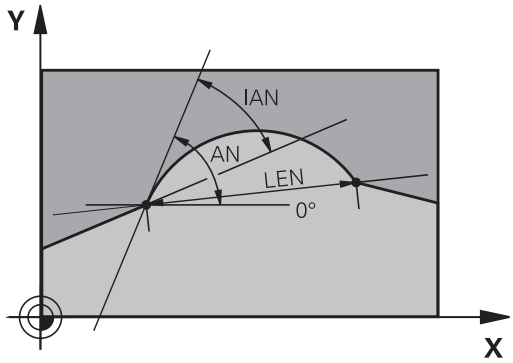


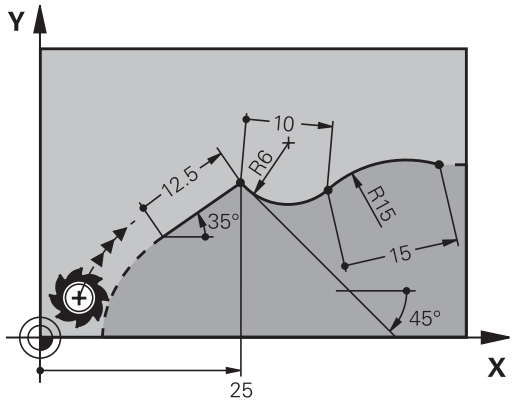
Пример

```
7 FPOL  X+20 Y+30
8 FL  IX+10 Y+20  RR F100
9 FCT PR+15 IPA+30  DR+ R15
```

Направление и длина элементов контура

Экранные клавиши	Известные данные
LEN	Длина прямой
AN	Угол подъёма прямой
LEN	Длина хорды LEN участка дуги окружности
AN	Угол подъема AN касательной на входе
CCA	Центральный угол участка дуги окружности





УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Угол подъема, который был задан в инкрементах **IAN**, привязывает ЧПУ к направлению, заданному в последнем кадре перемещения. NC-программы для предшествующей версии ЧПУ (также iTNC 530) несовместимы. Во время отработки импортированных NC-программ существует опасность столкновения!

- Проверка выполнения и контура при помощи графического моделирования
- При необходимости адаптируйте импортированные NC-программы

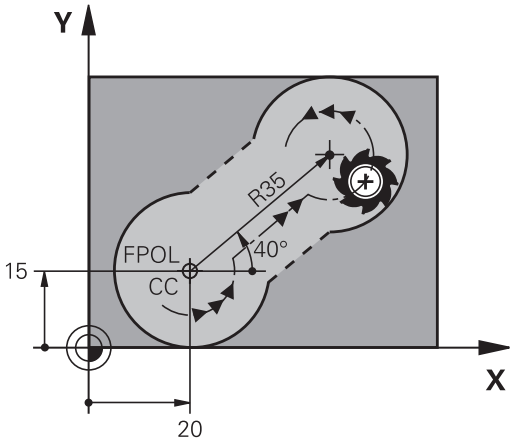
Пример

```
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
```

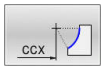
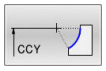
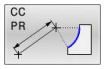
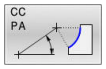
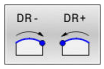
Центр окружности CC, радиус и направление вращения в FC-/FCT-кадре

Для свободно программируемых круговых траекторий система ЧПУ рассчитывает центр окружности на основании введенных данных. Благодаря этому можно программировать полный круг в кадре УП также при помощи FK-программирования.

При необходимости определить центр окружности через полярные координаты, полюс следует определять не с помощью **CC**, а посредством функции FPOL. Действие FPOL сохраняется до следующего кадра, содержащего кадр УП с **FPOL** и устанавливается в прямоугольных координатах.



> Запрограммированный или рассчитанный автоматически центр окружности или полюс действует только во взаимосвязанных традиционных или FK-фрагментах. Если FK-фрагмент делит два традиционно запрограммированных фрагмента, то в этом случае информация о центре окружности или полюсе утрачивается. Оба традиционно запрограммированных фрагмента должны содержать собственные и при необходимости идентичные CC-кадры. Традиционный фрагмент между двумя FK-фрагментами также приводит к утрате информации.

Экранные клавиши	Известные данные
 	Центр в декартовых координатах
 	Центр в полярных координатах
	Направление вращения круговой траектории
	Радиус круговой траектории

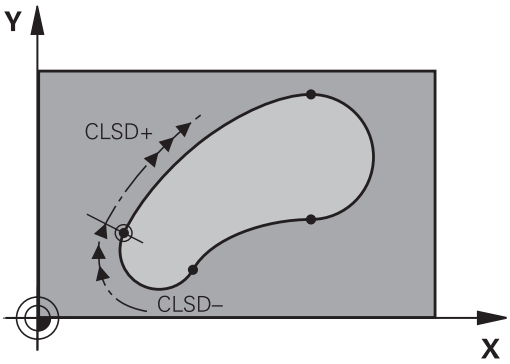
Пример

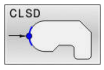
```
10 FC  CCX+20 CCY+15  DR+ R15
11 FPOL  X+20 Y+15
12 FL  AN+40
13 FC  DR+ R15  CCPR+35 CCPA+40
```

Замкнутые контуры

Клавишей Softkey **CLSD** помечаются начало и конец замкнутого контура. Благодаря этому уменьшается количество возможных решений для последнего элемента контура.

CLSD следует указывать дополнительно к другим данным контура в первом и в последнем кадре УПдля части программы FK.



Программная клавиша	Известные данные	
	Начало контура:	CLSD+
	Конец контура:	CLSD–

Пример

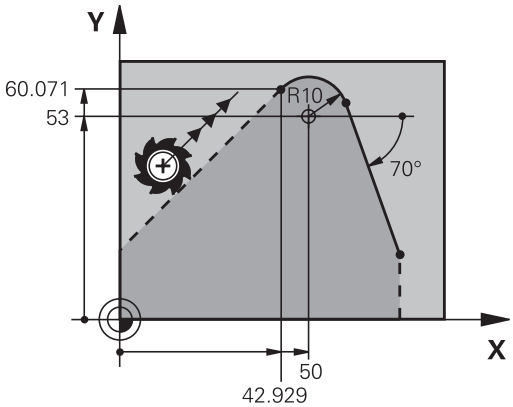
```
12 L  X+5 Y+35  RL F500  M3
13 FC  DR- R15  CLSD+ CCX+20  CCY+35
...
17 FC  DR- R+15  CLSD-
```

Вспомогательные точки

Как для свободных прямых, так и для свободных круговых траекторий можно ввести координаты вспомогательных точек, лежащих на контуре или рядом с ним.

Вспомогательные точки на контуре

Вспомогательные точки лежат непосредственно на прямой, либо на ее продолжении или на круговой траектории.



Программные клавиши		Известные данные
P1X	P2X	X-координата вспомогательной точки P1 или P2 прямой
P1Y	P2Y	Y-координата вспомогательной точки P1 или P2 прямой
P1X	P2X	X-координата вспомогательной точки P1, P2 или P3 круговой траектории
P1Y	P2Y	Y-координата вспомогательной точки P1, P2 или P3 круговой траектории

Вспомогательные точки рядом с контуром

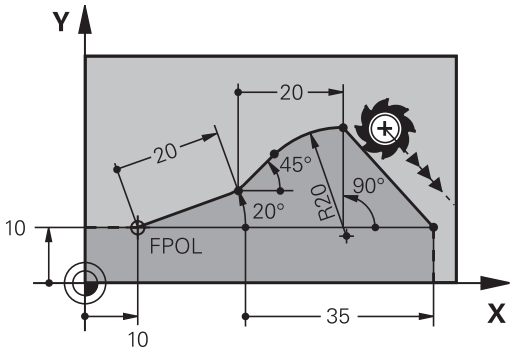
клавиши Softkey		Известные данные
PDX	PDY	X- и Y- координата вспомогательной точки рядом с прямой
D		Расстояние от вспомогательной точки до прямой
PDX	PDY	X- и Y-координата вспомогательной точки рядом с круговой траекторией
D		Расстояние от вспомогательной точки до круговой траектории

Пример

```
13 FC  DR- R10  P1X+42.929 P1Y+60.071
14 FLT  AN-70 PDX+50  PDY+53 D10
```

Ссылки

Ссылки – это данные, относящиеся к другому элементу контура. Программные клавиши и слова для **с**ылок начинаются с **R** ("относительный" - нем. "relativ"). Рисунок справа отображает данные о размерах, которые должны быть запрограммированы через ссылки.



> Координаты со ссылкой всегда вводятся в приращениях. Ввести дополнительно номер кадра УП элемента контура, ссылка на который создается.
>
> Элемент контура, номер кадра которого вводится, должен находится не более чем за 64 кадра позиционирования до кадра УП, в котором программируется ссылка.
>
> Если удаляется кадр УП, на который была создана ссылка, система ЧПУ выдает сообщение об ошибке. Управляющая программа должна быть изменена прежде, чем будет удален кадр УП.

Относительная привязка к кадру УП N: координаты конечной точки

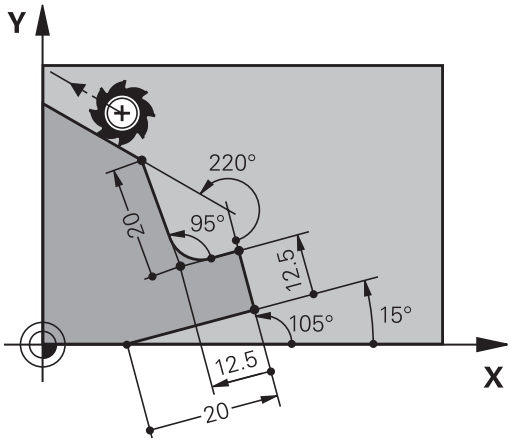
Экранные клавиши	Известные данные
RX N... RY N...	Прямоугольные координаты относительно кадра УП N
RPR N... RPA N...	Полярные координаты, ссылающиеся на кадр УП N

Пример

```
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
```

Относительная привязка к кадру УП N: направление и расстояние между элементами контура

Экранная клавиша	Известные данные
RAN N. . .	Угол между прямой и другим элементом контура или между входной касательной к дуге окружности и другим элементом контура
PAR N. . .	Прямая, параллельная другому элементу контура
DP	Расстояние от прямой до параллельного элемента контура

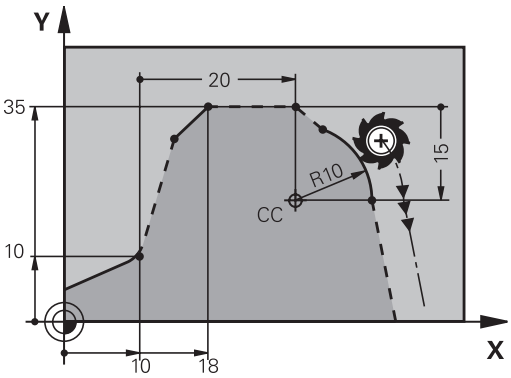


Пример

```
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
```

Ссылка на кадр УП N: центр окружности CC

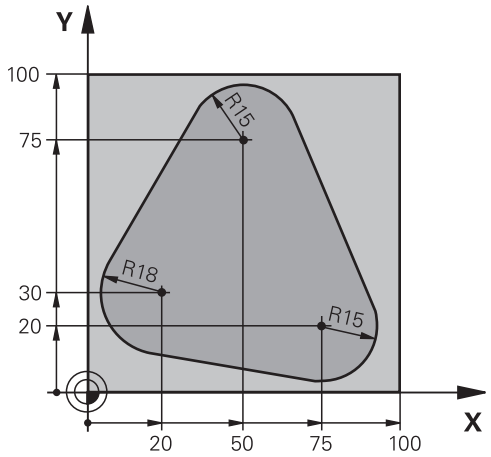
Экранная клавиша	Известные данные
RCCX N. . . RCCY N. . .	Прямоугольные координаты центра окружности относительно кадра УП N
RCCPR N. . . RCCPA N. . .	Полярные координаты центра окружности относительно кадра УП N



Пример

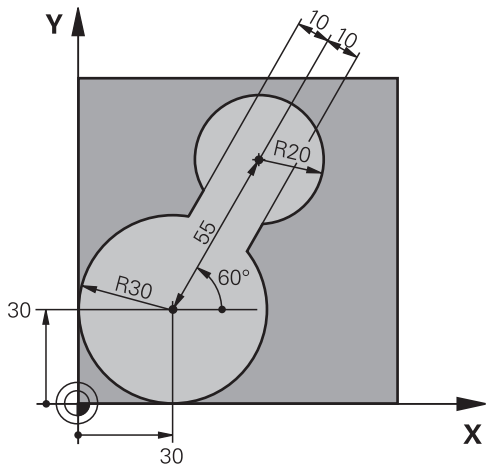
```
12 FL X+10 Y+10 RL
13 FL ...
14 FL X+18 Y+35
15 FL ...
16 FL ...
17 FC  DR- R10  CCA+0 ICCX+20  ICCY-15 RCCX12  RCCY14
```

Пример: FK-программирование 1



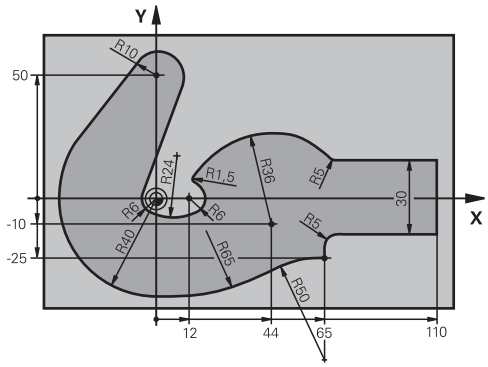
0 BEGIN PGM FK1 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Определение заготовки
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S500	Вызов инструмента
4 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
5 L X-20 Y+30 R0 FMAX	Предварительное позиционирование инструмента
6 L Z-10 R0 F1000 M3	Перемещение на глубину обработки
7 APPR CT X+2 Y+30 CCA90 R+5 RL F250	Подвод к контуру по окружности с плавным переходом
8 FC DR- R18 CLSD+ CCX+20 CCY+30	FK-фрагмент:
9 FLT	Задайте известные данные для каждого элемента контура
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	Отвод от контура по окружности с плавным переходом
16 L X-30 Y+0 R0 FMAX	
17 L Z+250 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы
18 END PGM FK1 MM	

Пример: FK-программирование 2



0 BEGIN PGM FK2 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Определение заготовки
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4000	Вызов инструмента
4 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
5 L X+30 Y+30 R0 FMAX	Предварительное позиционирование инструмента
6 L Z+5 R0 FMAX M3	Предварительное позиционирование оси инстумента
7 L Z-5 R0 F100	Перемещение на глубину обработки
8 APPR LCT X+0 Y+30 R5 RR F350	Подвод к контуру по окружности с плавным переходом
9 FPOL X+30 Y+30	FK-фрагмент:
10 FC DR- R30 CCX+30 CCY+30	Задайте известные данные для каждого элемента контура
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	Отвод от контура по окружности с плавным переходом
20 L Z+250 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы
21 END PGM FK2 MM	

Пример: FK-программирование 3



0 BEGIN PGM FK3 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X-45 Y-45 Z-20	Определение заготовки
2 BLK FORM 0.2 X+120 Y+70 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S4500	Вызов инструмента
4 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
5 L X-70 Y+0 R0 FMAX	Предварительное позиционирование инструмента
6 L Z-5 R0 F1000 M3	Перемещение на глубину обработки
7 APPR CT X-40 Y+0 CCA90 R+5 RL F250	Подвод к контуру по окружности с плавным переходом
8 FC DR- R40 CCX+0 CCY+0	FK-фрагмент:
9 FLT	Задайте известные данные для каждого элемента контура
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	Отвод от контура по окружности с плавным переходом

31 L X-70 R0 FMAX	
32 L Z+250 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы
33 END PGM FK3 MM	

6

Помощь при программиро-вании

6.1 Функция GOTO

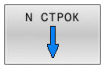
Использовать клавишу GOTO

Перейти с клавишей GOTO

С клавишей **GOTO** можно перейти к определенному месту управляющей программы независимо от активного режима работы.

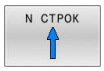
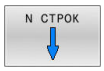
Выполнить действия в указанной последовательности:

- Нажать клавишу **GOTO**
- > Система ЧПУ откроет всплывающее окно.
- Задать номер



- Выбрать указание по переходу с помощью программной клавиши, например, перейти на указанное число вниз.

Система ЧПУ предлагает следующие возможности:

Программная клавиша	Функция
	Перейти вверх на указанное количество строк
	Перейти вниз на указанное количество строк
	Перейти на указанный номер кадра

> Следует использовать функцию перехода **GOTO** только для программирования и тестирования управляющих программ. При отработке следует использовать функцию поиска кадра.
>
> **Дальнейшая информация:** Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Быстрый выбор с клавишей GOTO

С клавишей **GOTO** можно открыть окно «умного выбора», с помощью которого можно легко выбрать специальные функции или циклы.

Необходимо перейти к выбору специальных функций следующим образом:

- Нажать клавишу **SPEC FCT**

- Нажать клавишу **GOTO**
- > Система ЧПУ отображает всплывающее окно со структурным отображением специальных функций
- Выбрать необходимую функцию

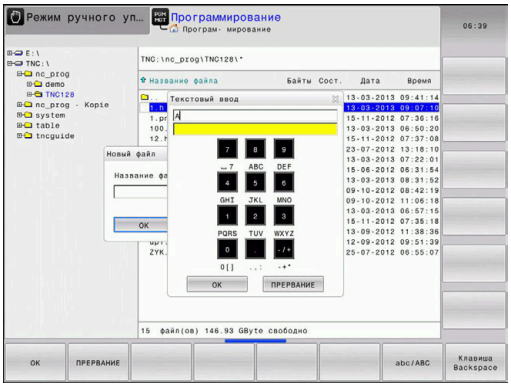
Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**

Открыть окно выбора клавишей GOTO

Если система ЧПУ предлагает меню выбора с помощью клавиши **GOTO** можно открыть окно выбора Таким образом, видны возможные вводимые данные

6.2 Экранная клавиатура

При использовании компактной версии (без буквенной клавиатуры), то буквы и специальные символы можно вводить с экранной клавиатуры или с буквенной клавиатуры, подключенной через USB-порт.



Ввод текста с помощью экранной клавиатуры

Для работы с экранной клавиатурой следует поступать следующим образом:

- ▶ Нажать клавишу **GOTO**, при необходимости ввести буквы, например для имени программы или имени директории, с помощью экранной клавиатуры
- > Система ЧПУ откроет окно, в котором отображается числовое поле ввода системы ЧПУ с соответствующей раскладкой букв.

- ▶ Многократно нажимать цифровую клавишу до тех пор, пока курсор не укажет на нужную букву.
- ▶ Следует подождать момента, когда выбранный символ будет принят системой ЧПУ, прежде чем начинать ввод следующего символа.

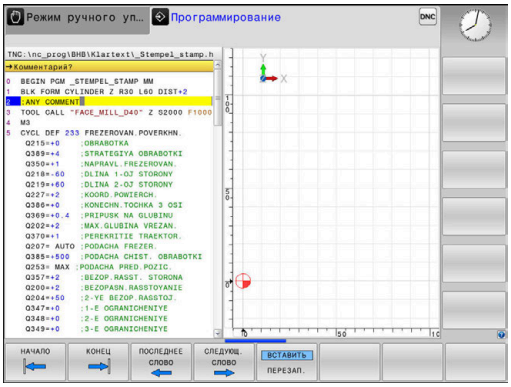
- ▶ Нажать программную клавишу **OK**, чтобы подтвердить текст в открытом диалоговом поле

С помощью программной клавиши **abc/ABC** выбираются прописные или заглавные буквы. Если производителем станка определены дополнительные специальные символы, можно вызывать и вставлять эти символы, пользуясь программной клавишей **СПЕЦZНАКИ**. Для удаления отдельных символов используйте программную клавишу **BACKSPACE**.

6.3 Отображение управляющей программы

Акцент не синтаксис

Система ЧПУ выделяет элементы синтаксиса различными цветами (в зависимости от их значения). Благодаря выделению цветом управляющие программы становятся нагляднее и их проще читать.



Значение цвета элемента синтаксиса

Область применения:	Цвет
Стандартный цвет	Черный
Комментарии	Зеленый
Цифровые значения	Синий
Отображение номера кадра	Фиолетовый
Отображение FMAX	Оранжевый
Отображение подачи	Коричневый

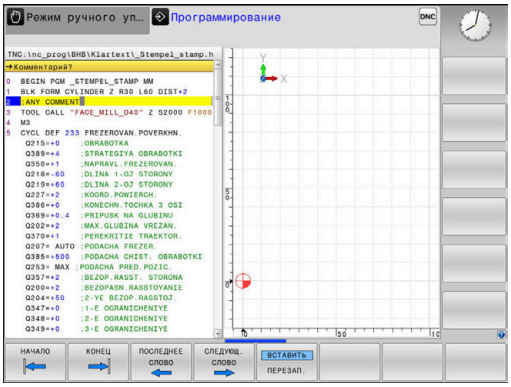
Линейки прокрутки

С помощью ползунка прокрутки вдоль правого края окна программы можно передвигать содержимое экрана используя мышь. Помимо этого, из размера и положения бегунка можно сделать выводы о длине программы и положении курсора.

6.4 Добавление комментария

Назначение

В программу обработки можно вставлять комментарии для пояснения шагов программирования или выдачи указаний.



> Система ЧПУ отображает длинные комментарии в зависимости от машинного параметра **lineBreak** (№ 105404). Строки комментария переносятся или знак **>>** указывает на наличие дополнительного содержания.
>
> В качестве последнего символа в кадре комментария запрещается использовать тильду (**~**).

Доступны различные варианты ввода комментария.

Комментарий во время ввода программы

- Введите данные для NC-кадра
- Введите **;** (точка с запятой) на буквенной клавиатуре
- Система ЧПУ отобразит вопрос **Комментарий?**
- Введите комментарий
- Закройте кадр кнопкой **END**

Ввод комментария задним числом

- Выберите NC-кадр, к которому требуется добавить комментарий
- С помощью клавиши стрелка вправо выберите последнее слово в кадре:
- Введите **;** (точка с запятой) на буквенной клавиатуре
- Система ЧПУ отобразит вопрос **Комментарий?**
- Введите комментарий
- Закройте кадр кнопкой **END**

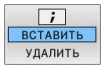
Комментарий в собственном кадре УП

- Выберите NC-кадр, за которым требуется вставить комментарий
- Открыть диалоговое окно программирования клавишей **;** (точка с запятой) на буквенной клавиатуре
- Введите комментарий и закройте кадр кнопкой **END**

Последующее закомментирование NC-кадра

Если вы хотите превратить имеющийся NC-кадр в комментарий, действуйте следующим образом:

- Выберите NC-кадр, который необходимо закомментировать



- Нажмите программную клавишу **ВСТАВИТЬ КОММЕНТАРИЙ**

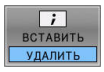
или

- Нажмите клавишу **<** на буквенной клавиатуре
- > Система ЧПУ сгенерирует **;** (точка с запятой) в начале кадра.
- Нажмите кнопку **END**

Изменение комментария для NC-кадра

Чтобы преобразовать закомментированный NC-кадр в активный NC-кадр, выполните следующее:

- Выберите закомментированный кадр, который необходимо изменить



- Нажмите программную клавишу **УДАЛИТЬ КОММЕНТАРИЙ**

или

- Нажмите клавишу **>** на буквенной клавиатуре
- > Система ЧПУ удалит **;** (точка с запятой) в начале кадра.
- Нажмите кнопку **END**

Функции редактирования комментария

Клавиша Softkey	Функция
НАЧАЛО	Переход к началу комментария
КОНЕЦ	Переход к концу комментария
ПОСЛЕДНЕЕ СЛОВО	Переход к началу слова. Слова следует разделять пробелами
СЛЕДУЮЩ. СЛОВО	Переход к концу слова. Слова следует разделять пробелами
ВСТАВИТЬ ПЕРЕЗАП.	Переключение между режимом вставки и режимом замены

6.5 Редактирование NC-программы

Ввод определенных синтаксических элементов в редактор не всегда возможен посредством имеющихся клавиш и программных клавиш, например LN-кадров.

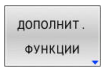
Для запрещения использования внешнего текстового редактора система ЧПУ предоставляет следующие возможности:

- Свободный ввод синтаксиса в текстовом редакторе системы ЧПУ
- Свободный ввод синтаксиса в NC-редакторе посредством клавиши **?**

Свободный ввод синтаксиса в текстовом редакторе системы ЧПУ

Чтобы дополнить существующую NC-программу, выполните следующее:

- ▶ Нажмите клавишу **PGM MGT**
- > Система ЧПУ откроет окно управления файлами.



- ▶ Нажмите программную клавишу **ДОПОЛНИТ. ФУНКЦИИ**

- ▶ Нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ РЕДАКТОР**
- > Система ЧПУ откроет окно выбора.

- ▶ Выберите опцию **ТЕКСТОВЫЙ РЕДАКТОР**
- ▶ Подтвердите выбор нажатием **OK**
- ▶ Дополните необходимым синтаксисом

> Система управления не выполняет проверку синтаксиса в текстовом редакторе. Проверьте после этого введенный текст в NC-редакторе.

Свободный ввод синтаксиса в NC-редакторе посредством клавиши ?

> Для этой функции потребуется клавиатура, подключенная по USB.

Чтобы дополнить существующую открытую NC-программу, выполните следующее:

- ▶ Введите **?**
- > Система ЧПУ откроет новый NC-кадр.

- ▶ Дополните необходимым синтаксисом
- ▶ Подтвердите ввод нажатием **END**

> Система управления выполняет после подтверждения проверку синтаксиса. Ошибки приводят к возникновению кадров **ERROR**.

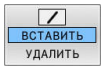
6.6 Пропустить кадр УП

Добавление знака /

Кадры УП могут быть скрыты по выбору

Чтобы скрыть кадры УП в режиме работы **Программирование**, следует выполнить следующие действия:

- Выбрать необходимый кадр УП

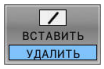


- Нажмите программную клавишу **ВСТАВИТЬ**
- Система ЧПУ вставит /-знак.

Удаление знака /

Чтобы снова открыть кадры УП в режиме работы **Программирование**, следует выполнить следующие действия:

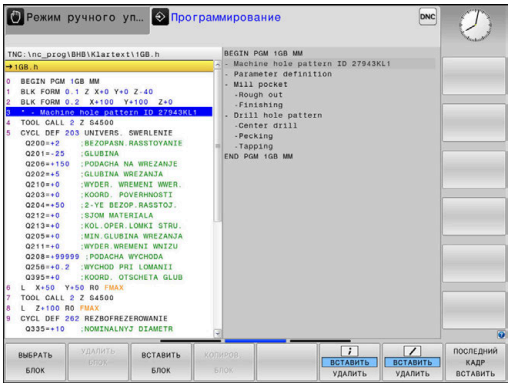
- Выбрать срытый кадр УП.



- Нажмите программную клавишу **УДАЛИТЬ**
- Система ЧПУ удалит /-знак.

6.7 Оглавление управляющей программы

Определение, возможности применения



В системе ЧПУ предусмотрена возможность комментирования управляющей программы с помощью кадров оглавления. Кадры оглавления — это текстовые фрагменты (не более 252 знаков), представленные в виде комментариев или заголовков для последующих строк программы.

Длинные и сложные управляющие программы благодаря рациональному использованию оглавления имеют более наглядную и простую для понимания форму.

Это облегчает внесение более поздних изменений в управляющую программу. Кадры оглавления вставляется в любом месте управляющей программы.

Кадры оглавления можно дополнительно отображать в отдельном окне, а также обрабатывать или дополнять. Для этого используйте соответствующей режим разделение экрана.

Система ЧПУ управляет добавленными пунктами оглавления в отдельном файле (расширение .SEC.DEP). Тем самым повышается скорость навигации в окне оглавления.

Режим разделения экрана **ПРОГРАММА + ЧАСТИ ПР.** можно выбрать в следующих режимах работы:

- **Отработка отд.блоков программы**
- **Режим автоматического управления**
- **Программирование**

Отображение окна оглавления/переход к другому активному окну

- Отображение окна оглавления: выбрать режим разделения экрана нажатие программной клавиши **ПРОГРАММА + ЧАСТИ ПР.**

- Смена активного окна: нажмите программную клавишу **ПЕРЕХОД В ДРУГ.ОКНО**

Добавление кадра оглавления в окно программы

- Выбрать необходимый кадр УП, после которого требуется вставить комментарий

- Нажмите клавишу **SPEC FCT**

- Нажмите программную клавишу **СРЕДСТВА ПРОГРАММИРОВАНИЯ**

- Нажмите программную клавишу **ГРУППИРОВКУ ВСТАВИТЬ**
- Введите текст оглавления

- При необходимости изменить уровень оглавления (вставка) с помощью программной клавиши

> Вы можете добавлять разделители только во время редактирования.

> Вставлять кадры оглавления можно также при помощи комбинации клавиш **Shift + 8**.

Выбор кадров в окне оглавления

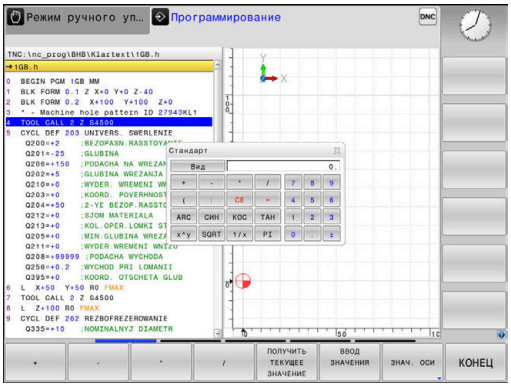
Если оператор в окне оглавления переходит от одного кадра к другому, то система ЧПУ параллельно отображает кадры в окне программы. Таким образом, сделав всего несколько шагов, вы можете пропустить части программы большого размера.

6.8 Калькулятор

Управление

В систему ЧПУ встроен калькулятор с основными математическими функциями.

- Откройте калькулятор клавишей **CALC**
- Выбор вычислительных функций: выберите быструю команду посредством программной клавиши или введите с буквенной клавиатуры
- Закройте калькулятор клавишей **CALC**



Арифметическая функция	Команда (Программная клавиша)
Сложение	+
Вычитание	–
Умножение	*
Деление	/
Вычисления в скобках	( )
Арккосинус	ARC
Синус	SIN
Косинус	COS
Тангенс	TAN
Возведение в степень	X^Y
Извлечение квадратного корня	SQRT
Обратная функция	1/x
PI (3.14159265359)	PI
Добавление значения в промежуточную память	M+
Сохранение значения в промежуточной памяти	MS
Вызов промежуточной памяти	MR
Сброс промежуточной памяти	MC
Натуральный логарифм	LN
Логарифм	LOG
Экспоненциальная функция	e^x
Проверка знака числа	SGN
Получение абсолютного значения	АБС

Арифметическая функция	Команда (Программная клавиша)
Выделение целой части числа	INT
Выделение дробной части числа	FRAC
Значение модуля	MOD
Выбор вида	Вид
Удаление значения	CE
Единицы измерения	MM или ДЮЙМЫ
Отобразить значение угла в радианах (стандартно: значение угла в градусах)	RAD
Выберите тип отображения числового значения	DEC (десятичное) или HEX (шестнадцатеричное)

Присвоение рассчитанного значения в управляющей программе

- С помощью клавиш со стрелками выберите слово, которому следует присвоить рассчитанное значение
- С помощью клавиши **CALC** вызовите калькулятор и выполните необходимый расчет
- Нажмите программную клавишу **ВВОД ЗНАЧЕНИЯ**
> Система ЧПУ передаст значение в активное поле ввода и закроет калькулятор.

Вы также можете вставлять значения из NC-программы в калькулятор. При нажатии программной клавиши **ПОЛУЧИТЬ ТЕКУЩЕЕ ЗНАЧЕНИЕ** или клавиши **GOTO** система ЧПУ вставляет значение из активного поля ввода в калькулятор.

Калькулятор также остается активным после выбора режима работы. Нажмите клавишу **END**, чтобы закрыть калькулятор.

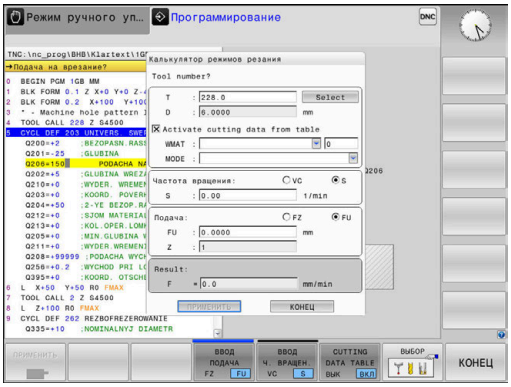
Функции в калькуляторе

Программная клавиша	Функция
ЗНАЧ. ОСИ	Присвоить в калькуляторе значение текущей позиции оси в качестве номинального значения или опорного значения
ПОЛУЧИТЬ ТЕКУЩЕЕ ЗНАЧЕНИЕ	Записать числовое значение из активного поля ввода в калькулятор
ВВОД ЗНАЧЕНИЯ	Записать числовое значение из калькулятора в активное поле ввода
КОПИРОВ. АКТУАЛ. ЗНАЧЕНИЕ	Скопировать числовое значение из калькулятора
ВСТАВИТЬ КОПИР. ЗНАЧЕНИЕ	Вставить скопированное числовое значение в калькулятор
КАЛЬК-ТОР РЕЖИМОВ РЕЗАНИЯ	Открыть средство расчета данных резания

Можно перемещать калькулятор, используя клавиши со стрелками на буквенной клавиатуре При подключенной мыши, можно перемещать калькулятор с ее помощью.

6.9 Средство расчета данных резания

Применение



С помощью средства расчета данных резания можно рассчитать скорость вращения шпинделя и подачу для процесса обработки. Затем вы можете записать рассчитанные значения в управляющую программу в открытый диалог ввода подачи или частоты вращения.

Чтобы открыть калькулятор данных резания, нажмите программную клавишу **КАЛЬК-ТОР РЕЖИМОВ РЕЗАНИЯ**.

Система ЧПУ отобразит программную клавишу, если:

- нажать клавишу **CALC**
- вводится частота вращения
- при вводе подачи
- нажать программную клавишу **F** в режиме работы **Режим ручного упр.**
- нажать программную клавишу **S** в режиме работы **Режим ручного упр.**

Экраны калькулятора режимов резания

В зависимости от того, рассчитывается ли скорость вращения или подачу, калькулятор режимов резания отображается с разными полями ввода:

Окно для расчета частоты вращения:

Знак сокращения	Значение
T:	Номер инструмента
D:	Диаметр инструмента
VC:	Скорость резания
S=	Результат для частоты вращения шпинделя

Если открыть калькулятор частоты вращения в диалоговом режиме, для которого уже определен один инструмент, калькулятор частоты вращения примет автоматически номер инструмента и диаметр. В диалоговом поле задается только **VC**

Окно для расчета подачи:

Знак сокращения	Значение
T:	Номер инструмента
D:	Диаметр инструмента
VC:	Скорость резания
S:	Частота вращения шпинделя
Z:	Количество режущих кромок
FZ:	Подача на один зуб
FU:	Подача на один оборот
F=	Результат для подачи

> Передать значение подачи из кадра **TOOL CALL** в следующие кадры УП при помощи программной клавиши **F AUTO**. Если в дальнейшем потребуется изменить подачу, нужно будет лишь привести в соответствие значение подачи в кадре **TOOL CALL**.

Функции в калькуляторе режимов резания

В зависимости от места, где будет открыт калькулятор режимов резания, доступны следующие возможности:

Программная клавиша	Функция
ПРИМЕНИТЬ	Принять значение из калькулятора режимов резания в управляющую программу
РАССЧИТАТЬ ПОДАЧА F Ч. ВРАЩ. S	Переключиться между расчетом подачи и частота вращения
ВВОД ПОДАЧА FZ FU	Переключиться между подачей на зуб и подачей на один оборот
ВВОД Ч. ВРАЩЕН. VC S	Переключиться между частотой вращения и скоростью резания
ТАБ.ДАННЫХ РЕЗАНИЯ ВЫК ВКЛ	Включить или выключить работу с таблицей параметров режима резания
ВЫБОР	Выбрать инструмент из таблицы инструмента
	Переместить калькулятор режима резания в направлении стрелки
КАЛЬКУ-ЛЯТОР	Перейти к калькулятору
INCH	Использовать значения в дюймах в калькуляторе режимов резания
КОНЕЦ	Завершить работу средства расчета данных резания

Работа с таблицами параметров режима резания

Применение

При внесении в систему ЧПУ таблиц для материалов, материалов инструмента и параметров режима резания калькулятор режимов резания может пересчитать эти табличные значения

Перед началом работы с автоматическим расчетом частоты вращения и подачи необходимо выполнить следующее:

- Занести материал заготовки в таблицу WMAT.tab
- Занести материал инструмента в таблицу TMAT.tab
- Занести комбинацию материала и материала заготовки в таблицу параметров режима резания
- Определить инструмент в таблице инструментов с необходимыми данными
  - Радиус инструмента
  - Количество режущих кромок
  - Инструментальный материал
  - Таблица параметров режима резания

Материал заготовки WMAT

Материалы заготовки определяются в таблице WMAT.tab. Эта таблица должна быть сохранена в директории **TNC:\table**.

Таблица содержит столбец для материала **WMAT** и столбец **MAT_CLASS**, в котором материалы распределяются по классам с одинаковыми режимами резания, например, в соответствии со стандартом DIN EN 10027–2.

В калькуляторе режимов резания материал заготовки задается следующим образом:

- Выбрать калькулятор режимов резания
- Во всплывающем окне выбрать **Актив. данные резания из таблицы**
- Выбрать **WMAT** из выпадающего меню

TNC:\table\WMAT.TAB

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

Материал режущей кромки инструмента TMAT

Материалы инструмента определяются в таблице TMAT.tab. Эта таблица должна быть сохранена в директории **TNC:\table**.

Материалы инструмента присваивается в таблицы инструментов в столбце **TMAT**. Со дополнительными столбцами **ALIAS1**, **ALIAS2** и т.д. можно задавать альтернативные наименования одинаковым материалам инструмента.

Таблица параметров режима резания

Комбинации материал/материал инструмента с соответствующими данными резания определяются в таблице с расширением .CUT. Эта таблица должна быть сохранена в директории **TNC:\system\Cutting-Data**.

Подходящие таблицы параметров режима резания присваиваются в таблице инструментов в столбце **CUTDATA**.

TNC:\system\Cutting-Data\CUTDATA.CUT

NR	MAT_CLASS	MODE	TMAT	VC	FTYPE
0	10	Rough	HSS	28	
1	10	Rough	VHM	70	
2	10	Finish	HSS	30	
3	10	Finish	VHM	70	
4	10	Rough	HSS coated	78	
5	10	Finish	HSS coated	82	
6	20	Rough	VHM	90	
7	20	Finish	VHM	82	
8	100	Rough	HSS	150	
9	100	Finish	HSS	145	
10	100	Rough	VHM	450	
11	100	Finish	VHM	440	
12					
13					
14					

> Эту упрощенную таблицу следует использовать при применении инструментов с только одним диаметром или в том случае, когда диаметр не имеет значения для подачи, например, для поворотных пластинок.

Таблица параметров режима резания содержит следующие столбцы:

- **MAT_CLASS**: класс материала
- **MODE**: режим обработки, например, чистовая обработка
- **TMAT**: материал инструмента
- **VC**: скорость резания
- **FTYPE**: тип подачи **FZ** или **FU**
- **F**: подача

Таблица параметров режима резания, зависящая от радиуса

Вид параметров режима резания, с которыми возможно работать, зависит во многих случаях от диаметра инструмента. Для этого следует использовать таблицу параметров режима резания с расширением .CUTD. Эта таблица должна быть сохранена в директории **TNC:\system\Cutting-Data**.

Подходящие таблицы параметров режима резания присваиваются в таблице инструментов в столбце **CUTDATA**.

Таблица параметров режима резания в зависимости от диаметра содержит дополнительно столбцы:

- **F_D_0**: подача при Ø 0 мм
- **F_D_0_1**: подача при Ø 0,1 мм
- **F_D_0_12**: подача при Ø 0,12 мм
- ...

TNC:\system\Cutting-Data\CUTTABLE.CUTD

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_[illegible]
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									0.0020	
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	

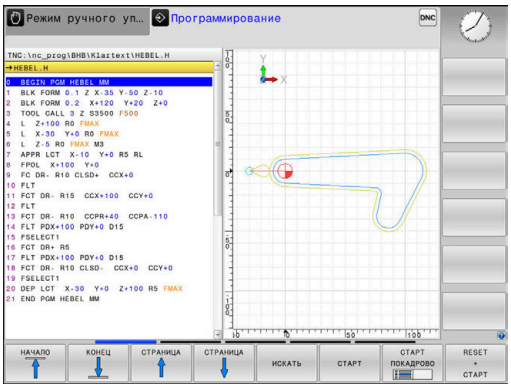
Feed rate FU/FZ at Ø = 0.5 мм? мм/1 Мин. 0.0000, макс. 9.9999

> Нет необходимости заполнять все столбцы Если диаметр инструмента расположен между двумя определенными столбцами, система ЧПУ производит линейную интерполяцию величины подачи.

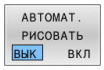
6.10 Графика программирования

Параллельное выполнение или невыполнение функции графики при программировании

Во время составления NC-программы система ЧПУ может отображать запрограммированный контур с помощью двумерной графики.



- Нажмите клавишу **разделения экрана**
- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММА + ГРАФИКА**
- Система ЧПУ отображает NC-программу слева, а графику справа.



- Установите программную клавишу **АВТОМАТ. РИСОВАТЬ** в положение **ВКЛ.**
- Во время ввода строк программы ЧПУ показывает каждое запрограммированное движение в окне графики справа.

Если система ЧПУ не должна параллельно отображать графику, переключите программную клавишу **АВТОМАТ. РИСОВАТЬ** в положение **ВЫКЛ**.

> Если **АВТОМАТ. РИСОВАТЬ** установлено на **ВКЛ.**, то при создании двумерной графики система ЧПУ не будет учитывать:
> - Повторение части программы
> - Операции перехода
> - М-функции, например, М2 или М30
> - Вызовы цикла
> - Предупреждения вследствие заблокированных инструментов
>
> Поэтому используйте автоматическое рисование исключительно во время контурного программирования.

Система ЧПУ сбрасывает данные инструмента, когда открывается новая управляющая программа или нажимается программная клавиша **СБРОС + СТАРТ**.

В графике программы система ЧПУ использует различные цвета:

- **синий:** полностью определенный элемент контура
- **фиолетовый:** ещё неоднозначно определённый элемент контура, например, ещё не обновлённый RND
- **голубой:** отверстия и резьба
- **охра:** траектория центральной точки инструмента
- **красный:** перемещение на ускоренном ходу

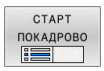
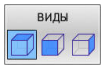
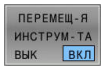
Дополнительная информация: "Графика программирования FK", Стр. 189

Генерация графики для существующей управляющей программы

- Выберите клавишами со стрелками кадр УП, до которого следует создать графику, или нажмите **GOTO** и введите желаемый номер кадра вручную

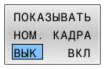
- Сброс ранее активных данных инструмента и создание графики: нажмите программную клавишу **СБРОС + СТАРТ**

Другие функции:

Программная клавиша	Функция
	Сброс ранее активных данных инструмента Создание графики программирования
	Создание покадровой графики при программировании
	Создание законченной графики программирования или дополнение после **СБРОС + СТАРТ**
	Приостановить графику при программировании. Эта программная клавиша появляется только во время создания системой ЧПУ графики при программировании
	Выбрать вид ■ Вид сверху ■ Вид спереди ■ Вид сбоку
	Отображение/скрытие траектории инструмента
	Отображение/скрытие траектории инструмента на ускоренном ходу

Индикация и выключение номеров кадров

- Переключите панель Softkey



- Включить отображение номеров кадров: установите программную клавишу **ПОКАЗЫВАТЬ НОМ. КАДРА** на **ВКЛ**
- Выключить отображение номеров кадров: установите программную клавишу **ПОКАЗЫВАТЬ НОМ. КАДРА** на **ВЫК**

Удаление графики

- Переключите панель Softkey

- Очистить графику: нажмите программную клавишу **ОЧИСТИТЬ ГРАФИКУ**

Отображение линий сетки

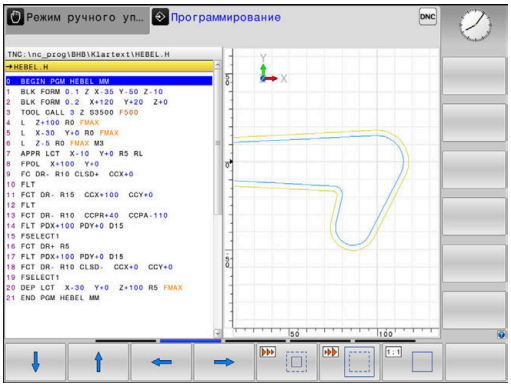
- Переключите панель программных клавиш

- Отображение линий сетки: нажмите программную клавишу **Отобр. линии сетки**

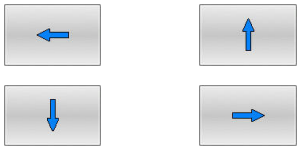
Увеличение или уменьшение фрагмента

Оператор может самостоятельно задать вид (перспективу) для графики.

- Переключите панель программных клавиш



При этом предлагаются следующие функции:

Клавиша Softkey	Функция
	Фрагмент сместить
	Фрагмент уменьшить
	Фрагмент увеличить
	Фрагмент сбросить

С помощью программной клавиши **ВОССТ. ИСХОДНУЮ BLK FORM** восстанавливается первоначальная заготовка.

Отображение графики также можно изменить с помощью мыши. В вашем распоряжении находятся следующие функции:

- Для перемещения отображаемой модели, удерживайте нажатой среднюю клавишу или колесико мыши и перемещайте мышь. При одновременном нажатии клавиши Shift можно вы можете перемещать модель только горизонтально или вертикально.
- Для увеличения определенной области выберите область, удерживая нажатой левую кнопку мыши. После того как левая кнопка мыши будет отпущена, система ЧПУ увеличит выделенную область.
- Для быстрого увеличения или уменьшения любой области следует покрутить колесико мыши вперед или назад.

6.11 Сообщения об ошибках

Индикация ошибок

Система ЧПУ отображает ошибки, в т. ч.:

- неверных операций ввода
- логические ошибки в NC-программе
- невыполнимых элементах контура
- неправильном использовании контактного щупа
- изменение оборудования

Возникшую ошибку система ЧПУ отображает в заглавной строке.

Система ЧПУ использует разные пиктограммы и цвет шрифта для разных классов ошибок.

Пиктограмма	Цвет шрифта	Класс ошибки
	красный	Ошибка
	красный	Ошибка типа вопроса
	желтый	Предупреждение
	зеленый	Указание
	синий	Информация

Система ЧПУ выводит сообщение об ошибке в заглавной строке до тех пор, пока оно не будет удалено или заменено ошибкой более высокого приоритета (класса). Информация, появляющаяся на короткое время, отображается всегда.

Длинные сообщения и сообщения из нескольких строк система ЧПУ отображает в сокращенном виде. Полную информацию обо всех имеющихся ошибках оператор может получить в окне ошибок.

Сообщение об ошибке, содержащее номер кадра программы, было обусловлено этим или предыдущим кадром.

Откройте окно ошибок

Если вы откроете окно ошибок, то вы получите полную информацию обо всех возникших ошибках.

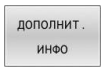
ERR

- ▶ Нажмите клавишу **ERR**
- > Система ЧПУ откроет окно ошибок и отобразит полностью все имеющиеся сообщения об ошибках.

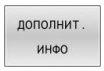
Подробные сообщения об ошибках

Система ЧПУ покажет возможные причины появления ошибки и варианты ее устранения:

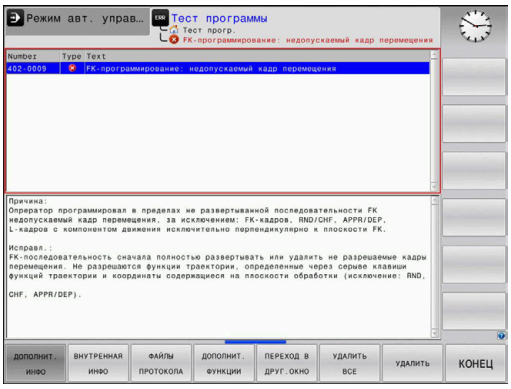
- Откройте окно ошибок
- Установите курсор на соответствующее сообщение об ошибке



- Нажмите программную клавишу **ДОПОЛНИТ. ИНФО**
- > Система ЧПУ откроет окно со сведениями о причинах ошибки и возможностями ее устранения.



- Закрытие информации: ещё раз нажмите программную клавишу **ДОПОЛНИТ. ИНФО**



Сообщения об ошибках с высоким приоритетом

Если сообщение об ошибке возникает при включении системы ЧПУ из-за изменений оборудования или обновлений, то система ЧПУ автоматически открывает окно ошибок. Система ЧПУ показывает ошибку с запросом к действию.

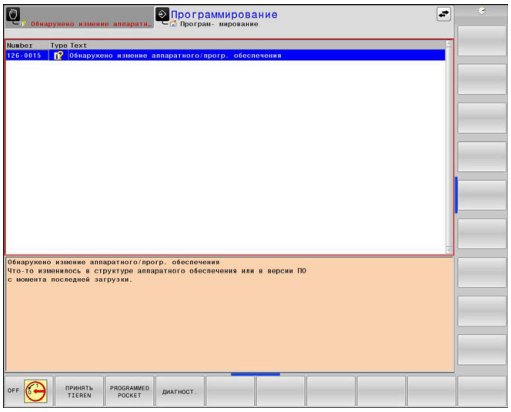
Вы можете квитировать эту ошибку, только подтвердив запрос с помощью соответствующей программной клавиши. При необходимости система ЧПУ продолжает диалог до тех пор, пока причина или способ устранения ошибки не будут четко выяснены.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Если в исключительных случаях возникает **ошибка при обработке данных**, то система ЧПУ автоматически открывает окно ошибок. Такую ошибку вы не можете квитировать.

Действуйте следующим образом:

- Выключите систему ЧПУ
- Снова включите



Программная клавиша ВНУТРЕННАЯ ИНФО

Программная клавиша **ВНУТРЕННАЯ ИНФО** выдает информацию к сообщению об ошибке, которая имеет значение только при сервисном обслуживании.

- Открытие окна ошибок
- Установите курсор на соответствующее сообщение об ошибке

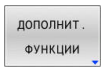
- Нажмите программную клавишу **ВНУТРЕННАЯ ИНФО**
- > Система ЧПУ откроет окно, содержащее внутреннюю информацию об ошибке.

- Закрытие подробностей: повторно нажмите программную клавишу **ВНУТРЕННАЯ ИНФО**

Программная клавиша ФИЛЬТРЫ

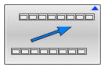
С помощью программной клавиши **ФИЛЬТРЫ** идентичные предупреждения и сообщения об ошибках могут быть сгруппированы в окне ошибок. Группировка делает список сообщений короче и понятнее.

- Открытие окна ошибок



- Нажмите программную клавишу **ДОПОЛНИТ. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **ФИЛЬТРЫ**
> Система ЧПУ сгруппирует идентичные предупреждения и сообщения об ошибках.
> Частота отдельных сообщений указана в скобках в соответствующей строке.



- Выход из режима фильтрации: нажмите программную клавишу **ВЕРНУТЬСЯ**

Программная клавиша ВКЛЮЧИТЬ АВТОСОХРАНЕНИЕ

С помощью программной клавиши **ВКЛЮЧИТЬ АВТОСОХРАНЕНИЕ** можно внести номер ошибки, при возникновении которой будет создан сервисный файл.

- Открытие окна ошибок

- Нажмите программную клавишу **ДОПОЛНИТ. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **ВКЛЮЧИТЬ АВТОСОХРАНЕНИЕ**
> Система ЧПУ откроет всплывающее окно **Активировать автоматическое сохранение**.
- Определение значений ввода
  - **Номер ошибки** : введите соответствующий номер ошибки
  - **активно:** если галочка установлена, то сервисный файл будет создан автоматически
  - **Комментарий:** при необходимости введите комментарий к номеру ошибки

- Нажмите программную клавишу **ЗАПОМНИТЬ**
> Система ЧПУ автоматически создаст сервисный файл при возникновении ошибки с заданным номером.

- Нажмите программную клавишу **ВЕРНУТЬСЯ**

Удаление ошибки

Автоматическое удаление ошибок

При выборе или перезапуске управляющей программы система ЧПУ может автоматически удалять существующие сообщения об ошибках и предупреждениях. Будет ли выполняться это автоматическое удаление, производитель станка определяет в опциональном параметре **CfgClearError** (№ 130200).

По умолчанию сообщения об ошибках и предупреждениях автоматически удаляются из окна ошибок в режимах работы **Тестирование программы** и **Программирование**. Сообщения в режимах работы станка не удаляются.

Удаление ошибки за пределами окна ошибки

CE

- Нажмите клавишу **CE**
- > Система ЧПУ удалит ошибку или указание, отображаемое в строке заголовка.

В некоторых ситуациях клавиша **CE** не может использоваться для удаления ошибок, так как эта клавиша применяется для других функций.

Удаление ошибки

- Откройте окно ошибок
- Установите курсор на соответствующее сообщение об ошибке

УДАЛИТЬ

- Нажмите программную клавишу **УДАЛИТЬ**

УДАЛИТЬ ВСЕ

- Или удалите все ошибки: нажмите программную клавишу**УДАЛИТЬ ВСЕ**.

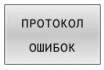
Если не устранена причина какой-либо из ошибок, то ее невозможно удалить. В этом случае сообщение об ошибке сохраняется.

Протокол ошибок

Система ЧПУ сохраняет в памяти появляющиеся ошибки и важные события, например, запуск системы, в протоколе ошибок. Емкость протокола ошибок ограничена. Если протокол ошибок заполнен, то система ЧПУ использует второй файл. Если и этот файл заполнен до конца, первый протокол ошибок удаляется и записывается заново и т. д. При необходимости переключите **АКТУАЛЬНЫЙ ФАЙЛ** на **ПРЕДЫДУЩИЙ ФАЙЛ** для просмотра журнала ошибок.

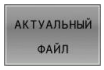
- Открытие окна ошибок

- Нажмите программную клавишу **ФАЙЛЫ ПРОТОКОЛА**



- Открытие протокола ошибок: нажмите программную клавишу **ПРОТОКОЛ ОШИБОК**

- При необходимости настройте предыдущий протокол ошибок: нажмите программную клавишу **ПРЕДЫДУЩИЙ ФАЙЛ**



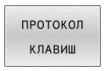
- При необходимости настройте текущий протокол ошибок: нажмите программную клавишу **АКТУАЛЬНЫЙ ФАЙЛ**

Самая старая запись протокола ошибок находится в начале, а самая новая – в конце файла.

Протокол клавиатуры

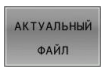
Система ЧПУ сохраняет в памяти нажатия клавиш и важные события (например, запуск системы) в протоколе клавиатуры. Емкость протокола клавиатуры ограничена. Если протокол клавиатуры полон, выполняется переключение на второй протокол клавиатуры. Если и этот файл заполнен до конца, первый протокол измерения удаляется и записывается заново и т. д. При необходимости переключите **АКТУАЛЬНЫЙ ФАЙЛ** на **ПРЕДЫДУЩИЙ ФАЙЛ** для просмотра журнала ошибок.

- Нажмите программную клавишу **ФАЙЛЫ ПРОТОКОЛА**



- Откройте протокол клавиатуры: нажмите программную клавишу **ПРОТОКОЛ КЛАВИШ**

- При необходимости установите предыдущий протокол клавиатуры: нажмите программную клавишу **ПРЕДЫДУЩИЙ ФАЙЛ**.



- При необходимости установите текущий протокол клавиатуры: нажмите программную клавишу **АКТУАЛЬНЫЙ ФАЙЛ**.

Система ЧПУ сохраняет в памяти каждую нажатую на пульте управления клавишу в протоколе клавиатуры. Самая старая запись протокола находится в начале, самая новая – в конце файла.

Обзор клавиш и программных клавиш для просмотра протокола

Программные клавиши/клавиши	Функция
НАЧАЛО	Переход к началу протокола клавиатуры
КОНЕЦ	Переход к концу протокола клавиатуры
ПОИСК	Поиск текста
АКТУАЛЬНЫЙ ФАЙЛ	Текущий протокол клавиатуры
ПРЕДЫДУЩИЙ ФАЙЛ	Предыдущий протокол клавиатуры
↑ ↓	Строка вперед/назад
	Возврат к главному меню

Тексты указаний

В случае ошибок при работе (например, при нажатии запрещенной клавиши или вводе значения, находящегося вне области действия) система ЧПУ указывает на наличие такой ошибки (зеленым) текстом в заглавной строке. Система ЧПУ удалит подсказку при следующем правильном вводе данных.

Сохранение сервисных файлов

При необходимости вы можете сохранить текущее состояние и предоставить эту информацию в службу сервиса для анализа. При этом сохраняется группа сервисных файлов (протоколы ошибок и ввода с клавиатуры, а также другие файлы, содержащие данные о текущей ситуации станка и обработки).

> Чтобы было возможно отправить сервисный файл по электронной почте, система ЧПУ сохраняет в нём управляющие программы размером до 10 Мб. Большие управляющие программы при создании сервисного файла не сохраняются.

Если вы вызываете функцию **СЕРВИСНЫЕ ФАЙЛЫ ЗАПОМНИТЬ** несколько раз с одинаковым именем файла, то ранее сохраненные сервисные файлы перезаписываются. Поэтому при повторном использовании данной функции следует использовать новое имя файла.

Сохранение сервисных файлов

ERR
- Открытие окна ошибок

ФАЙЛЫ ПРОТОКОЛА
- Нажмите программную клавишу **ФАЙЛЫ ПРОТОКОЛА**

СЕРВИСНЫЕ ФАЙЛЫ ЗАПОМНИТЬ
- Нажмите программную клавишу **СЕРВИСНЫЕ ФАЙЛЫ ЗАПОМНИТЬ**
- > Система ЧПУ откроет окно, в котором вы можете задать имя файла или полный путь к сервисному файлу.

ОК
- Нажмите программную клавишу **OK**
- > Система ЧПУ сохранит сервисные файлы.

Закрытие окна ошибок

Для того чтобы закрыть окно ошибок, выполните следующее:

КОНЕЦ
- Нажмите программную клавишу **END**

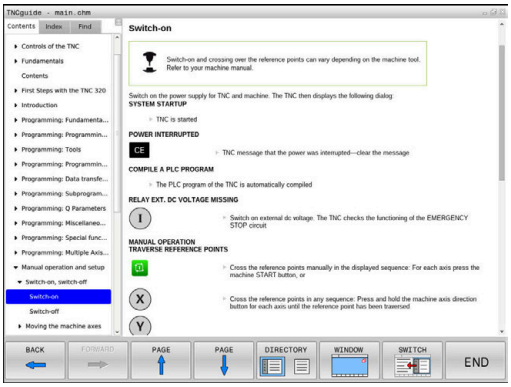
ERR
- Или нажмите клавишу **ERR**
- > Система ЧПУ закроет окно ошибок.

6.12 Контекстно-зависимая система помощи TNCguide

Применение

Перед использованием TNCguide вам необходимо скачать вспомогательные файлы с домашней страницы HEIDENHAIN.

Дополнительная информация: "Загрузка текущих вспомогательных файлов", Стр. 235



Контекстно-зависимая система помощи **TNCguide** содержит документацию для пользователя в формате HTML. Вызов TNCguide выполняется клавишей **HELP**, причем система ЧПУ сразу отображает информацию, частично зависящую от текущей ситуации (контекстно-зависимый вызов). Нажатие клавиши **HELP** при редактировании кадра программы приводит, как правило, к переходу точно в то место документации, где описана соответствующая функция.

Система ЧПУ старается запустить TNCguide на языке, выбранном оператором в качестве языка диалога в системе ЧПУ. Если необходимая языковая версия отсутствует, система открывает вариант на английском языке.

В TNCguide доступны следующие руководства пользователя:

- Руководство пользователя Программирование в диалоге HEIDENHAIN (Klartext) (**BHBKlartext.chm**)
- Руководство пользователя Программирование DIN/ISO (**BHBIso.chm**)
- Руководство пользователя по наладке, тестированию и отработке управляющей программы (**BHBoperate.chm**)
- Руководство пользователя Программирование циклов обработки (**BHBcycle.chm**)
- Руководство пользователя Программирование циклов измерения детали и инструмента (**BHBtchprobe.chm**)
- По необходимости, руководство пользователя приложения TNCdiag (**TNCdiag.chm**)
- Список всех сообщений ЧПУ об ошибках (**errors.chm**)

Дополнительно доступен также файл журнала **main.chm**, в котором собраны все имеющиеся CHM-файлы.

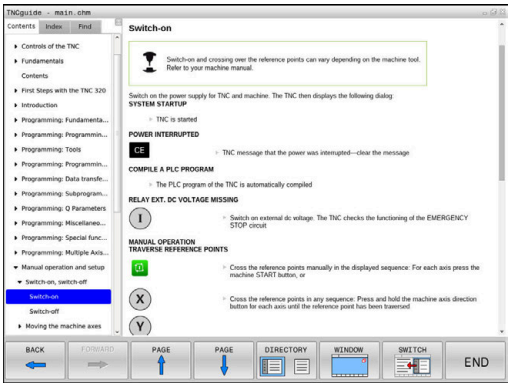
Производитель станка может включить в **TNCguide** и документацию для данного станка. Тогда эти документы появляются в виде отдельного журнала в файле **main.chm**.

Работа с TNCguide

Вызов TNCguide

Для запуска TNCguide имеется несколько возможностей:

- С помощью клавиши **ПОМОЩЬ**
- Щелчком мыши по любой программной клавише, если ранее был выбран знак вопроса справа внизу на экране
- Открытие файла справки (CHM-файл) через управление файлами. Система ЧПУ может открыть любой CHM-файл, даже если он не сохранен на внутреннем запоминающем устройстве системы ЧПУ



На месте программирования под управлением Windows TNCguide открывается в стандартном внутреннем браузере системы.

Для многих программных клавиш имеется контекстно-зависимый вызов, с помощью которого можно напрямую перейти к описанию функций соответствующих программных клавиш. Эта функция доступна только при использовании мыши.

Выполните действия в указанной последовательности:

- ▶ Выбрать панель программных клавиш, на которой отображается желаемая программная клавиша
- ▶ Кликнуть мышью символ помощи, отображаемый системой ЧПУ справа, непосредственно над панелью программных клавиш
- > Курсор мыши превратится в вопросительный знак.
- ▶ Кликнуть этим вопросительным знаком по программной клавише, функцию которой нужно узнать
- > Система ЧПУ откроет TNCguide. Если для выбранной программной клавиши не существует точки перехода, то система ЧПУ откроет заглавный файл **main.chm**. Через текстовый поиск или навигацию можно вручную найти необходимые пояснения.

При редактировании кадра УП контекстно-зависимый вызов также доступен напрямую:

- ▶ Выбрать любой кадр УП
- ▶ Выделить нужное слово
- ▶ Нажать клавишу **HELP**
- > Система ЧПУ откроет систему помощи и покажет описание активной функции. Это не сработает для дополнительных функций или циклов добавленных производителем станка.

Навигация в TNCguide

Простейшим способом навигации в TNCguide является использование мыши. С левой стороны показан список содержания. Щелчком на указывающем вправо треугольнике можно отобразить находящиеся под ним главы или показать желаемую страницу напрямую щелчком на соответствующей записи. Управление системой такое же, как для Windows Explorer.

Связанные между собой места в тексте (ссылки) выделены синим цветом и подчеркнуты. Щелчок по ссылке открывает соответствующую страницу.

Разумеется, управлять TNCguide можно также с помощью клавиш и программных клавиш. Таблица, приведенная ниже, содержит обзор соответствующих функций клавиш.

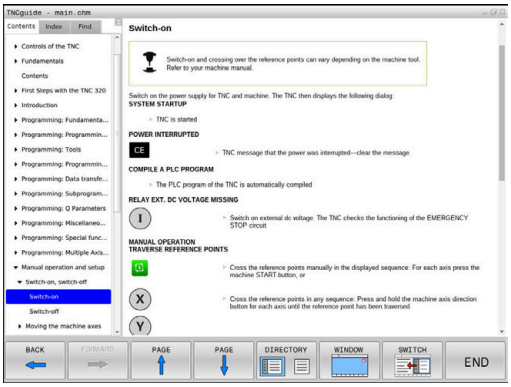
Программная клавиша	Функция
↑ ↓	■ Активен список содержания слева: выбор записи, расположенной выше или ниже ■ Активно правое текстовое окно: перемещение страницы вниз или вверх, если текст или графика не отображается полностью
→	■ Список содержания слева активен: список содержания выпадает. ■ Текстовое окно справа активно: без функции
←	■ Активен список содержания слева: свертывание содержимого директории. ■ Текстовое окно справа активно: без функции
ENT	■ Активно левое окно содержания: нажатием клавиши курсора показать выбранную страницу ■ Активно правое текстовое окно: переход на страницу со ссылкой, если курсор установлен на ссылке
	■ Активен левый список содержания: Переключение закладок между индикацией списка содержания, индикацией алфавитного указателя ключевых слов и функцией полнотекстового поиска, а также переключение на правую сторону окна ■ Активно правое текстовое окно: переход обратно в левое окно
	■ Активен список содержания слева: выбор записи, расположенной выше или ниже ■ Активно правое текстовое окно: переход к следующей ссылке
НАЗАД	Выбрать последнюю показанную страницу

Программная клавиша	Функция
ВПЕРЕД	Листать вперед, если функция **Выбрать последнюю показанную страницу** уже использовалась несколько раз
СТРАНИЦА	Переход на страницу назад
СТРАНИЦА	Переход на страницу вперед
ДИРЕКТОРИЯ	Индикация/выключение списка содержания
ОКНО	Переключение между полным и уменьшенным отображением на экране. При уменьшенном отображении видна еще часть интерфейса системы ЧПУ
SWITCH	Фокус переключается на внутренние приложения системы ЧПУ, так что при открытом TNCguide можно работать с системой ЧПУ. Если активно полное отображение, система ЧПУ автоматически уменьшает размер окна перед переключением фокуса
КОНЕЦ	Завершение работы TNCguide

Алфавитный указатель ключевых слов

Важнейшие ключевые слова собраны в соответствующем алфавитном указателе (вкладка **Указатель**) и выбираются щелчком мыши или с помощью клавиш со стрелками.

Левая сторона активна.



- Выбрать вкладку **Указатель**
- Навести курсор с помощью клавиш со стрелками или посредством мыши на необходимое ключевое слово

Или:

- Ввести начальную букву
- > Система ЧПУ синхронизирует алфавитный указатель с введенным текстом, так что ключевое слово можно быстрее найти в созданном списке.
- Кнопкой **ENT** активируется отображение информации о выбранном ключевом слове

Полнотекстовый поиск

Во вкладке **Искать** у вас есть возможность выполнять поиск определенного слова по всему TNCguide.

Левая сторона активна.

- Выберите вкладку **Искать**
- Активировать поле ввода **Поиск:**
- Ввести искомое слово
- Подтвердить клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ покажет в виде списка все найденные места, содержащие это слово.
- При помощи клавиш со стрелками необходимо перейти в необходимое место
- С помощью клавиши **ENT** необходимо отобразить выбранный вариант

Полнотекстовый поиск Вы можете проводить всегда только с одним словом.

При активации функции **Поиск только в заголовках** система ЧПУ ведет поиск только в заголовках, а не по всему тексту. Эту функцию можно активировать мышью или путем выбора и последующего подтверждения при помощи пробела.

Загрузка текущих вспомогательных файлов

Подходящие для ПО вашей системы ЧПУ файлы помощи доступны на домашней странице HEIDENHAIN: **http://content.heidenhain.de/doku/tnc_guide/html/en/index.html**

Порядок перехода к подходящим справочным файлам:

- Системы ЧПУ
- Типовой ряд, например, TNC 600
- Необходимый номер программного обеспечения ЧПУ, например,TNC 620 (81760x-07)
- Выберите желаемый язык из таблицы **Онлайн-помощь (TNCguide)**
- Загрузите ZIP-файл
- Распакуйте ZIP-файл
- Скопируйте распакованные CHM-файлы в систему ЧПУ в директорию **TNC:\tncguide\de** или в поддиректорию соответствующего языка (см. также таблицу ниже)

Если CHM-файлы передаются в систему ЧПУ с помощью **TNCremo**, выбрать бинарный режим для файлов с расширением **.chm**.

Язык	Директория ЧПУ
Немецкий	**TNC:\tncguide\de**
Английский	**TNC:\tncguide\en**
Чешский	**TNC:\tncguide\cs**
Французский	**TNC:\tncguide\fr**
Итальянский	**TNC:\tncguide\it**
Испанский	**TNC:\tncguide\es**
Португальский	**TNC:\tncguide\pt**
Шведский	**TNC:\tncguide\sv**
Датский	**TNC:\tncguide\da**
Финский	**TNC:\tncguide\fi**
Голландский	**TNC:\tncguide\nl**
Польский	**TNC:\tncguide\pl**
Венгерский	**TNC:\tncguide\hu**
Русский	**TNC:\tncguide\ru**
Китайский (упрощенный)	**TNC:\tncguide\zh**
Китайский (традиционный):	**TNC:\tncguide\zh-tw**
Словенский	**TNC:\tncguide\sl**
Норвежский	**TNC:\tncguide\no**
Словацкий	**TNC:\tncguide\sk**
Корейский	**TNC:\tncguide\kr**
Турецкий	**TNC:\tncguide\tr**
Румынский	**TNC:\tncguide\ro**

7

Дополнительные функции

7.1 Ввести дополнительные функции M и STOP

Основные положения

С помощью дополнительных функций ЧПУ, также называемых M-функций, можно управлять

- выполнением программы, например, прерыванием выполнения программы
- такими функциями станка, как включение и выключение оборотов шпинделя и подачи СОЖ
- поведением инструмента при движении по траектории

Можно ввести до четырех дополнительных M-функций в конце кадра позиционирования либо ввести их в отдельном кадре УП. Тогда система ЧПУ начнет диалог: **Дополнительная M-функция ?**

Обычно в окне диалога вводится только номер дополнительной функции. При некоторых дополнительных функциях диалог продолжается для того, чтобы оператор мог ввести параметры этой функции.

В режимах работы **Режим ручного управления** и **Электронный маховичок** дополнительные функции вводятся с помощью программной клавиши **M**.

Действие дополнительных функций

Следует учитывать, что одни дополнительные функции активны в начале кадра позиционирования, другие - в конце, независимо от их последовательности в соответствующем NC-кадре.

Дополнительные функции действуют, начиная с того кадра УП, в котором они были вызваны.

Некоторые дополнительные функции действуют только в том кадре УП, в котором они запрограммированы. Если дополнительная функция действует не только в отдельном кадре, следует отменить эту функцию в последующем кадре УП с помощью отдельной M-функции, или она будет автоматически отменена системой ЧПУ в конце программы.

> Если в одном NC-кадре запрограммировано несколько M-функций, то действует следующая последовательность выполнения:
> - Функции действующие в начале кадра выполняются перед функциями действующими в конце кадра
> - Если все M-функции действуют в начале или в конце кадра, то они выполняются в запрограммированной последовательности

Ввод дополнительной функции в кадре STOP

Запрограммированный кадр **STOP** прерывает выполнение или тест программы, например, для проверки инструмента. В кадре **STOP** Вы можете запрограммировать дополнительную функцию M:

- Программирование прерывания выполнения программы: нажмите клавишу **STOP**
- При необходимости, введите дополнительную функцию **M**

Пример

```
87 STOP
```

7.2 Дополнительные функции контроля выполнения программы, шпинделя и подачи СОЖ

Обзор

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Производитель станков может влиять на поведение описываемых ниже дополнительных функций.

M	Действие	Действие в	начале кадра	конце кадра
M0	ОСТАНОВКА выполнения программы ОСТАНОВКА шпинделя			■
M1	ОСТАНОВКА выполнения программы по выбору оператора при необходимости ОСТАНОВКА шпинделя при необходимости выключение СОЖ (функция определяется производителем станка)			■
M2	ОСТАНОВКА выполнения программы ОСТАНОВКА шпинделя Подача СОЖ выкл. Возврат к кадру 1 Очистка индикации состояния Объем функций зависит от машинного параметра **resetAt** (№ 100901)			■
M3	Шпиндель ВКЛ по часовой стрелке		■	
M4	Шпиндель ВКЛ против часовой стрелки		■	
M5	ОСТАНОВКА шпинделя			■
M6	Смена инструмента ОСТАНОВКА шпинделя ОСТАНОВКА выполнения программы			■

Так как функции зависящие от производителя станка различаются, HEIDENHAIN рекомендует для смены инструмента функцию **TOOL CALL**.

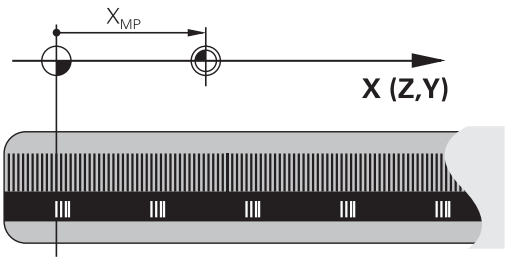
M8	Включение подачи СОЖ		■	
M9	Подача СОЖ ВЫКЛ			■
M13	Шпиндель ВКЛ по часовой стрелке Подача СОЖ ВКЛ		■	
M14	Шпиндель ВКЛ против часовой стрелки Подача СОЖ вкл		■	
M30	Идентично M2			■

7.3 Дополнительные функции для задания координат

Программирование координат станка: M91/M92

Нулевая точка шкалы

Референтная метка определяет позицию нулевой точки шкалы.



Нулевая точка станка

Нулевая точка станка необходима для:

- назначения ограничений для зоны перемещений (концевой выключатель ПО)
- перемещения в фиксированную позицию на станке (например, в позицию смены инструмента)
- назначения точки привязки заготовки

Производитель станка задает расстояние от нулевой точки станка до нулевой точки шкалы для каждой оси в машинных параметрах.

Стандартная процедура

Система ЧПУ соотносит координаты с нулевой точкой детали.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Процедура работы с M91 – нулевая точка станка

Если координаты в кадрах позиционирования должны относиться к нулевой точке станка, введите в этих кадрах программы M91.

> Если в кадре M91 задаются инкрементные координаты, то эти координаты привязаны к последней запрограммированной позиции M91. Если в активной NC-программе позиция M91 не задана, координаты отсчитываются от текущей позиции инструмента.

Система ЧПУ отобразит значения координат относительно нулевой точки станка. В индикации состояния переключите индикацию координат на REF.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Процедура работы с M92 – опорная точка станка

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Кроме нулевой точки станка, производитель станка может задать также другую фиксированную позицию станка (точку привязки станка).

Производитель станка устанавливает для каждой оси расстояние от станочной точки привязки до нулевой точки станка.

Если координаты в кадрах позиционирования должны относится к опорной точке станка, следует ввести в этих кадрах УП M92.

Система ЧПУ правильно выполняет коррекцию на радиус также при помощи **M91** или **M92**. Длина инструмента при этом **не** учитывается.

Действие

M91 и M92 действуют только в тех кадрах программы, в которых M91 или M92 были заданы.

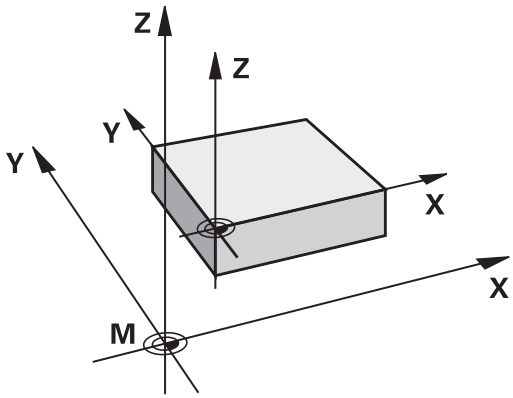
M91 и M92 действуют в начале кадра.

Точка привязки заготовки

Если координаты всегда должны отсчитываться от нулевой точки станка, то назначение координаты точки привязки для одной оси или нескольких осей может быть заблокировано.

Если назначение координаты точки привязки заблокировано для всех осей, система ЧПУ больше не отображает программную клавишу **ВВОД КООРДИНАТ** в режиме работы **Режим ручного управления**.

На рисунке показана система координат с нулевой точкой станка и нулевой точкой детали.



M91/M92 в режиме работы “Тест программы”

Чтобы графически моделировать движения M91/M92, следует активировать контроль рабочего пространства и отобразить заготовку относительно установленной точки привязки.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Подвод к позиции в неразвёрнутой системе во координат при развёрнутой плоскости обработки: M130

Стандартная процедура работы при наклонной плоскости обработки

Координаты в кадрах позиционирования система ЧПУ соотносит с наклоненной системой координат.

Дополнительная информация: "Система отсчёта плоскости обработки WPL-CS", Стр. 88

Процедура работы с M130

Координаты в кадрах линейного перемещения, несмотря на активный развороте плоскости обработки, система ЧПУ относит к неразвёрнутой системой координат.

M130 игнорирует только функцию **Наклон плоскости обработки**, но учитывает активные преобразования до и после разворота. Это означает, что при расчете позиции система ЧПУ учитывает углы осей поворотных осей, которые не находятся в своем нулевом положении.

Дополнительная информация: "Входная система координат I-CS", Стр. 89

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Функция **M130** является покадрово активной. Последующую обработку система ЧПУ выполняет снова с развёрнутой системой координат плоскости обработки. Во время обработки существует риск столкновения!

- Проверьте выполнение и позиции при помощи графического моделирования

Указания по программированию

- Функция **M130** может использоваться только при активной функции **Наклон плоскости обработки**.
- Если функция **M130** комбинируется с вызовом цикла, система ЧПУ останавливает отработку сообщением об ошибке.

Действие

M130 действует покадрово в кадрах линейного перемещения без коррекции на радиус инструмента.

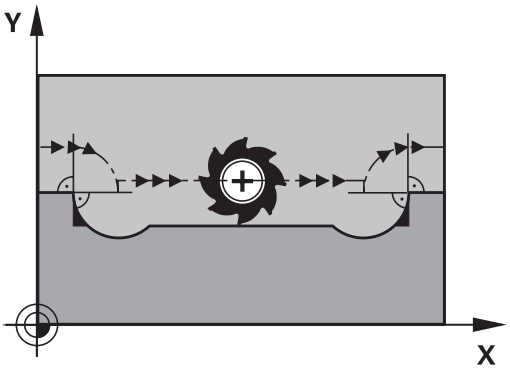
7.4 Дополнительные функции для определения характеристик контурной обработки

Обработка небольших выступов контура: функция M97

Стандартная процедура

Система ЧПУ добавляет на участке наружного угла контура переходную дугу. Если выступы контура слишком малы, инструмент при этом может повредить контур

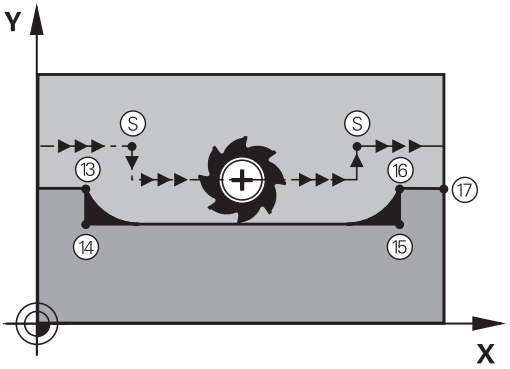
В таких местах система ЧПУ прерывает отработку программы и выдает сообщение об ошибке **Радиус инструмента слишком велик**.



Процедура работы с M97

Система ЧПУ определяет точку пересечения траекторий для элементов контура, как и в случае внутренних углов, и перемещает инструмент над этой точкой.

M97 следует программировать в том кадре УП, в котором заданы координаты точки внешнего угла.



> Вместо **M97** HEIDENHAIN рекомендует использовать значительно более эффективную функцию **M120 LA**. **Дополнительная информация:** "Предварительный расчет контура с коррекцией на радиус (LOOK AHEAD): M120 (Опция #21)", Стр. 249

Действие

M97 действует только в том кадре УП, в котором запрограммирована **M97**.

> В случае **M97** система ЧПУ обрабатывает угол контура не полностью. Возможно, возникнет необходимость дополнительно обработать угол контура инструментом меньшего размера.

Пример

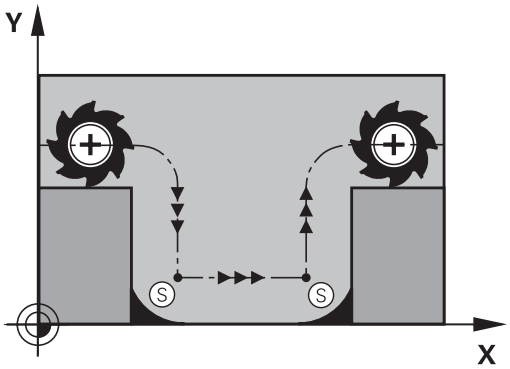
5 TOOL DEF L ... R+20	Большой радиус инструмента
...	
13 L X... Y... R... F... M97	Подвод к точке контура 13
14 L IY-0.5 ... R... F...	Обработка небольшого выступа контура 13 и 14
15 L IX+100 ...	Подвод к точке контура 15
16 L IY+0.5 ... R... F... M97	Обработка небольшого выступа контура 15 и 16
17 L X... Y...	Подвод к точке контура 17

Полная обработка разомкнутых углов контура: M98

Стандартная процедура

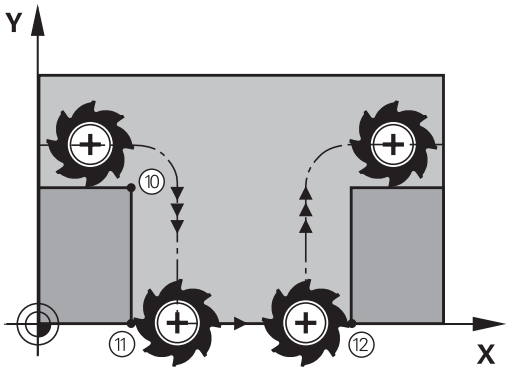
Система ЧПУ определяет на внутренних углах точку пересечения траекторий фрезы и начинает перемещать инструмент в новом направлении, начиная с этой точки.

Если контур разомкнут на углах, это приводит к неполной обработке:



Процедура работы с M98

С помощью дополнительной функции **M98** система ЧПУ подводит инструмент так, чтобы обрабатывалась каждая точка контура:



Действие

M98 действует только в тех кадрах УП, в которых была запрограммирована **M98**.

M98 активируется в конце кадра.

Пример: поочередный подвод к точкам контура 10, 11 и 12

10 L X... Y... RL F
11 L X... IY... M98
12 L IX+ ...

Коэффициент подачи для движений при врезании: M103

Стандартная процедура

Система ЧПУ перемещает инструмент независимо от направления движения с последней запрограммированной подачей.

Процедура работы с M103

Система ЧПУ сокращает подачу для обработки контура, если инструмент перемещается в отрицательном направлении по оси инструмента. Подача при врезании FZMAX рассчитывается, исходя из последней запрограммированной подачи FPROG и коэффициента F%:

FZMAX = FPROG x F%

Ввод M103

Если в кадре позиционирования вводится **M103**, система ЧПУ продолжает диалог и запрашивает коэффициент F.

Действие

M103 начинает действовать в начале кадра.
Отмена **M103**: запрограммировать **M103** снова без коэффициента.

> Функция **M103** действует также при наклоненной системе координат плоскости обработки. Уменьшение подачи в таком случае действует при перемещении **наклоненной** оси инструмента в отрицательном направлении.

Пример

Подача при врезании составляет 20% от подачи на плоской поверхности.

...	Действительная подача по контуру (мм/мин):
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

Подача в миллиметрах/оборот шпинделя: M136

Стандартная процедура

Система ЧПУ перемещает инструмент с установленной в управляющей программе скоростью подачи F в мм/мин

Процедура работы с M136

> В дюймовых NC-программах запрещено использовать **M136** в комбинации с альтернативой подачи **FU**.
>
> При активной функции **M136** шпиндель не должен быть в регулировании
>
> **M136** невозможно в сочетании с ориентацией шпинделя. Поскольку для ориентации шпинделя нет частоты вращения, то система управления не может рассчитать скорость подачи.

В случае **M136** система ЧПУ перемещает инструмент не в мм/мин, а с установленной в управляющей программе подачей F в мм/об шпинделя. Если частота вращения изменяется при помощи потенциометра, то ЧПУ автоматически согласует подачу.

Действие

M136 начинает действовать в начале кадра.

M136 отменяется путем программирования **M137**.

Скорость подачи на дугах окружности: M109/M110/M111

Стандартная процедура

Система ЧПУ связывает заданную программой скорость подачи с траекторией центра инструмента.

Процедура работы с M109 на дугах окружности

При внутренней и наружной обработке система ЧПУ сохраняет подачу по круговой траектории на режущую кромку инструмента постоянной.

УКАЗАНИЕ

Внимание, опасность повреждения инструмента и заготовки!

Когда функция **M109** активна, система ЧПУ значительно увеличивает подачу при обработке очень маленьких внешних углов (острых углов). Во время отработки существует опасность разрушения инструмента и повреждения детали!

- Не используйте **M109** при обработке очень маленьких внешних углов (острых углов)

Поведение на дугах окружности при M110

Система ЧПУ сохраняет постоянную подачу на круговых траекториях только при внутренней обработке. В случае наружной обработки дуг окружности согласование подачи отсутствует.

> Если **M109** или **M110** задаются перед вызовом цикла обработки с номером, значение которого превышает 200, подача будет согласована и при работе с дугами окружности в пределах данных циклов обработки. В конце или после прерывания цикла обработки восстанавливается исходное состояние.

Действие

M109 и **M110** активируются в начале кадра. **M109** и **M110** сбрасываются с помощью **M111**.

Предварительный расчет контура с коррекцией на радиус (LOOK AHEAD): M120 (Опция #21)

Стандартное поведение

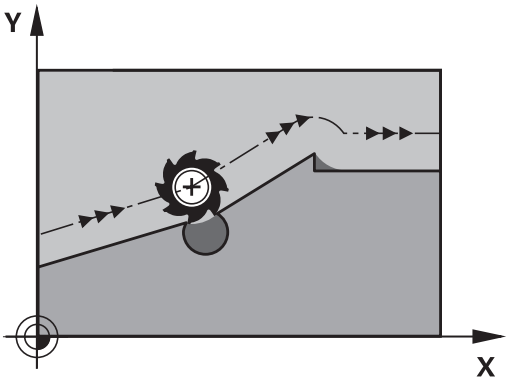
Если радиус инструмента больше ступеньки контура, по которому следует перемещаться с коррекцией на радиус, то система ЧПУ прерывает отработку программы и выводит сообщение об ошибке. Функция **M97** подавляет сообщения об ошибках, но ведет инструмент к отметке выхода из материала и дополнительно смещает угол.

Дополнительная информация: "Обработка небольших выступов контура: функция M97", Стр. 244

При поднутрениях система ЧПУ, при определённых условиях, может повредить контур.

Процедура работы с M120

Система ЧПУ проверяет контур, обрабатываемый с коррекцией на радиус, на наличие на нем поднутрений и выступов и заранее рассчитывает траекторию инструмента с текущего кадра УП. Места, в которых инструмент мог бы повредить контур, остаются необработанными (на рис. отмечены темным цветом). Вы можете использовать **M120** для дополнения коррекцией на радиус данных оцифровки или данных, созданных внешней программной системой. Это позволит компенсировать отклонения от теоретического радиуса инструмента.



Количество предварительно рассчитываемых кадров программы (макс. 99) определяется с помощью **LA** (англ. **L**ook **A**head: смотрите вперед) после **M120**. Чем большее количество кадров программы выбрано для предварительного расчета системой ЧПУ, тем медленнее осуществляется обработка кадров.

Ввод

Если в кадре позиционирования задаётся **M120**, то система ЧПУ продолжает диалог и запрашивает количество кадров для предварительного расчета **LA**.

Действие

Программируйте функцию **M120** в том кадре программы, который также содержит коррекцию на радиус **RL** или **RR**. Таким образом вы достигаете постоянной и чёткой последовательности программирования. Следующий синтаксис кадра деактивирует функцию **M120**:

- **R0**
- **M120 LA0**
- **M120** без **LA**
- **PGM CALL**
- Цикл **19** или функции **PLANE**

M120 Действует в начале кадра и действует вне циклов фрезерования (опция #19).

Ограничения

- После внешнего или внутреннего останов вы можете вернуться к контуру только с поиском кадра. Перед поиском кадра отмените **M120**, в противном случае система ЧПУ выдаст сообщение об ошибке.
- Если вы входите в контур по касательной, используйте функцию **APPR LCT**. Кадр с **APPR LCT** требует только координаты в плоскости обработки.
- Если вы выходите из контура по касательной, используйте функцию **DEP LCT**. Кадр с **DEP LCT** требует только координаты в плоскости обработки.
- Перед использованием следующих функций, вы должны отменить **M120** и коррекцию на радиус:
  - Цикл **32 DOPUSK**
  - Цикл **19 PLOSK.OBRABOT.**
  - Функция **PLANE**
  - **M114**
  - **M128**
  - **FUNCTION TCPM**

Наложение позиционирования маховичком во время выполнения программы: M118 (Опция №21)

Стандартная процедура

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Эта функция должна быть адаптирована к системе ЧПУ производителем станка.

Система ЧПУ перемещает инструмент в режимах работы выполнения программы, как это задано в NC-программе.

Процедура работы с M118

С помощью **M118** можно выполнять ручную коррекцию маховичком во время отработки программы. Для этого запрограммируйте **M118** и введите значение для заданной оси (линейная ось или ось вращения).

Ввод

Если **M118** вводится в кадре позиционирования, то система ЧПУ продолжает диалог для этого кадра и запрашивает значения для заданной оси. Использовать оранжевые клавиши оси или буквенную клавиатуру для ввода координат.

Действие

Позиционирование, заданное при помощи маховичка, отменяется путем повторного программирования **M118** без ввода координат или при завершении программы с помощью **M30** / **M2**.

При прекращении программы позиционирование маховичком также прерывается.

M118 действует в начале кадра.

Пример

Во время отработки программы должна существовать возможность перемещения маховичком на плоскости обработки XY на ±1 мм и на оси вращения B на ±5° от запрограммированного значения:

```
L X+0  Y+38.5 RL  F125 M118  X1 Y1 B5
```

M118 из управляющей программы действует в основном в системе координат станка.

Система ЧПУ показывает на вкладке **POS HR** дополнительной индикации состояния определённые в **M118Макс. зн.**.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Handwheel superimposed действует также в режиме работы **Позиц.с ручным вводом данных**!

Отвод от контура по направлению оси инструмента: M140

Стандартная процедура

Система ЧПУ перемещает инструмент в режимах работы **Отраб.отд.бл. программы** и **Режим авт. управления**, как это определено в управляющей программе.

Процедура работы с M140

При помощи **M140 MB** (move back) можно переместиться на заданный отрезок от контура в направлении оси инструмента.

Ввод

Если в кадре позиционирования вводится функция **M140**, то система ЧПУ продолжает диалог и запрашивает расстояние, на которое инструмент должен отводиться от контура. Введите желаемое расстояние, на которое инструмент должен переместиться от контура, или нажмите программную клавишу **MB MAX**, чтобы переместиться к пределу диапазона перемещения.

> Производитель станка задаёт в опциональном станочном параметре **moveBack** (№ 200903), как далеко движение отвода **MB MAX** должно закончится перед конечным выключателем или объектом столкновения.

Дополнительно можно запрограммировать подачу, с которой инструмент передвигается по введенному отрезку пути. Если подача не задана, то ЧПУ производит перемещение по заданному отрезку пути на ускоренном ходу.

Действие

M140 действует только в том кадре NC-программы, в котором была запрограммирована **M140**.

M140 активируется в начале кадра.

Пример

Кадр УП 250: отвод инструмента на 50 мм от контура

Кадр УП 251: отвод инструмента к пределу зоны перемещения

```
250 L  X+0 Y+38.5  F125 M140  MB 50 F750
251 L  X+0 Y+38.5  F125 M140  MB MAX
```

Функция **M140** действует также при активной функции **Наклон плоскости обработки**. При использовании станков с поворотной головкой ЧПУ перемещает инструмент в отклоненной системе координат.

При помощи **M140 MB MAX** можно перемещать инструмент только в положительном направлении.

Перед функцией **M140**, в большинстве случаев, следует задать вызов инструмента с осью инструмента, в противном случае направление перемещения не будет определено.

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Если при помощи функции **M118** изменить позицию оси вращения маховичком и затем выполнить функцию **M140**, система ЧПУ игнорирует совмещенные значения при отводе. В станках с поворотными осями при этом возникают нежелательные и непреднамеренные перемещения. Во время этого компенсационного движения существует опасность столкновения!

- Нельзя комбинировать **M118** с **M140** в станках с поворотными осями

Подавление контроля измерительного щупа: M141

Стандартная процедура

Система ЧПУ выдает сообщение об ошибке при отклоненном измерительном стержне, когда оператору требуется переместить одну из осей станка.

Процедура работы с M141

Система ЧПУ перемещает оси станка и тогда, когда измерительный щуп отклонен. Эта функция необходима в том случае, если оператор записывает собственный цикл измерений в сочетании с циклом **3** , чтобы после отклонения отвести измерительный щуп с помощью кадра позиционирования.

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Функция **M141** подавляет при отклоненном измерительном стержне соответствующее сообщение об ошибке. Система ЧПУ не выполняет при этом автоматическую проверку столкновений с использованием измерительного стержня. Оба варианта поведения позволяют убедиться, что измерительный щуп может перемещаться безопасно. При неправильно выбранном направлении перемещения существует опасность столкновения!

- Тестировать NC-программу или ее фрагмент в режиме **Отработка отд.блоков программы** следует с осторожностью

M141 действует только при перемещениях с кадрами прямых.

Действие

M141 действует только в том кадре NC-программы, в котором была запрограммирована **M141**.

M141 активируется в начале кадра.

Отмена разворота плоскости обработки: M143

Стандартная процедура

Вращение в базовой плоскости сохраняется до тех пор, пока оно не будет отменено или не будет перезаписано новое значение.

Процедура работы с M143

Система ЧПУ удаляет запрограммированный в управляющей программе базовый поворот.

Функция **M143** не разрешена во время поиска кадра.

Действие

M143 действует, начиная с того кадра программы, в котором была запрограммирована **M143**.

M143 активируется в начале кадра.

> **M143** удаляет записи в столбцах **SPA**, **SPB** и **SPC** в таблице предустановок. При повторной активации соответствующей строки базовый поворот во всех столбцах равен **0**

Автоматический отвод инструмента от контура при NC-стоп: M148

Стандартная процедура

Система ЧПУ останавливает при NC-стоп все движения перемещения. Инструмент остается в той точке, в которой была прервана программа.

Процедура работы с M148

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Эта функция конфигурируется и активируется производителем станка.

В машинном параметре **CfgLiftOff** (№ 201400) производитель станка задает отрезок пути, по которому система ЧПУ должна переместиться в случае **LIFTOFF**. С помощью машинного параметра **CfgLiftOff** функцию можно также деактивировать.

В таблице инструментов в столбце **LIFTOFF** для активного инструмента вы задаёте параметр **Y**. Затем система ЧПУ отводит инструмент от контура на расстояние до 2 мм в направлении оси инструмента.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

LIFTOFF действует в следующих ситуациях:

- При NC-стоп, инициированным оператором
- При NC-стоп, активированным программным обеспечением, например при появлении ошибки в системе привода
- При сбое электроснабжения

Действие

M148 действует до тех пор, пока функция не будет деактивирована с помощью **M149**.

M148 действует в начале кадра, **M149** в конце кадра.

Закругление углов: M197

Стандартная процедура

При активной поправке на радиус система ЧПУ добавляет на участке внешнего угла контура переходную дугу. Это может приводить к износу кромки.

Процедура работы с M197

Функция **M197** позволяет продолжить контур на углу, после чего вставить более маленькую переходную дугу. Если вы программируете функцию **M197** с последующим нажатием кнопки **ENT**, система ЧПУ открывает поле ввода **DL**. В поле **DL** определите длину, на которую ЧПУ удлинит элемент контура. С помощью функции **M197** можно сократить радиус угла, угол будет сошлифован меньше, но перемещение будет выполняться все еще мягко.

Действие

Функция **M197** действует покадрово и предназначена только для внешних углов.

Пример

```
L X... Y... RL M197 DL0.876
```

8

Подпрограммы и повторы частей программ

8.1 Обозначение подпрограмм и повторений части программы

Запрограммированные один раз шаги обработки можно выполнять повторно при помощи подпрограмм и повторов частей программы.

Метки

Названия подпрограмм и повторов частей программ начинаются в управляющей программе с метки **LBL**, сокращения слова LABEL (англ. метка, обозначение).

Каждая метка (LABEL) имеет номер от 1 до 65535 или определенное вами имя. Каждый номер LABEL или каждое имя LABEL допускается присваивать в управляющей программе только один раз клавишей **LABEL SET**. Количество вводимых имен меток ограничивается исключительно объемом внутренней памяти.

> Запрещается многократное использование номера метки или имени метки!

Метка 0 (**LBL 0**) обозначает конец подпрограммы и поэтому может использоваться произвольно часто.

> Перед созданием управляющей программы, сравните техники программирования подпрограмм и повторения части программы с, так называемыми, если-то решениями.
>
> Таким образом вы предотвратите возможное недопонимание и ошибки программирования.
>
> **Дополнительная информация:** "Решения если-то с Q-параметрами", Стр. 292

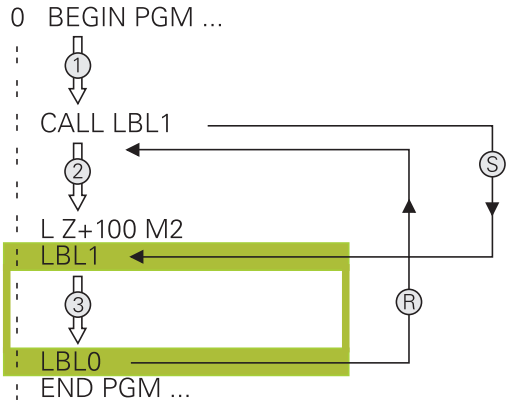
8.2 Подпрограммы

Принцип работы

1 Система ЧПУ отрабатывает управляющую программу до вызова подпрограммы **CALL LBL**.

2 С этого места система отрабатывает вызванную подпрограмму до конца подпрограммы **LBL 0**

3 Затем система ЧПУ продолжает управляющую программу с кадра УП, следующего за вызовом подпрограммы **CALL LBL**.



Указания для программирования

- Главная программа может содержать любое количество подпрограмм
- Подпрограммы можно вызывать в любой последовательности и так часто, как это необходимо
- Запрещено задавать подпрограмму так, чтобы она вызывала саму себя
- Подпрограммы следует программировать за кадром УП с M2 или M30.
- Если подпрограммы находятся в управляющей программе перед кадром УП с M2 или M30, то они отрабатываются без вызова не менее одного раза

Программирование подпрограммы

LBL SET

- Отметка начала: нажмите кнопку **LBL SET**
- Введите номер подпрограммы. Если Вы хотите использовать именованные метки: для перехода к вводу текста нажмите программную клавишу **LBL-NAME**.
- Введите содержимое
- Обозначение конца: нажмите клавишу **LBL SET** и введите номер метки **0**

Вызов подпрограммы

LBL CALL

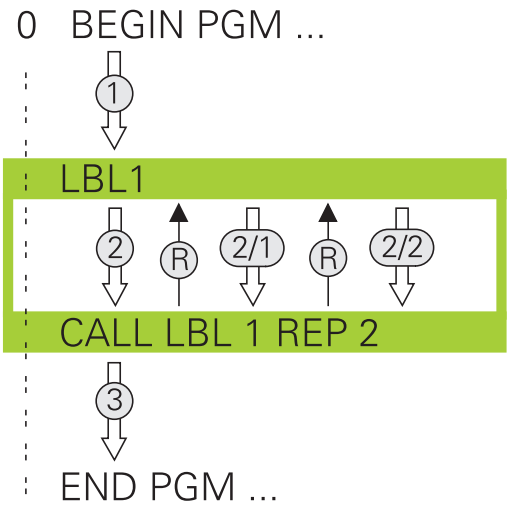
- Вызов подпрограммы: нажмите кнопку **LBL CALL**
- Ввод номера подпрограммы для вызываемой подпрограммы. Если Вы хотите использовать именованные метки: для перехода к вводу текста нажмите программную клавишу **LBL-NAME**.
- Если вы хотите ввести номер строкового параметра в качестве целевого адреса, нажмите программную клавишу QS
> Система ЧПУ перейдет к имени метки, заданной в строковом параметре.
- Пропускайте повторы **REP** нажатием кнопки **NO ENT**. Используйте повторы **REP** только при повторении частей программы

> Запрещается применять **CALL LBL 0**, так как ее использование соответствует вызову конца подпрограммы.

8.3 Повторы частей программы

Метка

Повторы частей программы начинаются с метки **LBL**. Повтор части программы завершается с помощью **CALL LBL n REPn**.



Принцип работы

1 Система ЧПУ выполняет управляющую программу до конца части программы (**CALL LBL n REPn**)

2 Затем система ЧПУ повторяет часть программы между вызванной МЕТКОЙ и вызовом метки **CALL LBL n REPn** столько раз, сколько задано в **REP**

3 Затем система ЧПУ продолжает выполнение управляющей программы

Указания для программирования

- Часть программы можно повторить до 65 534 раз подряд
- Число частей программы, выполняемых системой ЧПУ, всегда на 1 отработку превышает заданное значение повторов, так как первый повтор начинается после первой обработки.

Программирование повтора части программы

LBL SET

- Обозначение начала: нажмите клавишу **LBL SET** и введите номер метки для повторяемой части программы. Если Вы хотите использовать именованные метки: для перехода к вводу текста нажмите программную клавишу **LBL-NAME**.
- Ввод части программы

Вызов повтора части программы

LBL CALL

- Вызов части программы: нажмите кнопку **LBL CALL**
- Задание номера части программы для повторения части программы. Если Вы хотите использовать именованные метки: для перехода к вводу текста нажмите программную клавишу **LBL-NAME**.
- Введите количество повторов **REP**, подтвердите клавишей**ENT**.

8.4 Вызов внешней программы

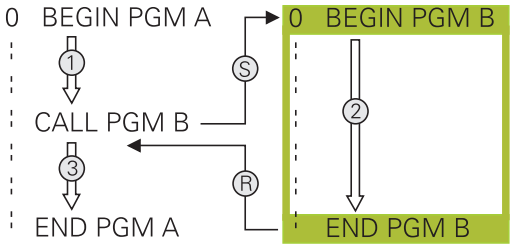
Обзор клавиш Softkey

Если вы нажмете клавишу **PGM CALL**, система ЧПУ отобразит следующие программные клавиши:

Клавиша Softkey	Функция
ВЫЗВАТЬ ПРОГРАММУ	Вызов программы при помощи **PGM CALL**
ВЫБРАТЬ ТАБЛИЦУ НУЛ.ТОЧЕК	Выбор таблицы нулевых точек при помощи **SEL TABLE**
ВЫБРАТЬ ТАБЛИЦУ ТОЧЕК	Выбор таблицы точек при помощи **SEL PATTERN**
ВЫБОР КОНТУРА	Выбор программы контура при помощи **SEL CONTOUR**
ВЫБОР ПРОГРАММЫ	Выбор программы при помощи **SEL PGM**
ВЫЗВАТЬ ВЫБРАННУЮ ПРОГРАММУ	Вызов последнего выбранного файла при помощи **CALL SELECTED PGM**
ВЫБРАТЬ ЦИКЛ	Выбор любой программы при помощи **SEL CYCLE** в качестве цикла обработки **Дальнейшая информация:** Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**

Принцип работы

1 Система ЧПУ выполняет NC-программу, пока не будет вызвана другая программа с помощью **CALL PGM**
2 Затем ЧПУ отрабатывает вызванную управляющую программу до конца программы
3 После этого система ЧПУ снова отрабатывает вызывающую управляющую программу с того кадра УП, который следует за вызовом программы



> Если вы желаете запрограммировать переменные вызовы программы с помощью параметров строки, используйте функцию **SEL PGM**.

Указания для программирования

- Для вызова произвольной управляющей программы системе ЧПУ не требуются метки.
- Вызванная программа не может содержать вызов **CALL PGM** для вызывающей программы (бесконечный цикл).
- Вызванная программа не должна содержать дополнительные функции **M2** или **M30**. Если в вызываемой управляющей программе подпрограммы определены при помощи меток, то вы можете заменить M2 или M30 функцией перехода **FN 9: If +0 EQU +0 GOTO LBL 99**.
- Если необходимо вызвать DIN/ISO-программу, после имени программы следует указать тип файла .I.
- Любую управляющую программу можно также вызвать при помощи цикла **12 PGM CALL**.
- Вы можете вызывать любую управляющую программу также через функцию **Выбрать цикл** (**SEL CYCLE**).
- Q-параметры при вызове программы через **PGM CALL** действуют глобально. Поэтому следует учесть, что изменения Q-параметров в вызванной управляющей программе, воздействуют и на вызываемую управляющую программу.

> Когда система ЧПУ отрабатывает вызвающую программу, то редактирование всех вызываемых программ заблокировано.

Проверка вызванной управляющей программы

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Система ЧПУ не выполняет автоматической проверки столкновений между инструментом и деталью. Если пересчет координат в вызванных управляющих программах целенаправленно не сбрасывается, эти трансформации также воздействуют на вызывающую управляющую программу. Во время обработки существует риск столкновения!

- Использованные в той же управляющей программе трансформации координат необходимо снова сбросить
- При необходимости проверить выполнение при помощи графического моделирования

Система ЧПУ проверяет вызванные управляющие программы:

- Если вызванная управляющая программа содержит дополнительную функцию **M2** или **M30**, система ЧПУ выдает предупреждение. Система ЧПУ автоматически удаляет предупреждение сразу после выбора другой управляющей программы.
- Система ЧПУ проверяет вызванные управляющие программы перед отработкой на полноту: При отсутствии кадра УП **END PGM** работа системы ЧПУ прерывается с сообщением об ошибке.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Данные пути доступа

Если введено только имя программы, вызываемая управляющая программа должна находиться в одной директории с вызывающей управляющей программой

Если вызываемая управляющая программа находится не в той директории, в которой размещена вызывающая управляющая программа, следует ввести путь доступа полностью, например **TNC:\ZW35\HERE\PGM1.H**.

Альтернативный способ – программирование относительных путей:

- начиная с папки вызывающей управляющей программы, на один уровень вверх **..\PGM1.H**
- начиная с папки вызывающей управляющей программы, на один уровень вниз **DOWN\PGM2.H**
- начиная с папки вызывающей управляющей программы, на один уровень вверх в другую папку **..\THERE\PGM3.H**

Вызов внешней управляющей программы

Вызов при помощи PGM CALL

Вы можете вызвать внешнюю управляющую программу с помощью функции **PGM CALL**. Система ЧПУ отрабатывает вызванную управляющую программу в том месте, на котором она была вызвана в управляющей программе.

Выполнить действия в указанной последовательности:

- Нажать клавишу **PGM CALL**

- Нажмите программную клавишу **ВЫЗВАТЬ ПРОГРАММУ**
- > Система ЧПУ запустит диалоговый режим для определения вызываемой управляющей программы.
- Введите путь, используя сенсорную клавиатуру на дисплее

или

- Нажмите программную клавишу **ВЫБОР ФАЙЛА**
- > Система ЧПУ откроет всплывающее окно, в котором можно выбрать вызываемую управляющую программу.
- Подтвердите клавишей **ENT**

> Если вызываемый файл находится в той же директории, что и вызывающий файл, вы можете вписать только имя файла без пути к файлу. Для этого в окне **ВЫБОР ФАЙЛА** доступна программная клавиша **ПРИНЯТЬ ИМЯ ФАЙЛА**.

Вызов с помощью SEL PGM и ВЫЗОВ ВЫБРАННОЙ ПГМ

С помощью функции **SEL PGM** выберите внешнюю управляющую программу, которую вы будете вызывать в каком-либо другом месте управляющей программы. Система ЧПУ отработает вызываемую управляющую программу в том месте, в котором вы её вызовите с помощью **CALL SELECTED PGM** в главной управляющей программе.

Использование функции **SEL PGM** также разрешено со параметрами строки, что позволяет управлять вызовом программ вариативно.

Выбор управляющей программы выполняется следующим образом:

PGM CALL

- Нажать клавишу **PGM CALL**

ВЫБОР ПРОГРАММЫ

- Нажмите программную клавишу **ВЫБОР ПРОГРАММЫ**
- > Система ЧПУ запустит диалоговый режим для определения вызываемой управляющей программы.

ВЫБОР ФАЙЛА

- Нажмите программную клавишу **ВЫБОР ФАЙЛА**
- > Система ЧПУ откроет всплывающее окно, в котором можно выбрать вызываемую управляющую программу.
- Подтвердите клавишей **ENT**

> Если вызываемый файл находится в той же директории, что и вызывающий файл, вы можете вписать только имя файла без пути к файлу. Для этого в окне **ВЫБОР ФАЙЛА** доступна программная клавиша **ПРИНЯТЬ ИМЯ ФАЙЛА**.

Вызов выбранной управляющей программы выполняется следующим образом:

PGM CALL

- Нажать клавишу **PGM CALL**

ВЫЗВАТЬ ВЫБРАННУЮ ПРОГРАММУ

- Нажмите программную клавишу **ВЫЗВАТЬ ВЫБРАННУЮ ПРОГРАММУ**
- > Система ЧПУ вызовет при помощи **ВЫЗОВ ВЫБРАН. PGM** последнюю выбранную управляющую программу.

> Если программа, вызываемая посредством **ВЫЗОВ ВЫБРАН. PGM**, отсутствует, система ЧПУ останавливает отработку или моделирование сообщением об ошибке. Во избежание нежелательных прерываний при отработке программы при помощи функции **FN 18** (**ID10 NR110** и **NR111**) можно проверить все пути в начале выполнения программы.
> **Дополнительная информация:** "FN 18: SYSREAD – считывание системных данных", Стр. 319

8.5 Вложенные подпрограммы

Виды вложенных подпрограмм

- Вызовы подпрограмм в подпрограммах
- Повторения части программы в повторении части программы
- Вызов подпрограммы в повторениях части программы
- Повторения части программы в подпрограммах

> Подпрограммы и повторения части программы могут дополнительно вызывать внешние управляющие программы.

Кратность вложения подпрограмм

Глубина вложения включая определяет, насколько многократно части программы или подпрограммы могут содержать другие подпрограммы или повторы части программы.

- Максимальная кратность вложения для подпрограмм: 19
- Максимальная глубина вложения для внешней программы: 19, причём **CYCL CALL** действует, как вызов подпрограммы
- Вложение повторов частей программы можно выполнять произвольно часто

Подпрограмма в подпрограмме

Пример

0 BEGIN PGM UPGMS MM	
...	
17 CALL LBL “UP1“	Вызов подпрограммы при использовании LBL UP1
...	
35 L Z+100 R0 FMAX M2	Последний кадр главной программы с M2
36 LBL “UP1“	Начало подпрограммы UP1
...	
39 CALL LBL 2	Вызов подпрограммы при помощи LBL2
...	
45 LBL 0	Конец подпрограммы 1
46 LBL 2	Начало подпрограммы 2
...	
62 LBL 0	Конец подпрограммы 2
63 END PGM UPGMS MM	

Отработка программы

1 Главная программа UPGMS отрабатывается до кадра УП 17
2 Вызывается подпрограмма UP1 и отрабатывается до кадра УП 39
3 Вызывается подпрограмма 2 и отрабатывается до кадра УП 62. Конец подпрограммы 2 и возврат к подпрограмме, из которой она была вызвана
4 Подпрограмма UP1 отрабатывается от кадра УП 40 до кадра УП 45. Конец подпрограммы UP1 и возврат в главную программу UPGMS
5 Главная программа UPGMS отрабатывается от кадра УП 18 до кадра УП 35. Возврат в кадр УП 1 и конец программы

Повторы повторяющихся частей программы

Пример

0 BEGIN PGM REPS MM	
...	
15 LBL 1	Начало повтора части программы 1
...	
20 LBL 2	Начало повтора части программы 2
...	
27 CALL LBL 2 REP 2	Вызов части программы с 2 повторами
...	
35 CALL LBL 1 REP 1	Часть программы между этим кадром УП и LBL 1
...	(кадр УП 15) повторяется 1 раза
50 END PGM REPS MM	

Отработка программы

1 Главная программа REPS отрабатывается до кадра УП 27
2 Часть программы между кадром УП 27 и кадром УП 20 повторяется 2 раза
3 Главная программа REPS отрабатывается от кадра УП 28 до кадра УП 35.
4 Часть программы между кадром УП 35 и кадром УП 15 повторяется 1 раз (содержит повторение части программы между кадром УП 20 и кадром УП 27)
5 Главная программа REPS отрабатывается от кадра УП 36 до кадра УП 50. Возврат в кадр УП 1 и конец программы

Повторение подпрограммы

Пример

0 BEGIN PGM UPGREP MM	
...	
10 LBL 1	Начало повтора части программы 1
11 CALL LBL 2	Вызов подпрограммы
12 CALL LBL 1 REP 2	Вызов части программы с 2 повторами
...	
19 L Z+100 R0 FMAX M2	Последний кадр УП главной программы с M2
20 LBL 2	Начало подпрограммы
...	
28 LBL 0	Конец подпрограммы
29 END PGM UPGREP MM	

Отработка программы

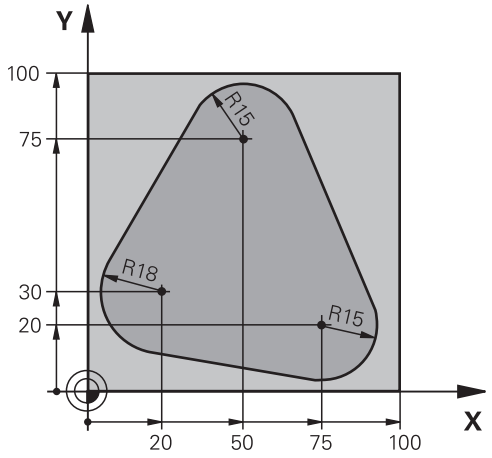
1 Главная программа UPGREP отрабатывается до кадра УП 11
2 Подпрограмма 2 вызывается и отрабатывается
3 Часть программы между кадром УП 12 и кадром УП 10 повторяется 2 раза: подпрограмма 2 повторяется 2 раза
4 Главная программа UPGREP отрабатывается от кадра УП 13 до кадра УП 19. Возврат в кадр УП 1 и конец программы

8.6 Примеры программирования

Пример: фрезерование контура несколькими врезаниями

Отработка программы:

- Предварительно установите инструмент на верхнюю кромку заготовки
- Введите врезание в приращениях
- Фрезерование контура
- Повторение врезания и фрезерования контура

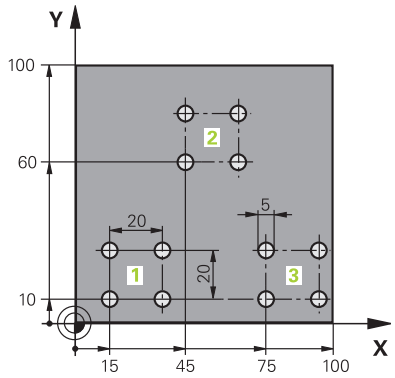


0 BEGIN PGM PGMWDH MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-40	
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S500	вызовом инструмента
4 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
5 L X-20 Y+30 R0 FMAX	Предварительное позиционирование плоскости обработки
6 L Z+0 R0 FMAX M3	Установка инструмента на верхнюю кромку заготовки
7 LBL 1	Метка для повтора части программы
8 L IZ-4 R0 FMAX	Инкрементальная подача на глубину (в пустое пространство)
9 APPR CT X+2 Y+30 CCA90 R+5 RL F250	Вход в контур
10 FC DR- R18 CLSD+ CCX+20 CCY+30	Контур
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	Выход из контура
18 L X-20 Y+0 R0 FMAX	Отвод
19 CALL LBL 1 REP 4	Возврат к LBL 1; всего четыре повтора
20 L Z+250 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы
21 END PGM PGMWDH MM	

Пример: группы отверстий

Отработка программы:

- Подвод к группам отверстий в главной программе
- Вызов группы отверстий (подпрограмма 1) в главной программе
- Один раз запрограммируйте группу отверстий в подпрограмме 1

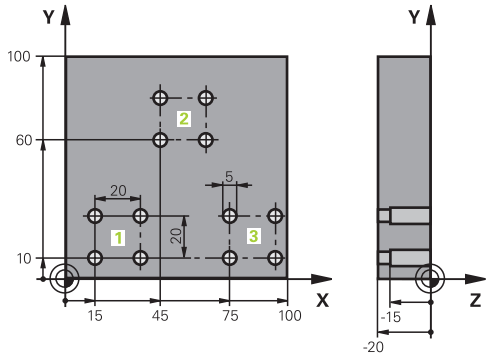


0 BEGIN PGM UP1 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S5000	Вызов инструмента
4 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
5 CYCL DEF 200 СВЕРЛЕНИЕ	Определение цикла Сверление
Q200=2 ;BEZOPASN.RASSTOYANIE	
Q201=-10 ;GLUBINA	
Q206=250 ;PODACHA NA WREZANJE	
Q202=5 ;GLUBINA WREZANJA	
Q210=0 ;WYDER. WREMENI WWER.	
Q203=+0 ;KOORD. POVERHNOSTI	
Q204=10 ;2-YE BEZOP.RASSTOJ.	
Q211=0.25 ;WYDER.WREMENI WNIZU	
Q395=0 ;KOORD. OTSCHETA GLUB	
6 L X+15 Y+10 R0 FMAX M3	Подвод к точке старта группы отверстий 1
7 CALL LBL 1	Вызов подпрограммы для группы отверстий
8 L X+45 Y+60 R0 FMAX	Подвод к точке старта группы отверстий 2
9 CALL LBL 1	Вызов подпрограммы для группы отверстий
10 L X+75 Y+10 R0 FMAX	Подвод к точке старта группы отверстий 3
11 CALL LBL 1	Вызов подпрограммы для группы отверстий
12 L Z+250 R0 FMAX M2	Конец главной программы
13 LBL 1	Начало подпрограммы 1: группа отверстий
14 CYCL CALL	Отверстие 1
15 L IX+20 R0 FMAX M99	Подвод к 2-му отверстию, вызов цикла
16 L IY+20 R0 FMAX M99	Подвод к 3-му отверстию, вызов цикла
17 L IX-20 R0 FMAX M99	Подвод к 4-му отверстию, вызов цикла
18 LBL 0	Конец подпрограммы 1
19 END PGM UP1 MM	

Пример: группа отверстий, выполняемая несколькими инструментами

Отработка программы:

- Программирование циклов обработки в главной программе
- Вызов полного плана сверления (подпрограмма 1) в главной программе
- Вызов группы отверстий (подпрограмма 2) в главной программе 1
- Один раз запрограммируйте группу отверстий в подпрограмме 2



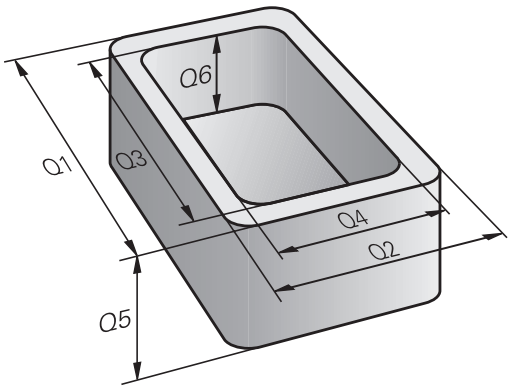
0 BEGIN PGM UP2 MM	
1 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	
2 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
3 TOOL CALL 1 Z S5000	Вызов инструмента центровое сверло
4 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
5 CYCL DEF 200 СВЕРЛЕНИЕ	Определение цикла Центрование
Q200=2 ;BEZOPASN.RASSTOYANIE	
Q201=-3 ;GLUBINA	
Q206=250 ;PODACHA NA WREZANJE.	
Q202=3 ;GLUBINA WREZANJA	
Q210=0 ;WYDER. WREMENI WWER.	
Q203=+0 ;KOORD. POVERHNOSTI	
Q204=10 ;2-YE BEZOP.RASSTOJ.	
Q211=0.25 ;WYDER.WREMENI WNIZU	
Q395=0 ;KOORD. OTSCHETA GLUB	
6 CALL LBL 1	Вызов подпрограммы 1 для полного плана сверления
7 L Z+250 R0 FMAX	
8 TOOL CALL 2 Z S4000	Вызов инструмента сверло
9 FN 0: Q201 = -25	Новая глубина для сверления
10 FN 0: Q202 = +5	Новое врезание для сверления
11 CALL LBL 1	Вызов подпрограммы 1 для полного плана сверления
12 L Z+250 R0 FMAX	
13 TOOL CALL 3 Z S500	Вызов инструмента развертка

14 CYCL DEF 201 RAZWIORTYWANIE	Определение цикла Развёртка
Q200=2 ;BEZOPASN.RASSTOYANIE	
Q201=-15 ;GLUBINA	
Q206=250 ;PODACHA NA WREZANJE.	
Q211=0.5 ;WYDER.WREMENI WNIZU	
Q208=400 ;PODACHA WYCHODA	
Q203=+0 ;KOORD. POVERHNOSTI	
Q204=10 ;2-YE BEZOP.RASSTOJ.	
15 CALL LBL 1	Вызов подпрограммы 1 для полного плана сверления
16 L Z+250 R0 FMAX M2	Конец главной программы
17 LBL 1	Начало подпрограммы 1: полный план сверления
18 L X+15 Y+10 R0 FMAX M3	Подвод к точке старта группы отверстий 1
19 CALL LBL 2	Вызов подпрограммы 2 для группы отверстий
20 L X+45 Y+60 R0 FMAX	Подвод к точке старта группы отверстий 2
21 CALL LBL 2	Вызов подпрограммы 2 для группы отверстий
22 L X+75 Y+10 R0 FMAX	Подвод к точке старта группы отверстий 3
23 CALL LBL 2	Вызов подпрограммы 2 для группы отверстий
24 LBL 0	Конец подпрограммы 1
25 LBL 2	Начало подпрограммы 2: группа отверстий
26 CYCL CALL	Отверстие 1 с активацией цикла обработки
27 L IX+20 R0 FMAX M99	Подвод к 2-му отверстию, вызов цикла
28 L IY+20 R0 FMAX M99	Подвод к 3-му отверстию, вызов цикла
29 L IX-20 R0 FMAX M99	Подвод к 4-му отверстию, вызов цикла
30 LBL 0	Конец подпрограммы 2
31 END PGM UP2 MM	

9

Программи-
рование
Q-параметров

9.1 Принцип действия и обзор функций



Используя Q-параметры, можно определить целые группы деталей всего в одной NC-программе, программируя вместо фиксированных числовых значений переменные Q-параметры.

У вас есть, например, следующие возможности использования Q-параметров:

- значения координат
- подача
- частота вращения
- данные циклов

Система ЧПУ предоставляет следующие возможности для работы с Q-параметрами:

- программировать контуры, определяемые математическими функциями
- устанавливать зависимость выполнения шагов обработки от логических условий
- создавать вариативные FK-программы

Типы Q-параметров

Q-параметры для числовых значений

Q-параметр всегда состоит из букв и числа. При этом буквы определяют тип Q-параметра, а цифры - диапазон Q-параметра.

Подробная информация Вы найдёте в следующей таблице:

Тип Q-параметра	Диапазон Q-параметров	Значение
Q-параметр:		**Параметры влияют на все NC-программы в памяти системы ЧПУ**
	0–99	Параметры для **пользователя**, если не возникает пересечения с SL циклами HEIDENHAIN Эти параметры действуют локально внутри макросов и циклов производителя станков. Изменения не возвращаются обратно в управляющую программу. Поэтому для циклов производителя станков используйте диапазон Q-параметров 1200 – 1399!
	100–199	Параметры для специальных функций системы ЧПУ, которые могут быть считаны пользователем в управляющей программе или в цикле.
	200 – 1199	Параметры, которые преимущественно используются в циклах HEIDENHAIN
	1200 – 1399	Параметры, которые преимущественно используются в циклах производителя станка, когда значения передаются в пользовательскую программу.
	1400 – 1599	Параметры, которые преимущественно используются в циклах производителя станка
	1600 – 1999	Параметры **пользователя**
QL-параметры:		**Параметры действуют только локально в пределах управляющей программы**
	0 – 499	
QR-параметры:		**Параметры действуют долговременно (не удаляются) на все NC-программы в памяти ЧПУ, в том числе после пропадания электропитания**
	0–99	
	100–199	Параметры для функций HEIDENHAIN (например, циклы)
	200–499	Параметры для производителей станков (например, циклы)

QR-параметры сохраняются внутри резервной копии..

Если производитель вашего станка не задал другой путь, то система ЧПУ сохраняет значения **QR**-параметров в следующем файле **SYS:\runtime \sys.cfg** Эта папка сохраняется исключительно при полной резервной копии.

Для производителя станка доступны следующие опциональные машинные параметры для задания пути к файлу:

- **pathNcQR** (№ 131201)
- **pathSimQR** (№ 131202)

Если производитель вашего станка в опциональном машинном параметре установит путь на TNC партиции, то вы можете с помощью функции **NC/PLC Backup** производить сохранение также без ввода пароля.

Q-параметры для текстов

Дополнительно предусмотрены **QS**-параметры (**S** означает "string" - строка), при помощи которых можно обрабатывать тексты в системе ЧПУ.

Тип Q-параметра	Диапазон Q-параметров	Значение
QS-параметр		**Параметры влияют на все NC-программыв памяти** системы ЧПУ
	0–99	Параметры для **пользователя**, при условии, что не возникает пересечения с SL циклами HEIDENHAIN Эти параметры действуют локально внутри макросов и циклов производителя станков. Изменения не возвращаются обратно в управляющую программу. Поэтому для циклов производителя станков используйте диапазон QS-параметров 200 – 499!
	100–199	Параметры для специальных функций системы ЧПУ, которые могут быть считаны пользователем в управляющей программе или в цикле.
	200 – 1199	Параметры, которые преимущественно используются в циклах HEIDENHAIN
	1200 – 1399	Параметры, которые преимущественно используются в циклах производителя станка, когда значения передаются в пользовательскую программу.
	1400 – 1599	Параметры, которые преимущественно используются в циклах производителя станка
	1600 – 1999	Параметры **пользователя**

Указания по программированию

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Использование циклов HEIDENHAIN, циклов производителя станка и функций сторонних поставщиков Q-параметры. Внутри управляющих программ можно программировать Q-параметр. Если при использовании Q-параметров применяются не только рекомендованные диапазоны Q-параметров, могут возникать пересечения (взаимное влияние) и, как следствие, нежелательные эффекты. Во время обработки существует риск столкновения!

- Следует использовать только рекомендованные HEIDENHAIN диапазоны Q-параметров
- Соблюдайте указания документации HEIDENHAIN, производителя станка и сторонних поставщиков
- Проверьте выполнение при помощи графического моделирования

Вы можете вперемешку использовать Q-параметры и числовые значения в управляющей программе.

Вы можете присваивать Q-параметрам числовые значения от –999 999 999 до +999 999 999. Диапазон ввода ограничен максимум 16 знаками, из них 9 перед запятой. Внутренне система ЧПУ может рассчитывать числовые значения до 10^{10} разрядов.

QS-параметрам можно присваивать не более 255 знаков.

Система ЧПУ автоматически присваивает некоторым Q-параметрам и QS-параметрам всегда одни и те же данные (например, Q-параметру **Q108** – текущий радиус инструмента).

Дополнительная информация: "Q-параметры с предопределенными значениями", Стр. 338

Система ЧПУ сохраняет цифровые значения для внутреннего использования в бинарном формате (стандарт IEEE 754). Из-за использования стандартизованного формата некоторые десятичные цифры не могут отображаться в бинарной системе со 100 % точностью (ошибка округления). Если рассчитанные Q-параметры используются в командах перехода или позиционирования, необходимо учесть данное обстоятельство.

Вы можете сбросить параметр обратно на состояние **Undefined**. Если Вы программируете позицию при помощи Q-параметра, который не определён, то система ЧПУ игнорирует это перемещение.

Вызов функций Q-параметров

Во время ввода управляющей программы нажать клавишу **Q** (поле ввода чисел и выбора осей, под клавишей **+/-**). После этого система ЧПУ отобразит следующие программные клавиши:

Экранная клавиша	Группа функций	Страница
АРИФМЕТ. ФУНКЦИИ	Основные математические функции	286
ТРИГОН. ФУНКЦИИ	Тригонометрические функции	289
РАСЧЕТ ОКРУЖНОС.	Функции расчета окружности	291
ПЕРЕХОД	если/то-решения, переходы	292
СПЕЦ. ФУНКЦИИ	Другие функции	302
ФОРМУЛА	Непосредственный ввод формулы	295
ФОРМУЛА КОНТУРА	Функция для обработки сложных контуров	Смотри руководство пользователя Программирование циклов обработки

Если вы задаете или присваиваете Q-параметр, то система ЧПУ отображает программные клавиши **Q**, **QL** и **QR**. С помощью этих программных клавиш выбирается желаемый тип параметра. После этого необходимо задать номер параметра.

Если через USB-порт подключена буквенная клавиатура, нажатием клавиши **Q** можно напрямую открыть диалоговый режим ввода формулы.

9.2 Группы деталей – использование Q-параметров вместо числовых значений

Применение

С помощью функции Q-параметров **FN 0: ПРИСВОЕНИЕ** вы можете присвоить Q-параметру числовое значение. Затем используйте в управляющей программе вместо числового значения Q-параметр.

Пример

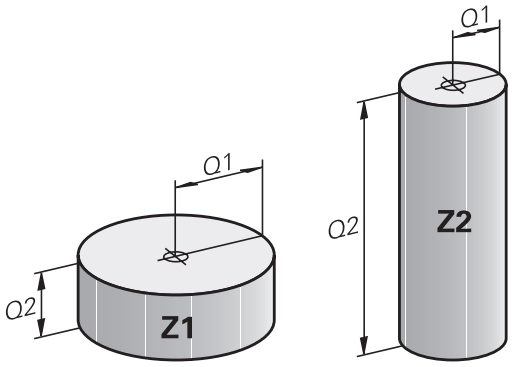
15 FN 0: Q10=25	Присвоение
...	Q10 содержит значение 25
25 L X +Q10	Соответствует L X +25

Для групп деталей можно, например, запрограммировать через Q-параметры типичные размеры детали.

Для обработки отдельных деталей следует присвоить каждому параметру соответствующее числовое значение.

Пример: Цилиндр с применением Q-параметров

Радиус цилиндра:	R = Q1
Высота цилиндра:	H = Q2
Цилиндр Z1:	Q1 = +30 Q2 = +10
Цилиндр Z2:	Q1 = +10 Q2 = +50



9.3 Описание контуров с помощью математических функций

Применение

При помощи Q-параметров можно задавать в управляющей программе основные математические функции:

- Выберите функции Q-параметров: нажмите клавишу **Q** на цифровом блоке клавиатуры
- > На панели программных клавиш отобразятся функции Q-параметров.

- Нажмите программную клавишу **АРИФМЕТ. ФУНКЦИИ**
- > Система ЧПУ отобразит программные клавиши основных математических функций.

Обзор

Экранная клавиша	Функция
FN0 X = Y	**FN 0**: ПРИСВОЕНИЕ , например **FN 0: Q5 = +60** Непосредственно присвоить значение сбросить значение Q-параметра
FN1 X + Y	**FN 1**: СЛОЖЕНИЕ , например **FN 1: Q1 = -Q2 + -5** Вывести сумму двух значений и присвоить
FN2 X - Y	**FN 2**: ВЫЧИТАНИЕ , например **FN 2: Q1 = +10 - +5** Вычесть одно значение из другого и присвоить
FN3 X * Y	**FN 3**: УМНОЖЕНИЕ , например **FN 3: Q2 = +3 * +3** Умножить одно значение на другое и присвоить
FN4 X / Y	**FN 4**: ДЕЛЕНИЕ, например **FN 4: Q4 = +8 DIV +Q2** Поделить одно значение на другое и присвоить **Запрещается** деление на 0!
FN5 КОРЕНЬ	**FN 5**: КОРЕНЬ, например **FN 5: Q20 = SQRT 4** Извлечь корень из числа и присвоить **Запрещается** извлечение корня из отрицательной величины!

С правой стороны знака = можно ввести:

- два числа
- два Q-параметра
- одно число и один Q-параметр

Q-параметры и числовые значения в уравнениях можно ввести со знаком перед показателем.

Программирование основных арифметических действий

Пример присвоения

```
16 FN 0: Q5 = +10
17 FN 3: Q12 = +Q5 * +7
```

Q

- Выберите функции Q-параметров: нажмите клавишу **Q**

АРИФМЕТ. ФУНКЦИИ

- Выберите базовые математические функции: нажмите программную клавишу **АРИФМЕТ. ФУНКЦИИ**

FN0 X = Y

- Выберите функцию Q-параметров **ПРИСВОЕНИЕ**: нажмите программную клавишу **FN0 X = Y**
- > Система ЧПУ запросит номер параметра результата.
- Введите **5** (номер Q-параметра)

ENT

- Подтвердите клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ запросит значение или параметр.
- Введите **10** (значение)

ENT

- Подтвердите клавишей **ENT**
- > Как только система ЧПУ считает этот кадр, параметр **Q5** примет значение **10**.

Пример умножения

Q

- Выберите функции Q-параметров: нажмите клавишу **Q**

АРИФМЕТ. ФУНКЦИИ

- Выберите базовые математические функции: нажмите программную клавишу **АРИФМЕТ. ФУНКЦИИ**

FN3 X * Y

- Выберите функцию Q-параметров **УМНОЖЕНИЕ**: нажмите программную клавишу **FN3 X * Y**
- > Система ЧПУ запросит номер параметра результата.
- Введите **12** (номер Q-параметра)

ENT

- Подтвердите клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ запросит первое значение или параметр.
- Введите **Q5** (параметр)

ENT

- Подтвердите клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ запросит второе значение или параметр.
- Введите **7** в качестве второго значения

ENT

- Подтвердите клавишей **ENT**

Сброс Q-параметров

Пример

```
16 FN 0:  Q5 SET UNDEFINED
17 FN 0: Q1 = Q5
```

Q

- Выберите функции Q-параметров: нажмите клавишу **Q**

АРИФМЕТ. ФУНКЦИИ

- Выберите базовые математические функции: нажмите программную клавишу **АРИФМЕТ. ФУНКЦИИ**

FN0 X = Y

- Выбрать функцию Q-параметров ПРИСВОЕНИЕ: нажать программную клавишу **FN0 X = Y**
- > Система ЧПУ запросит номер параметра результата.
- Введите **5** (номер Q-параметра)

ENT

- Подтвердите клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ запросит значение или параметр.

SET UNDEFINED

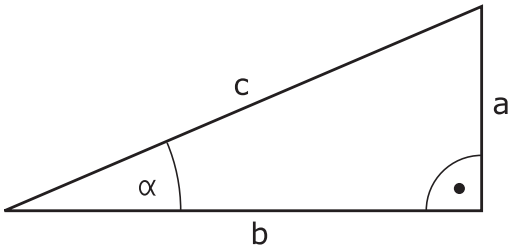
- Нажмите **SET UNDEFINED**

> Функция **FN 0** также поддерживает передачу значения **Undefined**. Если вы хотите передать неопределенный Q-параметр без **FN 0**, то система ЧПУ отобразит сообщение об ошибке **Недействительное значение**.

9.4 Тригонометрические функции

Определения

Синус: sin α = a / c
Косинус: cos α = b / c
Тангенс: tanα = a / b = sin α / cos α



где

- c - сторона, противолежащая прямому углу (гипотенуза)
- a - противолежащий катет α
- b - прилежащий катет

Исходя из тангенса, система ЧПУ может рассчитать угол:

α = arctan (a / b) = arctan (sin α / cos α)

Пример:

a = 25 мм

b = 50 мм

α = arctan (a / b) = arctan 0,5 = 26,57°

Дополнительно действует принцип:

$a^2 + b^2 = c^2$ (где $a^2 = a \times a$)

$c = \sqrt{(a^2 + b^2)}$

Программирование тригонометрических функций

Вы также можете рассчитывать тригонометрические функции, используя Q-параметры.

- ▶ Выберите функции Q-параметров: нажмите клавишу **Q** на цифровом блоке клавиатуры
- > На панели программных клавиш отобразятся функции Q-параметров.

- ▶ Нажмите программную клавишу **ТРИГОН. ФУНКЦИИ**
- > Система ЧПУ отобразит программные клавиши тригонометрических функций.

Обзор

Программная клавиша	Функция
FN6 SIN(X)	**FN 6**: СИНУС, например **FN 6: Q20 = SIN-Q5** Определить и назначить синус угла в градусах (°)
FN7 COS(X)	**FN 7**: КОСИНУС, например **FN 7: Q21 = COS-Q5** Определить и назначить косинус угла в градусах (°)
FN8 X LEN Y	**FN 8**: КОРЕНЬ ИЗ СУММЫ КВАДРАТОВ, например **FN 8: Q10 = +5 LEN +4** Сложить длину из двух значений и назначить
FN13 X ANG Y	**FN 13**: УГОЛ, например **FN 13: Q20 = +25 ANG-Q1** Определить и присвоить при помощи арктангенса угол по двум сторонам или синус и косинус угла (0 < угол < 360°)

9.5 Расчёт окружности

Применение

При помощи функций расчета окружности система ЧПУ может произвести расчет центра и радиуса окружности по трем или четырем точкам. Расчет окружности по четырем точкам будет более точным.

Применение: эти функции можно применять, если, например, необходимо определить положение и размеры отверстия или сегмента окружности при помощи программируемой функции ощупывания.

Экранная клавиша	Функция
FN23 ОКРУЖ. С 3 ТОЧКАМИ	FN 23: вычислить ДАННЫЕ ОКРУЖНОСТИ по трем точкам окружности, например **FN 23: Q20 = CDATA Q30**

Пары координат трех точек окружности должны храниться в параметре **Q30** и в последующих пяти параметрах – то есть до параметра **Q35** включительно.

Система ЧПУ сохраняет координаты центра окружности главной оси (X при оси шпинделя Z) в параметре **Q20**, координаты центра окружности вспомогательной оси (Y при оси шпинделя Z) в параметре **Q21**, а радиус окружности – в параметре **Q22**.

Клавиша Softkey	Функция
FN24 ОКРУЖНОС. С 4 ТОЧ.	FN 24: определить ДАННЫЕ ОКРУЖНОСТИ по четырем точкам окружности, например **FN 24: Q20 = CDATA Q30**

Пары координат четырех точек окружности должны храниться в параметре **Q30** и в последующих семи параметрах – то есть до параметра **Q37**.

Система ЧПУ сохраняет координаты центра окружности главной оси (X при оси шпинделя Z) в параметре **Q20**, координаты центра окружности вспомогательной оси (Y при оси шпинделя Z) в параметре **Q21**, а радиус окружности – в параметре **Q22**.

Обратите внимание на то, что **FN 23** и **FN 24** помимо параметра результата автоматически перезаписывают также два следующих параметра.

9.6 Решения если-то с Q-параметрами

Применение

В случае если-то решений система ЧПУ сравнивает один Q-параметр с другим Q-параметром или с числовым значением. Если условие выполнено, система ЧПУ продолжает управляющую программу с метки, запрограммированной за условием.

> Сравните, так называемые, если-то решения с техниками программирования подпрограмм и повторения части программы перед созданием вашей программы.
>
> Таким образом вы предотвратите возможное недопонимание и ошибки программирования.
>
> **Дополнительная информация:** "Обозначение подпрограмм и повторений части программы", Стр. 260

Если условие не выполнено, то система ЧПУ выполняет следующий кадр УП.

Если вы хотите вызвать внешнюю управляющую программу в качестве подпрограммы, то запрограммируйте после метки вызов программы **PGM CALL**.

Использованные сокращения и термины

IF	(англ.):	Если
EQU	(англ. equal):	Равно
NE	(англ. not equal):	Не равно
GT	(англ. greater than):	Больше чем
LT	(англ. less than):	Меньше чем
GOTO	(англ. go to):	Перейти к
UNDEFINED	(англ. undefined):	Не определено
DEFINED	(англ. defined):	Определено

Условный переход

Безусловный переход

Безусловные переходы - это переходы, условие для которых всегда (=обязательно) исполнено, например,

FN 9: IF+10 EQU+10 GOTO LBL1

Управление переходами с помощью счётчика

С помощью функций перехода вы можете повторять обработку произвольное количество раз. Некоторый Q-параметр служит счётчиком, который при каждом повторении части программы увеличивается на 1.

С помощью функции переходы вы сравниваете счётчик с количеством желаемых повторений обработки.

> Переходы отличаются от техники программирования с вызовом подпрограмм и повторениями частей программы.
>
> С одной стороны переходы не требуют, например, закрытия области программы, которая оканчивается на LBL 0. С другой стороны переходы не учитывают эти метки возврата!

Пример

0 BEGIN PGM COUNTER MM	
1 ;	
2 Q1 = 0	Вводное значение: инициализация счётчика
3 Q2 = 3	Вводное значение: количество переходов
4 ;	
5 LBL 99	Метка перехода
6 Q1 = Q1 + 1	Обновление счётчика: новое значение Q1 = старое значение Q1 + 1
7 FN 12: IF +Q1 LT +Q2 GOTO LBL 99	Выполнение программного перехода 1 и 2
8 FN 9: IF +Q1 EQU +Q2 GOTO LBL 99	Выполнение программного перехода 3
9 ;	
10 END PGM COUNTER MM	

Программирование если-то решений

Возможности задания переходов

Вам доступны следующие возможности ввода для задания условий **IF**:

- Числа
- Текст
- Q, QL, QR
- **QS** (строковые параметры)

Вам доступны следующие возможности ввода для задания переходов **GOTO**:

- **Имя метки LBL**
- **Номер метки LBL**
- **QS**

Если-то решения отображаются при нажатии программной клавиши **ПЕРЕХОДЫ**. Система ЧПУ отобразит следующие программные клавиши:

Экранная клавиша	Функция
FN9 IF X EQ Y GOTO EQU	**FN 9**: ЕСЛИ РАВНЫ, ПЕРЕХОД например, **FN 9: IF +Q1 EQU +Q3 GOTO LBL “UPCAN25“** Если оба значения или параметра равны, совершается переход к указанной метке
FN9 IF X EQ Y GOTO IS UNDEFINED	**FN 9**: ЕСЛИ НЕ ОПРЕДЕЛЕН ПЕРЕХОД, например **FN 9: IF +Q1 IS UNDEFINED GOTO LBL "UPCAN25"** Если указанный параметр не определен, совершается переход к указанной метке
FN9 IF X EQ Y GOTO IS DEFINED	**FN 9**: ЕСЛИ ОПРЕДЕЛЕН ПЕРЕХОД, например **FN 9: IF +Q1 IS DEFINED GOTO LBL "UPCAN25"** Если указанный параметр определен, совершается переход к указанной метке
FN10 IF X NE Y GOTO	**FN 10**: ЕСЛИ НЕ РАВНЫ, ПЕРЕХОД например, **FN 10: IF +10 NE -Q5 GOTO LBL 10** Если оба значения или параметра не равны, совершается переход к указанной метке
FN11 IF X GT Y GOTO	**FN 11**: ЕСЛИ БОЛЬШЕ, ПЕРЕХОД например, **FN 11: IF+Q1 GT+10 GOTO LBL QS5** Если первое значение или параметр больше второго значения или параметра, совершается переход к указанной метке
FN12 IF X LT Y GOTO	**FN 12**: ЕСЛИ МЕНЬШЕ, ПЕРЕХОД например, **FN 12: IF+Q5 LT+0 GOTO LBL “ANYNAME“** Если первое значение или параметр меньше второго значения или параметра, совершается переход к указанной метке

9.7 Непосредственный ввод формулы

Ввод формулы

При с помощью программных клавиш вы можете напрямую вводить в управляющую программу математические формулы, содержащие несколько арифметических операций.

- Выберите функции Q-параметров

- Нажмите программную клавишу **ФОРМУЛА**
- Выберите **Q**, **QL** или **QR**
- > Система ЧПУ покажет возможные арифметические операции на панели программных клавиш.

Правила вычислений

Последовательность при вычислении формулы

Если вы вводите математическую формулу, содержащую более одной арифметической операции, система ЧПУ всегда вычисляет отдельные операции в определенном порядке. Хорошо известный пример этого - вычисление умножения/деления перед сложением/вычитанием.

При вычислении математических формул система ЧПУ соблюдает следующие правила приоритета:

Приоритет	Обозначение	Арифметический символ
1	Проставленные скобки	**( )**
2	Знак числа, вычисление функции	Знак минус, **SIN**, **COS**, **LN** и т.д.
3	Возведение в степень	^
4	Умножение и деление (мультипликация)	***** , **/**
5	Сложение и вычитание (суммирование)	**+**, **-**

Вычисление операций с одинаковым приоритетом

Обычно система ЧПУ вычисляет операции с одинаковым приоритетом слева направо.

2 + 3 - 2 = (2 + 3) - 2 = 3

Исключение: в случае связанных возведений в степень вычисление проводится справа налево.

2 ^ 3 ^ 2 = 2 ^ (3 ^ 2) = 2 ^ 9 = 512

Пример: мультипликация перед суммированием

12 Q1 = 5 * 3 + 2 * 10	= 35

- 1-й шаг расчета 5 * 3 = 15
- 2-й шаг расчета 2 * 10 = 20
- 3-я шаг расчета 15 * +20 = 35

Пример: Степень перед суммированием

13 Q2 = SQ 10 - 3^3	= 73

- 1-й шаг расчета: 10 возвести в квадрат = 100
- 2-й шаг расчета: 3 возвести в степень 3 = 27
- 3-я шаг расчета: 100 – 27 = 73

Пример: функция перед возведением в степень

14 Q4 = SIN 30 ^ 2	= 0,25

- 1-й шаг расчета: вычислить синус 30 = 0,5.
- 2-й шаг расчета: : 0,5 возвести в квадрат = 0,25

Пример: скобки перед функцией

15 Q5 = SIN (50 - 20)	= 0,5

- 1-й шаг расчета: вычисляем скобки 50-20 = 30
- 2-й шаг расчета: вычислить синус 30 = 0,5.

Обзор

Система ЧПУ отобразит следующие программные клавиши:

Программ-ная клавиша	Логическая функция	Приоритет
+	**Сложение** например, **Q10 = Q1 + Q5**	Суммирование
-	**Вычитание** например, **Q25 = Q7 - Q108**	Суммирование
*	**Умножение** например, **Q12 = 5 * Q5**	Мультипликация
/	**Деление** например, **Q25 = Q1 / Q2**	Мультипликация
(	**Открыть скобку** например, **Q12 = Q1 * (Q2 + Q3)**	Скобка
)	**Закрыть скобку** например, **Q12 = Q1 * (Q2 + Q3)**	Скобка
SQ	**Возведение в квадрат (англ. square)** например, **Q15 = SQ 5**	Функция
SQRT	**Извлечение корня (англ. square root)** например **Q22 = SQRT 25**	Функция
SIN	**Синус угла** например, **Q44 = SIN 45**	Функция
COS	**Косинус угла** например, **Q45 = COS 45**	Функция
TAN	**Тангенс угла** например, **Q46 = TAN 45**	Функция
ASIN	**Арксинус** Обратная функция синуса; определить угол из соотношения "противолежащий катет/гипотенуза" например, **Q10 = ASIN (Q40 / Q20)**	Функция
ACOS	**Арккосинус** Обратная функция косинуса; определить угол из соотношения "прилежащий катет/гипотенуза" например, **Q11 = ACOS Q40**	Функция
ATAN	**Арктангенс** Обратная функция тангенса; определить угол из соотношения "противолежащий катет/прилежащий катет" например, **Q12 = ATAN Q50**	Функция
^	**Возведение в степень** например, **Q15 = 3 ^ 3**	Степень
PI	**Число Пи** π = 3,14159 например, **Q15 = Pi**	

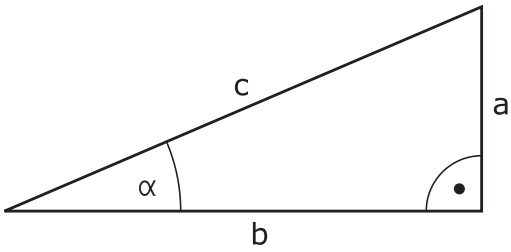
Программ-ная клавиша	Логическая функция	Приоритет
LN	**Получить натуральный логарифм (LN) числа** Основание = e = 2,7183 например, **Q15 = LN Q11**	Функция
LOG	**Получить логарифм числа** Основание = 10 например, **Q33 = LOG Q22**	Функция
EXP	**Экспоненциальная функция (e ^ n)** Основание = e = 2,7183 например, **Q1 = EXP Q12**	Функция
NEG	**Инверсия значения** Умножение на -1 например, **Q2 = NEG Q1**	Функция
INT	**Выделение целой части числа** Образование целого числа например, **Q3 = INT Q42** Функция **INT** не производит округления, а только отбрасывает разряды после запятой. **Дополнительная информация:** "Пример: Округлить значение", Стр. 368	Функция
ABS	**Образование абсолютного значения числа** например, **Q4 = ABS Q22**	Функция
FRAC	**Отрезать целые разряды от числа** Фракционирование например, **Q5 = FRAC Q23**	Функция
SGN	**Проверка знака числа** например, **Q12 = SGN Q50** если **Q50 = 0**, тогда **SGN Q50 = 0** если **Q50 < 0**, тогда **SGN Q50 = -1** если **Q50 > 0**, тогда **SGN Q50 = 1**	Функция
%	**Рассчитать значение по модулю (остаток деления),** например , **Q12 = 400 % 360** Результат: **Q12 = 40**	Функция

Пример: тригонометрическая функция

Длина противолежащего катета a указана в параметре **Q12**, а прилежащего - в **Q13**.

Вычисление угла α.

Используя arctan, требуется вычислить угол α из противолежащего катета a и прилежащего катета b; Результат записать в **Q25**:



Q
- Нажмите клавишу **Q**

ФОРМУЛА
- Нажмите программную клавишу **ФОРМУЛА**
- > Система ЧПУ запросит номер параметра результата.
- Введите **25**:

ENT
- Нажмите клавишу **ENT**

▷
- Переключите панель программных клавиш дальше

ATAN
- Нажмите программную клавишу **функция арктангенса**

◁
- Переключите панель программных клавиш дальше

(
- Нажмите программную клавишу **Открыть скобку**

Q
- **12** (номер параметра) ввести

/
- Нажмите программную клавишу деления

Q
- **13** (номер параметра) ввести

)
- Нажмите программную клавишу **Закрыть скобку**

END
- Завершите ввод формулы с помощью программной клавиши **END**

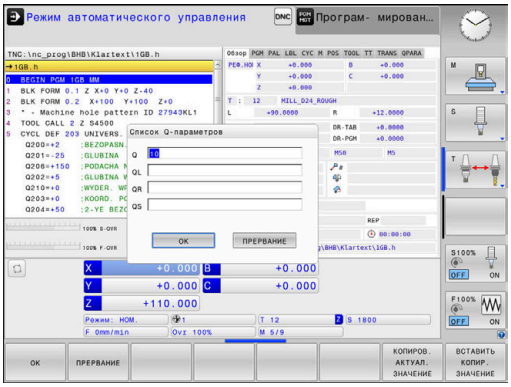
Пример

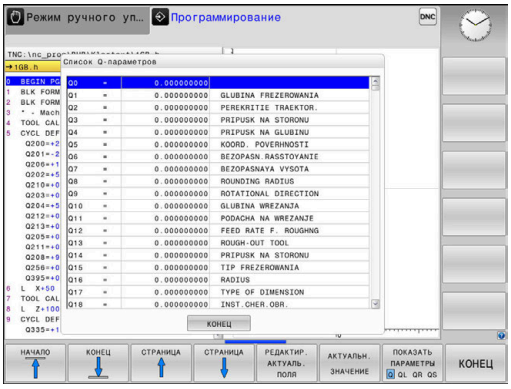
```
37  Q25 = ATAN (Q12/Q13)
```

9.8 Контроль и изменение Q-параметров

Порядок действий

Можно контролировать и изменять Q-параметры во всех режимах работы.





- При необходимости, прервите программу (например, нажмите клавишу **NC-STOPP** и программную клавишу **ВНУТР. СТОП**) или остановите выполнение симуляции

  - Вызовите функции Q-параметров: нажмите программную клавишу **Q ИНФО** или клавишу **Q**
  - > Система ЧПУ отобразит все параметры и относящиеся к ним текущие значения в виде списка.
  - Выберите желаемый параметр с помощью клавиш со стрелками или клавиши **GOTO**
  - Если вы хотите изменить значение, нажмите программную клавишу **РЕДАКТИР. АКТУАЛЬ. ПОЛЯ**, введите новое значение и подтвердите клавишей **ENT**
  - Если вы не хотите изменять значение, то нажмите программную клавишу **АКТУАЛЬН. ЗНАЧЕНИЕ** или завершите диалог клавишей **END**

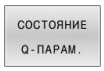
> Все параметры с отображаемыми комментариями система ЧПУ использует внутри циклов или в качестве передаваемых параметров.
>
> Если необходимо контролировать или изменять локальные, глобальные или строковые параметры, нажмите программную клавишу **ПОКАЗАТЬ ПАРАМЕТРЫ Q, QL, QR, QS**. В этом случае система ЧПУ отобразит соответствующий тип параметра. Описанные до этого функции также действуют.

Во всех режимах работы (за исключением режима **Программирование**) значения Q-параметров можно дополнительно отображать в индикации состояния.

- При необходимости, прервите программу (например, нажмите клавишу **NC-STOPP** и программную клавишу **ВНУТР. СТОП**) или остановите выполнение симуляции

- Вызовите панель программных клавиш для выбора режима разделения экрана

- Выберите отображение с дополнительной индикацией состояния
- > Система ЧПУ отобразит в правой половине экрана форму состояния **Обзор**.



- Нажмите программную клавишу **СОСТОЯНИЕ Q-ПАРАМ.**

- Нажмите программную клавишу **Q ПАРАМЕТРЫ СПИСОК**.
- > Система ЧПУ откроет всплывающее окно.
- Определите номер параметра для каждого типа параметра (Q, QL, QR, QS), который вы желаете контролировать. Отдельные Q-параметры разделите запятой, Q-параметры, следующие друг за другом, соедините дефисом, например, 1,3,200-208. Диапазон ввода на один тип параметра составляет 132 символа.

> Индикация во вкладке **QPARA** всегда содержит восемь разрядов после запятой. Например, результат для **Q1 = COS 89.999** система ЧПУ отобразит как 0.00001745. Очень большие и очень маленькие значения система ЧПУ отображает в экспоненциальном формате. Результат для **Q1 = COS 89.999 * 0.001** система ЧПУ отобразит как +1.74532925e-08, при этом e-08 соответствует коэффициенту 10^{-8}.

9.9 Дополнительные функции

Обзор

Дополнительные функции отображаются после нажатия программной клавиши **СПЕЦ. ФУНКЦИИ** Система ЧПУ отобразит следующие программные клавиши:

Экранная клавиша	Функция	Страница
FN14 ОШИБКА=	**FN 14: ERROR** выдача сообщений об ошибках	303
FN16 ПЕЧАТЬ Ф.	**FN 16: F-PRINT** Вывод отформатированных текстов и Q-параметров	310
FN18 СИС-ДАН. СЧИТАТЬ	**FN 18: SYSREAD** Считывание системных данных	319
FN19 PLC=	**FN 19: PLC** передача значений в PLC	320
FN20 ЖДАТЬ	**FN 20: WAIT FOR** Синхронизация NC и PLC	321
FN26 ТАБЛИЦУ ОТКРЫТЬ	**FN 26: TABOPEN** Открытие свободно определяемой таблицы	426
FN27 ТАБЛИЦУ ЗАПИСАТЬ	**FN 27: TABWRITE** Запись в свободно определяемую таблицу	427
FN28 ТАБЛИЦУ ЧИТАТЬ	**FN 28: TABREAD** Считывание из свободно определяемой таблицы	428
FN29 PLC LIST=	**FN 29: PLC** передача в PLC до восьми значений	322
FN37 EXPORT	**FN 37: EXPORT** Экспорт локальных Q-параметров или QS-параметров в вызывающую управляющую программу	322
FN38 ОТПРАВИТЬ	Функцию **FN 38: SEND** Отправить информацию из управляющей программы	323

FN 14: ERROR – выдача сообщений об ошибках

Функция **FN 14: ERROR** позволяет выводить программные сообщения, которые задаются производителем станков или фирмой HEIDENHAIN. Когда система ЧПУ во время отработки или теста программы достигает кадра программы с **FN 14: ERROR**, она прерывает процесс и выдает сообщение. После этого необходимо перезапустить управляющую программу.

Диапазон номеров ошибок	Стандартный диалог
0 ... 999	Диалог зависит от станка
1000 ... 1199	Внутренне сообщение об ошибке

Пример

Система ЧПУ должна выдавать сообщение, если шпиндель не включен.

```
180 FN 14: ERROR = 1000
```

Ниже приведен полный список сообщений об ошибках для **FN 14: ERROR**. Обратите внимание, что в зависимости от типа системы ЧПУ могут присутствовать не все сообщения об ошибках.

Запрограммированные фирмой HEIDENHAIN сообщения об ошибках

Номер ошибки	Текст
1000	Шпиндель?
1001	Ось инструмента отсутствует
1002	Радиус инструмента слишком мал
1003	Радиус инструмента слишком велик
1004	Диапазон превышен
1005	Неверная начальная позиция
1006	РАЗВОРОТ не допускается
1007	МАСШТАБИРОВАНИЕ не допускается
1008	ЗЕРКАЛЬНОЕ ОТОБРАЖЕНИЕ не допускается
1009	Смещение не допускается
1010	Подача отсутствует
1011	Неверное введенное значение
1012	Неверный знак числа
1013	Угол не допускается
1014	Точка ощупывания недоступна
1015	Слишком много точек
1016	Введенные данные противоречивы

Номер ошибки	Текст
1017	CYCL неполон
1018	Плоскость определена неверно
1019	Запрограммирована неверная ось
1020	Неверная скорость вращения
1021	Поправка на радиус не определена
1022	Закругление не определено
1023	Радиус закругления слишком велик
1024	Запуск программы не определен
1025	Слишком много подпрограмм
1026	Отсутствует точка привязки к углу
1027	Не определен цикл обработки
1028	Ширина канавки слишком мала
1029	Карман слишком мал
1030	Q202 не определен
1031	Q205 не определен
1032	Введите значение для Q218 больше, чем для Q219
1033	CYCL 210 не допускается
1034	CYCL 211 не допускается
1035	Q220 слишком велико
1036	Введите значение для Q222 больше, чем для Q223
1037	Введите значение для Q244 больше 0
1038	Введите значение для Q245, не равное значению Q246
1039	Введите пределы угла < 360°
1040	Введите значение для Q223 больше, чем для Q222
1041	Q214: 0 не допускается
1042	Направление перемещения не определено
1043	Таблица нулевых точек неактивна
1044	Ошибка положения: центр 1-й оси
1045	Ошибка положения: центр 2-й оси
1046	Отверстие слишком мало
1047	Отверстие слишком велико
1048	Цапфа слишком мала
1049	Цапфа слишком велика
1050	Карман слишком мал: дополнительная обработка 1.A.

Номер ошибки	Текст
1051	Карман слишком мал: дополнительная обработка 2.А.
1052	Карман слишком велик: брак 1.А.
1053	Карман слишком велик: брак 2.А.
1054	Цапфа слишком мала: брак 1.А.
1055	Цапфа слишком мала: брак 2.А.
1056	Цапфа слишком велика: дополнительная обработка 1.А.
1057	Цапфа слишком велика: дополнительная обработка 2.А.
1058	TCHPROBE 425: ошибка максимального размера
1059	TCHPROBE 425: ошибка минимального размера
1060	TCHPROBE 426: ошибка максимального размера
1061	TCHPROBE 426: ошибка минимального размера
1062	TCHPROBE 430: диаметр слишком велик
1063	TCHPROBE 430: диаметр слишком мал
1064	Ось измерений не определена
1065	Допуск на поломку инструмента превышен
1066	Введите значение для Q247, не равное 0
1067	Введите значение для Q247 больше 5
1068	Таблица нулевых точек?
1069	Тип фрезерования Q351 введите неравным 0
1070	Уменьшите глубину резьбы
1071	Проведите калибровку
1072	Значение допуска превышено
1073	Функция поиска кадра активна
1074	ОРИЕНТИРОВКА не допускается
1075	3DROT не допускается
1076	Активировать 3DROT
1077	Введите отрицательное значение параметра "глубина"
1078	Значение Q303 в цикле измерения не определено!
1079	Ось инструмента не допускается
1080	Рассчитанные значения ошибочны
1081	Точки измерения противоречат друг другу
1082	Безопасная высота задана неверно

Номер ошибки	Текст
1083	Вид врезания противоречив
1084	Цикл обработки не допускается
1085	Строка защищена от записи
1086	Припуск больше глубины
1087	Угол при вершине не определен
1088	Данные противоречивы
1089	Положение канавки 0 не допускается
1090	Введите значение врезания, не равное 0
1091	Переключение Q399 не допускается
1092	Инструмент не определен
1093	Недопустимый номер инструмента
1094	Недопустимое название инструмента
1095	ПО-опция неактивна
1096	Восстановление кинематики невозможно
1097	Недопустимая функция
1098	Размеры заготовки противоречивы
1099	Недопустимая координата измерения
1100	Нет доступа к кинематике
1101	Измерение позиции вне диапазона перемещения
1102	Предустановка компенсации невозможна
1103	Радиус инструмента слишком велик
1104	Вид врезания невозможен
1105	Угол врезания определен неверно
1106	Угол раствора не определен
1107	Ширина канавки слишком большая
1108	Коэффициенты масштабирования не равны
1109	Данные инструмента несовместимы
1110	MOVE невозможно
1111	Задание предустановки не разрешаются!
1112	Длина резьбы слишком маленькая!
1113	Противоречивый статус 3D-Rot!
1114	Конфигурация не полная
1115	Нет активного токарного инструмента
1116	Ориентация инструм. противоречива
1117	Угол невозможен!
1118	Радиус окружности слишком маленький!
1119	Сбег резьбы слишком мал!

Номер ошибки	Текст
1120	Точки измерения противоречат друг другу
1121	Слишком много ограничений
1122	Стратегия обработки с ограничениями не возможна
1123	Направление обработки не возможно
1124	Проверьте шаг резьбы!
1125	Угол не может быть вычислен
1126	Эксцентрическое точение не возможно
1127	Нет активного фрезерного инструмента
1128	Не достаточная длина режущей кромки
1129	Определение шестерни противоречиво или не полно
1130	Не задан припуск на чистовую обработку
1131	Строка в таблице отсутствует
1132	Измерение невозможно
1133	Сопряжение невозможно
1134	Цикл обработки не поддерживается этим ПО ЧПУ
1135	Цикл измерительного щупа не поддерживается этим ПО ЧПУ
1136	Управл. программа была прервана
1137	Данные щупа не полные
1138	Функция LAC не возможна
1139	Значение для скругления или фаски слишком большое!
1140	Угол наклона оси не равен заданному углу наклона
1141	Не определена высота символа
1142	Высота символа слишком большая
1143	Ошибка допуска: доработайте деталь
1144	Ошибка допуска: деталь забракована
1145	Ошибка опред. размера
1146	Недопустимое значение в таблице компенсаций
1147	Преобразование не возможно
1148	Инструментальный шпиндель сконфигурирован неверно
1149	Смещение токарного шпинделя не известно
1150	Глобальные настройки программы активны
1151	Конфигурация OEM макроса некорректна

Номер ошибки	Текст
1152	Комбинация запрограммированных припусков не возможна
1153	Измеренное значение не зарегистрировано
1154	Проверьте мониторинг допуска
1155	Отверстие меньше, чем наконечник щупа
1156	Установка точки привязки не возможна
1157	Выравнивание круглого стола не возможно
1158	Выравнивание с помощью оси вращения не возможно
1159	Врезание ограничено длиной режущей кромки
1160	Глубина обработки задана 0
1161	Неподходящий тип инструмента
1162	Припуск не определен
1163	Нулевая точка станка не может быть записана
1164	Шпиндель для синхронизации не может быть определен
1165	Функция недопустима в активном режиме работы
1166	Задан слишком большой припуск
1167	Не задано кол-во режущих кромок
1168	Глубина обработки не увеличивается монотонно
1169	Врезание не уменьшается монотонно
1170	Радиус инструмента описан некорректно
1171	Режим отвода на безопасную высоту не возможен
1172	Определение зубчатого колеса не корректно
1173	Измер. объект содержит различные типы определений размеров
1174	Определение размера содержит неразрешённые символы
1175	Факт. значение в определении размера ошибочно
1176	Начальная точка для отверстия слишком глубока
1177	Опред. размеров: отсутств. ном. значение при ручном предв. позиц.
1178	Инструмент-дублер недоступен.
1179	OEM-макрос не определён
1180	Измерение невозможно со вспомогательной осью

Номер ошибки	Текст
1181	Начальная позиция невозможна на модульной оси
1182	Функция возможна только при закрытой двери
1183	Количество возможных кадров данных превышено
1184	Непостоянная плоскость обраб. из-за угла оси при базовом вращении
1185	Передаваемые параметры содержат неразрешённые значения
1186	Ширина резца RCUTS задана слишком большой
1187	Рабочая длина LU инструмента слишком маленькая
1188	Заданная фаска слишком большая
1189	Угол фаски не может быть обработан текущим инструментом
1190	Допуск не задает съем материала
1191	Угол шпинделя не однозначный

FN 16: F-PRINT — вывод отформатированных текстов и значений Q-параметров

Основы

Функция **FN16: F-PRINT** позволяет выводить тексты и значения Q-параметров в отформатированном виде, например для сохранения протоколов измерений.

Значения могут выводиться следующим образом:

- сохраняться в файле в системе ЧПУ
- отображаться на экране в виде всплывающего окна
- сохраняться во внешнем файле
- распечатываться на подсоединенном принтере

Порядок действий

Для того чтобы иметь возможность вывода Q-параметров и текстов, следует поступать следующим образом:

- ▶ создать текстовый файл, который задает формат вывода и содержание;
- ▶ в управляющей программе использовать функцию **FN 16: F-PRINT** для вывода протокола.

При выводе значений в виде файла максимальный размер выводимого файла составляет 20 килобайт.

Изменение директории сохранения протокола

Если Вы хотите сохранить протокол измерения в другой директории, то Вы должны изменить путь к файлу протокола.

Для того чтобы изменить путь вывода, выполните следующее:

MOD
- ▶ Нажмите клавишу **MOD**
- ▶ Введите кодовое число 123

↓
- ▶ Выберите параметр **Данные путей доступа для пользователей** (**CfgUserPath**)

↓
- ▶ Выберите параметр **Путь вывода FN 16 при отработке** (**fn16DefaultPath**)
- > Система ЧПУ откроет всплывающее окно.
- ▶ Выберите путь вывода для станочных режимов работы

↓
- ▶ Выберите параметр **Путь вывода FN 16 в режимах тестирования и программирования** (**fn16DefaultPathSim**)
- > Система ЧПУ откроет всплывающее окно.
- ▶ Выберите путь вывода для режимов работы **Программирование** и **Тест программы**

Создать текстовый файл

Для вывода отформатированного текста и значений Q-параметров необходимо создать текстовый файл в текстовом редакторе системы ЧПУ. В этом файле устанавливается формат выводимых Q-параметров.

Выполните действия в указанной последовательности:

- Нажмите клавишу **PGM MGT**

- Нажмите программную клавишу **НОВЫЙ ФАЙЛ**
- Создать файл с расширением **.A**

Доступные функции

При создании текстовых файлов применяйте следующие функции форматирования:

Специальные символы	Функция
«.....»	Задать в кавычках вверху формат для выдачи текстов и переменных
%F	Формат Q-параметра, QL и QR: ■ %: определение формата ■ F: плавающий (десятичное число), формат для Q, QL, QR
9.3	Формат Q-параметра, QL и QR: ■ всего 9 символов (вкл. десятичный разделитель) ■ включая 3 после запятой
%S	Формат текстовой переменной QS
%RS	Формат текстовой переменной QS Принимает последующий текст без изменений, без форматирования
%D или **%I**	Формат целочисленного значения (Integer)
,	Разделительный знак между форматом выдачи и параметром
;	Знак конца кадра, закрывает строку
*****	Начало кадра строки комментария Комментарии в протоколе не отображаются
%"	Вывод символа кавычек
%%	Вывод символа процента
****	Вывод обратной косой черты
\n	Вывод перехода на новую строку
+	Значение параметра Q выровнено справа
-	Значение параметра Q выровнено слева

Пример

Ввод	Значение
“X1 = %+9.3F“, Q31;	Формат Q-параметра: ■ **"X1 =**: текст **X1 =** выдать ■ **%**: определение формата ■ **+**: число выровненное справа ■ **9.3**: всего 9 символов, из них 3 знака после запятой ■ **F**: плавающий (десятичное число) ■ **, Q31**: вывести значение из Q31 ■ **;**: конец кадра

Чтобы иметь возможность выдавать в файл протокола другую информацию, предлагаются следующие функции:

Кодовое слово	Функция
CALL_PATH	Выдает путь доступа к управляющей программе, в которой находится FN 16-функция. Пример: "Measuring program: %S",CALL_PATH;
M_CLOSE	Закрывает файл, в котором были записаны данные при помощи FN 16. Пример: M_CLOSE;
M_APPEND	Добавляет протокол при повторной выдаче к существующему протоколу. Пример: M_APPEND;
M_APPEND_MAX	Добавляет протокол при повторном выводе к уже существующему протоколу до превышения заданного максимального размера файла в килобайтах. Пример: M_APPEND_MAX20;
M_TRUNCATE	Перезаписывает протокол при повторной выдаче. Пример: M_TRUNCATE;
M_EMPTY_HIDE	Предотвращает пустые строки в протоколе в случае неопределенных или пустых QS-параметров. Пример: M_EMPTY_HIDE;
M_EMPTY_SHOW	Вставляет пустые строки в журнал при неоперделённых QS-параметрах. Сбрасывает M_EMPTY_HIDE. Пример: M_EMPTY_SHOW;
L_ENGLISH	Вывод текста только при английском языке диалога
L_GERMAN	Вывод текста только при немецком языке диалога
L_CZECH	Вывод текста только при чешском языке диалога
L_FRENCH	Вывод текста только при французском языке диалога
L_ITALIAN	Вывод текста только при итальянском языке диалога
L_SPANISH	Вывод текста только при испанском языке диалога
L_PORTUGUE	Вывод текста только при португальском языке диалога
L_SWEDISH	Вывод текста только при шведском языке диалога
L_DANISH	Вывод текста только при датском языке диалога
L_FINNISH	Вывод текста только при финском языке диалога

Кодовое слово	Функция
L_DUTCH	Вывод текста только при нидерландском языке диалога
L_POLISH	Вывод текста только при польском языке диалога
L_HUNGARIA	Вывод текста только при венгерском языке диалога
L_CHINESE	Вывод текста только при китайском языке диалога
L_CHINESE_TRAD	Вывод текста только при китайском (традиционном) языке диалога
L_SLOVENIAN	Вывод текста только при словенском языке диалога
L_NORWEGIAN	Вывод текста только при норвежском языке диалога
L_ROMANIAN	Вывод текста только при румынском языке диалога
L_SLOVAK	Вывод текста только при словацком языке диалога
L_TURKISH	Вывод текста только при турецком языке диалога
L_ALL	Выдавать текст независимо от языка диалога
HOUR	Количество часов реального времени
MIN	Количество минут реального времени
SEC	Количество секунд реального времени
DAY	День реального времени
MONTH	Порядковый номер месяца реального времени
STR_MONTH	Сокращенное название месяца реально-го времени
YEAR2	Две последние цифры года реального времени
YEAR4	Порядковый номер года реального времени

Пример

Пример текстового файла, определяющего формат вывода:

”ПРОТОКОЛ ИЗМЕРЕНИЯ ЦЕНТРА ТЯЖЕСТИ ДИСКА”;
“ДАТА: %02d.%02d.%04d“,ДЕНЬ,МЕСЯЦ,ГОД4;
“ВРЕМЯ: %02d:%02d:%02d“,ЧАС,МИН,СЕК;
“КОЛИЧЕСТВО ЗНАЧЕНИЙ ИЗМЕРЕНИЯ: = 1“;
“X1 = %9.3F“, Q31;
“Y1 = %9.3F“, Q32;
“Z1 = %9.3F“, Q33;
L_GERMAN;
"Werkzeuglänge beachten";
L_ENGLISH;
"Remember the tool length";

Пример

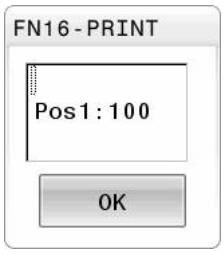
Пример текстового файла, который выводит файл протокола переменной длины:

“MEASURING LOG“;
“%S“,QS1;
M_EMPTY_HIDE;
“%S“,QS2;
“%S“,QS3;
M_EMPTY_SHOW;
“%S“,QS4;
M_CLOSE

Пример программы ЧПУ, в которой задан только **QS3**:

```
95 Q1 = 100
96 QS3 = "Pos 1: " || TOCHAR( DAT+Q1 )
97 FN 16: F-PRINT TNC:\fn16.a / SCREEN:
```

Пример вывода на экран с двумя пустыми строками, возникающими из-за **QS1** и **QS4**:



FN 16 —активировать вывод в управляющей программе

Внутри функции **FN 16** необходимо задать файл вывода, содержащий выводимые тексты.

Система ЧПУ создаст файл выходных данных:

- в конце программы (**END PGM**),
- при прерывании программы (клавиша **NC-STOPP**)
- с помощью команды **M_CLOSE**

Введите в функции FN 16 путь к источнику и путь к файлу вывода.

Выполнить действия в указанной последовательности:

Q

- Нажать клавишу **Q**

СПЕЦ. ФУНКЦИИ

- Нажмите программную клавишу **СПЕЦ. ФУНКЦИИ**

FN16 ПЕЧАТЬ Ф.

- Нажмите программную клавишу **FN16 ПЕЧАТЬ Ф.**

ВЫБОР ФАЙЛА

- Нажмите программную клавишу **ВЫБОР ФАЙЛА**
- Выбрать источник, т.е. текстовый файл, в котором определен формат вывода

ENT

- Подтвердить клавишей **ENT**
- Ввести путь для вывода

Если вызываемый файл находится в той же директории, что и вызывающий файл, вы можете вписать только имя файла без пути к файлу. Для этого в окне **ВЫБОР ФАЙЛА** доступна программная клавиша **ПРИНЯТЬ ИМЯ ФАЙЛА**.

Данные пути доступа в функцию FN 16

Если указать в качестве пути к файлу протокола только имя файла, то система ЧПУ записывает файл протокола в директории, в которой находится управляющая программа с функцией **FN 16**.

Помимо абсолютных, можно также использовать относительные пути:

- начиная с папки вызывающей программы, на один уровень вниз **FN 16: F-PRINT MASKE\MASKE1.A/ PROT\PROT1.TXT**
- начиная с папки вызывающей программы, на один уровень вверх в другую папку **FN 16: F-PRINT ..\MASKE\MASKE1.A/ ..\PROT1.TXT**

Указания по использованию и программированию:

- Если один и тот же файл выводится в управляющей программе многократно, то система ЧПУ последовательно выводит все тексты в целевой файл.
- В кадре **FN 16** запрограммировать файл формата и файл протокола с соответствующим расширением для каждого типа файла.
- Расширение файла протокола определяет тип файла вывода (например, .TXT, .A, .XLS, .HTML).
- Много полезной информации по файлу протокола можно узнать, выполнив функцию **FN 18** (например, номер последнего цикла ощупывания). **Дополнительная информация:** "FN 18: SYSREAD – считывание системных данных", Стр. 319

Указать источник и назначение с параметрами

Файл источника и файл вывода можно также указать в виде Q- или QS-параметров. Для этого в управляющей программе необходимо заранее указать необходимый параметр.

Дополнительная информация: "Присвоение параметра строки ", Стр. 326

Чтобы система ЧПУ понимала, что работа идет с Q-параметрами, необходимо ввести их в функцию **FN16**, используя следующий синтаксис:

Ввод	Функция
:'QS1'	Перед QS-параметрами следует ставить двоеточие, а между ними — апостроф
:'QL3'.txt	При необходимости задать дополнительное расширение для целевого файла

При необходимости вывести данные пути доступа с QS-параметрами в файл протокола, необходимо использовать функцию **%RS**. Таким образом обеспечивается, что система ЧПУ не будет интерпретировать специальный символ в качестве символа форматирования.

Пример

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MASKE\MASKE1.A/ TNC:\PROT1.TXT
```

Система ЧПУ создает файл PROT1.TXT:

ПРОТОКОЛ ИЗМЕРЕНИЯ ЦЕНТРА ТЯЖЕСТИ ДИСКА
ДАТА: 15.07.2015
ВРЕМЯ: 8:56:34
КОЛИЧЕСТВО ЗНАЧЕНИЙ ИЗМЕРЕНИЯ: = 1
X1 = 149,360
Y1 = 25,509
Z1 = 37,000
Remember the tool length

Выводить сообщения на экран

Функцию **FN16: F-PRINT** можно также использовать для вывода на экран системы ЧПУ произвольных сообщений из управляющей программы в отдельном всплывающем окне. Благодаря этому простому способу даже длинные тексты указаний отображаются в любом месте программы таким образом, что оператор вынужден на них реагировать. Также можно выводить содержание Q-параметров, если файл описания протокола содержит соответствующие инструкции.

Чтобы сообщение появилось на экране системы ЧПУ, следует ввести путь для вывода **SCREEN:**.

Пример

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MASKE\MASKE1.A/SCREEN:
```

Если сообщение содержит больше строк, чем отображено во всплывающем окне, можно листать информацию в окне при помощи клавиши со стрелкой.

> Если один и тот же файл выводится в управляющей программе многократно, то система ЧПУ последовательно выводит все тексты в целевой файл.
>
> При необходимости перезаписать всплывающее окно нужно программировать функцию **M_CLOSE** или **M_TRUNCATE**.

Закрыть всплывающее окно

Существуют следующие возможности закрыть всплывающее окно:

- Нажать клавишу **CE**
- программное управление с путем для вывода **sclr:**

Пример

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MASKE\MASKE1.A/SCLR:
```

Вывод сообщений на внешнее устройство

Функция **FN 16** позволяет сохранять файлы протоколов на внешних носителях.

Для этого необходимо полностью указать имя пути целевого доступа в функции **FN 16**.

Пример

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MSK\MSK1.A / PC325:\LOG\PRO1.TXT
```

> Если один и тот же файл выводится в управляющей программе многократно, то система ЧПУ последовательно выводит все тексты в целевой файл.

Печать сообщений

Можно использовать функцию **FN16: F-PRINT** также для вывода на печать любых сообщений с помощью подсоединенного принтера.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Чтобы сообщение отправилось на печать, следует ввести в качестве имени файла протокола только **Printer:** и после этого имя соответствующего файла.

Система ЧПУ сохраняет файл по пути **PRINTER:** до тех пор, пока он не будет распечатан.

Пример

```
96 FN 16: F-PRINT TNC:\MASKE\MASKE1.A/PRINTER:\DRUCK1
```

FN 18: SYSREAD – считывание системных данных

Функция **FN 18: SYSREAD** позволяет считывать системные данные и сохранять их в Q-параметрах. Выбор системных данных осуществляется через номер группы (ID), номер системных данных и при необходимости через индекс.

> Считываемые функцией **FN 18: SYSREAD** значения система ЧПУ всегда выводит в **метрических** единицах независимо от единиц измерения NC-программы.
>
> Альтернативно вы можете считать данные из активной таблицы инструментов с помощью **TABDATA READ**. Система ЧПУ автоматически преобразует табличные значения в единицы измерения в управляющей программе.

Дополнительная информация: "Системные данные", Стр. 560

Пример: значение активного коэффициента масштабирования Z-оси присвоить Q25

```
55 FN 18: SYSREAD Q25 = ID210 NR4 IDX3
```

FN 19: PLC – передача значений в PLC

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Изменения в PLC могут приводить к нежелательным эффектам и серьезным ошибкам, например к невозможности работы с ЧПУ. Поэтому доступ к PLC защищен паролем. Эта функция, предлагаемая HEIDENHAIN производителям станков и сторонним поставщикам, позволяет обращаться из управляющей программы программы к PLC. Использование этой функции оператором станка или программистом не рекомендуется. Во время отработки функции и последующей обработки существует опасность столкновения!

- Функцию следует использовать только после согласования с HEIDENHAIN, производителем станка или сторонним поставщиком
- Соблюдайте указания документации HEIDENHAIN, производителя станка и сторонних поставщиков

С помощью функции **FN 19: PLC** можно передавать до двух числовых значений или Q-параметров в PLC.

FN 20: WAIT FOR – синхронизировать NC и PLC

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Изменения в PLC могут приводить к нежелательным эффектам и серьезным ошибкам, например к невозможности работы с ЧПУ. Поэтому доступ к PLC защищен паролем. Эта функция, предлагаемая HEIDENHAIN производителям станков и сторонним поставщикам, позволяет обращаться из управляющей программы программы к PLC. Использование этой функции оператором станка или программистом не рекомендуется. Во время отработки функции и последующей обработки существует опасность столкновения!

- Функцию следует использовать только после согласования с HEIDENHAIN, производителем станка или сторонним поставщиком
- Соблюдайте указания документации HEIDENHAIN, производителя станка и сторонних поставщиков

С помощью функции **FN 20: WAIT FOR** можно провести во время выполнения программы синхронизацию между NC и PLC. NC останавливает отработку до тех пор, пока не будет выполнено условие, запрограммированное в **FN 20: WAIT FOR-**.

Функцию **SYNC** можно использовать в случаях, когда, например, считывание системных данных выполняется посредством **FN 18: SYSREAD**, при этом требуется синхронизации с реальным временем. Система ЧПУ останавливает предварительный расчет и выполняет следующий кадр УП, только когда управляющая программа действительно достигает этого кадра УП.

Пример: приостановить внутренний расчет, считывать текущую позицию в X-оси

```
32 FN 20: WAIT FOR SYNC
33 FN 18: SYSREAD Q1 = ID270 NR1 IDX1
```

FN 29: PLC — передача значений в PLC

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Изменения в PLC могут приводить к нежелательным эффектам и серьезным ошибкам, например к невозможности работы с ЧПУ. Поэтому доступ к PLC защищен паролем. Эта функция, предлагаемая HEIDENHAIN производителям станков и сторонним поставщикам, позволяет обращаться из управляющей программы программы к PLC. Использование этой функции оператором станка или программистом не рекомендуется. Во время отработки функции и последующей обработки существует опасность столкновения!

- Функцию следует использовать только после согласования с HEIDENHAIN, производителем станка или сторонним поставщиком
- Соблюдайте указания документации HEIDENHAIN, производителя станка и сторонних поставщиков

С помощью функции **FN 29: PLC** можно передавать до двух числовых значений или Q-параметров в PLC.

FN 37: ЭКСПОРТ

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Изменения в PLC могут приводить к нежелательным эффектам и серьезным ошибкам, например к невозможности работы с ЧПУ. Поэтому доступ к PLC защищен паролем. Эта функция, предлагаемая HEIDENHAIN производителям станков и сторонним поставщикам, позволяет обращаться из управляющей программы программы к PLC. Использование этой функции оператором станка или программистом не рекомендуется. Во время отработки функции и последующей обработки существует опасность столкновения!

- Функцию следует использовать только после согласования с HEIDENHAIN, производителем станка или сторонним поставщиком
- Соблюдайте указания документации HEIDENHAIN, производителя станка и сторонних поставщиков

Функция **FN37: EXPORT** требуется, если оператору необходимо составлять собственные циклы и включать их в ЧПУ.

FN 38: SEND – передать информацию из NC-программы

С помощью функции **FN 38: SEND** вы можете записывать тексты и Q-параметры из NC-программы в протокол или отправить внешним пользователям, например в StateMonitor.

Синтаксис состоит при этом из двух частей:

- **Формат текста передачи**: передаваемый текст с опциональными подстановочными символами для значений переменных, например **%f**

  Также можно производить ввод как QS-параметр.
  Обращайте внимание на прописные и заглавные буквы при вводе постановочных символов.

- **Данные для держ. места в тексте**: список из макс. 7 переменных Q-, QL или QR, например **Q1**

Передача данных выполняется при помощи обычной компьютерной сети TCP/IP.

Более подробную информацию можно найти в руководстве пользователя RemoTools SDK.

Пример

Запись значений **Q1** и **Q23** в протокол.

```
FN 38: SEND /"Q-Parameter Q1: %f Q23: %f" / +Q1 / +Q23
```

Пример

Задание формата вывода значения переменной.

```
FN 38: SEND /"Q-Parameter Q1: %05.1f" / +Q1
```

> Система ЧПУ выдаёт переменное значение с общим числом разрядов - 5 и при этом с одним разрядом после запятой. При необходимости, производится дополняется, так называемым, ведущим нулём.

```
FN 38: SEND /"Q-Parameter Q1: % 1.3f" / +Q1
```

> Система ЧПУ выдаёт переменное значение с общим числом разрядов - 7 и при этом с тремя разрядами после запятой. При необходимости, вывод дополняется знаком пробела.

Для того чтобы в текст вывода поместить %, вы должны ввести в желаемой позиции %%.

Пример

Отправка информации в StateMonitor.

С помощью функции **FN 38** вы можете, помимо прочего, записывать заказы. Условием для этого является созданное в StateMonitor задание, а также назначение к используемому станку.

> Управление заданиями с помощью JobTerminals (опция #4) возможна, начиная с версии 1.2 StateMonitor.

Требования:

- Номер задания 1234
- Рабочий этап 1

FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_CREATE"	Create job
FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_CREATE_ITEMNAME: HOLDER_ITEMID:123_TARGETQ:20"	Альтернатива: Create job с названием детали, номером детали и заданным количеством
FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_START"	Start job
FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_PREPARATION"	Start preparation
FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_PRODUCTION"	Production
FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_STOP"	Stop job
FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_ FINISH"	Finish job

Дополнительно можно также подтверждать количество деталей в задании.

С помощью маркеров **OK**, **S** и **R** вы задаёте, корректно ли изготовлено количество подтверждаемых деталей или нет.

С маркером **A** и **I** вы задаёте, как StateMonitor интерпретирует подтверждение. При передаче абсолютного значения StateMonitor перезаписывает предыдущие действующие значения. При инкрементальном значении StateMonitor увеличивает количество.

FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_OK_A:23"	Actual amount (OK) абсолютно
FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_OK_I:1"	Actual amount (OK) абсолютно
FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_S_A:12"	Scrap (S) абсолютно
FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_S_I:1"	Scrap (S) инкрементально
FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_R_A:15"	Rework (R) абсолютно
FN 38: SEND /"JOB:1234_STEP:1_R_I:1"	Rework (R) инкрементально

9.10 Строковый параметр

Функции обработки строки

Обработку строки (англ. string = последовательность знаков) с использованием **QS**-параметров можно применять для создания переменной последовательности знаков. Такие последовательности знаков можно, например, выдавать с помощью функции **FN 16:F-PRINT** для создания переменных протоколов.

Параметру символьной строки можно присвоить цепочку символов (буквы, цифры, специальные символы, контрольные символы и пустые символы) длиной до 255 знаков. Присвоенные или считанные значения можно далее обрабатывать и проверять при помощи описанных ниже функций. Как и в случае программирования Q-параметров, оператору доступно всего 2000 QS-параметров.

Дополнительная информация: "Принцип действия и обзор функций", Стр. 280

В функциях Q-параметров **ФОРМУЛА СТРОКИ** и **ФОРМУЛА** содержатся разные функции для обработки строковых параметров.

Программная клавиша	Функции ФОРМУЛА СТРОКИ	Страница
DECLARE STRING	Присвоение параметров строки	326
CFGREAD	Считывание машинных параметров	335
ФОРМУЛА СТРОКИ	Соединение параметров строки в цепочку	327
TOCHAR	Преобразование цифрового значения в параметр строки	328
SUBSTR	Копирование части строки из параметра строки	329
SYSSTR	Считывание системных данных	330

Программная клавиша	Функции строки в функции Формула	Страница
TONUMB	Преобразование параметра строки в цифровое значение	331
INSTR	Проверка параметра строки	332
STRLEN	Определение длины параметра строки	333

Программная клавиша	Функции строки в функции Формула	Страница
STRCOMP	Сравнение алфавитной последовательности	334

> Если используется функция **ФОРМУЛА СТРОКИ**, то результатом арифметических расчетов всегда является строка. Если используется функция **ФОРМУЛА**, то результатом арифметических расчетов всегда является числовое значение.

Присвоение параметра строки

Перед тем как использовать строковые переменные, их следует сначала присвоить. Для этого применяется команда **DECLARE STRING**.

SPEC FCT

- Нажать клавишу **SPEC FCT**

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

ФУНКЦИИ СТР.ЗНАКОВ

- Нажмите программную клавишу **ФУНКЦИИ СТР.ЗНАКОВ**

DECLARE STRING

- Нажать программную клавишу **DECLARE STRING**

Пример

```
37 DECLARE STRING QS10 = "заготовка"
```

Объединение параметров строки

С помощью оператора цепочки (параметр строки || параметр строки) можно соединять несколько параметров строки друг с другом.

- Нажать клавишу **SPEC FCT**

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **ФУНКЦИИ СТР.ЗНАКОВ**

- Нажмите программную клавишу **ФОРМУЛА СТРОКИ**

- Ввести номер параметра строки, под которым система ЧПУ должна сохранить объединенную строку, подтвердить ввод нажатием клавиши **ENT**
- Ввести номер параметра строки, в котором сохранена **первая** часть строки, подтвердить нажатием клавиши **ENT**
- > Система ЧПУ отображает символ объединения ||.
- Подтвердить клавишей **ENT**
- Ввести номер параметра строки, в котором хранится **вторая** часть строки, подтвердить ввод нажатием клавиши **ent**
- Повторяйте операцию до тех пор, пока не будут выбраны все объединяемые части строк. Завершите процесс нажатием клавиши **end**

Пример: QS10 должен содержать полный текст из QS12, QS13 и QS14

```
37 QS10 =  QS12 || QS13 || QS14
```

Содержание параметров:

- **QS12**: **деталь**
- **QS13**: **Состояние:**
- **QS14**: **Брак**
- **QS10**: **состояние детали: брак**

Преобразование цифрового значения в параметр строки

Функция **TOCHAR** осуществляет преобразование числового значения в строковый параметр. Таким образом, можно сцеплять числовые значения со строковыми переменными.

- Активируйте панель Softkey со специальными функциями
- Открытие функционального меню
- Нажмите программную клавишу строковых функций
- Нажмите программную клавишу **ФОРМУЛА СТРОКИ**
- Выберите функцию преобразования цифрового значения в строковый параметр
- Введите число или желаемый Q-параметр, который система ЧПУ должна преобразовать, нажатием клавиши **ENT** подтвердите ввод
- При желании введите количество разрядов после запятой, которые система ЧПУ должна преобразовать, подтвердите ввод клавишей **ENT**
- Закройте скобки нажатием клавиши **ENT** и завершите ввод нажатием клавиши **END**

Пример: преобразование параметра Q50 в параметр строки QS11, используя 3 десятичных разряда

```
37 QS11 = TOCHAR ( DAT+Q50 DECIMALS3 )
```

Копирование части строки из строкового параметра

Используя функцию **SUBSTR**, можно считывать определенный фрагмент параметра строки.

SPEC FCT

- Активируйте панель Softkey со специальными функциями

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ

- Открыть функциональное меню

ФУНКЦИИ СТР.ЗНАКОВ

- Нажмите программную клавишу строковых функций

ФОРМУЛА СТРОКИ

- Нажмите программную клавишу **ФОРМУЛА СТРОКИ**
- Введите номер параметра, в который система ЧПУ должна сохранить скопированную последовательность знаков, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**

SUBSTR

- Выберите функцию для вырезания части строки
- Введите номер QS-параметра, из которого следует скопировать часть строки, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**
- Введите номер позиции, с которой следует начать копирование части строки, подтвердите ввод нажатием клавиши **ent**
- Введите количество знаков, которое следует скопировать, подтвердите ввод нажатием клавиши **ent**
- Закройте скобки нажатием клавиши **ENT** и завершите ввод нажатием клавиши **END**

Первый знак текстовой последовательности имеет номер 0.

Пример: из параметра строки QS10 считывается подстрока длиной в четыре знака (LEN4), начиная с третьей позиции (BEG2)

```
37 QS13 = SUBSTR ( SRC_QS10 BEG2 LEN4 )
```

Чтение системных данных

С помощью функции **SYSSTR** можно считывать системные данные и сохранять их в параметрах строки. Выбор системных данных осуществляется через номер группы (ID) и номер.

Ввод IDX и DAT не требуется.

Номер группы, ID	Номер	Значение
Информация о программе, 10010	1	Путь к активной главной программе или программе палет
	2	Путь указанной на экране отображения кадров управляющей программы
	3	Путь с которым выбран цикл через **CYCL DEF 12 PGM CALL**
	10	Путь, с которым с помощью **SEL PGM** выбрана управляющая программа
Данные канала, 10025	1	Имя канала
Значения, запрограммированные в вызове инструмента, 10060	1	Имя инструмента
Текущее системное время, 10321	1 - 16, 20	■ 1: DD.MM.YYYY hh:mm:ss ■ 2 и 16: DD.MM.YYYY hh:mm ■ 3: DD.MM.YY hh:mm ■ 4: YYYY-MM-DD hh:mm:ss ■ 5 и 6: YYYY-MM-DD hh:mm ■ 7: YY-MM-DD hh:mm ■ 8 и 9: DD.MM.YYYY ■ 10: DD.MM.YY ■ 11: YYYY-MM-DD ■ 12: YY-MM-DD ■ 13 и 14: hh:mm:ss ■ 15: hh:mm ■ 20: XX Обозначение XX соответствует двухзначному выводу текущей календарной недели, которое по ISO 8601 обладает следующими свойствами: ■ Неделя имеет семь дней ■ Начинается в понедельник ■ Нумеруется последовательно ■ Первая календарная неделя содержит первый четверг года
Данные контактных щупов, 10350	50	Тип активного контактного щупа TS
	70	Тип активного контактного щупа TT
	73	Имя ключа активного контактного щупа TT из MP **activeTT**
Данные обработки палет, 10510	1	Имя текущей обрабатываемой палеты
	2	Путь к текущей выбранной таблице палет
Версия ПО ЧПУ, 10630	10	Обозначение версии ПО ЧПУ

Номер группы, ID	Номер	Значение
Данные инструмента, 10950	1	Имя инструмента
	2	Поле DOC инструмента
	4	Кинематика инструмент.суппорта

Преобразование строкового параметра в цифровое значение

Функция **TONUMB** осуществляет преобразование параметра строки в цифровое значение. Преобразуемое значение должно состоять только из числовых значений.

> Подвергаемый преобразованию QS-параметр может содержать только одно числовое значение, в противном случае система ЧПУ выдает сообщение об ошибке.

- Выберите функции Q-параметров

- Нажмите программную клавишу **ФОРМУЛА**
- Введите номер параметра, в котором система ЧПУ должна сохранить числовое значение, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**

- Переключите панель Softkey

- Выберите функцию преобразования параметра строки в цифровое значение
- Введите номер QS-параметра, который система ЧПУ должна преобразовать, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**
- Закройте скобки нажатием клавиши **ENT** и завершите ввод нажатием клавиши **END**

Пример: преобразование параметра строки QS11 в числовой параметр Q82

```
37 Q82 = TONUMB ( SRC_QS11 )
```

Проверка строкового параметра

Используя функцию **INSTR**, вы можете проверить содержится ли и где, один строковый параметр в другом строковом параметре.

Q

- Выберите функции Q-параметров

ФОРМУЛА

- Нажмите программную клавишу **ФОРМУЛА**
- Введите номер Q-параметра для результата и подтвердите клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ сохраняет в параметре место начала искомого текста.

◁

- Переключите панель Softkey

INSTR

- Выберите функцию проверки параметра строки
- Ввести номер QS-параметра, в который система ЧПУ должна сохранить искомый текст, подтвердить нажатием кнопки **ENT**
- Введите номер QS-параметра, в котором система ЧПУ должна выполнить поиск, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**
- Введите номер места, с которого система ЧПУ должна начать поиск части строки, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**
- Закройте скобки нажатием клавиши **ENT** и завершите ввод нажатием клавиши **END**

Первый знак текстовой последовательности имеет номер 0.

Если система ЧПУ не находит искомую часть строки, в параметрах результата сохраняется весь отрезок строки, в котором выполнялся поиск (отсчет начинается с 1).

Если искомая часть строки повторяется многократно, система ЧПУ указывает первое место, в котором она нашла часть строки.

Пример: провести в QS10 поиск текста, сохраненного в параметре QS13. Начинать поиск с третьего места

```
37 Q50 = INSTR ( SRC_QS10 SEA_QS13 BEG2 )
```

Определение длины строкового параметра

Функция **STRLEN** возвращает длину текста, сохраненного в выбираемом строковом параметре.

- Выберите функции Q-параметров

- Нажмите программную клавишу **ФОРМУЛА**
- Введите номер Q-параметра, в который система ЧПУ должна сохранить значение определяемой длины строки, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**

- Переключите панель Softkey

- Выберите функцию определения длины текста в строковом параметре
- Введите номер QS-параметра, длину которого система ЧПУ должна определить, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**
- Закройте скобки нажатием клавиши **ENT** и завершите ввод нажатием клавиши **END**

Пример: определение длины QS15

```
37 Q52 = STRLEN ( SRC_QS15 )
```

Если выбранный строковый параметр не определён, то система ЧПУ возвращает значение **-1**.

Сравнение алфавитной последовательности

Используя функцию **STRCOMP**, можно сравнивать алфавитные последовательности параметров строки.

- Выберите функции Q-параметров

- Нажмите программную клавишу **ФОРМУЛА**
- Введите номер Q-параметра, в который система ЧПУ должна сохранить результат сравнения, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**

- Переключите панель Softkey

- Выберите функцию сравнения параметров строки
- Введите номер первого QS-параметра, для которого система ЧПУ должна провести сравнение, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**
- Введите номер второго QS-параметра, для которого система ЧПУ должна провести сравнение, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**
- Закройте скобки нажатием клавиши **ENT** и завершите ввод нажатием клавиши **END**

Система ЧПУ возвращает следующие результаты:

- **0**: сравненные QS-параметры идентичны
- **-1**: в алфавитном порядке первый QS-параметр находится **перед** вторым QS-параметром
- **+1**: в алфавитном порядке первый QS-параметр находится **за** вторым QS-параметром

Пример: сравнение алфавитной последовательности QS12 и QS14

```
37 Q52 = STRCOMP  ( SRC_QS12 SEA_QS14 )
```

Считывание машинных параметров

С помощью функции **CFGREAD** можно считать машинные параметры системы ЧПУ в виде числовых значений или строк. Считываемые значения всегда выводятся в метрических единицах.

Для считывания машинного параметра необходимо определить имя параметра, объект параметра и при наличии имя группы и указатель в редакторе конфигурации системы ЧПУ:

Символ	Тип	Значение	Пример:
	Key (ключ)	Имя группы машинных параметров (при наличии)	CH_NC
	Entität (смысл)	Объект параметра (имя начинается с **Cfg**...)	**CfgGeoCycle**
	Attribut (атрибут)	Имя машинного параметра	**displaySpindleErr**
	Index	Индекс списка машинных параметров (при наличии)	[0]

Способ отображения имеющихся параметров можно изменить в редакторе конфигураций для параметров пользователя. Согласно стандартным настройкам параметры отображаются в виде кратких текстов-пояснений.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Перед считыванием машинного параметра с помощью функции **CFGREAD**, следует задать QS-параметр с атрибутом, смыслом и ключом.

Следующие параметры запрашиваются в диалоге функции CFGREAD:

- **KEY_QS**: имя группы (ключ) машинных параметров
- **TAG_QS**: имя объекта (смысл) машинных параметров
- **ATR_QS**: имя (атрибут) машинных параметров
- **IDX**: список машинных параметров

Считывание строки машинных параметров

Сохранение содержимого машинного параметра в виде строки QS-параметра:

- Нажмите кнопку **Q**

- Нажмите программную клавишу **ФОРМУЛА СТРОКИ**
- Введите номер строкового параметра, в который система ЧПУ должна сохранить машинный параметр
- Подтвердите клавишей **ENT**
- Выберите функцию **CFGREAD**
- Введите номера строковых параметров для ключа, сущности и атрибута
- Подтвердите клавишей **ENT**
- При необходимости введите номер индекса или закройте диалог с помощью **NO ENT**
- Закройте выражение в скобках клавишей **ENT**
- Завершите ввод с помощью программной клавиши **END**

Пример: считывание обозначения четвертой оси в виде строки

Настройки параметров в редакторе конфигурации

DisplaySettings

CfgDisplayData

axisDisplayOrder

от [0] до [5]

Пример

14 QS11 = ""	Присвоение параметра строки для ключа
15 QS12 = "CfgDisplaydata"	Присвоение параметра строки для смысла
16 QS13 = "axisDisplay"	Присвоение строчного параметра для имени параметра
17 QS1 = CFGREAD(KEY_QS11 TAG_QS12 ATR_QS13 IDX3)	Считывание машинных параметров

Считывание цифрового значения одного из машинных параметров

Сохранение значения машинного параметра в виде цифрового значения в одном Q-параметре:

- Выберите функции Q-параметров

- Нажмите программную клавишу **ФОРМУЛА**
- Введите номер Q-параметра, в который система ЧПУ должна сохранить машинный параметр
- Подтвердите клавишей **ENT**
- Выберите функцию **CFGREAD**
- Введите номера строковых параметров для ключа, сущности и атрибута
- Подтвердите клавишей **ENT**
- При необходимости введите номер индекса или закройте диалог с помощью **NO ENT**
- Закройте выражение в скобках клавишей **ENT**
- Завершите ввод с помощью программной клавиши **END**

Пример: считывание коэффициента перекрытия в Q-параметр

Настройки параметров в редакторе конфигурации

```
ChannelSettings
CH_NC
    CfgGeoCycle
        pocketOverlap
```

Пример

14 QS11 = "CH_NC"	Присвоение параметра строки для ключа
15 QS12 = "CfgGeoCycle"	Присвоение параметра строки для смысла
16 QS13 = "pocketOverlap"	Присвоение строчного параметра для имени параметра
17 Q50 = CFGREAD(KEY_QS11 TAG_QS12 ATR_QS13)	Считывание машинных параметров

9.11 Q-параметры с предопределенными значениями

Q-параметрам от **Q100** до **Q199** система ЧПУ присваивает определенные значения. Q-параметрам присваиваются:

- значения из PLC
- данные об инструменте и шпинделе
- данные об эксплуатационном состоянии
- Результаты измерений из циклов измерительного щупа и т.п.

Система ЧПУ сохраняет предопределенные Q-параметры **Q108**, **Q114** - **Q117** в соответствующих единицах измерения текущей управляющей программы.

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Использование циклов HEIDENHAIN, циклов производителя станка и функций сторонних поставщиков Q-параметры. Внутри управляющих программ можно программировать Q-параметр. Если при использовании Q-параметров применяются не только рекомендованные диапазоны Q-параметров, могут возникать пересечения (взаимное влияние) и, как следствие, нежелательные эффекты. Во время обработки существует риск столкновения!

- Следует использовать только рекомендованные HEIDENHAIN диапазоны Q-параметров
- Соблюдайте указания документации HEIDENHAIN, производителя станка и сторонних поставщиков
- Проверьте выполнение при помощи графического моделирования

Предопределенные Q-параметры (QS-параметры) в диапазоне от **Q100** до **Q199** (от **QS100** до **QS199**) не должны использоваться в управляющих программах в качестве параметров расчетов.

Значения из PLC: с Q100 по Q107

Система ЧПУ использует параметры **Q100** – **Q107**, чтобы передавать значения из PLC в управляющую программу.

Активный радиус инструмента: Q108

Активное значение радиуса инструмента присваивается **Q108**. **Q108** является суммой значений из:

- Радиус инструмента R (таблица инструментов или кадр **TOOL DEF**)
- Дельта-значение DR из таблицы инструментов
- Дельта-значение DR из управляющей программы (таблица коррекции или кадр **TOOL CALL**)

Дополнительная информация: "Дельта-значения для длины и радиуса", Стр. 135

> Система ЧПУ сохраняет в памяти текущий радиус инструмента также после сбоя электроснабжения.

Ось инструмента: Q109

Значение параметра **Q109** зависит от текущей оси инструмента:

Параметр	Ось инструмента
Q109 = -1	Ось инструмента не определена
Q109 = 0	X-ось
Q109 = 1	Ось Y
Q109 = 2	Ось Z
Q109 = 6	U-ось
Q109 = 7	V-ось
Q109 = 8	W-ось

Состояние шпинделя: Q110

Значение параметра **Q110** зависит от последней запрограммированной M-функции для шпинделя:

Параметр	M-функция
Q110 = –1	Состояние шпинделя не определено
Q110 = 0	M3: шпиндель ВКЛ, по часовой стрелке
Q110 = 1	M4: шпиндель ВКЛ, против часовой стрелки
Q110 = 2	M5 после M3
Q110 = 3	M5 после M4

Подача СОЖ: Q111

Параметр	M-функция
Q111 = 1	M8: Подача СОЖ ВКЛ
Q111 = 0	M9: Подача СОЖ ВЫКЛ

Коэффициент перекрытия: Q112

Система ЧПУ присваивает **Q112** коэффициент перекрытия при фрезеровании карманов.

Размеры, указанные в управляющей программе: Q113

Значение параметра **Q113** при вложении подпрограмм с **PGM CALL** зависит от размеров, указанных в той управляющей программе, которая первой вызывает другую управляющую программу

Параметр	Размеры, указанные в главной программе
Q113 = 0	Метрическая система (мм)
Q113 = 1	Дюймовая система (дюйм)

Длина инструмента: Q114

Текущее значение длины инструмента присваивается **Q114**.

> Система ЧПУ сохраняет в памяти текущую длину инструмента также после сбоя электроснабжения.

Координаты после ощупывания во время выполнения программы

Параметры с **Q115** по **Q119** после запрограммированного измерения с помощью контактного щупа содержат координаты положения шпинделя в момент касания. Координаты относятся к точке привязки, активной в режиме работы **Режим ручного управления**.

Значения длины измерительного стержня и радиуса наконечника щупа для этих координат не учитываются.

Параметр	Ось координат
Q115	X-ось
Q116	Ось Y
Q117	Z-ось
Q118	IV-ая ось зависит от станка
Q119	V-я ось зависит от станка

Отклонение фактического значения от заданного при автоматическом измерении инструмента, например, с помощью TT 160

Параметр	Отклонение фактического значения от заданного
Q115	Длина инструмента
Q116	Радиус инструмента

Наклон плоскости обработки с помощью пространственного угла: рассчитанные системой ЧПУ координаты для осей вращения

Параметр	Координаты
Q120	A-ось
Q121	B-ось
Q122	Ось C

Результаты измерений циклов контактного щупа

Дополнительная информация: Руководство пользователя **Программирование циклов измерения детали и инструмента**

Параметр	Измеренные фактические значения
Q150	Угол прямой
Q151	Центр на главной оси
Q152	Центр на вспомогательной оси
Q153	Диаметр
Q154	Длина кармана
Q155	Ширина кармана
Q156	Длина выбранной в цикле оси
Q157	Положение средней оси
Q158	Угол A-оси
Q159	Угол по оси B
Q160	Координата выбранной в цикле оси

Параметр	Установленное отклонение
Q161	Центр на главной оси
Q162	Центр на вспомогательной оси
Q163	Диаметр
Q164	Длина кармана
Q165	Ширина кармана
Q166	Измеренная длина
Q167	Положение средней оси

Параметр	Установленные пространственные углы
Q170	Поворот вокруг A-оси
Q171	Поворот вокруг B-оси
Q172	Поворот вокруг C-оси

Параметр	Состояние детали
Q180	Хорошо
Q181	Дополнительная обработка
Q182	Брак

Параметр	Измерение инструмента при помощи лазера BLUM
Q190	Зарезервирован
Q191	Зарезервирован
Q192	Зарезервирован
Q193	Зарезервирован

Параметр	Зарезервирован для внутреннего использования
Q195	Отметка для циклов
Q196	Отметка для циклов
Q197	Отметка для циклов (графическое изображение обработки)
Q198	Номер последнего активного цикла измерения

Значение параметра	Состояние измерения инструмента с помощью TT
Q199 = 0,0	Инструмент в пределах допуска
Q199 = 1,0	Инструмент изношен (LTOL/RTOL превышен)
Q199 = 2,0	Инструмент сломан (LBREAK/RBREAK превышен)

Результаты измерений циклов контактного щупа 14xx

Параметр	Измеренные фактические значения
Q950	1-ая позиция на главной оси
Q951	1-ая позиция на вспомогательной оси
Q952	1-ая позиция по оси инструмента
Q953	2-ая позиция на главной оси
Q954	2-ая позиция на вспомогательной оси
Q955	2-ая позиция по оси инструмента
Q956	3-я позиция на главной оси
Q957	3-я позиция на вспомогательной оси
Q958	3-я позиция по оси инструмента
Q961	Пространственный угол SPA в WPL–CS
Q962	Пространственный угол SPB в WPL–CS
Q963	Пространственный угол SPC в WPL–CS
Q964	Угол вращения в I–CS
Q965	Угол вращения в системе координат поворотного стола
Q966	Первый диаметр
Q967	Второй диаметр

Параметр	Измеренное отклонение
Q980	1-ая позиция на главной оси
Q981	1-ая позиция на вспомогательной оси
Q982	1-ая позиция по оси инструмента
Q983	2-ая позиция на главной оси
Q984	2-ая позиция на вспомогательной оси
Q985	2-ая позиция по оси инструмента
Q986	3-я позиция на главной оси
Q987	3-я позиция на вспомогательной оси
Q988	3-я позиция по оси инструмента
Q994	Угол в I–CS
Q995	Угол в системе координат поворотного стола
Q996	Первый диаметр
Q997	Второй диаметр

Значение параметра	Состояние детали
Q183 = -1	Не определено
Q183 = 0	Хорошо
Q183 = 1	Дополнительная обработка
Q183 = 2	Брак

9.12 Доступ к таблицам с помощью команд SQL

Введение

При необходимости доступа к числовым и буквенно-числовым данным таблицы или же для работы с таблицами (например, переименование столбцов или строк) используйте доступные SQL-команды.

Синтаксис системных SQL-команд очень похож на язык программирования, однако поддерживается не в полной мере. Система ЧПУ не поддерживает весь набор команд языка SQL.

> Имена таблиц и столбцов должны начинаться с букв и не должны содержать математические символы, например **+**. Наличие подобных символов может вследствие особенности SQL-команд привести к проблемам при чтении и записи данных.

> Тестирование SQL-функций возможно только в режимах работы **Отработка отд.блоков программы**, **Режим автоматического управления** и **Positioning with Manual Data Input**.

> Права на чтение и запись для отдельных значений таблицы можно также осуществлять посредством функций **FN 26: TABOPEN**, **FN 27: TABWRITE** и **FN 28: TABREAD**.
> **Дополнительная информация:** "Свободно определяемые таблицы", Стр. 422
>
> Для достижения максимальной скорости с табличными приложениями для HDR-накопителей на жестких дисках и экономичного подхода к вычислительной мощности, HEIDENHAIN рекомендует применение SQL-функций вместо **FN 26**, **FN 27** и **FN 28**.

Ниже также используются следующие понятия:

- SQL-команда связывается с доступными программными клавишами
- SQL-инструкции описывают дополнительные функции, которые вводятся вручную в качестве части синтаксиса
- **HANDLE** обозначает в синтаксисе определенную транзакцию (за ней следует параметр для идентификации)
- **Результирующий набор** содержит результат опроса (далее обозначается как объем результатов)

SQL-запрос

В ПО ЧПУ доступ к таблицам осуществляется через сервер SQL. Этот сервер управляется доступными SQL-командами. SQL-команды можно определять непосредственно в управляющей программе.

В основе сервера лежит модель транзакций. Одна **транзакция** состоит из нескольких шагов, выполняемых совместно, обеспечивающих систематизированную обработку записей в таблицах.

Пример запроса:

- Присвоение столбцам таблицы для прав доступа на чтение или запись Q-параметров посредством **SQL BIND**
- Выбор данных с помощью **SQL EXECUTE** с инструкцией **SELECT**
- Чтение, изменение или добавление данных выполняются посредством **SQL FETCH**, **SQL UPDATE** или **SQL INSERT**
- Подтверждение или отмена взаимодействия производится посредством **SQL COMMIT** или **SQL ROLLBACK**
- Установление связи между столбцами таблицы и Q-параметрами выполняется посредством **SQL BIND**

> Следует обязательно завершить все начатые транзакции, даже если используется исключительно доступ для чтения. Только завершение транзакций обеспечивает сохранение изменений и дополнений, снятие блокировки, а также высвобождение используемых ресурсов.

Result-set и идентификатор

Result-set описывает результирующий набор табличного файла. Запрос **SELECT** определяет результирующий набор.

Result-set возникает при выполнении запроса - на сервере SQL и использует там ресурсы.

Этот запрос действует на таблицу как фильтр, который делает видимыми только одну часть записей данных. Для обеспечения возможности запроса табличный файл обязательно должен быть считан в этом месте.

Для идентификации **Result-set** при чтении и изменении данных и при завершении запроса, SQL-сервер присваивает **идентификатор**. **Идентификатор** показывает в управляющей программе видимый результат запроса. Значение 0 обозначает недействительный **идентификатор**, когда для опроса не мог быть сформирован **Result-set**. При отсутствии строк, выполняющих заданное условие, будет сформирован пустой **Result-set** с действительным **идентификатором**.

Программирование SQL-команд

Эта функция разблокируется только после ввода кода **555343**.

Программирование SQL-команд выполняется в режиме работы **Программирование** или **Позицион. с руч.вводом**:

- Нажмите клавишу **SPEC FCT**

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Переключите панель Softkey

- Нажмите программную клавишу **SQL**
- Выберите SQL-команду, нажав программную клавишу

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Доступ на чтение и запись посредством SQL-команд осуществляется всегда в метрических единицах измерения независимо от выбранной единицы измерения в таблице и NC-программе.
Если при этом, например, сохраняется значение длины из таблицы в Q-параметр, то это значение всегда будет метрическим. Если это значение впоследствии применяется в дюймовой программе позиционирования (**L X+Q1800**), то это приводит к выбору неправильной позиции.

- Пересчитывайте считанные значения для дюймовых программ

Обзор функций

Обзор программных клавиш

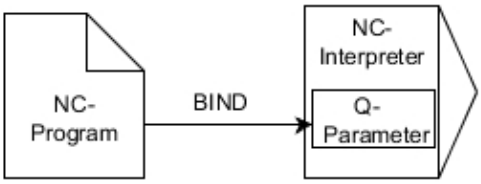
Система ЧПУ предлагает следующие возможности:для работы с командами SQL:

Клавиша Softkey	Функция	Страница
SQL BIND	**SQL BIND** создает или удаляет связь между столбцами таблицы и Q- или QS-параметрами	349
SQL EXECUTE	**SQL EXECUTE** открывает транзакцию по выбору столбцов и строк таблицы или позволяет использовать другие SQL-инструкции (дополнительные функции)	350
SQL FETCH	**SQL FETCH** передает значения в связанные Q-параметры	355
SQL ROLLBACK	**SQL ROLLBACK** отменяет все изменения и завершает транзакцию	362
SQL COMMIT	**SQL COMMIT** сохраняет все изменения и завершает транзакцию	360
SQL UPDATE	**SQL UPDATE** расширяет транзакцию для изменения существующей строки	357
SQL INSERT	**SQL INSERT** создает новую строку таблицы	359
SQL SELECT	**SQL SELECT** считывает отдельное значение из таблицы и не открывает при этом транзакцию	364

SQL BIND

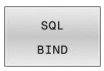
SQL BIND привязывает Q-параметр к столбцу таблицы. SQL-команды **FETCH**, **UPDATE** и **INSERT** используют эту привязку (присвоение) при передаче данных между **результирующим набором** (объемом результатов) и управляющей программой.

SQL BIND без названия таблицы и столбца отменяет эту связь. Связь отменяется в конце управляющей программы или подпрограммы, если это не сделано явно.



Указания по программированию:

- Вы можете запрограммировать любое количество связей с помощью **SQL BIND...**, перед использованием команд **FETCH**, **UPDATE** или **INSERT**.
- При операциях чтения или записи система ЧПУ учитывает исключительно те столбцы, которые вы выбрали с помощью команды **SELECT**. Если вы задаете в команде **SELECT** столбцы без связи, то система ЧПУ прерывает чтение или запись, отображая сообщение об ошибке.



- **Номер параметра для результата**: Q-параметр для привязки к столбцу таблицы
- **База данных: имя столбца**: определение имени таблицы и столбца (разделитель – **.**)
  - **Имя таблицы**: синоним или путь доступа с именем файла этой таблицы.
  - **Имя столбца**: имя, отображаемое в редакторе таблиц

Пример: привязка Q-параметров к столбцу таблицы

```
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"
```

Пример: снятие привязки параметров

```
91 SQL BIND Q881
92 SQL BIND Q882
93 SQL BIND Q883
94 SQL BIND Q884
```

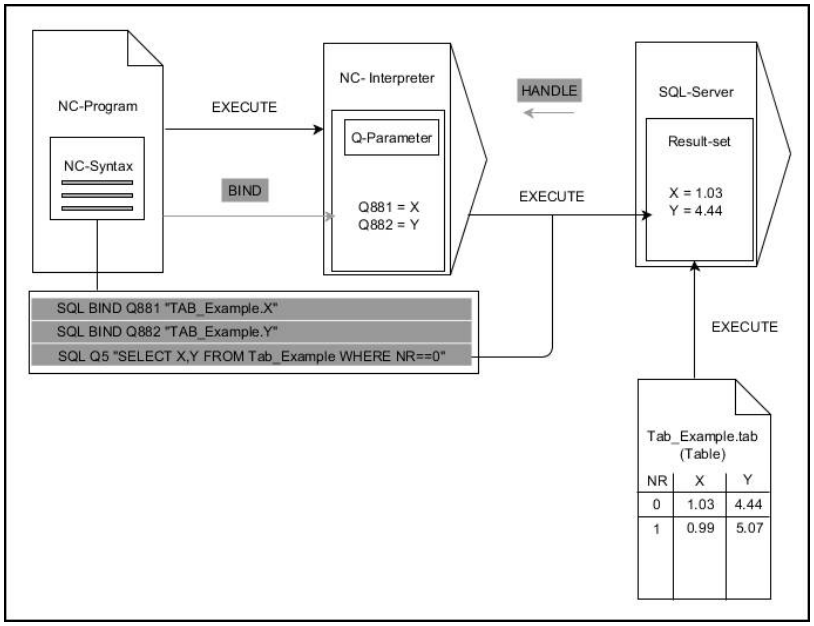
SQL EXECUTE

Вы используете **SQL EXECUTE** в сочетании с различными SQL-инструкциями.

Следующие т. н. SQL-инструкции применяются в SQL-команде **SQL EXECUTE**.

Инструкция	Функция
SELECT	Выбор данных
CREATE SYNONYM	Создание синонима (длинные пути заменяются коротким именем)
DROP SYNONYM	Удаление синонима
CREATE TABLE	Создание таблицы
COPY TABLE	Копирование таблицы
RENAME TABLE	Переименование таблицы
DROP TABLE	Удаление таблицы
INSERT	Добавить строку в таблицу
ОТМЕНИТЬ	Обновление строк из таблицы
DELETE	Удаление строк из таблицы
ALTER TABLE	■ При помощи **ADD** вставляются столбцы таблицы ■ При помощи **DROP** столбцы таблицы удаляются
RENAME COLUMN	Переименование столбцов таблицы

Пример для команды SQL EXECUTE



Замечания:

- Серые стрелки и относящийся к ним синтаксис непосредственно не относятся к команде **SQL EXECUTE**
- Черные стрелки и соответствующий синтаксис показывают внутренние процессы при **SQL EXECUTE**

SQL EXECUTE с SQL-инструкцией SELECT

SQL-сервер сохраняет данные построчно в **результирующий набор** (объем результатов). Строки нумеруются по возрастанию, начиная с 0. Этот номер строки (**INDEX**) используют команды SQL **FETCH** и **UPDATE**.

SQL EXECUTE в сочетании с SQL-инструкцией **SELECT** выбирает табличные значения, передаёт их в **Result-set** и при этом всегда открывает транзакцию. В противоположность SQL-команде **SQL SELECT** комбинация из **SQL EXECUTE** и инструкции **SELECT** даёт возможность одновременного выбора нескольких столбцов и строк.

В функции **SQL... "SELECT...WHERE..."** задайте критерии поиска. Таким образом вы ограничите количество передаваемых строк при запросе. Если эта опция не используется, то загружаются все строки таблицы.

В функции **SQL... "SELECT...ORDER BY..."** задайте критерий сортировки. Передаваемые значения состоят из обозначения столбцов и ключевого слова (**ASC** сортировки по возрастанию или **DESC** - по убыванию. Если данная опция не используется, то строки сохраняются в случайной последовательности.

При помощи функции **SQL... "SELECT... FOR UPDATE"** отобранные строки блокируются для других приложений. Другие приложения могут читать эти строки, но не могут изменять их. При изменении записей в таблице всегда используйте эту опцию.

Пустой Result-set: если нет строк, соответствующих критериям выбора, SQL-сервер выдает действительный **HANDLE** без табличных записей.

- Задание **номера параметра для результата**
  - Возвращаемое значение служит в качестве признака идентификации успешно выполненного транзакции
  - Возвращаемое значение служит для контроля процесса чтения

  В заданный параметр система ЧПУ помещает **HANDLE**, под которым происходит процесс чтения. **HANDLE** действует до подтверждения или отмены транзакции.
  - **0**: ошибка чтения
  - не равно **0**: возвращаемое значение **HANDLE**
- **База данных:SQL-инструкция**: программирование SQL-инструкции
  - **SELECT**: передаваемые столбцы таблицы (несколько столбцов разделяется с помощью **,**)
  - **FROM**: синоним или абсолютный путь к таблице (путь в кавычках)
  - **WHERE** (опционально): имена столбцов, условие и сравниваемая величина (Q-параметр после **:** в кавычках)
  - **ORDER BY** (опционально): имена столбцов и вид сортировки (**ASC** для сортировки по возрастанию и **DESC** для сортировки по убыванию)
  - **FOR UPDATE** (опционально): блокировка возможности записи в выбранные строки из других процессов

Условия WHERE

Условие	Программирование
равно	= ==
не равно	!= <>
меньше	<
меньше или равно	<=
больше	>
больше или равно	>=
пустой	IS NULL
не пустой	IS NOT NULL
Соединение нескольких условий:	
Логическое И	AND
Логическое ИЛИ	OR

Пример: выбор строк таблицы

```
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"
```

Пример: выбор строк с помощью функции WHERE

```
20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y,
   Measure_Z FROM Tab_Example WHERE
   Position_Nr<20"
```

Пример: выбор строк с помощью функции WHERE и Q-параметра

```
20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y,
   Measure_Z FROM Tab_Example WHERE
   Position_Nr==:’Q11’"
```

Пример: определение имени таблицы через абсолютный путь

```
20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y,
   Measure_Z FROM ’V:\table\Tab_Example’ WHERE
   Position_Nr<20"
```

Пример: создание таблицы с помощью CREATE TABLE

0 BEGIN PGM SQL_CREATE_TAB MM	
1 SQL Q10 "CREATE SYNONYM NEW FOR 'TNC:\table \NewTab.TAB'"	Создание синонима
2 SQL Q10 "CREATE TABLE NEW AS SELECT X,Y,Z FROM 'TNC:\prototype_for_NewTab.tab'"	Создание таблицы
3 END PGM SQL_CREATE_TAB MM	

Вы также можете определить синоним для ещё не созданной таблицы.

Последовательность столбцов в создаваемом файле соответствует последовательности в инструкции **AS SELECT**.

Пример: создание таблицы с помощью CREATE TABLE и QS

Для SQL команд внутри инструкции вы можете использовать простые или составные QS параметры.

Когда вы проверяете содержимое параметра QS в дополнительной индикации состояния (вкладка **QPARA**), то вы видите только первые 30 символов, а не целое содержимое.

```
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
```

Примеры

Последующие примеры не выдают связной управляющей программы. Управляющие кадры показывают исключительно возможные случаи применения SQL команды **SQL EXECUTE**.

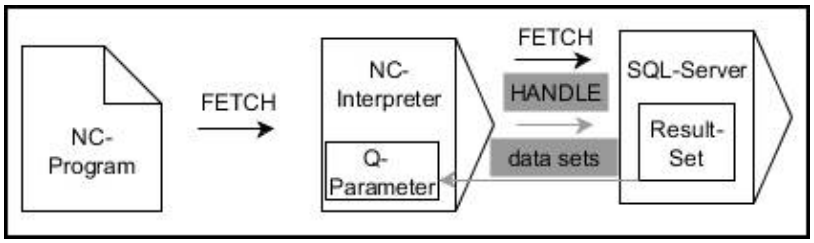
9 SQL Q1800 "CREATE SYNONYM my_table FOR 'TNC:-\table\WMAT.TAB'"	Создание синонима
9 SQL Q1800 "DROP SYNONYM my_table"	Удаление синонима
9 SQL Q1800 "CREATE TABLE my_table (NR,WMAT)"	Создание таблицы со столбцами NR и WMAT
9 SQL Q1800 "COPY TABLE my_table TO 'TNC:\table-\WMAT2.TAB'"	Копирование таблицы
9 SQL Q1800 "RENAME TABLE my_table TO 'TNC:\table-\WMAT3.TAB'"	Переименование таблицы
9 SQL Q1800 "DROP TABLE my_table"	Удаление таблицы
9 SQL Q1800 "INSERT INTO my_table VALUES (1,'ENAW',240)"	Добавление строки в таблицу
9 SQL Q1800 "DELETE FROM my_table WHERE NR==3"	Удаление строки из таблицы
9 SQL Q1800 "ALTER TABLE my_table ADD (WMAT2)"	Добавление столбца в таблицу
9 SQL Q1800 "ALTER TABLE my_table DROP (WMAT2)"	Удаление столбца из таблицы
9 SQL Q1800 "RENAME COLUMN my_table (WMAT2) TO (WMAT3)"	Переименование столбца таблицы

SQL FETCH

SQL FETCH считывает строку из **Result-set** (результирующего набора). Значения отдельных ячеек система ЧПУ сохраняет в связанных Q-параметрах. Транзакция определяется через указываемый **HANDLE**, а строка через **INDEX**.

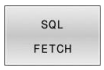
SQL FETCH учитывает все столбцы, содержащиеся в инструкции **SELECT** (SQL-команда **SQL EXECUTE**).

Пример для команды SQL FETCH



Замечания:

- Серые стрелки и относящийся к ним синтаксис непосредственно не относятся к команде **SQL FETCH**
- Черные стрелки и соответствующий синтаксис показывают внутренние процессы **SQL FETCH**



- Определение **номера параметра для результата** (возвращаемое значение для контроля):
  - **0**: успешное считывание
  - **1**: ошибка чтения
- **База данных: ID доступа к SQL**: определение Q-параметра для **HANDLE** (для идентификации транзакции)
- **База данных: определение индекса SQL-результата** (номера строки внутри **Result-set**)
  - Номер строки
  - Q-параметр с индексом
  - Без ввода: доступ к строке 0

Дополнительные синтаксические элементы **IGNORE UNBOUND** и **UNDEFINE MISSING** предназначены для производителя станка.

Пример: номер строки передан в Q-параметре

```
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
```

Пример: номер строки запрограммирован напрямую

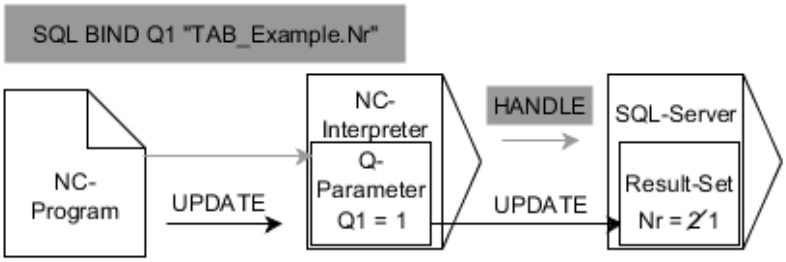
```
30 SQL FETCH Q1 HANDLE Q5 INDEX5
```

SQL UPDATE

SQL UPDATE изменяет строку в **Result-set** (результирующем наборе). Новые значения отдельных ячеек система ЧПУ копирует из связанных Q-параметров. Транзакция определяется через указываемый **HANDLE**, а строка через **INDEX**. Система ЧПУ полностью перезаписывает существующую строку в **Result-set**.

SQL UPDATE учитывает все столбцы, содержащиеся в инструкции **SELECT** (SQL-команда **SQL EXECUTE**).

Пример для команды SQL UPDATE



Серая стрелка и соответствующий синтаксис не относятся непосредственно к команде **SQL UPDATE**
Черная стрелка и соответствующий синтаксис показывают внутренние процессы **SQL UPDATE**

- Определение **номера параметра для результата** (возвращаемое значение для контроля):
  - **0**: успешное изменение
  - **1**: ошибка при изменении
- **База данных: ID доступа к SQL**: определение Q-параметра для **HANDLE** (для идентификации транзакции)
- **База данных: определение индекса SQL-результата** (номера строки внутри **Result-set**)
  - Номер строки
  - Q-параметр с индексом
  - Без ввода: доступ к строке 0

> Система ЧПУ проверяет при записи в таблицы длину строковых параметров. Если запись превышает длину записываемого столбца, то системы ЧПУ выдаёт ошибку.

Пример: номер строки передан в Q-параметре

```
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
```

Пример: номер строки запрограммирован напрямую

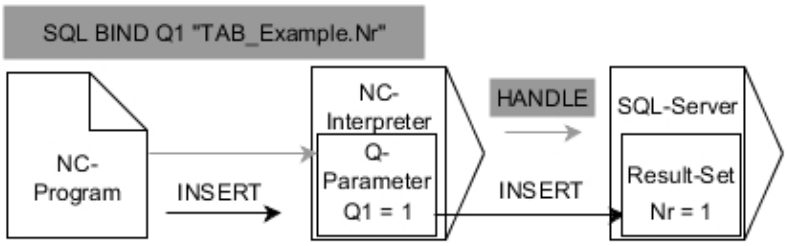
```
40 SQL UPDATE Q1 HANDLE Q5 INDEX5
```

SQL INSERT

SQL INSERT создает новую строку в **Result-set** (результирующем наборе). Значения отдельных ячеек система ЧПУ копирует из связанных Q-параметров. Транзакция определяется через указываемый **HANDLE**.

SQL INSERT учитывает все столбцы, содержащиеся в инструкции **SELECT** (SQL-команда **SQL EXECUTE**). Столбцы без соответствующей инструкции **SELECT** (не содержащиеся в результате запроса) записываются системой ЧПУ значениями по умолчанию.

Пример для команды SQL INSERT



Замечания:

- Серые стрелки и относящийся к ним синтаксис непосредственно не относятся к команде **SQL INSERT**
- Черные стрелки и соответствующий синтаксис показывают внутренние процессы **SQL INSERT**

- Определение **номера параметра для результата** (возвращаемое значение для контроля):
  - **0**: успешная транзакция
  - **1**: ошибка при транзакции
- **База данных: ID доступа к SQL**: определение Q-параметра для **HANDLE** (для идентификации транзакции)

> Система ЧПУ проверяет при записи в таблицы длину строковых параметров. Если запись превышает длину записываемого столбца, то системы ЧПУ выдаёт ошибку.

Пример: номер строки передан в Q-параметре

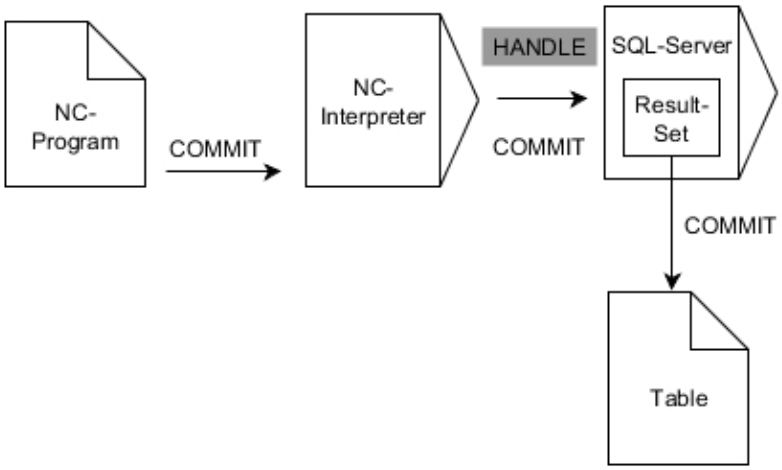
```
11 SQL BIND Q881 "Tab_Example.Position_Nr"
12 SQL BIND Q882 "Tab_Example.Measure_X"
13 SQL BIND Q883 "Tab_Example.Measure_Y"
14 SQL BIND Q884 "Tab_Example.Measure_Z"
. . .
20 SQL Q5 "SELECT Position_Nr,Measure_X,Measure_Y,
   Measure_Z FROM Tab_Example"
. . .
40 SQL INSERT Q1 HANDLE Q5
```

SQL COMMIT

SQL COMMIT передает одновременно все измененные и добавленные в транзакции строки обратно в таблицу. Транзакция определяется через указываемый **HANDLE**. При этом установленная при **SELECT...FOR UPDATE** блокировка сбрасывается системой ЧПУ.

Заданный **HANDLE** (идентификатор) утрачивает своё значение.

Пример для команды SQL COMMIT



Замечания:

- Серые стрелки и относящийся к ним синтаксис непосредственно не относятся к команде **SQL COMMIT**
- Черные стрелки и соответствующий синтаксис показывают внутренние процессы **SQL COMMIT**

- Определение **номера параметра для результата** (возвращаемое значение для контроля):
  - **0**: успешная транзакция
  - **1**: ошибка при транзакции
- **База данных: ID доступа к SQL**: определение Q-параметра для **HANDLE** (для идентификации транзакции)

Пример

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	

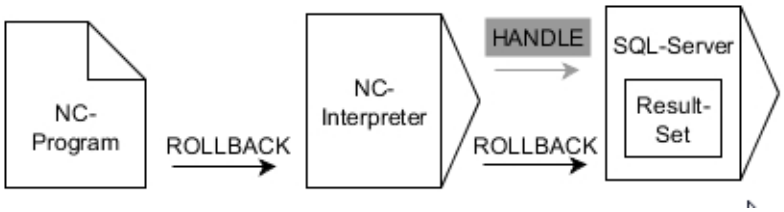
SQL ROLLBACK

SQL ROLLBACK отменяет все изменения и дополнения в рамках запроса. Запрос определяется через указываемый **HANDLE**.

Функция SQL-команды **SQL ROLLBACK** зависит от **INDEX**:

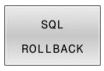
- Без **INDEX**:
  - Система ЧПУ отменяет все изменения и дополнения в рамках запроса
  - Система ЧПУ сбрасывает установленную с помощью **SELECT...FOR UPDATE** блокировку
  - Система ЧПУ закрывает запрос (**HANDLE** утрачивает своё значение)
- С **INDEX**:
  - Только указанная строка остаётся в **Result-set** (система ЧПУ удаляет все остальные строки)
  - Система ЧПУ отменяет все возможные изменения и дополнения в не заданных строках
  - Система ЧПУ блокирует только указанные в **SELECT...FOR UPDATE** строки (система ЧПУ отменяет все другие блокировки)
  - Указанная строка становится новой строкой 0 **Result-set**
  - Система ЧПУ **не** закрывает запрос (**HANDLE** остаётся действительным)
  - Необходимо последующее завершение запроса при помощи **SQL ROLLBACK** или **SQL COMMIT**

Пример для команды SQL ROLLBACK



Замечания:

- Серые стрелки и относящийся к ним синтаксис непосредственно не относятся к команде **SQL ROLLBACK**
- Черные стрелки и соответствующий синтаксис показывают внутренние процессы **SQL ROLLBACK**



- Определение **номера параметра для результата** (возвращаемое значение для контроля):
  - **0**: успешная транзакция
  - **1**: ошибка при транзакции
- **База данных: ID доступа к SQL**: определение Q-параметра для **HANDLE** (для идентификации транзакции)
- **База данных: определение индекса для SQL-результата** (строка, которая остаётся в **Result-set**)
  - Номер строки
  - Q-параметр с индексом

Пример

```
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
```

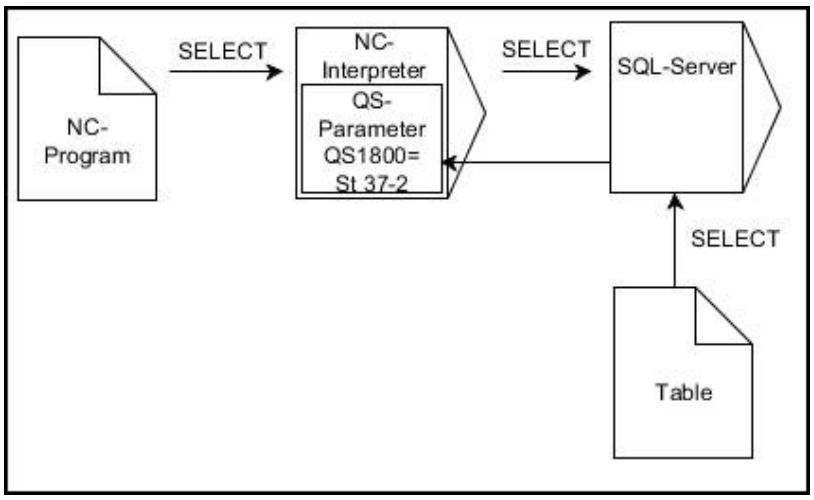
SQL SELECT

SQL SELECT считывает отдельное значение из таблицы и сохраняет результат в определенном Q-параметре.

> Выбрать несколько значений или столбцов можно при помощи SQL-команды **SQL EXECUTE** и инструкции **SELECT**.
> **Дополнительная информация:** "SQL EXECUTE", Стр. 350

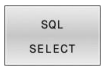
В случае **SQL SELECT** какая-либо транзакция или связь между столбцом и Q-параметром отсутствует. Существующие связи на заданные столбцы система ЧПУ не учитывает. При считывании значений система ЧПУ копирует исключительно заданные в инструкции параметры.

Пример для команды SQL SELECT



Замечание:

- Черные стрелки и соответствующий синтаксис показывают внутренние процессы **SQL SELECT**



- Определите **Номер параметра для результата** (Q-параметр для сохранения значений)
- **База данных: текст SQL-команды**: запрограммируйте SQL-инструкцию
  - **SELECT**: столбцы таблицы для передаваемых значений
  - **FROM**: синоним или абсолютный путь к таблице (путь в кавычках)
  - **WHERE** с именем столбца, условием и сравниваемой величиной (Q-параметр после **:** в кавычках)

Пример: считывание и сохранение значения

```
20 SQL SELECT Q5 "SELECT Mess_X FROM Tab_Example
   WHERE Position_NR==3"
```

Сравнение

Результат следующих программ идентичен.

0 BEGIN PGM SQL_READ_WMAT MM	
1 SQL Q1800 "CREATE SYNONYM my_table FOR 'TNC:\table\WMAT.TAB'"	Создание синонима
2 SQL BIND QS1800 "my_table.WMAT"	Привязка QS-параметра
3 SQL QL1 "SELECT WMAT FROM my_table WHERE NR==3"	Определение поиска
...	

...	
3 SQL SELECT QS1800 "SELECT WMAT FROM my_table WHERE NR==3"	Считывание и сохранение значения
...	

Для SQL команд внутри инструкции вы можете использовать простые или составные QS параметры.

Когда вы проверяете содержимое параметра QS в дополнительной индикации состояния (вкладка **QPARA**), то вы видите только первые 30 символов, а не целое содержимое.

...	
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 ...	

Примеры

В примере ниже примере заданный материал считывается из таблицы (**WMAT.TAB**) и сохраняется в виде текста в QS-параметре. В примере ниже показано возможное использование и необходимые для этого шаги по программированию.

> Тексты из QS-параметров можно использовать далее, например при помощи функции **FN 16**, в собственных файлах протоколов.
>
> **Дополнительная информация:** "Основы", Стр. 310

Пример: использование синонима

0 BEGIN PGM SQL_READ_WMAT MM	
1 SQL Q1800 "CREATE SYNONYM my_table FOR 'TNC:-\table\WMAT.TAB'"	Создание синонима
2 SQL BIND QS1800 "my_table.WMAT"	Привязка Q-параметров
3 SQL QL1 "SELECT WMAT FROM my_table WHERE NR==3"	Определение поиска
4 SQL FETCH Q1900 HANDLE QL1	Поиск
5 SQL ROLLBACK Q1900 HANDLE QL1	Завершение транзакции
6 SQL BIND QS1800	Снять привязку параметров
7 SQL Q1 "DROP SYNONYM my_table"	Удаление синонима
8 END PGM SQL_READ_WMAT MM	

Шаг		Объяснение
1	Создание синонима	Пути к файлу присваивается синоним (длинный путь заменяется коротким именем) ■ Путь к файлу**TNC:\table\WMAT.TAB** всегда находится в кавычках ■ Выбранный синоним звучит **my_table**
2	Привязка Q-параметров	Столбец таблицы связывается с параметром QS ■ **QS1800** свободно доступен в управляющей программе ■ Синоним заменяет ввод всего пути ■ Заданный столбец таблицы называется **WMAT**
3	Определение поиска	Определение поиска содержит передаваемое значение ■ Локальный параметр **QL1** (выбирается свободно) служит для идентификации транзакции (одновременно возможны несколько транзакций) ■ Синоним определяет таблицу ■ Ввод **WMAT** определяет столбец таблицы при чтении ■ Ввод **NR** и **==3** определяет строку таблицы при считывании ■ Выбранный столбец и строка определяют ячейку для чтения

4	Поиск	Система ЧПУ выполняет процедуру поиска
		■ **SQL FETCH** копирует значение из **Result-set** в связанный параметр Q или QS
		  ■ **0** успешное чтение
		  ■ **1** ошибка чтения
		■ Синтаксисом **HANDLE QL1** является транзакция, обозначенная параметром **QL1**
		■ Параметр **Q1900** является возвращаемым значением для контроля чтения данных

Шаг	Объяснение
5 Завершение транзакции	Транзакция завершается, а используемые ресурсы высвобождаются
6 Снятие привязки параметров	Привязка столбца таблицы к QS-параметру сбрасывается (высвобождение необходимых ресурсов)
7 Удаление синонима	Синоним снова удаляется (высвобождение необходимых ресурсов)

Синоним представляет единственную альтернативу для нужного абсолютного пути к файлу. Ввод относительного пути к файлу невозможен.

Нижеприведённая программа показывает ввод абсолютного пути к файлу

Пример: использование абсолютного пути к файлу

0 BEGIN PGM SQL_READ_WMAT_2 MM	
1 SQL BIND QS 1800 "'TNC:\table\WMAT.TAB'.WMAT"	Привязка Q-параметров
2 SQL QL1 "SELECT WMAT FROM 'TNC:\table\WMAT.TAB' WHERE NR ==3"	Определение поиска
3 SQL FETCH Q1900 HANDLE QL1	Поиск
4 SQL ROLLBACK Q1900 HANDLE QL1	Завершение транзакции
5 SQL BIND QS 1800	Снять привязку параметров
6 END PGM SQL_READ_WMAT_2 MM	

9.13 Примеры программирования

Пример: Округлить значение

Функция **INT** отрезает разряды после запятой.

Чтобы система ЧПУ не только отрезала разряды после запятой, но и округляло корректно с точки зрения знака числа, необходимо прибавлять к положительному числу значение 0,5. Для отрицательного числа значение 0,5 необходимо вычесть.

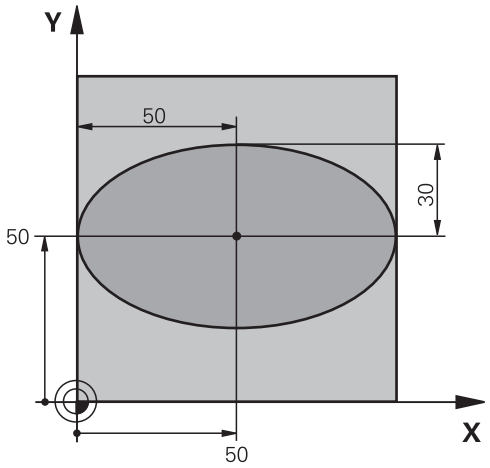
С помощью функции **SGN** система ЧПУ автоматически проверяет, о каком числе (положительном или отрицательном) идет речь.

0 BEGIN PGM ROUND MM	
1 FN 0: Q1 = +34.789	Первое округляемое число
2 FN 0: Q2 = +34.345	Второе округляемое число
3 FN 0: Q3 = -34.432	Третье округляемое число
4 ;	
5 Q11 = INT (Q1 + 0.5 * SGN Q1)	Прибавить к Q1 значение 0,5 после чего отрезать разряды после запятой
6 Q12 = INT (Q2 + 0.5 * SGN Q2)	Прибавить к Q2 значение 0,5 после чего отрезать разряды после запятой
7 Q13 = INT (Q3 + 0.5 * SGN Q3)	Вычесть из Q3 значение 0,5 после чего отрезать разряды после запятой
8 END PGM ROUND MM	

Пример: эллипс

Отработка программы

- Контур эллипса состоит из большого количества маленьких отрезков прямой (определяемых в **Q7**). Чем больше расчетных шагов установлено, тем более сглаженным будет контур.
- Направление фрезерования устанавливается при помощи начального и конечного угла на плоскости:
  Направление обработки по часовой стрелке: начальный угол > конечный угол
  Направление обработки против часовой стрелки: начальный угол < конечный угол
- Радиус инструмента не учитывается



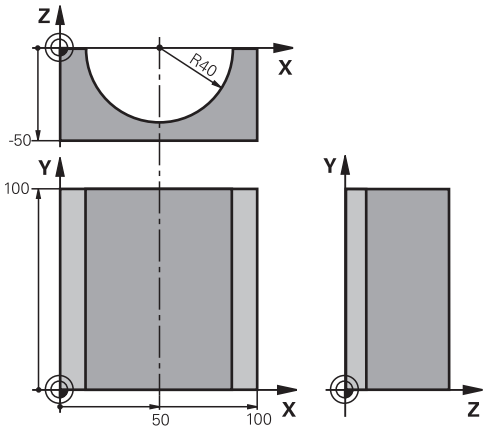
0 BEGIN PGM ELLIPSE MM	
1 FN 0: Q1 = +50	Центр X-оси
2 FN 0: Q2 = +50	Центр Y-оси
3 FN 0: Q3 = +50	Полуось X
4 FN 0: Q4 = +30	Полуось Y
5 FN 0: Q5 = +0	Стартовый угол на плоскости
6 FN 0: Q6 = +360	Конечный угол на плоскости
7 FN 0: Q7 = +40	Количество вычислительных итераций
8 FN 0: Q8 = +0	Угловое положение эллипса
9 FN 0: Q9 = +5	Глубина фрезерования
10 FN 0: Q10 = +100	Подача на глубину
11 FN 0: Q11 = +350	Подача фрезерования
12 FN 0: Q12 = +2	Безопасное расстояние для предварительного позиционирования
13 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-20	Определение заготовки
14 BLK FORM 0.2 X+100 Y100 Z+0	
15 TOOL CALL 1 Z S4000	Вызов инструмента
16 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
17 CALL LBL 10	Вызов обработки
18 L Z+100 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы
19 LBL 10	Подпрограмма 10: обработка
20 CYCL DEF 7.0 SMESCHENJE NULJA	Перемещение нулевой точки в центр эллипса
21 CYCL DEF 7.1 X+Q1	
22 CYCL DEF 7.2 Y+Q2	
23 CYCL DEF 10.0 POWOROT	Пересчет углового положения на плоскости
24 CYCL DEF 10.1 ROT+Q8	
25 Q35 = (Q6 -Q5) / Q7	Расчет шага угла
26 Q36 = Q5	Копирование стартового угла

27 Q37 = 0	Установка счетчика резки
28 Q21 = Q3 *COS Q36	Расчет X-координаты точки старта
29 Q22 = Q4 *SIN Q36	Расчет Y-координаты точки старта
30 L X+Q21 Y+Q22 R0 FMAX M3	Подвод к стартовой точке на плоскости
31 L Z+Q12 R0 FMAX	Предварительное позиционирование на безопасное расстояние по оси шпинделя
32 L Z-Q9 R0 FQ10	Перемещение на глубину обработки
33 LBL1	
34 Q36 = Q36 +Q35	Актуализация угла
35 Q37 = Q37 +1	Актуализация счетчика резки
36 Q21 = Q3 *COS Q36	Расчет текущей X-координаты
37 Q22 = Q4 *SIN Q36	Расчет текущей Y-координаты
38 L X+Q21 Y+Q22 R0 FQ11	Подвод к следующей точке
39 FN 12: IF +Q37 LT +Q7 GOTO LBL 1	Запрос, готово ли; если нет, то возврат к LBL 1
40 CYCL DEF 10.0 POWOROT	Сброс вращения
41 CYCL DEF 10.1 ROT+0	
42 CYCL DEF 7.0 SMESCHENJE NULJA	Сброс смещения нулевой точки:
43 CYCL DEF 7.1 X+0	
44 CYCL DEF 7.2 Y+0	
45 L Z+Q12 R0 FMAX	Перемещение инструмента на безопасное расстояние
46 LBL 0	Конец подпрограммы
47 END PGM ELLIPSE MM	

Пример: цилиндр вогнутый с Шаровая фреза

Отработка программы

- Управляющая программа работает только с Шаровая фреза, длина инструмента привязана к центру шара
- Контур цилиндра выстраивается из большого количества небольших отрезков прямой (определяемых через **Q13**). Чем больше определено шагов резки, тем более сглаженным будет контур.
- Цилиндр фрезеруется продольной резкой (здесь: параллельно к Y-оси)
- Направление фрезерования устанавливается при помощи начального и конечного угла в пространстве:
  Направление обработки по часовой стрелке: начальный угол > конечный угол
  Направление обработки против часовой стрелки: начальный угол < конечный угол
- Радиус инструмента корректируется автоматически



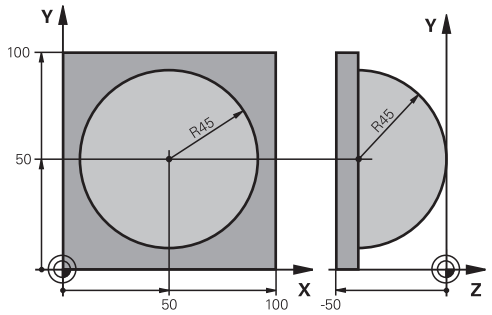
0 BEGIN PGM CILINDR MM	
1 FN 0: Q1 = +50	Центр X-оси
2 FN 0: Q2 = +0	Центр Y-оси
3 FN 0: Q3 = +0	Центр Z-оси
4 FN 0: Q4 = +90	Начальный угол, пространство (плоскость Z/X)
5 FN 0: Q5 = +270	Конечный угол в пространстве (плоскость Z/X)
6 FN 0: Q6 = +40	Радиус цилиндра
7 FN 0: Q7 = +100	Длина цилиндра
8 FN 0: Q8 = +0	Угловое положение на плоскости X/Y
9 FN 0: Q10 = +5	Припуск на радиус цилиндра
10 FN 0: Q11 = +250	Подача на врезание
11 FN 0: Q12 = +400	Подача фрезерования
12 FN 0: Q13 = +90	Количество проходов резки
13 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-50	Определение заготовки
14 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
15 TOOL CALL 1 Z S4000	Вызов инструмента
16 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
17 CALL LBL 10	Вызов обработки
18 FN 0: Q10 = +0	Сброс припуска
19 CALL LBL 10	Вызов обработки
20 L Z+100 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы

21 LBL 10	Подпрограмма 10: обработка
22 Q16 = Q6 -Q10 - Q108	Расчет припуска и инструмента относительно радиуса цилиндра
23 FN 0: Q20 = +1	Установка счетчика резки
24 FN 0: Q24 = +Q4	Копирование начального угла в пространстве (плоскость Z/X)
25 Q25 = (Q5 -Q4) / Q13	Расчет шага угла
26 CYCL DEF 7.0 SMESCHENJE NULJA	Смещение нулевой точки в центр цилиндра (X-ось)
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 POWOROT	Пересчет углового положения на плоскости
31 CYCL DEF 10.1 ROT+Q8	
32 L X+0 Y+0 R0 FMAX	Предварительное позиционирование на плоскости в центр цилиндра
33 L Z+5 R0 F1000 M3	Предварительное позиционирование на оси шпинделя
34 LBL 1	
35 CC Z+0 X+0	Установка полюса на Z/X-плоскости
36 LP PR+Q16 PA+Q24 FQ11	Подвод к позиции старта цилиндра, врезаясь в материал под углом
37 L Y+Q7 R0 FQ12	Продольная резка в направлении Y+
38 FN 1: Q20 = +Q20 + +1	Актуализация счетчика резки
39 FN 1: Q24 = +Q24 + +Q25	Актуализация пространственного угла
40 FN 11: IF +Q20 GT +Q13 GOTO LBL 99	Запрос, готово ли; если да, то переход в конец
41 LP PR+Q16 PA+Q24 FQ11	Проход по аппроксимированной «дуге» для следующего продольного прохода
42 L Y+0 R0 FQ12	Продольная резка в направлении Y–
43 FN 1: Q20 = +Q20 + +1	Актуализация счетчика резки
44 FN 1: Q24 = +Q24 + +Q25	Актуализация пространственного угла
45 FN 12: IF +Q20 LT +Q13 GOTO LBL 1	Запрос, готово ли; если нет, то возврат к LBL 1
46 LBL 99	
47 CYCL DEF 10.0 POWOROT	Сброс вращения
48 CYCL DEF 10.1 ROT+0	
49 CYCL DEF 7.0 SMESCHENJE NULJA	Сброс смещения нулевой точки:
50 CYCL DEF 7.1 X+0	
51 CYCL DEF 7.2 Y+0	
52 CYCL DEF 7.3 Z+0	
53 LBL 0	Конец подпрограммы
54 END PGM CILINDR	

Пример: выпуклый наконечник с концевой фрезой

Отработка программы

- Управляющая программа работает только с концевой фрезой
- Контур сферы образован множеством небольших отрезков прямой (Z/X-плоскость, определяемая через параметр **Q14**). Чем меньший шаг угла определен, тем более сглаженным будет контур.
- Количество проходов по контуру определяется через шаг угла в плоскости (через **Q18**)
- Наконечник фрезеруется при помощи трехмерной резки снизу вверх
- Радиус инструмента корректируется автоматически



0 BEGIN PGM SPHERE MM	
1 FN 0: Q1 = +50	Центр X-оси
2 FN 0: Q2 = +50	Центр Y-оси
3 FN 0: Q4 = +90	Начальный угол, пространство (плоскость Z/X)
4 FN 0: Q5 = +0	Конечный угол в пространстве (плоскость Z/X)
5 FN 0: Q14 = +5	Шаг угла в пространстве
6 FN 0: Q6 = +45	Радиус наконечника щупа
7 FN 0: Q8 = +0	Начальный угол, угловое положение на плоскости X/Y
8 FN 0: Q9 = +360	Конечный угол, угловое положение на плоскости X/Y
9 FN 0: Q18 = +10	Шаг угла на плоскости X/Y для черновой обработки
10 FN 0: Q10 = +5	Припуск на радиус наконечника щупа для черновой обработки
11 FN 0: Q11 = +2	Безопасное расстояние для предварительного позиционирования по оси шпинделя
12 FN 0: Q12 = +350	Подача фрезерования
13 BLK FORM 0.1 Z X+0 Y+0 Z-50	Определение заготовки
14 BLK FORM 0.2 X+100 Y+100 Z+0	
15 TOOL CALL 1 Z S4000	Вызов инструмента
16 L Z+250 R0 FMAX	Отвод инструмента
17 CALL LBL 10	Вызов обработки
18 FN 0: Q10 = +0	Сброс припуска
19 FN 0: Q18 = +5	Шаг угла на плоскости X/Y для чистовой обработки
20 CALL LBL 10	Вызов обработки
21 L Z+100 R0 FMAX M2	Отвод инструмента, конец программы
22 LBL 10	Подпрограмма 10: обработка
23 FN 1: Q23 = +q11 + +q6	Расчет Z-координаты для предварительного позиционирования
24 FN 0: Q24 = +Q4	Копирование начального угла в пространстве (плоскость Z/X)
25 FN 1: Q26 = +Q6 + +Q108	Ввод поправки на радиус наконечника щупа для предварительного позиционирования

26 FN 0: Q28 = +Q8	Копирование углового положения на плоскости
27 FN 1: Q16 = +Q6 + -Q10	Учитывать припуск на радиус наконечника щупа
28 CYCL DEF 7.0 SMESCHENJE NULJA	Смещение нулевой точки в центр наконечника щупа
29 CYCL DEF 7.1 X+Q1	
30 CYCL DEF 7.2 Y+Q2	
31 CYCL DEF 7.3 Z-Q16	
32 CYCL DEF 10.0 POWOROT	Пересчет начального угла при угловом положении на плоскости
33 CYCL DEF 10.1 ROT+Q8	
34 LBL 1	Предварительное позиционирование на оси шпинделя
35 CC X+0 Y+0	Установка полюса на X/Y-плоскости для предварительного позиционирования
36 LP PR+Q26 PA+Q8 R0 FQ12	Предварительное позиционирование на плоскости
37 CC Z+0 X+Q108	Установите полюс на Z/X-плоскости, со смещением на значение радиуса инструмента
38 L Y+0 Z+0 FQ12	Перемещение на глубину
39 LBL 2	
40 LP PR+Q6 PA+Q24 FQ12	Проход по аппроксимированной «дуге» вверх
41 FN 2: Q24 = +Q24 - +Q14	Актуализация пространственного угла
42 FN 11: IF +Q24 GT +Q5 GOTO LBL 2	Запрос готова ли дуга; если нет, то возврат к LBL 2
43 LP PR+Q6 PA+Q5	Подход к конечному углу в пространстве
44 L Z+Q23 R0 F1000	Вывод инструмента по оси шпинделя
45 L X+Q26 R0 FMAX	Предварительное позиционирование для следующей дуги
46 FN 1: Q28 = +Q28 + +Q18	Актуализация углового положения на плоскости
47 FN 0: Q24 = +Q4	Сброс пространственного угла
48 CYCL DEF 10.0 POWOROT	Активация нового углового положения
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	Запрос, готово ли; если нет, то возврат к LBL 1
52 CYCL DEF 10.0 POWOROT	Сброс вращения
53 CYCL DEF 10.1 ROT+0	
54 CYCL DEF 7.0 SMESCHENJE NULJA	Сброс смещения нулевой точки
55 CYCL DEF 7.1 X+0	
56 CYCL DEF 7.2 Y+0	
57 CYCL DEF 7.3 Z+0	
58 LBL 0	Конец подпрограммы
59 END PGM SPHERE MM	

10

Специальные функции

10.1 Обзор специальных функций

Система ЧПУ располагает следующими полезными специальными функциям для разнообразных областей применения:

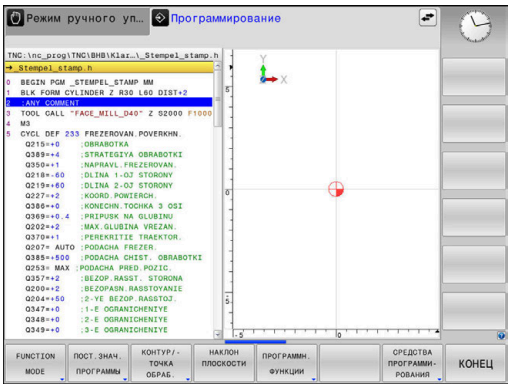
Функция	Описание
Подавление шумов ACC (номер опции #145)	Смотреть руководство пользователя, наладка, тестирование и отработка управляющей программы
Работа с текстовыми файлами	Стр. 418
Работа со произвольно определяемыми таблицами	Стр. 422

С помощью клавиши **SPEC FCT** и соответствующих программных клавиш оператор получает доступ к дополнительным специальным функциям системы ЧПУ. Таблицы, приведенные ниже, позволяют составить представление о том, какие функции имеются в наличии.

Главное меню "Специальные функции SPEC FCT"

SPEC FCT

▶ Выбрать специальные функции: нажмите клавишу **SPEC FCT**



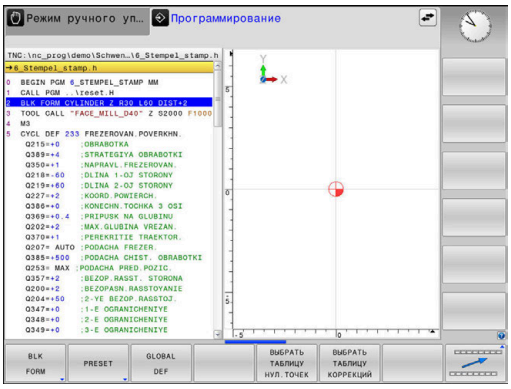
Клавиша Softkey	Функция	описание
FUNCTION MODE	Выбор режима работы или кинематики	Стр. 381
ПОСТ.ЗНАЧ. ПРОГРАММЫ	Задание стандартных значений для программы	Стр. 378
КОНТУР/-ТОЧКА ОБРАБ.	Функции для обработки контура и точек	Стр. 379
НАКЛОН ПЛОСКОСТИ	Определение **PLANE**-функции	Стр. 444
ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ	Определение различных программируемых открытым текстомфункций	Стр. 380
СРЕДСТВА ПРОГРАММИ-РОВАНИЯ	Помощь при программировании	Стр. 203

После нажатия клавиши **SPEC FCT** можно с помощью клавиши **GOTO** открыть окно выбора **smartSelect**. Система ЧПУ отобразит структурированный обзор со всеми доступными функциями. По структуре дерева можно перемещаться с помощью курсора или мыши и выбирать функции. В правом окне система ЧПУ отображает онлайн-справку к соответствующей функции.

Меню "Стандартные значения для программы"

ПОСТ.ЗНАЧ. ПРОГРАММЫ

▶ Нажмите программную клавишу ПОСТОЯННЫЕ ЗНАЧЕНИЯ ПРОГРАММЫ

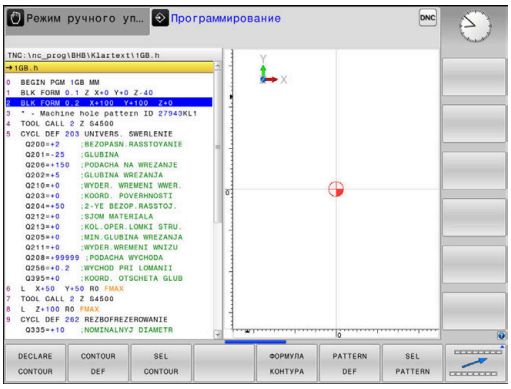


Клавиша Softkey	Функция	описание
BLK FORM	Определение заготовки	Стр. 96
PRESET	Изменение точек привязки	Стр. 405
ВЫБРАТЬ ТАБЛИЦУ НУЛ.ТОЧЕК	Выбор таблицы нулевых точек	Смотри руководство пользователя Программирование циклов обработки
ВЫБРАТЬ ТАБЛИЦУ КОРРЕКЦИЙ	Выбор таблицы коррекции	Стр. 409
GLOBAL DEF	Определение общих параметров циклов	Смотри руководство пользователя Программирование циклов обработки

Меню функций для обработки контура и точек

КОНТУР/-ТОЧКА ОБРАБ.

▶ Нажмите программную клавишу обработки контуров и точек



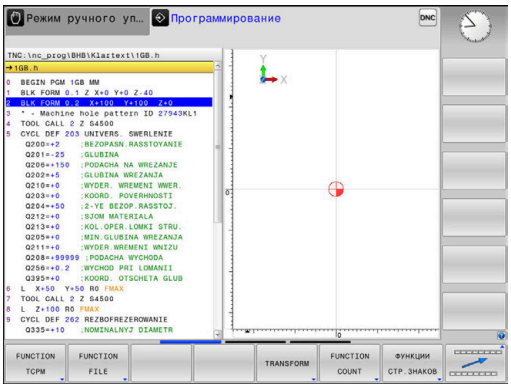
Программная клавиша	Функция
DECLARE CONTOUR	Присвоение описания контура
CONTOUR DEF	Определение простой формулы контура
SEL CONTOUR	Выбор определения контура
ФОРМУЛА КОНТУРА	Определение сложной формулы контура
PATTERN DEF	Определение регулярно используемых образцов обработки
SEL PATTERN	Выбор файла точек с позициями обработки

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**

Меню разных функций диалога открытым текстом

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ

▶ Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**



Программная клавиша	Функция	Описание
FUNCTION TCPM	Определение поведения при позиционировании осей вращения	Стр. 482
FUNCTION FILE	Определение функций файла	Стр. 398
FUNCTION PARAX	Определение поведения при позиционировании для параллельных осей U, V, W	Стр. 382
TRANSFORM / CORRDATA	Определение преобразований координат	Стр. 401
FUNCTION COUNT	Определение счетчика	Стр. 416
ФУНКЦИИ СТР.ЗНАКОВ	Определение функций строки	Стр. 325
FUNCTION SPINDLE	Определение пульсирующей частоты вращения	Стр. 430
FUNCTION FEED	Определение времени повторяющейся выдержки	Стр. 432
FUNCTION DWELL	Задание выдержки времени в секундах или оборотах	Стр. 434
FUNCTION LIFTOFF	Отвод инструмента при NC-стоп	Стр. 435
ВСТАВИТЬ КОММЕНТАР.	Вставка комментария	Стр. 208
TABDATA	Считывание или запись табличных значений	Стр. 411
POLARKIN	Задание полярной кинематики	Стр. 391
MONITORING	Активация мониторинга компонентов	Стр. 415
FUNCTION PROG PATH	Выбор интерпретации траектории	Стр. 496

10.2 Функция Mode (режим)

Программирование функции Mode

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Эта функция активируется производителем станка.

Если ваш станок позволяет также переключаться между различными кинематиками, то вы можете переключать их с помощью программной клавиши **FUNCTION MODE**.

Порядок действий

Чтобы переключить кинематику, выполните следующее:

SPEC FCT

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

FUNCTION MODE

- Нажмите программную клавишу **FUNCTION MODE**

MILL

- Нажмите программную клавишу **MILL**

ВЫБОР

- Нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ КИНЕМАТИКУ**
- Выберите кинематику

Function Mode Set

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Данная функция должна быть активирована и адаптирована производителем станка.

Производитель станка определяет доступные варианты выбора в машинном параметре **CfgModeSelect** (№ 132200).

С помощью функции **FUNCTION MODE SET** вы можете напрямую из управляющей программы активировать настройки, определенные производителем станка, например, изменение диапазонов перемещений.

Чтобы выбрать настройку, выполните следующее:

SPEC FCT

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

FUNCTION MODE

- Нажмите программную клавишу **FUNCTION MODE**

SET

- Нажмите программную клавишу **SET**

ВЫБОР

- Если необходимо, нажмите программную клавишу **ВЫБОР**
- > Система ЧПУ откроет окно выбора.
- Выберите настройку

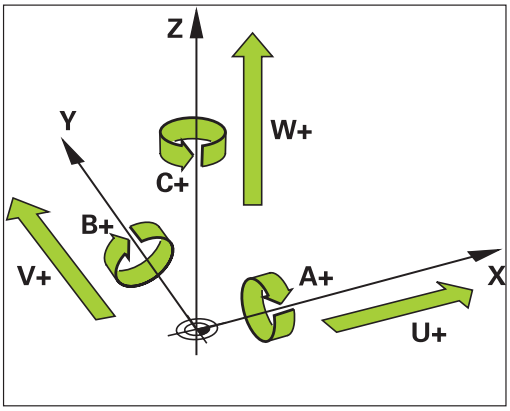
10.3 Работа с параллельными осями U, V и W

Обзор

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Ваш станок должен быть подготовлен производителем, если вы хотите использовать функцию параллельной оси.

Количество, наименование и привязка программируемых осей зависит от станка.



Кроме главных осей X, Y и Z, существуют т.н. параллельные оси U, V и W.

Главные оси и параллельные оси связаны между собой по большей части следующим образом:

Главная ось	Параллельная ось	Ось вращения
X	U	A
Y	V	B
Z	W	C

В системе ЧПУ для обработки с использованием параллельных осей U, V и W доступны следующие функции:

Клавиша Softkey	Функция	Значение	Страница
FUNCTION PARAXCOMP	**PARAXCOMP**	Задайте, как ведет себя система ЧПУ при позиционировании параллельных осей	386
FUNCTION PARAXMODE	**PARAXMODE**	Задайте, по каким осям система ЧПУ выполняет обработку	387

Перед сменой кинематики станка вы должны деактивировать функцию параллельной оси.

При помощи машинного параметра **noParaxMode** (105413) Вы можете деактивировать программирование параллельной оси.

Автоматический пересчет параллельных осей

При помощи машинного параметра **parAxComp** (№ 300205) производитель станка определяет, включена ли функция параллельных осей по умолчанию.

После запуска системы ЧПУ изначально действует конфигурация, заданная производителем станка.

- Убедитесь, что на индикации общего состояния есть один из значков для **PARAXCOMP DISPLAY** или **PARAXCOMP MOVE**:

или

Если производитель станка включает параллельную ось уже в конфигурации, система ЧПУ выполняет пересчет оси без предварительного программирования **PARAXCOMP**.

Поскольку система ЧПУ будет осуществлять для этого длительный пересчет параллельных осей, существует также возможность, например, ощупать деталь в произвольном положении оси W.

Следует обратить внимание на то, что **PARAXCOMP OFF** не выключает параллельные оси, а система ЧПУ снова активирует стандартную конфигурацию.

Система ЧПУ выключает автоматический пересчет только в том случае, если оси задаются в кадре УП, например, **PARAXCOMP OFF W**.

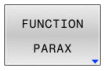
ФУНКЦИЯ PARAXCOMP DISPLAY

С помощью функции **PARAXCOMP DISPLAY** включается функция индикации для перемещения параллельной оси. Система ЧПУ учитывает движения параллельной оси при отображении на индикаторе позиции соответствующей главной оси (суммарное отображение). При этом на индикаторе главной оси отображается относительное расстояние от инструмента до заготовки независимо от того, какая ось перемещается, главная или дополнительная.

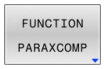
Во время определения выполняются следующие действия:

- Активируйте панель Softkey со специальными функциями

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**



- Нажать программную клавишу **FUNCTION PARAX**



- Нажать программную клавишу **FUNCTION PARAXCOMP**

- Выбрать **FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY**
- Задайте параллельную ось, перемещение которой система ЧПУ должна учитывать при индикации положения соответствующей главной оси

Пример

```
13 FUNCTION PARAXCOMP  DISPLAY W
```

Когда активна **FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY**, то система ЧПУ показывает индикации статуса соответствующий символ.

Символ	Режим работы
	Активна **FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY** Иконка активной **PARAXMODE** перекрывает иконку активной **PARAXCOMP DISPLAY**. Кроме того, система ЧПУ отображает на дополнительной индикации состояния **(D)** для **DISPLAY** за обозначениями соответствующих осей.
Символ отсутствует	Активна стандартная кинематика

ФУНКЦИЯ PARAXCOMP MOVE

> Функцию **PARAXCOMP MOVE** можно использовать только в сочетании с кадрами прямых (**L**).

С помощью функции **PARAXCOMP MOVE** система ЧПУ компенсирует движения параллельной оси, выполняя компенсационное движение соответствующей главной оси.

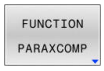
При перемещении параллельной оси, например оси W, в отрицательном направлении, главная ось Z одновременно перемещается системой ЧПУ на такое же значение в положительном направлении. Относительное расстояние от инструмента до заготовки остается неизменным. Применение на портальных станках: выполните подвод в пиноль, чтобы одновременно переместить параллельную ось вниз.

Во время определения выполняются следующие действия:

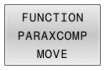
- Активируйте панель Softkey со специальными функциями

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Нажать программную клавишу **FUNCTION PARAX**



- Нажать программную клавишу **FUNCTION PARAXCOMP**



- Выбрать **FUNCTION PARAXCOMP MOVE**
- Задайте параллельную ось

Пример

```
13 FUNCTION PARAXCOMP  MOVE W
```

Когда активна **FUNCTION PARAXCOMP MOVE**, то система ЧПУ показывает индикации статуса соответствующий символ.

Символ	Режим работы
	Активна **FUNCTION PARAXCOMP MOVE** Иконка активной **PARAXMODE** перекрывает иконку активной **PARAXCOMP MOVE**. Кроме того, система ЧПУ отображает на дополнительной индикации состояния **(M)** для **MOVE** за обозначениями соответствующих осей.
Символ отсутствует	Активна стандартная кинематика

> Учет возможных значений смещения (U_OFFS, V_OFFS и W_OFFS таблицы точек привязки) производитель станка задает в параметре **presetToAlignAxis** (№ 300203).

Деактивация ФУНКЦИИ PARAXCOMP

После запуска системы ЧПУ изначально действует конфигурация, заданная производителем станка.

- Убедитесь, что на индикации общего состояния есть один из значков для **PARAXCOMP DISPLAY** или **PARAXCOMP MOVE**:

или

Система ЧПУ отменяет функцию параллельной оси **PARAXCOMP** при помощи следующих функций:

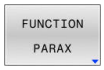
- Выбор управляющей программы
- **PARAXCOMP ВЫКЛ**

Перед сменой кинематики станка вы должны деактивировать функцию параллельной оси.

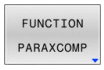
С помощью функции **PARAXCOMP OFF** выключаются функции параллельной оси **PARAXCOMP DISPLAY** и **PARAXCOMP MOVE**. Во время определения выполняются следующие действия:

- Активируйте панель Softkey со специальными функциями

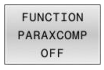
- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**



- Нажать программную клавишу **FUNCTION PARAX**



- Нажать программную клавишу **FUNCTION PARAXCOMP**



- Выбрать **FUNCTION PARAXCOMP OFF**.
- При необходимости указать ось

Пример

```
13 FUNCTION PARAXCOMP  OFF
13 FUNCTION PARAXCOMP OFF W
```

Если **FUNCTION PARAXCOMP** не активна, то система ЧПУ не показывает никаких иконок или дополнительной информации после обозначений осей.

Производитель станка также может активировать функции **PARAXCOMP** при помощи машинного параметра на длительное время.

При необходимости выключить функцию нужно ввести параллельную ось в кадре УП, например, **FUNCTION PARAXCOMP OFF W**.

Дополнительная информация: "Автоматический пересчет параллельных осей", Стр. 383

FUNCTION PARAXMODE

> Для активации функции **PARAXMODE** необходимо всегда задавать 3 оси.
>
> Если производитель станка еще не активировал по умолчанию функцию **PARAXCOMP**, функция **PARAXCOMP** должна быть активирована прежде, чем начнется работа в режиме **PARAXMODE**.
>
> Для того чтобы система ЧПУ пересчитала выбранную **PARAXMODE** главную ось, необходимо включить функцию **PARAXCOMP** для этой оси.

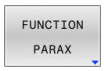
С помощью функции **PARAXMODE** задаются оси, в которых система ЧПУ должна выполнять обработку. Все перемещения и описания контуров программируются независимо от станка через главные оси X, Y и Z.

Задать в функции **PARAXMODE** 3 оси (например, **FUNCTION PARAXMODE X Y W**), в которых система ЧПУ должна выполнять запрограммированные перемещения.

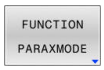
Во время определения выполняются следующие действия:

- Активируйте панель Softkey со специальными функциями

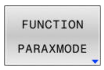
- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**



- Нажать программную клавишу **FUNCTION PARAX**



- Нажать программную клавишу **FUNCTION PARAXMODE**



- Выбрать **FUNCTION PARAXMODE**
- Задайте оси для обработки

Пример

```
13 FUNCTION PARAXMODE  X Y W
```

Когда активна **FUNCTION PARAXMODE**, то система ЧПУ показывает индикации статуса соответствующий символ.

Символ	Режим обработки
	Активна **FUNCTION PARAXMODE** Иконка активной **PARAXMODE** перекрывает иконку активной **PARAXCOMP**. Кроме того, система ЧПУ отображает на вкладке **POS** дополнительной индикации состояния выбранные **Principal axes**.
Символ отсутствует	Активна стандартная кинематика

Перемещать главную ось и параллельную ось

Если функция **PARAXMODE** активна, то система ЧПУ выполняет запрограммированные перемещения по запрограммированным в этой функции осям. Если система ЧПУ должна перемещать выбранную в **PARAXMODE** главную ось, необходимо пометить эту ось дополнительно символом **&**. Символ **&** будет привязан к главной оси.

Выполнить действия в указанной последовательности:

- Нажать клавишу **L**
- > Система ЧПУ откроет линейный кадр
- Определить координаты
- Определить корректировку радиуса

- Нажать левую клавишу со стрелкой
- > Система ЧПУ отображает символ **&Z**.
- При необходимости выбрать ось с помощью клавиш направления осей
- Определить координату

- Нажать клавишу **ENT**

Пример

```
13 FUNCTION PARAXMODE  X Y W
14 L  Z+100 &Z+150 R0 FMAX
```

Элемент синтаксиса **&** допускается использовать только в L-кадрах.

Дополнительное позиционирование главной оси с помощью команды **&** осуществляется в REF-системе. Если вы установили индикацию положения на «текущее значение», это перемещение не отображается. При необходимости переключите индикацию на отображение REF-значения.

Учет возможных значений смещения (X_OFFS, Y_OFFS и Z_OFFS таблицы точек привязки) для осей, позиционируемых с помощью оператора **&**, производитель станка задает в параметре **presetToAlignAxis** (№ 300203).

Деактивация ФУНКЦИИ PARAXMODE

После запуска системы ЧПУ изначально действует конфигурация, заданная производителем станка.

- Убедитесь, что на индикации общего состояния есть один из значков для **PARAXCOMP DISPLAY** или **PARAXCOMP MOVE**:

или

Система ЧПУ отменяет функцию параллельной оси **PARAXMODE ON** при помощи следующих функций:

- Выбор управляющей программы
- Конец программы
- **M2** и **M30**
- **PARAXMODE OFF**

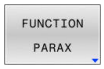
Перед сменой кинематики станка вы должны деактивировать функцию параллельной оси.

С помощью функции **PARAXCOMP OFF** выключается функция параллельной оси. Система ЧПУ использует главные оси, заданные производителем станка.

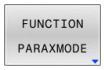
Во время определения выполняются следующие действия:

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

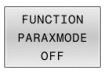
- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**



- Нажать программную клавишу **FUNCTION PARAX**



- Нажать программную клавишу **FUNCTION PARAXMODE**



- Выбрать **FUNCTION PARAXMODE OFF**

Пример

```
13 FUNCTION PARAXMODE  OFF
```

Если **FUNCTION PARAXMODE** не активна, то система ЧПУ не показывает никаких иконок или записей на вкладке **POS**.

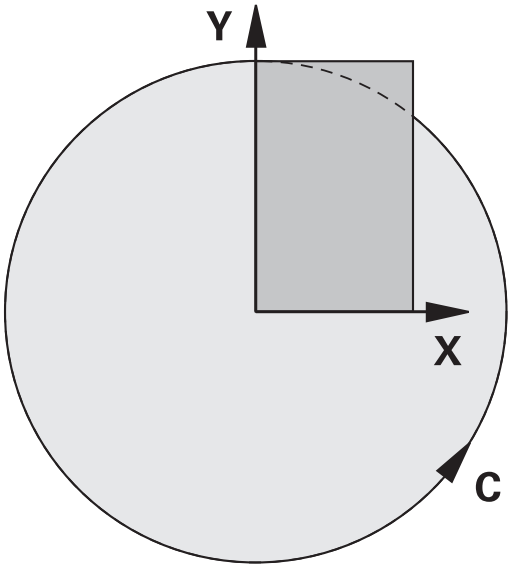
В зависимости от конфигурации производителя станка, действующая перед перекрытием иконкой **PARAXMODE**, иконка активного **PARAXCOMP** становится видна.

Пример: сверление с осью 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	Вызов инструмента с осью шпинделя Z
4 L Z+100 R0 FMAX M3	Позиционирование главной оси
5 CYCL DEF 200 SWERLENIJE	
Q200=+2 ;BEZOPASN.RASSTOYANIE	
Q201=-20 ;GLUBINA	
Q206=+150 ;PODACHA NA WREZANJE	
Q202=+5 ;GLUBINA WREZANJA	
Q210=+0 ;WYDER. WREMENI WWER.	
Q203=+0 ;KOORD. POVERHNOSTI	
Q204=+50 ;2-YE BEZOP.RASSTOJ.	
Q211=+0 ;WYDER.WREMENI WNIZU	
Q395=+0 ;KOORD. OTSCHETA GLUB	
6 FUNCTION PARAXCOMP DISPLAY Z	Активация компенсации индикации
7 FUNCTION PARAXMODE X Y W	Выбор положительной оси
8 L X+50 Y+50 R0 FMAX M99	Врезание выполняет дополнительная ось W
9 FUNCTION PARAXMODE OFF	Восстановить стандартную конфигурацию
10 L M30	
11 END PGM PAR MM	

10.4 Обработка с полярной кинематикой

Обзор



В полярной кинематике движения по траектории в плоскости обработки выполняются не двумя линейными главными осями, а линейной осью и поворотной осью. Линейная главная ось и ось вращения определяют плоскость обработки и вместе с осью врезания - область обработки.

На токарных и шлифовальных станках только с двумя линейными главными осями торцевое фрезерование возможно только благодаря полярной кинематике.

На фрезерных станках подходящие поворотные оси могут заменить различные линейные главные оси. Полярная кинематика позволяет, например, на больших станках, обработку больших поверхностей, чем только с главными осями.

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Ваш станок должен быть сконфигурирован производителем станка, чтобы вы могли использовать функцию полярной кинематики.

Полярная кинематика состоит из двух линейных осей и одной оси вращения. Программируемые оси зависят от станка.

Полярная ось вращения должна быть модуль-осью, которая установлена на стороне стола напротив выбранных линейных осей. Таким образом линейные оси не должны располагаться между осью вращения и столом. Максимальный диапазон перемещения поворотной оси может быть ограничен, при необходимости, программными концевыми выключателями.

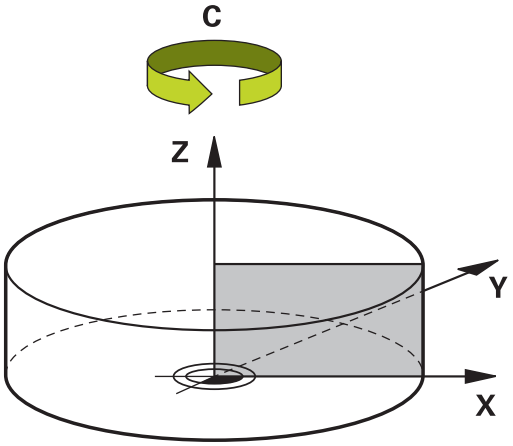
Главные оси X, Y и Z, а также возможные параллельные оси U, V и W могут служить радиальными осями или осями врезания.

Система ЧПУ предоставляет следующие функции в связи с полярной кинематикой:

Программ-ная клавиша	Функция	Значение	Страни-ца
POLARKIN AXES	**POLARKIN AXES**	Определение и активация полярной кинематики	392
POLARKIN OFF	**POLARKIN OFF**	Деактивировать полярную кинематику	394

Активация FUNCTION POLARKIN

С помощью функции **POLARKIN AXES** вы можете активировать полярную кинематику. Ввод осей задаёт радиальную ось, ось врезания и полярную ось. Значения **MODE** влияют на поведение при позиционировании, в то время как определение **POLE** выбирает обработку на полюсе. Полюс здесь - это центр вращения оси вращения.



Примечания к выбору осей:

- Первая линейная ось должна быть радиальной к оси вращения.
- Вторая линейная ось определяет ось врезания и должна быть параллельна оси вращения.
- Ось вращения определяет полярную ось и определяется последней.
- Любая доступная модуль-ось, установленная на стороне стола относительно к выбранными линейными осями, может служить осью вращения.
- Таким образом, две выбранные линейные оси охватывают поверхность, в которой также находится ось вращения.

Опции MODE:

Синтаксис	Функция
POS	Если смотреть из центра вращения, система ЧПУ работает в положительном направлении радиальной оси. Радиальная ось должна быть соответственно предварительно позиционирована.
NEG	Если смотреть из центра вращения, система ЧПУ работает в отрицательном направлении радиальной оси. Радиальная ось должна быть соответственно предварительно позиционирована.
KEEP	Система ЧПУ остается с радиальной осью с той стороны центра вращения, на котором находилась ось, когда функция была включена. Если при включении радиальная ось находится в центре вращения, действует: **POS**.
ANG	Система ЧПУ остается с радиальной осью с той стороны центра вращения, на котором находилась ось, когда функция была включена. При выборе **POLEALLOWED** возможно позиционирование через полюс. Это изменяет сторону полюса и позволяет избежать поворота оси вращения на 180 °.

Опции POLE:

Синтаксис	Функция
ALLOWED	Система ЧПУ позволяет обрабатывать в полюсе
SKIPPED	Система ЧПУ предотвращает обработку в полюсе

> Заблокированная область соответствует круглой области с радиусом 0,001 мм (1 мкм) вокруг полюса.

При программировании действуйте следующим образом:

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **POLARKIN**

- Нажмите программную клавишу **POLARKIN AXES**
- Определите оси полярной кинематики
- Выберите опции **MODE**
- Выберите опции **POLE**

Пример

```
6 POLARKIN AXES X Z C MODE: KEEP POLE:ALLOWED
```

Когда активен режим полярной кинематики, то система ЧПУ показывает символ в индикации состояния.

Символ	Режим работы
	Полярная кинематика активна Иконка активной **POLARKIN** перекрывает иконку активной **PARAXCOMP DISPLAY**. Кроме того, система ЧПУ отображает на вкладке **POS** дополнительной индикации состояния выбранные **Principal axes**.
Символ отсутствует	Активна стандартная кинематика

Рекомендации

Указания по программированию:

- Перед включением полярной кинематики необходимо запрограммировать функцию. **PARAXCOMP DISPLAY** по крайней мере с главными осями X, Y и Z.

  HEIDENHAIN рекомендует указывать все доступные оси в функции **PARAXCOMP DISPLAY**.

- Позиционируйте линейную ось, которая не будет частью полярной кинематики, в координату полюса перед вызовом функции **POLARKIN**. В противном случае будет создана не обрабатываемая область с радиусом, который соответствует, по крайней мере, значению отмененной линейной оси.
- Избегайте механической обработки как в полюсе, так и в непосредственной близости от него, так как в этой области возможны колебания подачи. Предпочтительнее использовать опцию **POLESKIPPED**.
- Сочетание полярной кинематики со следующими функциями исключено:
  - Перемещения с помощью **M91**
  - Разворот плоскости обработки
  - **FUNCTION TCPM** или **M128**

Указания к работе

Связанные движения могут потребовать частичных движений в полярной кинематике, например, одно линейное движение будет преобразовано в два отрезка: к полюсу и от полюса. Это означает, что индикация оставшегося пути может отличаться по сравнению со стандартной кинематикой.

Деактивация FUNCTION POLARKIN

С помощью функции **POLARKIN OFF** вы можете деактивировать полярную кинематику.

При программировании действуйте следующим образом:

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **POLARKIN**

- Нажмите программную клавишу **POLARKIN OFF**

Пример

```
6 POLARKIN OFF
```

Если полярная кинематика не активна, то система ЧПУ не показывает никаких иконок или записей на вкладке **POS**.

Указание

Следующие условия деактивируют полярную кинематику:

- Отработка функции **POLARKIN OFF**
- Выбор управляющей программы
- Достижение конца управляющей программы
- Отмена управляющей программы
- Выбор кинематики
- Перезапуск системы ЧПУ

Пример: SL-циклы в полярной кинематике

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	Активация **PARAXCOMP DISPLAY**
5 L X+0 Y+0.0011 Z+10 A+0 C+0 FMAX M3	Предварительная позиция за пределами запрещённой области полюса
6 POLARKIN AXES Y Z C MODE:KEEP POLE:SKIPPED	Активация **POLARKIN**
7 CYCL DEF 7.0 SMESCHENJE NULJA	Смещение нулевой точки в полярной кинематике
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 KONTUR	
12 CYCL DEF 14.1 METKA KONTURA2	
13 CYCL DEF 20 DANNYJE KONTURA	
Q1=-10 ;GLUBINA FREZEROWANIA	
Q2=+1 ;PEREKRITIE TRAEKTOR.	
Q3=+0 ;PRIPUSK NA STORONU	
Q4=+0 ;PRIPUSK NA GLUBINU	
Q5=+0 ;KOORD. POVERHNOSTI	
Q6=+2 ;BEZOPASN.RASSTOYANIE	
Q7=+50 ;BEZOPASNAYA VYSOTA	
Q8=+0 ;ROUNDING RADIUS	
Q9=+1 ;ROTATIONAL DIRECTION	
14 CYCL DEF 22 CHERN.OBRABOTKA	
Q10=-5 ;GLUBINA WREZANJA	
Q11=+150 ;PODACHA NA WREZANJE	
Q12=+500 ;FEED RATE F. ROUGHNG	
Q18=+0 ;INST.CHER.OBR.	
Q19=+0 ;FEED RATE FOR RECIP.	
Q208=+99999 ;PODACHA WYCHODA	
Q401=+100 ;FEED RATE FACTOR	
Q404=+0 ;FINE ROUGH STRATEGY	
15 M99	
16 CYCL DEF 7.0 SMESCHENJE NULJA	
17 CYCL DEF 7.1 X+0	
18 CYCL DEF 7.2 Y+0	
19 CYCL DEF 7.3 Z+0	
20 POLARKIN OFF	Деактивация **POLARKIN**
21 FUNCTION PARAXCOMP OFF X Y Z	Деактивация **PARAXCOMP DISPLAY**
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 Функции файла

Применение

С помощью функций **FUNCTION FILE** вы можете из управляющей программы вызывать операции с файлами: копирование, перемещение или удаление.

Примечания по программированию и использованию:

- Функции **FILE** нельзя применять к управляющим программам или файлам, на которые до этого осуществлялась ссылка через такие функции, как **CALL PGM** или **CYCL DEF 12 PGM CALL**.
- Функция **FUNCTION FILE** учитывается только в режимах работы **Отработка отд.блоков программы** и **Режим автоматического управления**.

Задание операций с файлами

Выполните действия в указанной последовательности:

SPEC FCT

▶ Выберите специальные функции

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ

▶ Выберите функции программы

FUNCTION FILE

▶ Выберите операции с файлами

> Система ЧПУ отобразит доступные функции.

Клавиша Softkey	Функция	Значение
FILE COPY	**FILE COPY**	Копирование файла: введите путь к копируемому файлу и путь к целевому файлу
FILE MOVE	**FILE MOVE**	Перемещение файла: введите путь к перемещаемому файлу и путь к целевому файлу
FILE DELETE	**FILE DELETE**	Удаление файла: введите путь к удаляемому файлу
OPEN FILE	**OPEN FILE**	Открытие файла: укажите путь к файлу

Если вы намереваетесь скопировать файл, который не существует, то система ЧПУ выдает сообщение об ошибке.

FILE DELETE не выводит сообщение об ошибке, если удаляемый файл не существует.

OPEN FILE

Основы

С помощью функции **OPEN FILE** вы можете открывать файлы различных форматов прямо из управляющей программы.

Функция **OPEN FILE** доступна в следующих режимах работы:

- **Позиц.с ручным вводом данных**
- **Тест программы**
- **Отраб.отд.бл. программы**
- **Режим авт. управления**

Система ЧПУ открывает выбранный файл с помощью подходящего приложения HEROS.

Отображаемые форматы файлов:

- PNG
- BMP
- PDF
- OGG
- OGV
- HTML

Программирование OPEN FILE

Чтобы запрограммировать функцию **OPEN FILE**, выполните следующие действия:

SPEC FCT
- ▶ Выберите специальные функции

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ
- ▶ Выберите функции программы

FUNCTION FILE
- ▶ Выберите операции с файлами

OPEN FILE
- ▶ Выберите функцию **OPEN FILE**
- > Система ЧПУ откроет диалог.

ВЫБОР ФАЙЛА
- ▶ Нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ ФАЙЛ**
- ▶ Выберите файл в структуре директорий.

OK
- ▶ Нажмите программную клавишу **Ok**
- > Система ЧПУ покажет путь к выбранному файлу и функцию **STOP** .
- ▶ По желанию запрограммируйте **STOP**
- > Система ЧПУ завершит ввод функции **OPEN FILE**.

Автоматическое отображение

Для некоторых форматов файлов система ЧПУ предлагает только одно подходящее приложение HEROS для отображения. В этом случае система ЧПУ автоматически открывает файл с помощью функции **ОТКРЫТЬ ФАЙЛ** в этом приложении.

Пример

```
1 OPEN FILE "TNC:\CLAMPING_INFORMATION.HTML"
```

Приложение HEROS, которое можно использовать для отображения:

- Mozilla Firefox

Выбор приложения HEROS для отображения

Если для открытия формата файла подходят несколько приложений HEROS, то вы можете самостоятельно выбрать любое приложение для просмотра файла.

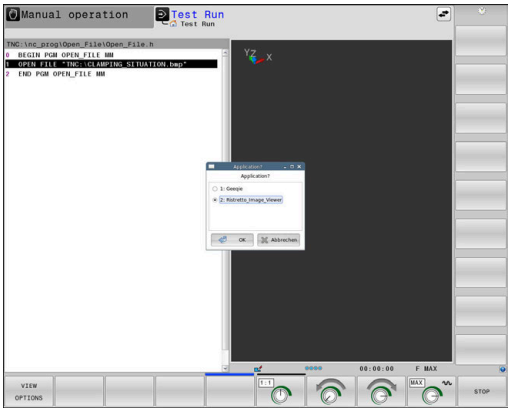
Пример

```
1 OPEN FILE "TNC:\CLAMPING_INFORMATION.BMP"
```

Подходящие для отображения приложения HEROS:

- Geequie
- Ristretto Image Viewer

В этом случае, система ЧПУ во время отработки функции **OPEN FILE** открывает окно **Приложение?**, в котором перечислены все возможные для этого формата приложения HEROS. У вас есть возможность выбрать то, которое вы хотите, из доступных приложений HEROS.



10.6 Задание преобразования координат

Обзор

Для программирования преобразований координат система ЧПУ предоставляет следующие функции:

Программная клавиша	Функция
ПРЕОБРА-ЗОВАНИЯ	Смещение нулевой точки
FUNCTION CORRDATA	Выбор таблицы коррекции
FUNCTION CORRDATA RESET	Сброс коррекции

TRANS DATUM

Альтернативно циклу **7 SMESCHENJE NULJA** вы также можете использовать функцию диалога открытым текстом **TRANS DATUM**. Как и при использовании цикла **7**, вы можете с помощью **TRANS DATUM** непосредственно программировать значения смещения или активировать строку из предлагаемой на выбор таблицы нулевых точек. Дополнительно в распоряжении имеется функция **TRANS DATUM RESET**, с помощью которой можно легко выполнить сброс активного смещения нулевой точки.

> Производитель станка определяет через параметр **CfgDisplayCoordSys** (№ 127501), в какой системе координат отображается активное смещение нулевой точки в индикации состояния.

TRANS DATUM AXIS

Пример

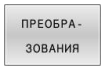
```
13 TRANS DATUM AXIS X+10 Y+25 Z+42
```

С помощью функции **TRANS DATUM AXIS** оператор задает смещение нулевой точки путем ввода значения для соответствующей оси. В одном кадре УП можно определить до девяти координат, возможен ввод в приращениях. Во время определения выполняются следующие действия:

- Активируйте панель Softkey со специальными функциями

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **ПРЕОБРАЗОВ. / ДАННЫЕ КОР.**



- Нажмите программную клавишу **TRANS DATUM**

- Выберите Softkey для ввода значения
- Введите смещение нулевой точки для нужной оси, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**

> Введенные абсолютные значения относятся к нулевой точке детали, определенной путем назначения точки привязки или с помощью точки привязки из таблицы точек привязки.
>
> Инкрементные значения всегда относятся к последней действительной нулевой точке - даже если она уже смещена.

TRANS DATUM TABLE

Пример

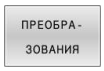
```
13 TRANS DATUM TABLE TABLINE25
```

С помощью функции **TRANS DATUM TABLE** оператор задает смещение нулевой точки путем выбора номера нулевой точки из таблицы нулевых точек. Во время определения выполняются следующие действия:

- Активируйте панель Softkey со специальными функциями

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Выберите преобразования



- Выберите смещение нулевой точки **TRANS DATUM**

- Выберите смещение нулевой точки **TRANS DATUM TABLE**
- Введите номер строки, которую должна активировать система ЧПУ, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**
- При необходимости, введите имя таблицы нулевых точек, из которой нужно активировать номер нулевой точки, и подтвердите выбор нажатием клавиши **ENT**. Если Вам не требуется задавать таблицу нулевых точек, то нажмите клавишу **no ent**

> Если в кадре **TRANS DATUM TABLE** не определена таблица нулевых точек, система ЧПУ использует таблицу нулевых точек, выбранную ранее с помощью **SEL TABLE**, или активную в режиме **Отработка отд.блоков программы** или **Режим автоматического управления** таблицу нулевых точек (со статусом **M**).

TRANS DATUM RESET

Пример

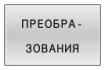
```
13 TRANS DATUM  RESET
```

С помощью функции **TRANS DATUM RESET** сбрасывается смещение нулевой точки. При этом не имеет решающего значения то, каким образом была определена нулевая точка. Для определения этой функции, действуйте следующим образом:

- Активируйте панель Softkey со специальными функциями

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Выберите преобразования



- Выберите смещение нулевой точки **TRANS DATUM**

- Выберите программную клавишу **СМЕЩЕНИЕ НУЛ.ТОЧКИ СБРОСИТЬ**

10.7 Изменение точек привязки

Чтобы изменить уже установленную точку привязки в таблице точек привязки напрямую из управляющей программы, система ЧПУ предоставляет следующие функции:

- Активация точки привязки
- Копирование точки привязки
- Коррекция точки привязки

Активация точки привязки

С помощью функции **PRESET SELECT** можно активировать точку привязки, заданную в таблице точек привязки, в качестве новой точки привязки.

Вы можете активировать точку привязки либо через номер точки привязки, либо через запись в столбце **Doc**. Если запись в **Doc** не является уникальной, то система ЧПУ активирует точку привязки с наименьшим номером точки привязки.

> Если вы запрограммируете **PRESET SELECT** без необязательных параметров, то поведение будет идентично поведению цикла **247 ВВОД КООРДИНАТ**.

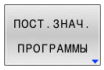
С помощью дополнительных параметров вы можете задать следующее:

- **KEEP TRANS**: сохранить простые преобразования
  - Цикл **7 SMESCHENJE NULJA**
  - Цикл **8 ZERK.OTRASHENJE**
  - Цикл **10 POWOROT**
  - Цикл **11 MASCHTABIROWANIE**
  - Цикл **26 KOEFF.MASCHT.OSI**
- **WP**: Изменения относятся к точке привязки детали
- **PAL**: Изменения относятся к точке привязки палеты (опция #22)

Порядок действий

Для задания функции выполните следующие действия:

- Нажмите клавишу **SPEC FCT**



- Нажмите программную клавишу **ПОСТ.ЗНАЧ. ПРОГРАММЫ**

- Нажмите программную клавишу **PRESET**

- Нажмите программную клавишу **PRESET SELECT**
- Задайте желаемый номер точки привязки
- Или задайте значение из столбца **Doc**
- При необходимости, сохраните трансформации
- При необходимости, выберите точку привязки, к которой должно относиться изменение.

Пример

13 PRESET SELECT #3 KEEP TRANS WP	Выбор точки привязки 3 в качестве точки привязки детали и сохранение преобразований.

Копирование точки привязки

С помощью функции **PRESET COPY** можно скопировать точку привязки, заданную в таблице точек привязки, и активировать скопированную точки привязки.

Вы выбрать копируемую точку привязки либо через номер точки привязки, либо через запись в столбце **Doc**. Если запись в **Doc** не является уникальной, то система ЧПУ выбирает точку привязки с наименьшим номером точки привязки.

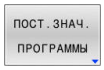
С помощью дополнительных параметров вы можете задать следующее:

- **SELECT TARGET**: активировать скопированную точку привязки
- **KEEP TRANS**: сохранить простые преобразования

Порядок действий

Во время определения выполняются следующие действия:

- Нажмите клавишу **SPEC FCT**



- Нажмите программную клавишу **ПОСТ.ЗНАЧ. ПРОГРАММЫ**

- Нажмите программную клавишу **PRESET**

- Нажмите программную клавишу **PRESET COPY**
- Определите номер копируемой точки привязки
- Или задайте значение из столбца **Doc**
- Задайте номер новой точки привязки
- При необходимости, активируйте скопированную точку привязки
- При необходимости, сохраните трансформации

Пример

13 PRESET COPY #1 TO #3 SELECT TARGET KEEP TRANS	Копирование точки привязки 1 в строку 3, активация точки привязки 3 и сохранение преобразований

Корректировать точку привязки

С помощью функции **PRESET CORR** вы можете скорректировать активную точку привязки.

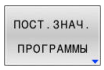
Если в одном кадре программы корректируется и базовое вращение, и смещение, то система ЧПУ сначала корректирует смещение, а затем базовое вращение.

Значения коррекции относятся к активной системе отсчета.

Порядок действий

Во время определения выполняются следующие действия:

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями



- Нажмите программную клавишу **ПОСТ.ЗНАЧ. ПРОГРАММЫ**

- Нажмите программную клавишу **PRESET**

- Нажмите программную клавишу **PRESET CORR**
- Задайте желаемые коррекции

Пример

13 PRESET CORR X+10 SPC+45	Коррекция активной точка привязки на +10 мм по оси X и +45° по SPC.

10.8 Таблица коррекции

Применение

С помощью таблицы коррекции вы можете сохранять коррекции в координатной системы инструмента (T-CS) или в координатной системе плоскости обработки (WPL-CS).

Таблица коррекции **.tco** является альтернативой коррекций с помощью **DL**, **DR** и **DR2** в кадре Tool-Call. Как только активируется таблица коррекции, система ЧПУ перезаписывает значения коррекции из кадра Tool-Call.

Таблицы коррекций предлагают следующие преимущества:

- Возможность изменение значений без изменения управляющей программы
- Изменение значений во время отработки управляющей программы

Если вы изменяете значение, то это изменение активно только после нового вызова коррекции.

Типы таблиц коррекции

С помощью расширения таблицы вы определяете, в какой системе координат система ЧПУ выполняет коррекцию.

Система ЧПУ предлагает следующие возможности коррекции через таблицы:

- tco (Tool Correction): коррекция в координатной системе инструмента (T-CS)
- wco (Workpiece Correction): коррекция в координатной системе плоскости обработки (WPL-CS)

Коррекция через таблицу является альтернативой коррекции в кадре TOOL-CALL. Коррекции из таблицы перезаписывают запрограммированные коррекции в кадре TOOL-CALL.

Коррекция инструмента через таблицу .tco

Коррекции в таблице с расширением .tco корректируют активный инструмент. Таблицы подходят под все типы инструмента, поэтому при создании вы видите столбцы, которые, возможно, не требуются для вашего типа инструмента.

> Вводите только те значения, которые имеют смысл для вашего инструмента. Система ЧПУ выдаёт сообщение об ошибке, когда вы корректируете значение, не существующее у текущего инструмента.

Коррекция действует следующим образом:

- Для фрезерных инструментов, как альтернатива дельта-значений из **TOOL CALL**

Коррекция инструмента через таблицу .wco

Коррекции в таблице с расширением .wco действуют, как смещение в системе координат плоскости обработки (WPL-CS).

Создание таблицы коррекции

Перед тем как работать с таблицей коррекции, вы должны создать соответствующую таблицу.

Вы можете создать таблицу коррекции следующим образом:

- Переключитесь в режим работы **Программирование**
- Нажмите клавишу **PGM MGT**
- Нажмите программную клавишу **НОВЫЙ ФАЙЛ**
- Введите имя файла с желаемым расширением, например, Corr.tco
- Подтвердите клавишей **ENT**
- Выберите единицы измерения
- Подтвердите клавишей **ENT**
- Нажмите программную клавишу **ДОБАВИТЬ N СТРОК В КОНЦЕ**
- Введите значения коррекции

Активация таблицы коррекции

Выбор таблицы коррекции

Если вы применяете таблицы коррекции, то используйте функцию **SEL CORR-TABLE**, чтобы активировать желаемую таблицу коррекции из управляющей программы.

Чтобы добавить таблицу коррекции в управляющую программу, выполните следующее:

- Нажмите клавишу **SPEC FCT**
- Нажмите программную клавишу **ПОСТ.ЗНАЧ. ПРОГРАММЫ**
- Нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ ТАБЛИЦУ КОРРЕКЦИЙ**
- Нажмите программную клавишу типа таблицы, например, **TCS**
- Выберите таблицу

Если вы работаете без функции **SEL CORR-TABLE**, то вы должны активировать желаемую таблицу перед тестированием или отработкой программы.

Для каждого из режимов работы выполните следующее::

- Выберите желаемый режим
- В управлении файлами выберите желаемую таблицу
- > В режиме работы **Тест программы** таблица получает статус S, в режиме работы **Отработка отд.блоков программы** и **Режим автоматического управления** статус M.

Активация значений коррекции

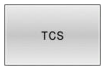
Чтобы активировать значения коррекции в управляющей программе, выполните следующее:

- Нажмите клавишу **SPEC FCT**

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **ПРЕОБРАЗОВ. / ДАННЫЕ КОР.**

- Нажмите программную клавишу **FUNCTION CORRDATA**



- Нажмите программную клавишу желаемой коррекции, например **TCS**
- Введите номер строки

Действие коррекции

Активированная коррекция действует до конца программы или до смены инструмента.

С помощью функции **FUNCTION CORRDATA RESET** вы можете программно отменить коррекцию.

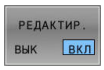
Редактирование при отработке программы

Вы можете изменять значения активной таблицы коррекции во время отработки программы. Если таблица коррекции ещё не активна, то система отображает программную клавишу серым.

Выполните следующие действия:

- Нажмите программную клавишу **ОТКРЫТЬ ТАБЛИЦЫ КОРРЕКЦИЙ**

- Нажмите программную клавишу желаемой таблицы, например, **ТАБЛИЦА КОРРЕКЦИЙ T-CS**



- Установите программную клавишу **РЕДАКТ.** в положение **ВКЛ.**
- При помощи клавиш со стрелками перейдите в желаемую позицию
- Измените значение

> Изменённые данные действуют после новой активации коррекции.

10.9 Доступ к табличным значениям

Использование

С помощью функции **TABDATA**, вы можете получить доступ к табличным значениям.

С помощью этих функций вы можете, например, автоматически изменять данные коррекции из управляющей программы.

Возможен доступ к следующим таблицам:

- Таблица инструментов ***.t**, доступ только для чтения
- Таблица коррекции ***.tco**, доступ для чтения и записи
- Таблица коррекции ***.wco**, доступ для чтения и записи

Доступ осуществляется к текущей активной таблице. Доступ для чтения всегда возможен, доступ для записи только во время обработки. Доступ для записи во время моделирования или во время поиска кадра не действует.

Если управляющая программа и таблица имеют разные единицы измерения, то система ЧПУ преобразует значения из **MM** в **ДЮЙМ** и наоборот.

Чтение табличного значения

С помощью функции **TABDATA READ** вы можете считать значение из таблицы и сохранить это значение в Q параметре.

В зависимости от типа считываемого столбца вы можете использовать **Q**, **QL**, **QR** или **QS** для сохранения значения. Система ЧПУ автоматически преобразует табличные значения в единицы измерения в управляющей программе.

Система ЧПУ считывает из текущей активной таблицы инструментов. Чтобы прочитать значение из таблицы коррекций, вы должны предварительно активировать эту таблицу.

Функцию **TABDATA READ** вы можете использовать, например, для предварительной проверки данных инструмента для используемого инструмента и для предотвращения сообщения об ошибке во время выполнения программы.

Порядок действий

Выполните действия в указанной последовательности:

SPEC FCT
- Нажмите клавишу **SPEC FCT**

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ
- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

TABDATA
- Нажмите программную клавишу **TABDATA**

TABDATA READ
- Нажмите программную клавишу **TABDATA READ**
- Введите Q-параметр для результата

ENT
- Подтвердите клавишей **ENT**

CORR-TCS
- Нажмите программную клавишу для желаемой таблицы, например, **CORR-TCS**
- Введите имя столбца

ENT
- Подтвердите клавишей **ENT**
- Введите номер строки таблицы

ENT
- Подтвердите клавишей **ENT**

Пример

12 SEL CORR-TABLE TCS "TNC:\table\corr.tco"	Активация таблицы коррекции
13 TABDATA READ Q1 = CORR-TCS COLUMN "DR" KEY "5"	Сохранение значения строки 5 столбца DR из таблицы коррекции в Q1

Запись табличного значения

С помощью функции **TABDATA WRITE** вы можете записать значение из Q-параметра в таблицу.

В зависимости от типа записываемого столбца вы можете использовать **Q**, **QL**, **QR** или **QS** качестве передаваемого параметра.

Для записи в таблицу коррекции необходимо активировать таблицу.

После цикла контактного щупа вы можете использовать функцию **TABDATA WRITE**, например, для ввода требуемой коррекции инструмента в таблицу коррекции.

Порядок действий

Выполните действия в указанной последовательности:

- Нажмите клавишу **SPEC FCT**

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **TABDATA**

- Нажмите программную клавишу **TABDATA WRITE**

- Нажмите программную клавишу для желаемой таблицы, например, **CORR-TCS**
- Введите имя столбца

- Подтвердите клавишей **ENT**
- Введите номер строки таблицы

- Подтвердите клавишей **ENT**
- Введите Q-параметр

- Подтвердите клавишей **ENT**

Пример

12 SEL CORR-TABLE TCS "TNC:\table\corr.tco"	Активация таблицы коррекции
13 TABDATA WRITE CORR-TCS COLUMN "DR" KEY "3" = Q1	Запись значение из Q1 в строку 3, столбца DR таблицы коррекции

Суммирование с табличным значением

С помощью функции **TABDATA ADD** вы суммировать значение из Q-параметра с существующим табличным параметром.

В зависимости от типа записываемого столбца вы можете использовать **Q**, **QL**, **QR** в качестве передаваемого параметра.

Для записи в таблицу коррекции необходимо активировать таблицу.

Вы можете использовать функцию **TABDATA ADD**, например, для обновления коррекции инструмента при повторном измерении.

Порядок действий

Выполните действия в указанной последовательности:

- Нажмите клавишу **SPEC FCT**

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **TABDATA**

- Нажмите программную клавишу **TABDATA ADDITION**

- Нажмите программную клавишу для желаемой таблицы, например, **CORR-TCS**
- Введите имя столбца

- Подтвердите клавишей **ENT**
- Введите номер строки таблицы

- Подтвердите клавишей **ENT**
- Введите Q-параметр

- Подтвердите клавишей **ENT**

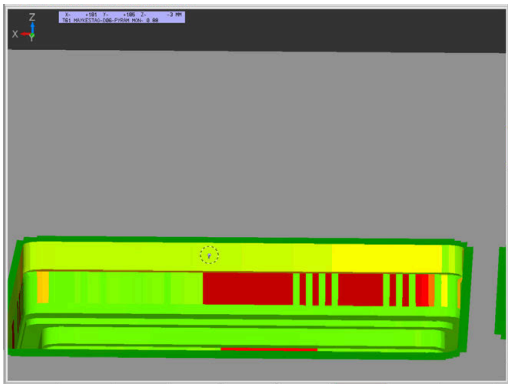
Пример

12 SEL CORR-TABLE TCS "TNC:\table\corr.tco"	Активация таблицы коррекции
13 TABDATA ADD CORR-TCS COLUMN "DR" KEY "3" = Q1	Сложение значения из Q1 со строкой 3, столбца DR таблицы коррекции

10.10 Контроль сконфигурированных компонентов станка (опция # 155)

Применение

> Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!
>
> Данная функция должна быть активирована и адаптирована производителем станка.



С помощью функции **MONITORING** вы можете запускать и останавливать контроль компонентов из программы ЧПУ.

Система ЧПУ контролирует выбранный компонент и отображает результат в цвете на так называемой тепловой карте на детали.

Тепловая карта работает аналогично изображению с тепловизора.

- Зеленый: компоненты в надежной области в соответствии с определениями
- Желтый: компоненты в зоне предупреждения
- Красный: компоненты перегружены

Запуск мониторинга

Чтобы запустить контроль компонента, выполните следующее:

SPEC FCT
- ▶ Выберите специальные функции

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ
- ▶ Выберите функции программы

MONITORING
- ▶ Выберите мониторинг

MONITORING HEATMAP START
- ▶ Нажмите программную клавишу **MONITORING HEATMAP START**

ВЫБОР
- ▶ Выберите компонент, добавленный производителем станка

С помощью тепловой карты вы можете просматривать состояние только одного компонента за раз. Если вы запустили тепловую карту несколько раз подряд, то мониторинг предыдущего компонента прекращается.

Завершение мониторинга

С помощью функции **MONITORING HEATMAP STOP** вы можете остановить мониторинг.

10.11 Задать счетчик

Применение

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Эта функция активируется производителем станка.

С помощью функции **СЧЕТЧИК ФУНКЦИЙ** из управляющей программы можно управлять простым счетчиком. При помощи этого счетчика можно, например, посчитать количество готовых деталей.

Для определения этой функции, действуйте следующим образом:

SPEC FCT

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

FUNCTION COUNT

- Нажмите программную клавишу **FUNCTION COUNT**

УКАЗАНИЕ

Осторожно, возможна потеря данных!

Система ЧПУ позволяет управлять только одним счетчиком. При отработке NC-программы, в которой выполняется сброс счетчика, удаляется значение счетчика другой NC-программы.

- Перед обработкой проверьте, активен ли счетчик
- При необходимости следует записать состояние счетчика и после обработки снова вставить в меню MOD

Текущее состояние счетчика можно выгравировать при помощи цикла **225**.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**

Влияние на режим работы Тест программы

В режиме работы **Тест программы** можно моделировать счетчик. При имеет значение только состояние счетчика, который определен непосредственно в управляющей программе. Состояние счетчика в меню MOD не затрагивается.

Влияние на режим работы Отраб.отд.бл. программы и Режим авт. управления.Режим авт. управления

Состояние счетчика из меню MOD действует только на режимы работы **Отраб.отд.бл. программы** и **Режим авт. управления**.

Состояние счетчика также сохраняется после перезапуска системы ЧПУ.

Определение FUNCTION COUNT

Функция **FUNCTION COUNT** предлагает следующие возможности:

Программная клавиша	Функция
FUNCTION COUNT INC	Увеличить счетчик на 1
FUNCTION COUNT RESET	Сбросить счетчик
FUNCTION COUNT TARGET	Заданному числу (целевое значение) присвоить значение Вводимое значение: 0–9999
FUNCTION COUNT SET	Присвоить счетчику значение Вводимое значение: 0–9999
FUNCTION COUNT ADD	Увеличить значение счетчика на определенную величину Вводимое значение: 0–9999
FUNCTION COUNT REPEAT	Повторить управляющую программу, начиная с этой метки, если нужное количество деталей ещё не изготовлено

Пример

5 FUNCTION COUNT RESET	Сбросьте счетчик
6 FUNCTION COUNT TARGET10	Задайте число обработок
7 LBL 11	Введите метку для перехода
8 L ...	Обработка
51 FUNCTION COUNT INC	Увеличьте значение счетчика
52 FUNCTION COUNT REPEAT LBL 11	Повторить обработку, если необходимое кол-во деталей не достигнуто
53 M30	
54 END PGM	

10.12 Создание текстового файла

Применение

В системе ЧПУ можно создавать и обрабатывать тексты с помощью текстового редактора. Типичные области применения:

- Сохранение опытных значений обработки
- Документирование рабочих процессов
- Составление сборника формул

Текстовые файлы - это файлы типа .A (ASCII). Если нужно обработать другие файлы, следует сначала конвертировать их в формат .A.

Открытие текстового файла и выход

- Режим работы: нажмите клавишу **Программирование**
- Вызов управления файлами: нажать клавишу **PGM MGT** .
- Отобразите файлы с расширением .A: последовательно нажмите программные клавиши **ВЫБОР ТИПА** и **ПОКАЗ.ВСЕ**
- Выберите файл и откройте его с помощью программной клавиши **ВЫБОР** или клавиши **ENT** или откройте новый файл: введите новое имя, подтвердите ввод нажатием клавиши **ENT**

Для выхода из текстового редактора, следует вызвать меню управление файлами и выбрать файл другого типа, например,управляющую программу.

Клавиша Softkey	Движения курсора
СЛЕДУЮЩ. СЛОВО	Переместить курсор на одно слово вправо
ПОСЛЕДНЕЕ СЛОВО	Переместить курсор на одно слово влево
СТРАНИЦА	Переместить курсор на следующую страницу дисплея
СТРАНИЦА	Переместить курсор на предыдущую страницу дисплея
НАЧАЛО	Переместить курсор в начало файла
КОНЕЦ	Переместить курсор в конец файла

Редактирование текстов

Над первой строкой текстового редактора находится информационное поле, в котором отображается имя файла, место расположения и информация о строках:

Файл: Имя текстового файла

Строка: Текущее положение курсора на строке

Столбец: Текущее положение курсора в столбце

Текст вставляется в том месте, в котором в данный момент находится курсор. С помощью кнопок со стрелками курсор перемещается в любое место текстового файла.

С помощью клавиши **Enter** или **ENT** вы можете разорвать строку.

Удаление и повторная вставка знаков, слов и строк

С помощью текстового редактора можно удалять слова или строки полностью и вставлять их в другом месте.

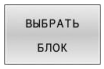
- Переместите курсор на слово или строку, которые нужно удалить и вставить в другом месте
- Нажмите программную клавишу **УДАЛИТЬ СЛОВО** или **УДАЛИТЬ СТРОКУ**, текст будет удален и сохранен в буфере обмена
- Переместите курсор на позицию, в которую нужно вставить текст, и нажмите программную клавишу **ВС.СТР./ СЛОВО**

Клавиша Softkey	Функция
УДАЛИТЬ СТРОКУ	Удаление строки и сохранение ее в буферной памяти
УДАЛИТЬ СЛОВО	Удаление слова и его сохранение его в буферной памяти
УДАЛИТЬ СИМВОЛ	Удаление знака и его сохранение его в буферной памяти
ВС.СТР./ СЛОВО	Вставка строки или слова после удаления

Обработка текстовых блоков

Текстовые блоки любого размера можно копировать, удалять или вставлять в другом месте. В любом случае следует сначала выделить нужный текстовый блок:

- Выделение текстового блока: переместите курсор на первый знак выделяемого текстового блока



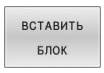
- Нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ БЛОК**
- Переместите курсор на последний знак выделяемого текстового блока. Если курсор перемещается напрямую вверх или вниз с помощью клавиш со стрелками, то все строки текста, находящиеся между позициями курсора, выделяются - текст помечается цветом

После выделения нужного текстового блока следует обработать текст с помощью следующих клавиш Softkey:

Клавиша Softkey	Функция
УДАЛИТЬ БЛОК	Удалить выделенный блок и сохранить его в буферной памяти
КОПИРОВ. БЛОК	Сохранить выделенный блок в буферной памяти, не удаляя его (копирование)

Если оператору нужно вставить сохраненный в буфере блок в другое место, следует выполнить следующие шаги:

- Переместите курсор на то место, в которое необходимо вставить сохраненный в буфере текстовый блок



- Нажмите программную клавишу **ВСТАВИТЬ БЛОК**: текст будет вставлен

Пока текст находится в буферной памяти, его можно вставлять неограниченное число раз.

Перенос выделенного блока в другой файл

- Выделите текстовый блок, как описано выше

- Нажмите программную клавишу **ПРИКРЕПИТЬ К ФАЙЛУ**.
- > Система ЧПУ отобразит диалог **Новое имя файла =**.
- Введите путь и имя целевого файла.
- > Система ЧПУ прикрепляет выделенный текстовый блок к целевому файлу. Если целевого файла с введенным именем не существует, система ЧПУ запишет выделенный текст в новый файл.

Вставка другого файла туда, где находится курсор

- Переместите курсор в то место в тексте, куда нужно вставить другой текстовый файл

- Нажмите программную клавишу **ВСТАВИТЬ ФАЙЛ**.
- > Система ЧПУ отобразит диалог **Название файла =**.
- Введите путь и имя того файла, который вы хотите вставить

Поиск фрагментов текста

Функция поиска текстового редактора применяется для нахождения слов или последовательности знаков в тексте. Система ЧПУ предоставляет две возможности.

Поиск текущего текста

Функция поиска должна найти слово, соответствующее слову, на котором в данный момент находится курсор:

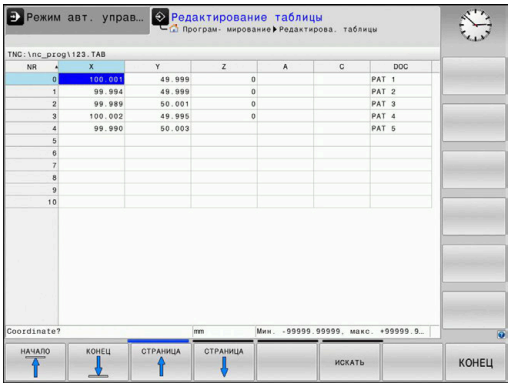
- Переместите курсор на нужное слово
- Выберите функцию поиска: нажмите программную клавишу **ПОИСК**
- Нажмите программную клавишу **ПОИСК АКТУАЛЬН. СЛОВА**
- Поиска слова: нажмите программную клавишу **ПОИСК**
- Выход из функции поиска: нажмите Softkey **КОНЕЦ**

Поиск любого текста

- Выберите функцию поиска: нажмите программную клавишу **ПОИСК**. Система ЧПУ отобразит диалог **Искать текст :**
- Введите искомый текст
- Поиска текста: нажмите программную клавишу **ПОИСК**
- Выход из функции поиска: нажмите Softkey **КОНЕЦ**

10.13 Свободно определяемые таблицы

Основы



В свободно определяемых таблицах можно сохранять и считывать любую информацию из управляющей программы. Для этого предоставляются функции Q-параметров с **FN 26** по **FN 28**.

Формат свободно определяемых таблиц означает, что столбцы таблиц и их свойства, можно изменять с помощью редактора структуры. С его помощью можно составлять таблицы, которые точно подходят для их области применения.

Дополнительно ВЫ можете переключаться табличным видом (стандартный вид) и формуляром.

> Имена таблиц и столбцов должны начинаться с букв и не должны содержать математические символы, например +. Наличие подобных символов может вследствие особенности SQL-команд привести к проблемам при чтении и записи данных.

Создание свободно определяемых таблиц

Выполнить действия в указанной последовательности:

PGM MGT
- ▶ Нажать клавишу **PGM MGT**
- ▶ Ввести имя файла с расширением .TAB

ENT
- ▶ Подтвердить клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ отобразит всплывающее окно с заданными форматами таблиц.
- ▶ С помощью клавиши со стрелками выбрать шаблон таблицы, например **example.tab**

ENT
- ▶ Подтвердить клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ откроет новую таблицу в предварительно выбранном формате.
- ▶ Чтобы адаптировать таблицу к текущим потребностям, нужно изменить формат таблицы
  Дополнительная информация: "Изменение формата таблицы", Стр. 424

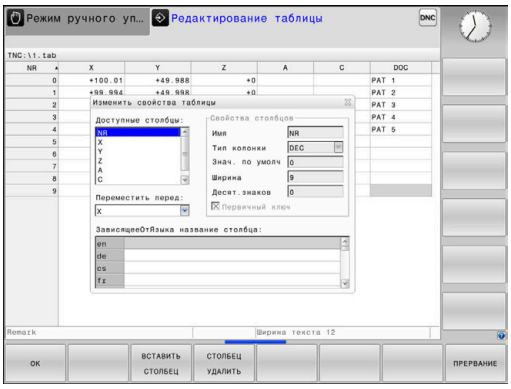
> Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!
>
> Производитель станка может создать собственные шаблоны таблиц и внести их в систему ЧПУ. При создании новой таблицы система ЧПУ открывает всплывающее окно со всеми имеющимися шаблонами таблиц.

Можно также вносить в систему ЧПУ собственные шаблоны таблиц. Для этого необходимо создать новую таблицу, изменить формат таблицы и сохранить эту таблицу в директории **TNC:\system \proto**. Если после этого будет создаваться новая таблица, система ЧПУ предложит сохраненный шаблон в открывающемся окне выбора для шаблонов таблиц.

Изменение формата таблицы

Выполните действия в указанной последовательности:

- Нажмите программную клавишу **РЕДАКТИР. ФОРМАТА**
- > Система ЧПУ откроет всплывающее окно, в котором представлена структура таблицы.
- Настройте формат



Система ЧПУ предлагает следующие возможности:

Структурная команда	Значение
Доступные столбцы:	Список всех столбцов, включенных в таблицу
Переместить перед:	Запись, отмеченная в **Доступные столбцы**, перемещается и становится перед этим столбцом
Имя	Имя столбца отображается в заглавной строке
Тип колонки	**TEXT**: текстовое поле **SIGN**: знак + или - **BIN**: двоичное число **DEC**: десятичное, положительное, целое число **HEX**: шестнадцатеричное число **INT**: целое число **LENGTH**: длина (пересчитывается для дюймовых программ) **FEED**: подача (мм/мин или 0,1 дюйма/мин) **IFEED**: подача (мм/мин или дюйм/мин) **FLOAT**: число с плавающей запятой **BOOL**: логическое число **INDEX**: индекс **TSTAMP**: жестко определенный формат даты и времени **UPTEXT**: текстовое поле заглавными буквами **PATHNAME**: путь к файлу
Стандартное значение	Значение, которым предварительно заполняются поля в этом столбце
Ширина	Ширина столбца (количество знаков)
Первичный ключ	Первый столбец таблицы
Обозначение столбца, зависящее от используемого языка	Диалоги, зависящие от используемого языка

> Столбцы с типом столбца, разрешающим ввод букв, например, **TEXT**, можно выбирать или описывать только с помощью QS-параметров даже в том случае, когда содержимым ячейки является цифра.

Для навигации в формуляре можно работать с подключенной мышью или с клавишами навигации.

Выполните действия в указанной последовательности:

- Нажимать клавиши навигации для перемещения между полями ввода

- Открывать выпадающие меню клавишей **GOTO**

- Перемещаться в пределах поля ввода с помощью клавиш со стрелками

> В таблице, уже содержащей строки, Вы не можете изменить в свойствах таблицы **имя** и **тип столбца**. Только удалив все строки, вы сможете изменить эти свойства. При необходимости предварительно создайте резервную копию таблицы.
>
> При помощи комбинации клавиш **CE** и **ENT** сбросьте недействительные значения в полях с типом столбца **TSTAMP**.

Закрытие редактора структуры

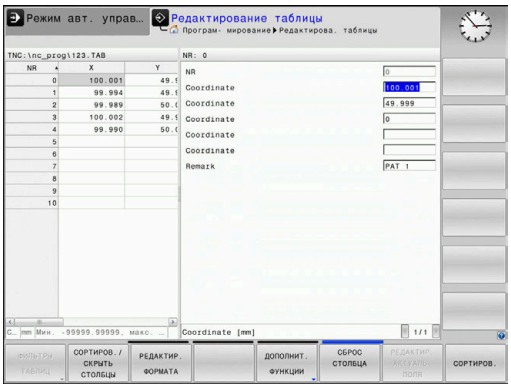
Выполните действия в указанной последовательности:

- Нажмите программную клавишу **OK**
- > Система ЧПУ закроет формуляр редактора и сохранит изменения.

- Или нажмите программную клавишу **ПРЕРВАНИЕ**
- > Система ЧПУ отменит все введенные изменения.

Переключение вида между таблицей и формой

Все таблицы с расширением **.TAB** могут быть представлены либо в виде списка, либо в виде формы.



Необходимо изменить экран следующим образом:

- Нажать клавишу **разделения экрана**

- Выбрать программную клавишу с необходимым экраном

При представлении в виде формы система ЧПУ отображает в левой части экрана номера строк с содержимым первого столбца.

Данные на экране формуляра могут быть изменены следующим образом:

- Нажать клавишу **ENT** для перехода в следующее поле ввода с правой стороны

Выбрать другие строки для обработки:

- Нажать клавишу **следующая вкладка**
> Система ЧПУ выполнит переход в левое окно.

- Выбрать с помощью клавиш со стрелками нужную строку.

- Перейти назад в окно ввода с помощью клавиши **следующая вкладка**

FN 26: TABOPEN – открыть свободно определяемую таблицу

При помощи функции **FN 26: TABOPEN** откройте любую свободно определяемую таблицу, чтобы описать эту таблицу при помощи **FN 27**, или считать данные из этой таблицы **FN 28**.

> В управляющей программе одновременно может быть открыта только одна таблица. Новый кадр УП с **FN 26: TABOPEN** автоматически закрывает последнюю открытую таблицу.
>
> Таблица, которую нужно открыть, должна иметь расширение **.TAB**.

Пример: открыть таблицу TAB1.TAB, сохраненную в директории TNC:\DIR1

```
56 FN 26:  TABOPEN TNC:\DIR1\TAB1.TAB
```

FN 27: TABWRITE – запись в свободно определяемую таблицу

С помощью функции **FN 27: TABWRITE** опишите таблицу, которая была ранее открыта с помощью **FN 26: TABOPEN**.

Можно определить или описать несколько имен столбцов в кадре **TABWRITE**. Имена столбцов должны быть написаны в кавычках и через запятую. Значение, которое система ЧПУ должна записать в соответствующий столбец, определяется в Q-параметрах.

Функция **FN 27: TABWRITE** учитывается только в режимах работы **Отработка отд.блоков программы** и **Режим автоматического управления**.

С помощью функции **FN 18 ID992 NR16** можно узнать, в каком режиме выполняется управляющая программа.

Если в одном кадре УП описывается несколько столбцов, нужно сохранить все значения, предназначенные для записи, как следующие друг за другом номера Q-параметров.

Система ЧПУ показывает сообщение об ошибке, если возникает попытка записи в заблокированную ячейку или ячейку, которой нет в наличии.

При необходимости произвести запись в текстовое поле (например, тип столбца **UPTEXT**) нужно работать с QS-параметрами. В цифровых полях записи производятся с помощью Q-, QL- или QR-параметров.

Пример:

В строке 5 открытой в данный момент таблицы описываются столбцы «радиус», «глубина» и «D». Значения, которые должны быть записаны в таблицу, хранятся в Q-параметрах **Q5**, **Q6** и **Q7**

```
53 Q5 = 3,75
54 Q6 = -5
55 Q7 = 7,5
56 FN 27:  TABWRITE 5/“RADIUS,TIEFE,D“ = Q5
```

FN 28: TABOPEN – открыть свободно определяемую таблицу

С помощью функции **FN 28: TABREAD** можно считывать таблицу, открытую ранее с помощью **FN 26: TABOPEN**.

Вы можете определить/считать несколько имен столбцов в кадре **TABREAD**. Имена столбцов должны быть написаны в кавычках и через запятую. Определите в кадре **FN 28** номер Q-параметра, в который система ЧПУ должна записать первое считываемое значение.

> При считывании из нескольких столбцов в одном кадре УП система ЧПУ сохраняет считанные значения в следующих друг за другом номерах Q-параметров одного типа, например **QL1**, **QL2** и **QL3**.

При необходимости выбрать текстовое поле нужно работать с QS-параметрами. В цифровых полях чтение производятся с помощью Q-, QL- или QR-параметров.

Пример:

В строке 6 открытой в данный момент таблицы считываются значения в столбцах **X**, **Y** и **D**. Первое значение сохраняется в Q-параметре **Q10**, второе значение в **Q11**, третье значение в **Q12**.

Столбец **DOC** из этой же таблицы сохраняется в **QS1**.

```
56 FN 28:  TABREAD Q10 = 6/“X,Y,D“
57 FN 28:  TABREAD QS1 = 6/“DOC“
```

Настройка формата таблицы

УКАЗАНИЕ

Осторожно, возможна потеря данных!

Функция **АДАПТИР. ТАБЛИЦУ / ПРОГРАММУ** окончательно изменяет формат всех таблиц. Система ЧПУ не выполняет перед изменением формата автоматическое резервное копирование файлов. Таким образом, файлы изменяются навсегда и в некоторых случаях становятся непригодными к использованию.

- Функцию следует использовать только после согласования с производителем станка

Программная клавиша	Функция
АДАПТИР. ТАБЛИЦУ / ПРОГРАММУ	Адаптировать формат текущей таблицы после обновления версии программного обеспечения системы ЧПУ

Имена таблиц и столбцов должны начинаться с букв и не должны содержать математические символы, например +. Наличие подобных символов может вследствие особенности SQL-команд привести к проблемам при чтении и записи данных.

10.14 Пульсирующая частота вращения FUNCTION S-PULSE

Программирование пульсирующей частоты вращения

Применение

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Прочтите и соблюдайте рекомендации, данные в описании функций.

Следуйте указаниям по технике безопасности.

При помощи функции **FUNCTION S-PULSE** вы можете запрограммировать пульсирующую частоту вращения, чтобы предотвратить собственные колебания станка .

При помощи вводимого значения P-TIME вы определяете период колебаний, а при помощи вводимого значения SCALE изменяете частоту вращения в процентах. Частота вращения изменяется синусоидально относительно заданного значения.

Порядок действий

Пример

```
13 FUNCTION S-PULSE P-TIME10 SCALE5
```

Во время определения выполняются следующие действия:

SPEC FCT
- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ
- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

FUNCTION SPINDLE
- Нажмите программную клавишу **FUNCTION SPINDLE**

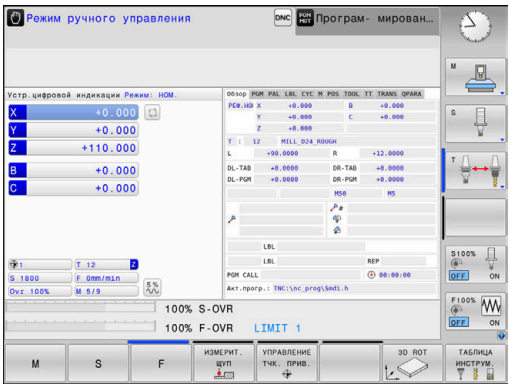
SPINDLE-PULSE
- Нажмите программную клавишу **SPINDLE-PULSE**
- Определите период P-TIME
- Определите изменение частоты вращения SCALE

Система ЧПУ никогда не превысит запрограммированное ограничение частоты вращения. Частота вращения будет оставаться неизменной, пока синусоида функции **FUNCTION** S-PULSE снова не окажется меньше максимальной частоты вращения.

Символы

В индикации статуса отобразится символ состояния пульсирующей частоты вращения:

Символ	Функция
S %	Пульсирующая частота вращения активна



Отмена пульсирующей частоты вращения

Пример

```
18 FUNCTION S-PULSE RESET
```

При помощи функции **FUNCTION S-PULSE RESET** можно отменить пульсирующую частоту вращения.

Для определения этой функции, действуйте следующим образом:

SPEC FCT

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

FUNCTION SPINDLE

- Нажмите программную клавишу **FUNCTION SPINDLE**

RESET SPINDLE-PULSE

- Нажмите программную клавишу **RESET SPINDLE-PULSE**

10.15 Время выдержки FUNCTION FEED

Программирование времени выдержки

Применение

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Прочтите и соблюдайте рекомендации, данные в описании функций.

Следуйте указаниям по технике безопасности.

С помощью функции **FUNCTION FEED DWELL** можно запрограммировать выдержку времени в секундах с повторением, например, чтобы спровоцировать стружколомание . Программировать **FUNCTION FEED DWELL** следует непосредственно перед обработкой, которую вы намереваетесь выполнить со стружколоманием.

Функция **FUNCTION FEED DWELL** не работает во время перемещения на ускоренном ходу и во время измерения.

УКАЗАНИЕ

Внимание, опасность повреждения инструмента и заготовки!

Если функция **FUNCTION FEED DWELL** активна, система ЧПУ повторно прерывает подачу. При прерывании подачи инструмент остается в текущей позиции, шпиндель при этом продолжает вращаться. Такое поведение приводит к возникновению брака при нарезании резьбы. Дополнительно во время отработки существует опасность разрушения инструмента!

- Функцию **FUNCTION FEED DWELL** следует деактивировать перед нарезанием резьбы

Порядок действий

Пример

```
13 FUNCTION FEED DWELL D-TIME0.5 F-TIME5
```

Во время определения выполняются следующие действия:

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **FUNCTION FEED**

- Нажмите программную клавишу **FEED DWELL**
- Введите время интервала выдержки D-TIME
- Введите время нарезания стружки F-TIME

Сброс времени выдержки

Сброс времени выдержки выполняется непосредственно после обработки, выполненной при помощи стружконарезания.

Пример

```
18 FUNCTION FEED DWELL RESET
```

Функция **FUNCTION FEED DWELL RESET** позволяет сбросить повторяющуюся выдержку времени.

Во время определения выполняются следующие действия:

- Активируйте панель Softkey со специальными функциями

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **FUNCTION FEED**

- Нажмите программную клавишу **RESET FEED DWELL**

Выдержку времени можно также сбросить введя D-TIME 0.

В конце программы система ЧПУ автоматически выполняет сброс **FUNCTION FEED DWELL**.

10.16 Время выдержки FUNCTION DWELL

Программирование времени выдержки

Применение

С помощью функции **FUNCTION DWELL** можно запрограммировать выдержку времени в секундах или количествах оборотов шпинделя.

Порядок действий

Пример

```
13 FUNCTION DWELL TIME10
```

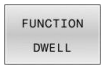
Пример

```
23 FUNCTION FEED DWELL RESET
```

Для определения этой функции, действуйте следующим образом:

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**



- Нажмите программную клавишу **FUNCTION DWELL**

- Нажмите программную клавишу **DWELL TIME**
- Определите временной отрезок в секундах

- Альтернативно, нажмите программную клавишу **DWELL REVOLUTIONS**
- Определите количество оборотов шпинделя

10.17 Отвести инструмент при NC-стоп: FUNCTION LIFTOFF

Программирование отвода при помощи FUNCTION LIFTOFF

Условие

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Эта функция конфигурируется и активируется производителем станка. В машинном параметре **CfgLiftOff** (№ 201400) производитель станка задает отрезок пути, по которому система ЧПУ должна переместиться в случае **LIFTOFF**. С помощью машинного параметра **CfgLiftOff** функцию можно также деактивировать.

В таблице инструментов в столбце **LIFTOFF** для активного инструмента установлен параметр **Y**.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Применение

Функция **LIFTOFF** действует в следующих ситуациях:

- При NC-стоп, запущенном оператором
- При NC-стоп, запущенном ПО, например при появлении ошибки в системе привода
- При сбое электроснабжения

Инструмент отводится от контура на максимум 2 мм. Система ЧПУ рассчитывает направление отвода на основании значений, введенных в кадре **FUNCTION LIFTOFF**.

Вам доступны следующие возможности программирования функции **LIFTOFF**:

- **FUNCTION LIFTOFF TCS X Y Z**: отвод в системе координат инструмента с заданным вектором
- **UNCTION LIFTOFF ANGLE TCS SPB**: отвод в системе координат инструмента с заданным углом
- Отвод в направлении оси инструмента при помощи **M148**

Дополнительная информация: "Автоматический отвод инструмента от контура при NC-стоп: M148", Стр. 256

Программирование отвода с использованием вектора

Пример

```
18 FUNCTION LIFTOFF TCS X+0 Y+0.5 Z+0.5
```

При помощи **LIFTOFF TCS X Y Z** вы задаете направление отвода в виде вектора в системе координат инструмента. Система ЧПУ рассчитывает на основании заданного производителем станка общего пути путь отвода по отдельным осям.

Во время определения выполняются следующие действия:

SPEC FCT
- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ
- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

FUNCTION LIFTOFF
- Нажмите программную клавишу **FUNCTION LIFTOFF**

LIFTOFF TCS
- Нажмите программную клавишу **LIFTOFF TCS**
- Введите компоненты вектора в X, Y и Z

Программирование отвода с использованием определенного угла

Пример

```
18 FUNCTION LIFTOFF ANGLE TCS SPB+20
```

При помощи **LIFTOFF ANGLE TCS SPB** вы задаете направление отвода в виде пространственного угла в системе координат инструмента.

Введенный угол SPB описывает угол между Z и X. Если вводится значение 0°, инструмент отводится в направлении оси инструмента Z.

Во время определения выполняются следующие действия:

SPEC FCT
- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ
- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

FUNCTION LIFTOFF
- Нажмите программную клавишу **FUNCTION LIFTOFF**

LIFTOFF ANGLE TCS
- Нажмите программную клавишу **LIFTOFF ANGLE TCS**
- Введите угол SPB

Сброс функции Liftoff

Пример

```
18 FUNCTION LIFTOFF RESET
```

С помощью функции **FUNCTION LIFTOFF RESET** выполняется сброс отвода.

Во время определения выполняются следующие действия:

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

- Нажмите программную клавишу **FUNCTION LIFTOFF**

- Нажмите программную клавишу **LIFTOFF RESET**

> Вы можете выполнить сброс также при помощи функции M149.
>
> В конце программы система ЧПУ автоматически выполняет сброс **FUNCTION LIFTOFF**.

11

Многоосевая обработка

11.1 Функции для многоосевой обработки

В данной главе представлены функции ЧПУ, связанные с многоосевой обработкой:

Функция ЧПУ	Описание	Страница
PLANE	Определение обработки в развёрнутой плоскости обработки	441
M116	Подача осей вращения	473
PLANE/M128	Наклонное фрезерование	471
FUNCTION TCPM	Определение поведения системы ЧПУ при позиционировании осей вращения (улучшенная функция M128)	482
M126	Перемещение осей вращения по оптимальному пути	475
M94	Уменьшение значения индикации осей вращения	476
M128	Определение поведения системы ЧПУ при позиционировании осей вращения	477
M138	Выбор осей наклона	480
M144	Рассчитать кинематику станка	481
LN-кадры	Трехмерная коррекция инструмента	488

11.2 Функция PLANE: наклон плоскости обработки (номер опции #8)

Выполнение

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Функции разворота плоскости обработки должны быть активированы производителем станка!

Функцию **PLANE** в полном объеме можно использовать, как правило, на станках, где имеется не менее двух осей вращения (оси стола, оси головки или их комбинация). Функция **PLANE AXIAL** является исключением. **PLANE AXIAL** можно также использовать в станках с только одной программируемой осью вращения.

Функции **PLANE** (англ. plane = плоскость) – эффективные функции, с помощью которых можно различными способами определять наклонные плоскости обработки.

Определение параметров функций **PLANE** состоит из двух частей:

- Геометрическое определение плоскости, которое будет различным для каждой имеющейся **PLANE**-функции
- Поведение при позиционировании функции **PLANE**, независимо от определения плоскости обработки и идентично для всех функций **PLANE**
  Дополнительная информация: "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Система ЧПУ пытается при включении станка восстановить выключенное состояние наклонной плоскости. При определенных условиях это не является возможным. Это имеет, например, место, когда наклоняется угол оси, и станок сконфигурирован с пространственным углом или, если была изменена кинематика.

- Сбрасывайте наклон, когда возможно, перед завершением работы
- Проверить состояние наклона при повторном включении.

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Цикл **8 ZERK.OTRASHENJE** вместе с функцией **Наклон плоскости обработки** может действовать различно. При этом решающую роль здесь играет последовательность программирования, отраженные оси и использование функции наклона. Во время наклона и последующей обработки существует опасность столкновения!

- Проверьте выполнение и позиции при помощи графического моделирования
- Тестировать NC-программу или ее фрагмент в режиме **Отработка отд.блоков программы** следует с осторожностью

Примеры

1 Цикл **8 ZERK.OTRASHENJE** запрограммирован перед функцией наклона без осей вращения:
   - Наклон используемых функций **PLANE** (кроме **PLANE AXIAL**) отражается зеркально
   - Зеркальное отражение действует после наклона с использованием **PLANE AXIAL** или цикла **19**

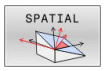
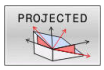
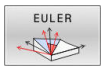
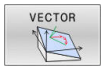
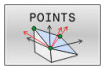
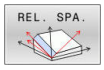
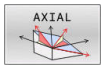
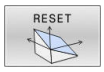
2 Цикл **8 ZERK.OTRASHENJE** запрограммирован перед функцией наклона с одной осью вращения:
   - Отраженная зеркально ось вращения не оказывает влияние на наклон примененной функции **PLANE**, зеркально отражается только перемещение оси вращения

Указания по использованию и программированию:

- Если наклонная плоскость обработки активна, активировать функцию присвоения фактической позиции невозможно.
- Если вы используете функцию **PLANE** при активном **M120**, тогда система ЧПУ отменяет коррекцию радиуса и заодно автоматически также функцию **M120**.
- Сброс функций **PLANE** следует всегда выполнять при помощи **PLANE RESET**. Ввод значения 0 во все параметры **PLANE** (например, все три пространственные угла) приводит к сбросу углов, но не функции.
- Если вы лимитируете количество осей наклона с помощью функции **M138**, то возможности наклона осей вашего станка могут быть из-за этого ограничены. Будет ли система ЧПУ учитывать углы между не выбранными осями или устанавливать их на 0, решает производитель станка.
- Система ЧПУ поддерживает наклон плоскости обработки только с помощью оси шпинделя Z.

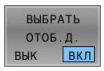
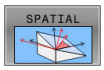
Обзор

Большинство функций **PLANE** (кроме **PLANE AXIAL**) позволяют описать требуемую плоскость обработки независимо от фактических осей вращения станка. Предлагаются следующие возможности:

Клавиша Softkey	Функция	Требуемые параметры	Стр.
	**SPATIAL**	Три пространственных угла **SPA**, **SPB**, **SPC**	446
	**PROJECTED**	Два угла проекции **PROPR** и **PROMIN**, а также угол вращения **ROT**	448
	**EULER**	Три угла Эйлера: прецессия (**EULPR**), нутация (**EULNU**) и вращение (**EULROT**)	450
	**VECTOR**	Вектор нормали для определения плоскости и базисный вектор для определения направления наклонной оси X	452
	**POINTS**	Координаты трех произвольных точек наклоняемой плоскости	455
	**RELATIV**	Отдельно взятый, инкрементально действующий пространственный угол	457
	**AXIAL**	До трех абсолютных или инкрементальных межосевых углов **A**, **B**, **C**	458
	**RESET**	Сброс функции PLANE	445

Запуск анимации

Чтобы познакомиться с различными возможностями определения отдельной функции **PLANE**, можно запустить анимацию с помощью программной клавиши. Для этого сначала включите режим анимации, а затем выберите требуемую функцию **PLANE**. Во время воспроизведения анимации система ЧПУ подсвечивает программную клавишу для выбранной функции **PLANE** синим.

Программная клавиша	Функция
	Включение режима анимации
	Выбор анимации (выделяется синим)

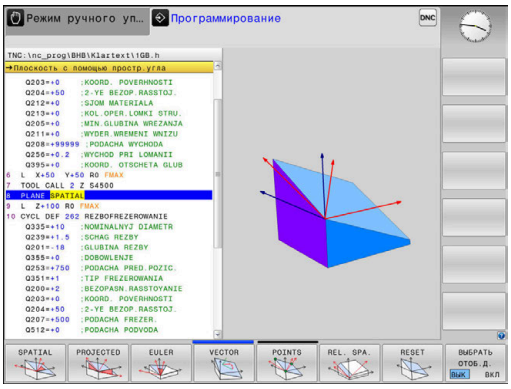
Определение PLANE-функции

SPEC FCT

- Активируйте панель Softkey со специальными функциями

НАКЛОН ПЛОСКОСТИ

- Нажмите программную клавишу **НАКЛОН ПЛОСКОСТИ**
- > Система ЧПУ отображает на панели программных клавиш доступные функции **PLANE**.
- Выберите функцию **PLANE**



Выбор функции

- Выберите необходимую функцию, используя программную клавишу
- > Система ЧПУ продолжает диалог и запрашивает требуемые параметры.

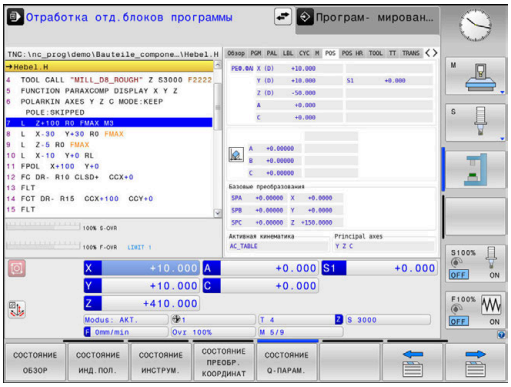
Выбор функции при активной анимации

- Выберите необходимую функцию, используя программную клавишу
- > Система ЧПУ отобразит анимацию.
- Для того чтобы выбрать текущую активную функцию, нажмите программную клавишу с данной функцией еще раз или нажмите клавишу **ENT**

Индикация положения

Как только активируется любая функция **PLANE** (кроме **PLANE AXIAL**), система ЧПУ отобразит в окне дополнительной индикации состояния рассчитанный пространственный угол.

В индикации остаточного пути (**ACTDST** и **REFDST**) система ЧПУ отображает во время наклона оси вращения расстояние до рассчитанной конечной позиции оси вращения (режим **MOVE** или **TURN**).

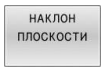


Сброс функции PLANE

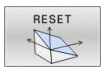
Пример

```
25 PLANE RESET MOVE DIST50 F1000
```

- Активируйте панель Softkey со специальными функциями



- Нажмите программную клавишу **НАКЛОН ПЛОСКОСТИ**
- > Система ЧПУ отображает на панели программных клавиш доступные функции **PLANE**



- Выберите функцию для сброса

- Определите, должна ли система ЧПУ автоматически переместить оси наклона в исходное положение (**MOVE** или **TURN**) или нет (**STAY**)
  Дополнительная информация: "Автоматический поворот MOVE/TURN/STAY", Стр. 461

- Нажмите кнопку **END**

> Функция **PLANE RESET** выполняет сброс активного наклона и угла (функция **PLANE** или цикл **19**) (угол = 0, функция неактивна). Многократное определение не требуется.
>
> Деактивировать наклон в режиме работы **Режим ручного управления** можно при помощи меню 3D ROT.
>
> **Дальнейшая информация:** Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

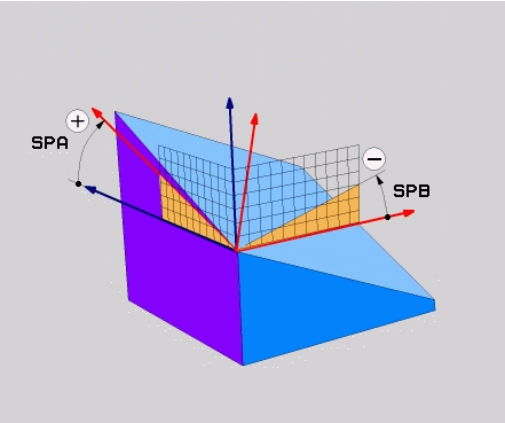
Определение плоскости обработки через пространственный угол: PLANE SPATIAL

Применение

Пространственные углы определяют плоскость обработки через повороты (до трех) в ненаклоненной системе координат детали (**последовательность A-B-C**).

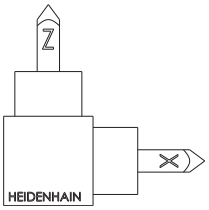
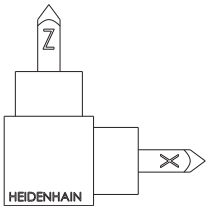
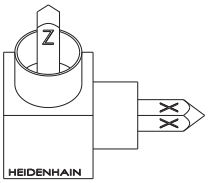
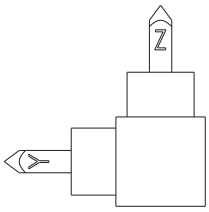
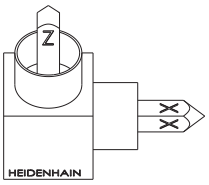
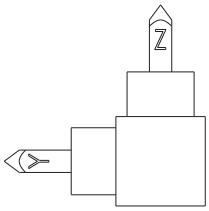
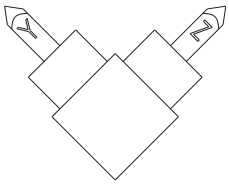
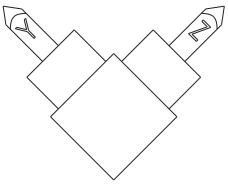
Большинство пользователей исходят при этом из трех последовательных поворотов в обратной последовательности (**последовательность C-B-A**).

Результат в обоих случаях идентичный, как и показано ниже.



Пример

```
PLANE SPATIAL SPA+45 SPB+0 SPC+90 ...
```

A-B-C	C-B-A
Исходное положение A0° B0° C0° 	Исходное положение A0° B0° C0° 
A+45° 	C+90° 
B+0° 	B+0° 
C+90° 	A+45° 

Сравнение последовательностей:

- **Последовательность A-B-C:**
  1. Наклон относительно ненаклоненной оси X системы координат детали
  2. Наклон относительно ненаклоненной оси Y системы координат детали
  3. Наклон относительно ненаклоненной оси Z системы координат детали
- **Последовательность C-B-A:**
  1. Наклон относительно ненаклоненной оси Z системы координат детали
  2. Наклон относительно наклоненной оси Y
  3. Наклон относительно наклоненной оси X

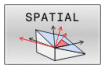
Указания по программированию:

- Вы всегда должны определять все три пространственных угла **SPA**, **SPB** и **SPC**, даже если значение одного или нескольких углов равно 0.
- Цикл **19** требует в зависимости от станка ввода пространственных углов или углов оси. Если конфигурация (настройка машинных параметров) позволяет вводить пространственные углы, то определение угла в цикле **19** и функции **PLANE SPATIAL** идентично.
- Можно выбрать процедуру позиционирования. **Дополнительная информация:** "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460

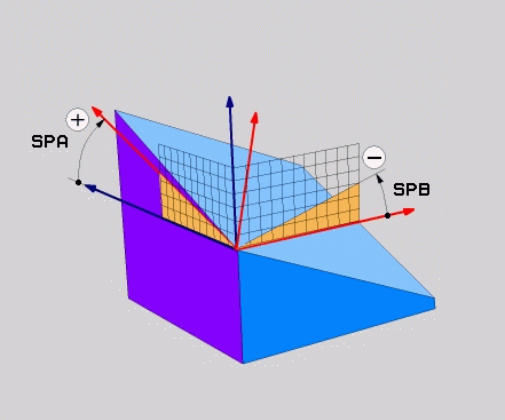
Параметры ввода

Пример

```
5 PLANE SPATIAL SPA+27 SPB+0 SPC+45 .....
```

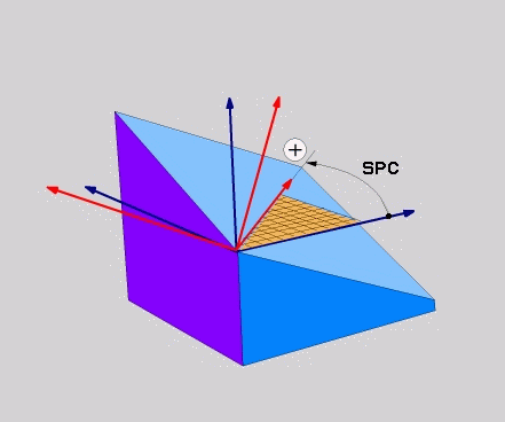


- **Пространственный угол A?**: угол разворота **SPA** вокруг (ненаклоненной) оси X. Диапазон ввода от -359,9999° до +359,9999°
- **Пространственный угол B?**: угол разворота **SPB** вокруг (ненаклоненной) оси станка Y. Диапазон ввода от -359,9999° до +359,9999°
- **Пространственный угол C?**: угол разворота **SPC** вокруг (ненаклоненной) оси станка Z. Диапазон ввода от -359,9999° до +359,9999°
- Продолжите работу, перейдя к свойствам позиционирования
  Дополнительная информация: "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460



Используемые сокращения

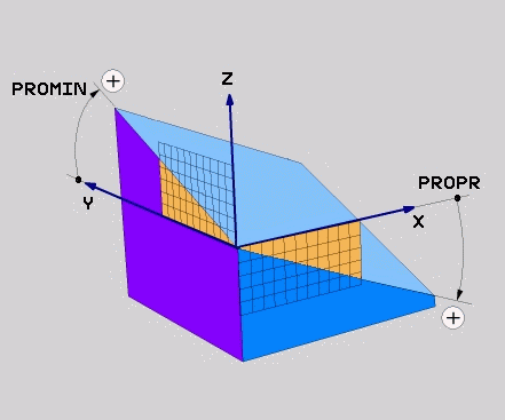
Сокращение	Значение
SPATIAL	Англ. **spatial** = пространственный
SPA	**sp**atial **A**: вращение вокруг (ненаклоненной) оси X
SPB	**sp**atial **B**: вращение вокруг (ненаклоненной) оси Y
SPC	**sp**atial **C**: вращение вокруг (ненаклоненной) оси Z



Определение плоскости обработки через угол проекции: PLANE PROJECTED

Применение

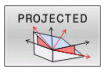
Углы проекций определяют плоскость обработки через ввод 2 углов, которые оператор может определить через проекцию определяемой плоскости обработки на 1-ую плоскость координат (плоскость ZX, где Z - ось инструмента) и 2-ую плоскость координат (плоскость YZ, где Z - ось инструмента).



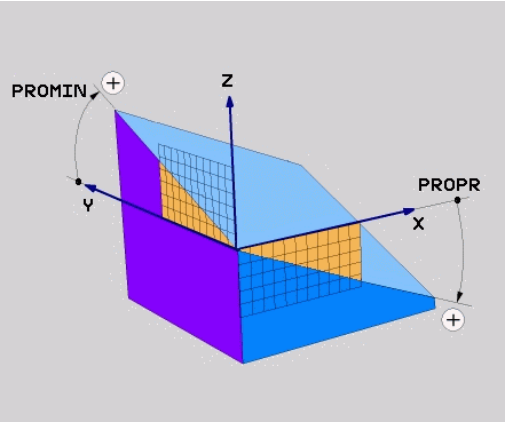
Указания по программированию:

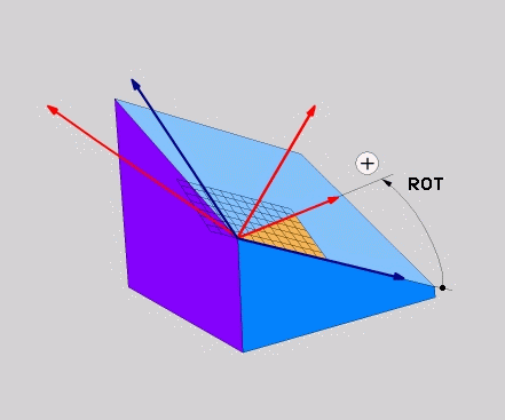
- Углы проекции соответствуют угловым проекциям на плоскости прямоугольной системы координат. Только в случае прямоугольных деталей углы внешних поверхностей детали совпадают с углами проекции. Поэтому в случае непрямоугольных деталей данные об углах в техническом чертеже часто отличаются от фактических углов проекции.
- Можно выбрать процедуру позиционирования. **Дополнительная информация:** "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460

Параметры ввода



- **Угол проекции на 1-ую плоскость координат?**: проецированный угол наклоненной плоскости обработки на 1-ую плоскость неразвёрнутой системы координат (Z/X при оси инструментов Z). Диапазон ввода от -89.9999° до +89.9999°. Ось 0° - это главная ось активной плоскости обработки (ось X, при оси инструмента Z, положительное направление оси)
- **Угол проекции на 2-ую плоскость координат?**: проецированный угол на 2-ую плоскость неразвёрнутой системы координат (Y/Z при оси инструментов Z). Диапазон ввода от -89.9999° до +89.9999°. Ось 0° - это вспомогательная ось активной плоскости обработки (ось Y, при оси инструмента Z)
- **ROT - угол вращения плоскости?**: поворот развёрнутой системы координат вокруг развёрнутой оси инструмента (логически соответствует вращению с помощью цикла **10**). С помощью угла вращения можно простым способом определить направление главной оси плоскости обработки (оси X, если осью инструмента является Z, и оси Z, если осью инструментов является ось Y). Диапазон ввода от -360° до +360°
- Затем определите параметры позиционирования
  Дополнительная информация:
  "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460





Пример

```
5 PLANE  PROJECTED PROPR+24  PROMIN+24 ROT+30  .....
```

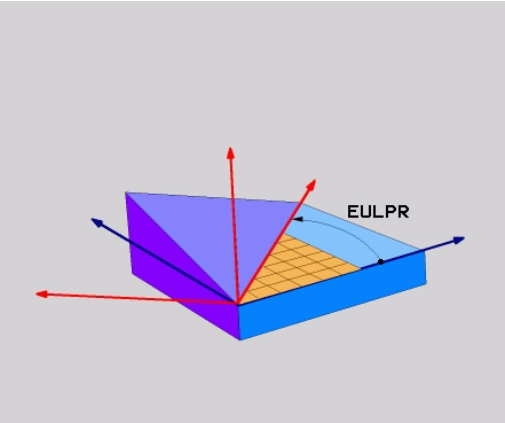
Используемые сокращения:

PROJECTED	Англ. projected = проецированный
PROPR	principal plane: главная плоскость
PROMIN	minor plane: вспомогательная плоскость
ROT	Англ. rotation: вращение

Определение плоскости обработки через угол Эйлера: PLANE EULER

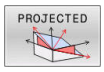
Применение

Углы Эйлера описывают плоскость обработки с помощью максимум трех **поворотов вокруг наклоненной системы координат**. Определение трем углам Эйлера было дано швейцарским математиком Эйлером.



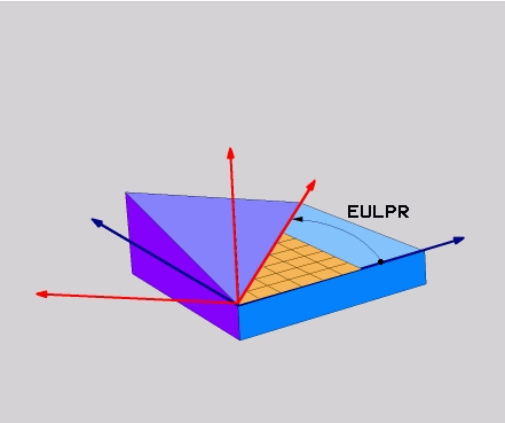
> Можно выбрать процедуру позиционирования.
> **Дополнительная информация:** "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460

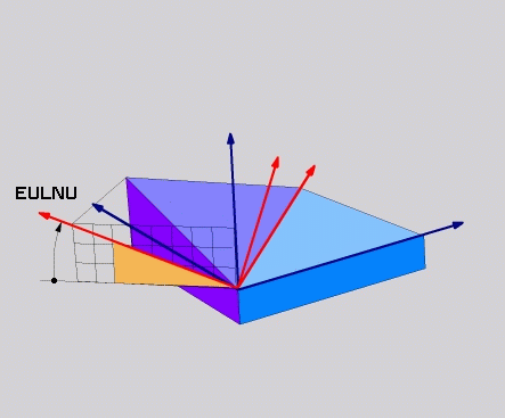
Параметры ввода



- **Угол разворота главной плоскости координат?**: угол разворота **EULPR** вокруг оси Z Обратите внимание:
  - Диапазон ввода от -180.0000° до 180.0000°
  - Осью 0° является ось X
- **Угол наклона оси инструмента?**: угол наклона **EULNUT** системы координат вокруг развёрнутой на угол прецессии оси X. Обратите внимание:
  - Диапазон ввода от 0° до 180.0000°
  - Осью 0° является ось Z
- **ROT - угол вращения плоскости?**: Вращение **EULROT** развёрнутой системы координат вокруг оси Z (логически соответствует вращению с помощью цикла **10**). При помощи угла вращения Вы можете легко определить направление главной оси плоскости обработки (X при оси инструмента Z).

  Обратите внимание:
  - Диапазон ввода от 0° до 360.0000°
  - Осью 0° является ось X
- Затем определите параметры позиционирования
  Дополнительная информация: "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460



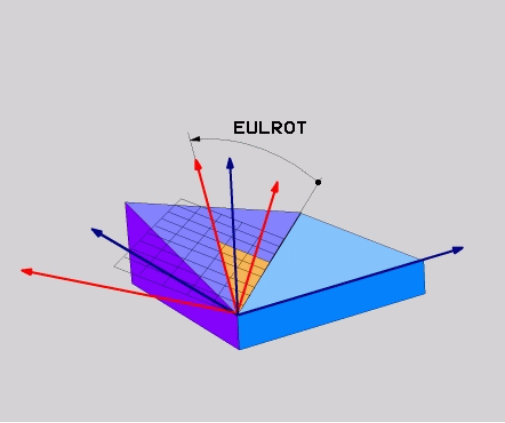


Пример

```
5 PLANE  EULER EULPR45  EULNU20 EULROT22  .....
```

Используемые сокращения

Сокращение	Значение
EULER	Швейцарский математик, давший определение так называемым углам Эйлера
EULPR	**Пре**цессия: угол, описывающий поворот системы координат вокруг оси Z
EULNU	**Ну**тация: угол, описывающий поворот системы координат вокруг смещенной на угол прецессии оси X
EULROT	**Угол** вращения: угол, описывающий поворот наклонной системы координат вокруг наклонной оси Z

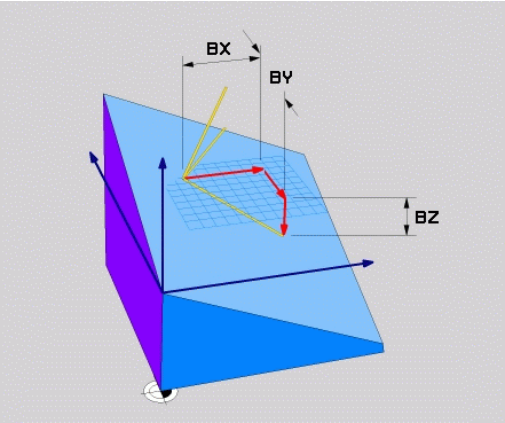


Определение плоскости обработки по двум векторам: PLANE VECTOR

Применение

Определение плоскости обработки через **два вектора** можно использовать в том случае, если CAD-система может рассчитать вектор базиса и вектор нормали к наклонной плоскости обработки. Нормированный ввод не требуется. Система ЧПУ сама рассчитывает нормирование, поэтому вы можете вводить значения от -9,999999 до +9,999999.

Необходимый для задания плоскости обработки базисный вектор задается компонентами **BX**, **BY** и **BZ**. Вектор нормали определяется составляющими **NX**, **NY** и **NZ**.



Указания по программированию:

- Система ЧПУ выполняет внутренний расчет соответствующих нормированных векторов на основании введенных оператором значений.
- Вектор нормали определяет наклон и направление плоскости обработки. Базисный вектор задает в определенной плоскости обработки ориентацию главной оси X. Чтобы определение плоскости обработки было однозначным, векторы должны программироваться перпендикулярно друг к другу. Поведение в случае неперпендикулярных векторов определяется производителем станка.
- Вектор нормали не должен быть слишком коротким, например, все компоненты, относящиеся к направлению, должны иметь значение 0 или 0,0000001. В этом случае система ЧПУ не может определить наклон. Обработка заканчивается сообщением об ошибке. Это поведение не зависит от конфигурации машинных параметров.
- Можно выбрать процедуру позиционирования. **Дополнительная информация:** "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Производитель станков конфигурирует поведение системы ЧПУ в случае неперпендикулярных векторов.

Система ЧПУ не только выводит стандартное сообщение об ошибке, но и исправляет (или заменяет) неперпендикулярный базисный вектор. При этом вектор нормали система ЧПУ не изменяет.

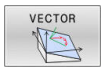
Стандартная коррекция со стороны системы ЧПУ при неперпендикулярном базисном векторе:

- базисный вектор проецируется вдоль вектора нормали на плоскость обработки (задается вектором нормали)

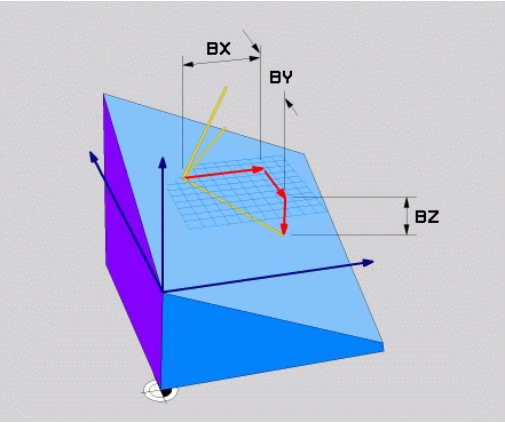
Коррекция со стороны системы ЧПУ в случае неперпендикулярного базисного вектора, который при этом еще и короткий, параллелен или антипараллелен вектору нормали:

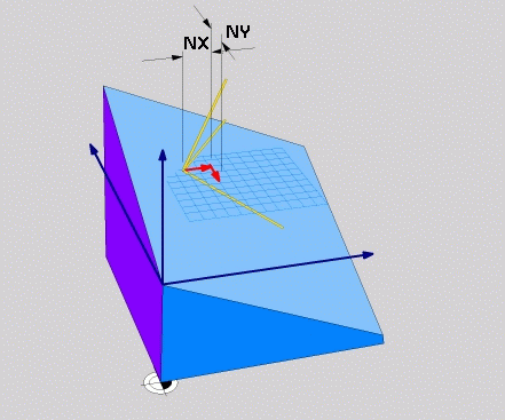
- если вектор нормали не имеет компонента X, то базисный вектор соответствует изначальной оси X
- если вектор нормали не имеет компонента Y, то базисный вектор соответствует изначальной оси Y

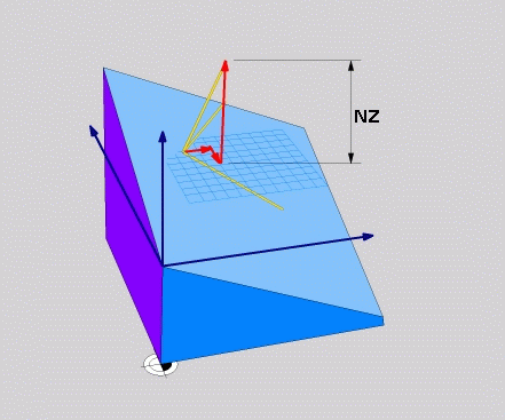
Параметры ввода



- **Компонент X базисного вектора?**: компонент X **BX** базисного вектора B. Диапазон ввода: от 9,9999999 до +9,9999999
- **Компонент Y базисного вектора?**: компонент Y **BY** базисного вектора B. Диапазон ввода: от 9,9999999 до +9,9999999
- **Компонент Z базисного вектора?**: компонент Z **BZ** базисного вектора B. Диапазон ввода: от 9,9999999 до +9,9999999
- **Компонент X вектора нормали?**: компонент X **NX** вектора нормали N. Диапазон ввода: от 9,9999999 до +9,9999999
- **Компонент Y вектора нормали?**: компонент Y **NY** вектора нормали N. Диапазон ввода: от 9,9999999 до +9,9999999
- **Компонент Z вектора нормали?**: компонент Z **NZ** вектора нормали N. Диапазон ввода: от 9,9999999 до +9,9999999
- Затем определите параметры позиционирования
  Дополнительная информация:
  "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460







Пример

```
5 PLANE  VECTOR BX0.8  BY-0.4 BZ-0.42  NX0.2 NY0.2 NZ0.92 ..
```

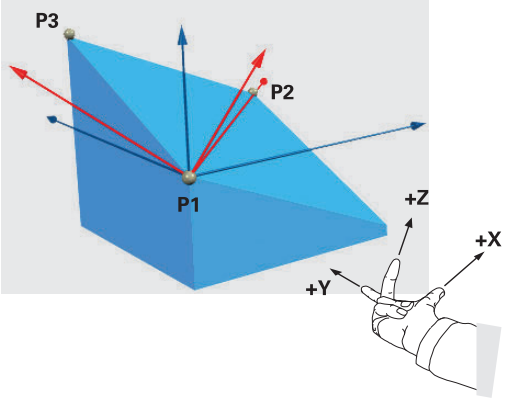
Используемые сокращения

Сокращение	Значение
VECTOR	англ. vector = вектор
BX, BY, BZ	**B** – базисный вектор : компоненты **X**, **Y** и **Z**
NX, NY, NZ	**N** – вектор нормали : компоненты **X**, **Y** и **Z**

Определение плоскости обработки по трем точкам: PLANE POINTS

Применение

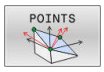
Плоскость обработки можно однозначно определить, указав **три произвольные точки от P1 до P3 данной плоскости**. Этот вариант реализован в функции **PLANE POINTS**.



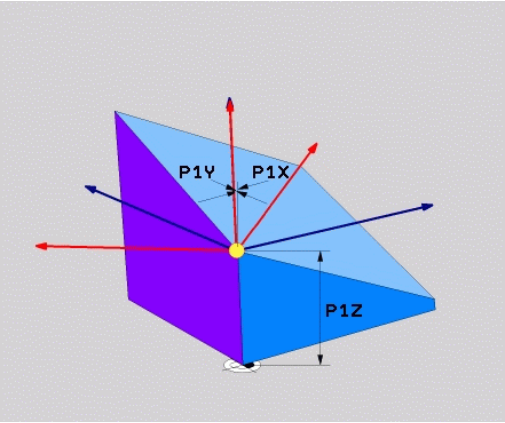
Указания по программированию:

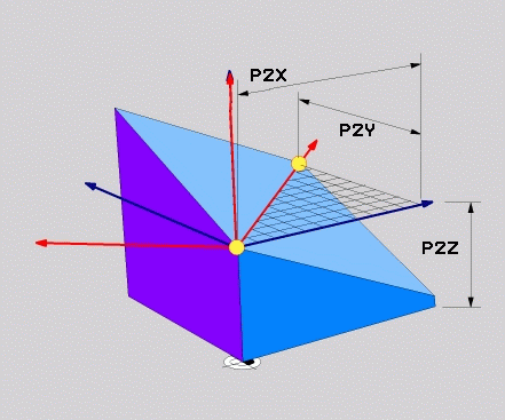
- Эти три точки определяют наклон и направление плоскости. Положение активной нулевой точки в случае **PLANE POINTS** система ЧПУ не меняет.
- Отрезок, соединяющий точку 1 и точку 2, задает направление наклоненной главной оси X (ось инструмента Z).
- Точка 3 определяет наклон плоскости обработки. На основании заданной плоскости обработки рассчитывается ориентация оси Y, поскольку она находится под прямым углом к оси X. Положение точки 3 определяет также ориентацию оси инструмента и тем самым направление плоскости обработки. Чтобы положительная ось инструмента указывала в направлении от детали, точка 3 должна находиться над линией, соединяющей точку 1 и точку 2 (правило правой руки).
- Можно выбрать процедуру позиционирования. **Дополнительная информация:** "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460

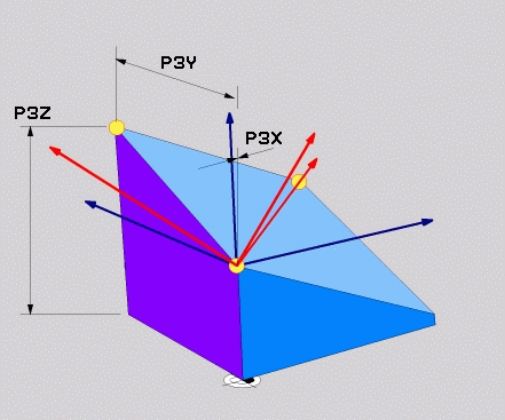
Параметры ввода



- **Координата X 1-й точки плоскости?**: Координата X **P1X** 1-й точки плоскости
- **Координата Y 1-й точки плоскости?**: Координата Y **P1Y** 1-й точки плоскости
- **Координата Z 1-й точки плоскости?**: Координата Z **P1Z** 1-й точки плоскости
- **Координата X 2-й точки плоскости?**: Координата X **P2X** 2-й точки плоскости
- **Координата Y 2-й точки плоскости**: Координата Y **P2Y** 2-й точки плоскости
- **Координата Z 2-й точки плоскости?**: Координата Z **P2Z** 2-й точки плоскости
- **Координата X 3-й точки плоскости?**: Координата X **P3X** 3-й точки плоскости
- **Координата Y 3-й точки плоскости?**: Координата Y **P3Y** 3-й точки плоскости
- **Координата Z 3-й точки плоскости?**: Координата Z **P3Z** 3-й точки плоскости
- Затем определите параметры позиционирования
  Дополнительная информация:
  "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460







Пример

```
5 PLANE  POINTS P1X+0  P1Y+0 P1Z+20  P2X+30 P2Y+31  P2Z+20
    P3X+0 P3Y+41  P3Z+32.5 .....
```

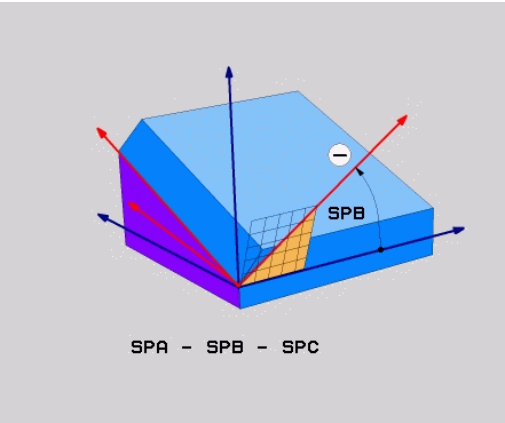
Используемые сокращения

Сокращение	Значение
POINTS	англ. **points** = точки

Определение плоскости обработки через отдельный, инкрементальный пространственный угол: PLANE RELATIV

Применение

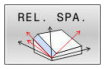
Инкрементальный пространственный угол используется в том случае, если уже активная развёрнутая плоскость обработки должна быть наклонена с помощью **одного дополнительного поворота**. Пример: изготовление фаски 45° на наклоненной плоскости.



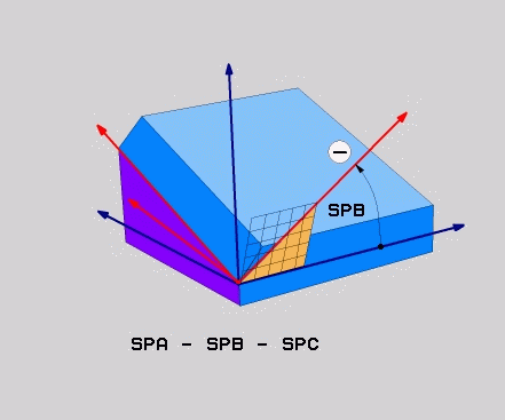
Указания по программированию:

- Определенный угол всегда ссылается на активную плоскость обработки независимо от ранее примененной функции наклона.
- Можно поочередно программировать произвольное количество функций **PLANE RELATIV**.
- Если после применения функции **PLANE RELATIV** вернуться к ранее активной плоскости обработки, определите ту же функцию **PLANE RELATIV** с противоположным знаком.
- Если **PLANE RELATIV** используется без предварительного наклона, то **PLANE RELATIV** действует в системе координат детали. В этом случае вы наклоняете первоначальную плоскость обработки на определенный пространственный угол функции **PLANE RELATIV**.
- Можно выбрать процедуру позиционирования. **Дополнительная информация:** "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460

Параметры ввода



- **Инкрементный угол?**: пространственный угол, вокруг которого активная плоскость обработки должна быть развёрнута. С помощью программной клавиши выберите ось, вокруг которой будет произведён разворот. Диапазон ввода: от -359.9999° до +359.9999°
- Затем определите параметры позиционирования **Дополнительная информация:** "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460



Пример

```
5 PLANE  RELATIV SPB-45  .....
```

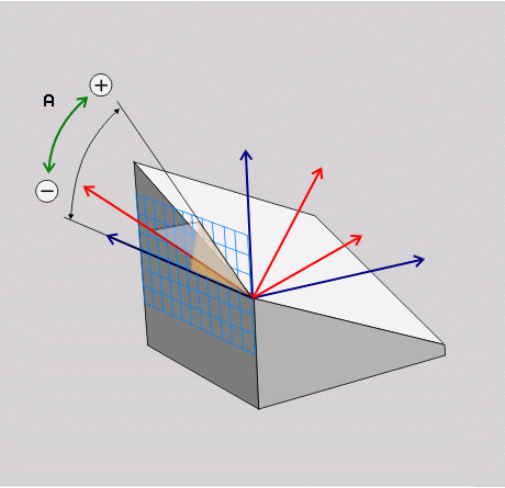
Используемые сокращения

Сокращение	Значение
RELATIV	англ. **relative** = относительно

Плоскость обработки через угол оси: PLANE AXIAL

Применение

Функция **PLANE AXIAL** определяет как наклон и направление плоскости обработки, так и заданные координаты осей вращения.



PLANE AXIAL можно также использовать и с одной осью вращения.

Ввод заданных координат (ввод угла оси) позволяет однозначно определить ситуацию наклона на основании заданных позиций осей. Значения пространственных углов часто имеют несколько математических решений без дополнительных определений. Без использования CAM-системы ввод угла оси может быть удобен в основном в случае осей вращения, расположенных под прямым углом.

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Если на станке допускаются определения пространственных углов, то после **PLANE AXIAL** можно также использовать **PLANE RELATIV**.

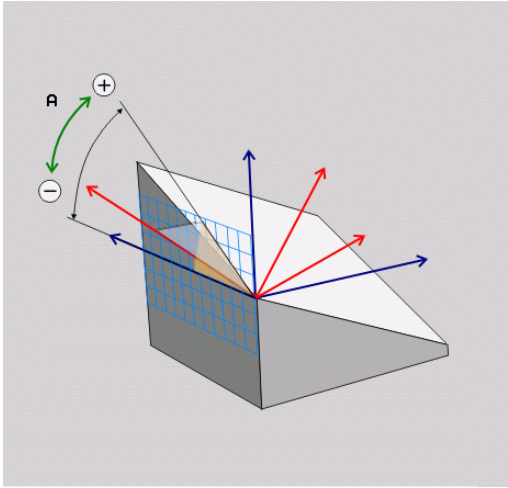
Указания по программированию:

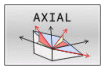
- Углы осей должны соответствовать имеющимся на станке осям. Если вы намереваетесь запрограммировать угол для осей вращения, которые не существуют, то система ЧПУ выдает сообщение об ошибке.
- Для сброса функции **PLANE AXIAL** используйте функцию **PLANE RESET**. Ввод 0 сбрасывает только угол оси, но не деактивирует функцию наклона.
- Углы осей функции **PLANE AXIAL** действуют модально. Если вы программируете инкрементный угол оси, то система ЧПУ добавляет это значение к текущему действующему углу оси. Если вы программируете в двух следующих друг за другом функциях **PLANE AXIAL** две разные оси вращения, то на основании обоих заданных углов осей формируется новая плоскость обработки.
- Функции **SYM** (**SEQ**), **TABLE ROT** и **COORD ROT** не действуют в сочетании с **PLANE AXIAL**.
- Функция **PLANE AXIAL** не рассчитывает базовый поворот.

Параметры ввода

Пример

```
5 PLANE AXIAL B-45 .....
```





- **Межосевой угол A?**: межосевой угол, **на который** должна быть повернута ось A. Если введены инкрементальные значения, то это угол, **на который** следует далее поворачивать ось A из ее текущей позиции. Диапазон ввода: от -99999,9999° до +99999,9999°
- **Межосевой угол B?**: межосевой угол, **на который** должна быть повернута ось B. Если введены инкрементальные значения, то это угол, **на который** следует далее поворачивать ось B из ее текущей позиции. Диапазон ввода: от -99999,9999° до +99999,9999°
- **Межосевой угол C?**: межосевой угол, **на который** должна быть повернута ось C. Если введены инкрементальные значения, то это угол, **на который** следует далее поворачивать ось C из ее текущей позиции. Диапазон ввода: от -99999,9999° до +99999,9999°
- Затем определите параметры позиционирования
  Дополнительная информация:
  "Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании", Стр. 460

Используемые сокращения

Сокращение	Значение
AXIAL	англ. **axial** = осевой

Определение процедуры работы PLANE-функции при позиционировании

Обзор

Независимо от того, какая PLANE-функция используется для определения наклонной плоскости обработки, в наличии всегда имеются следующие функции для процедуры работы при позиционировании:

- Автоматический поворот
- Выбор альтернативных возможностей наклона (не для **PLANE AXIAL**)
- Выбор типа преобразования (не для **PLANE AXIAL**)

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Цикл **8 ZERK.OTRASHENJE** вместе с функцией **Наклон плоскости обработки** может действовать различно. При этом решающую роль здесь играет последовательность программирования, отраженные оси и использование функции наклона. Во время наклона и последующей обработки существует опасность столкновения!

- Проверьте выполнение и позиции при помощи графического моделирования
- Тестировать NC-программу или ее фрагмент в режиме **Отработка отд.блоков программы** следует с осторожностью

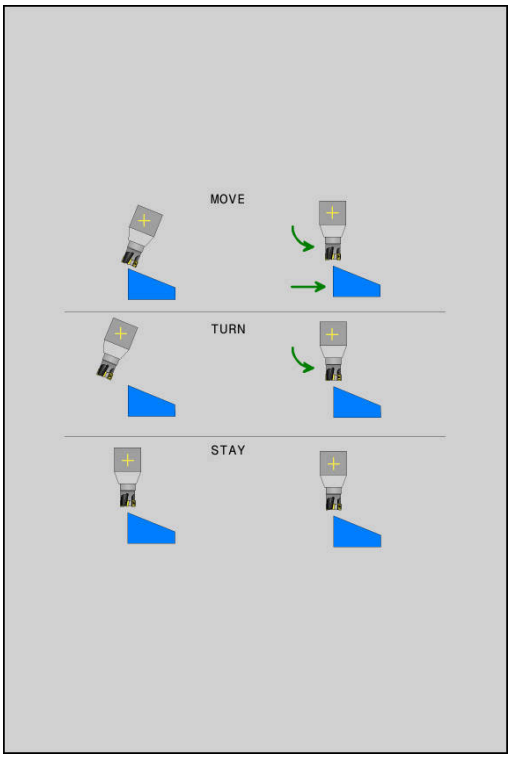
Примеры

1 Цикл **8 ZERK.OTRASHENJE** запрограммирован перед функцией наклона без осей вращения:
   - Наклон используемых функций **PLANE** (кроме **PLANE AXIAL**) отражается зеркально
   - Зеркальное отражение действует после наклона с использованием **PLANE AXIAL** или цикла **19**

2 Цикл **8 ZERK.OTRASHENJE** запрограммирован перед функцией наклона с одной осью вращения:
   - Отраженная зеркально ось вращения не оказывает влияние на наклон примененной функции **PLANE**, зеркально отражается только перемещение оси вращения

Автоматический поворот MOVE/TURN/STAY

После ввода всех параметров для определения плоскости необходимо определить, как именно система ЧПУ должна повернуть оси вращения на рассчитанные значения. Задание этого параметра обязательно.



Система ЧПУ предлагает следующие варианты для поворота осей вращения на рассчитанные значения:

- Функция PLANE должна автоматически повернуть оси вращения на рассчитанные значения осей, при этом относительная позиция между деталью и инструментом не меняется.
  - > Система ЧПУ выполняет компенсирующие перемещения по линейным осям.

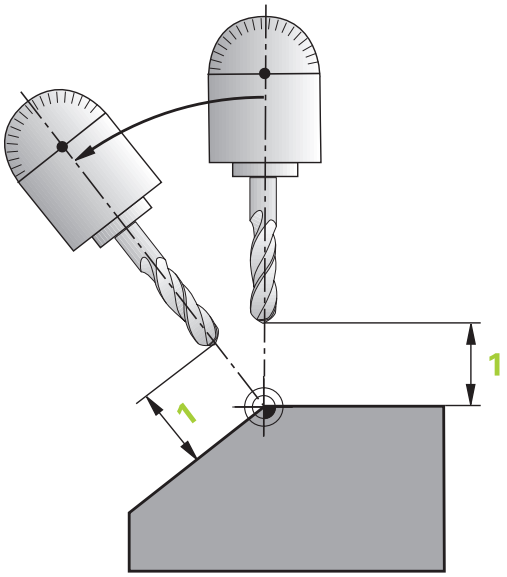
- Функция PLANE должна автоматически повернуть оси вращения на рассчитанные значения, при этом позиционируются только оси вращения.
  - > Система ЧПУ **не** выполняет компенсирующие перемещения по линейным осям.

- Оператор поворачивает оси вращения в следующем, отдельном кадре позиционирования

Если выбрана опция **MOVE** (функция **PLANE** должна автоматически выполнять поворот с компенсационным перемещением), дополнительно следует определить два последующих параметра **расстояние от точки вращения до вершины инструмента** и **Подача? F=**.

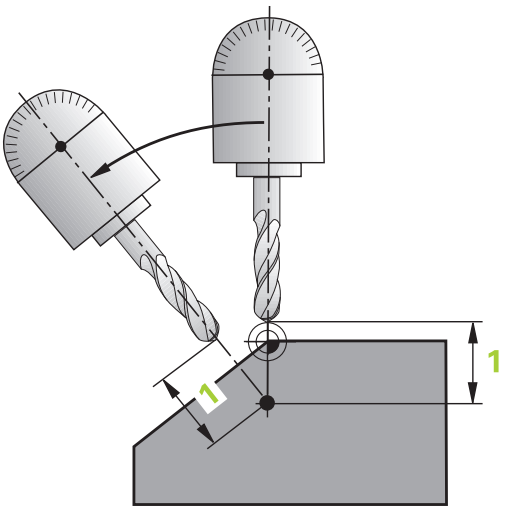
Если выбрана опция **TURN** (функция **PLANE** должна автоматически выполнять поворот без компенсационного перемещения), дополнительно следует определить последующий параметр **Подача? F=**.

В качестве альтернативы подаче **F**, определяемой непосредственно вводом числового значения, можно выполнять поворот также с помощью **FMAX** (ускоренный ход) или **FAUTO** (подача из -кадра **TOOL CALL**).



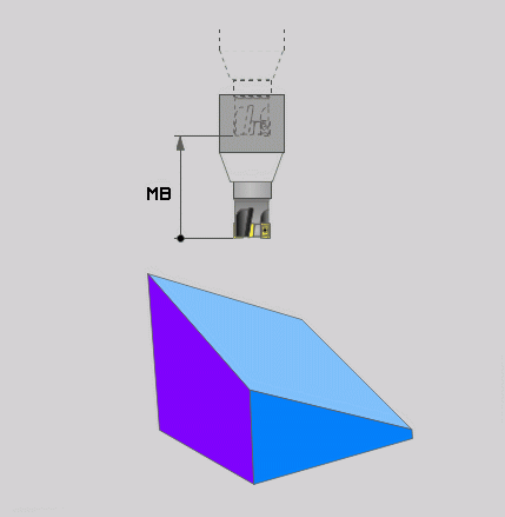
> Если функция **PLANE AXIAL** используется в сочетании с функцией **STAY,** то оси вращения следует поворачивать в отдельном кадре позиционирования после функции **PLANE**.

- **Расстояние от точки вращения до вершины инструмента** (в инкрементах): с помощью параметра **DIST** можно сместить точку вращения поворотного перемещения относительно текущей позиции вершины инструмента.
  - Если инструмент перед поворотом находится на заданном расстоянии от детали, то и после поворота он будет находиться в том же относительном положении (рисунок справа в центре, 1 = DIST).
  - Если инструмент перед поворотом не находится на заданном расстоянии от детали, то и после поворота он будет располагаться со смещением относительно исходного положения (рисунок справа внизу, 1 = DIST)



> Система ЧПУ поворачивает инструмент (стол) относительно вершины инструмента.

- **Подача? F=**: контурная скорость перемещения, с которой инструмент должен поворачиваться
- **Длина возврата по оси WZ?**: путь возврата **MB** отсчитывается в инкрементах от текущей позиции инструмента по оси активного инструмента, который система ЧПУ перемещает **перед процессом поворота**. **MB MAX** перемещает инструмент практически до программного концевого выключателя.



Поворот осей вращения в отдельном кадре программы

Если оси вращения нужно повернуть в отдельном кадре позиционирования (выбрана опция **STAY**), выполните следующие действия:

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Система ЧПУ не выполняет автоматической проверки столкновений между инструментом и деталью. При неправильном или отсутствующем предварительном позиционировании существует опасность столкновения во время наклона!

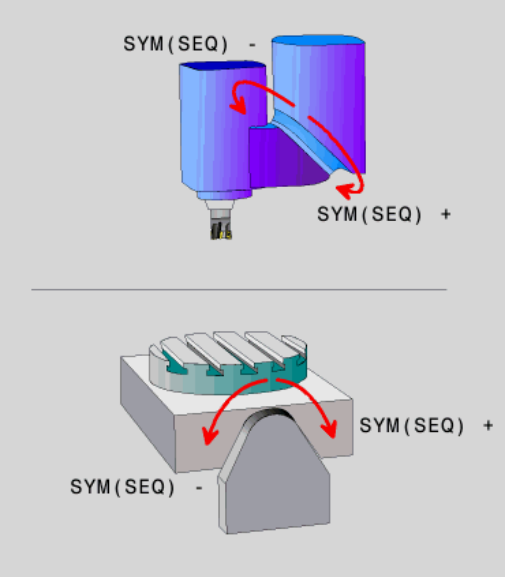
- Перед поворотом запрограммируйте безопасную позицию
- Тестировать NC-программу или ее фрагмент в режиме **Отработка отд.блоков программы** следует с осторожностью

- Выберите любую функцию **PLANE**, определите автоматический поворот при помощи **STAY**. При отработке система ЧПУ рассчитает значения позиций имеющихся на станке осей вращения и запишет их в системные параметры **Q120** (ось A), **Q121** (ось B) и **Q122** (ось C)
- Задайте кадр позиционирования с помощью рассчитанных системой ЧПУ значений углов

Пример: поворот станка с круглым столом C и наклонным столом A на пространственный угол B+45°

...	
12 L Z+250 R0 FMAX	Позиционирование на безопасную высоту
13 PLANE SPATIAL SPA+0 SPB+45 SPC+0 STAY	Определение и активация PLANE-функции
14 L A+Q120 C+Q122 F2000	Позиционирование оси вращения с помощью значений, рассчитанных системой ЧПУ
...	Определение обработки на наклонной плоскости

Выбор возможных решений поворота SYM (SEQ) +/–



На основании определенного оператором положения плоскости обработки система ЧПУ должна рассчитать соответствующее положение имеющихся на станке осей вращения. Как правило, всегда существует два варианта решения.

Для выбора одного из возможных вариантов решения система ЧПУ предлагает два варианта: **: SYM** и **SEQ**. Варианты можно выбрать с помощью программных клавиш. **SYM** – стандартный вариант.

Ввод **SYM** или **SEQ** является опциональным.

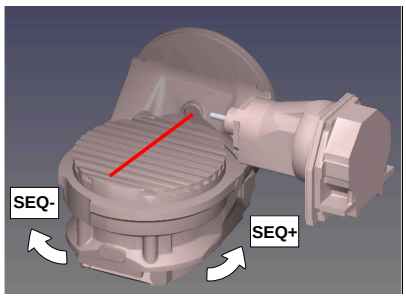
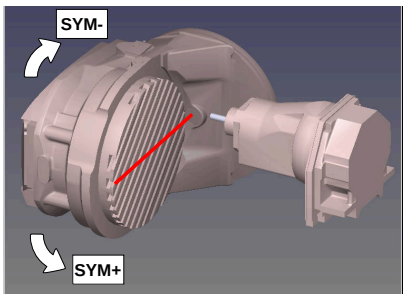
SEQ исходит из базового положения (0°) мастер-оси. Мастер-осью является первая ось вращения, если считать от инструмента, или последняя ось вращения, если считать от стола (в зависимости от конфигурации станка). Если возможности решения располагаются в положительном или отрицательном диапазоне, система ЧПУ использует автоматически ближайшее решение (кратчайший путь). Если используется вторая возможность решения нужно либо выполнить предварительное позиционирование мастер-оси перед наклоном плоскости обработки (в области второй возможности решения) или работать с **SYM**.

SYM использует в противоположность к **SEQ** точку симметрии мастер-оси в качестве точки привязки. Каждая мастер-ось обладает двумя положениями симметрии, которые расположены под углом 180° друг к другу (частично только одно положение симметрии в диапазоне перемещения).

Определите точку симметрии следующим образом:

- Выполните **PLANE SPATIAL** с произвольным пространственным углом и **SYM+**
- Сохранить угол оси для мастер-оси в Q-параметре, например, -100.
- Повторите функцию **PLANE SPATIAL** с **SYM-**
- Сохраните угол оси для мастер-оси в Q-параметре, например, -80.
- Определить среднее значение, например, -90.

Среднее значение соответствует точке симметрии

Привязка для SEQ	Привязка для SYM
	

С помощью функции **SYM** выберите возможность решения по отношению к точке симметрии мастер-оси.

- **SYM+** позиционирует мастер-ось в положительном полупространстве, исходя из точки симметрии
- **SYM-** позиционирует мастер-ось в отрицательном полупространстве, исходя из точки симметрии

С помощью функции **SEQ** выберите возможность решения по отношению к точке симметрии мастер-оси:

- **SEQ+** позиционирует мастер-ось в положительном диапазоне наклона, исходя из точки основного положения
- **SEQ-** позиционирует мастер-ось в отрицательном диапазоне наклона, исходя из точки основного положения

Если выбранное с помощью **SYM** (**SEQ**) решение не соответствует диапазону перемещения станка, система ЧПУ выдает сообщение об ошибке **Угол не разрешается**.

> При использовании совместно с **PLANE AXIALSYM** (**SEQ**) не имеет функции.

Если **SYM** (**SEQ**) не определен, система ЧПУ рассчитывает решение следующим образом:

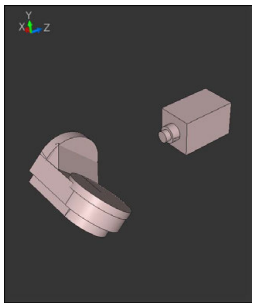
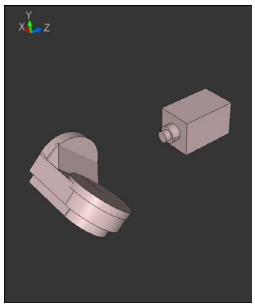
1. Определяет, находятся ли обе возможности решения в диапазоне перемещения поворотных осей
2. Две возможности решения: исходя из актуального положения оси вращения выбирает вариант решения с наикратчайшим путем.
3. Одна возможность решения: выбирает единственное решение
4. Отсутствие возможностей решения: Выдается сообщение об ошибках **Угол не разрешается**

Примеры

Станок с круглым столом C и наклонным столом A.
Запрограммированная функция: PLANE SPATIAL SPA+0 SPB +45 SPC+0

Конечный выключатель	Стартовая позиция	SYM = SEQ	Результат перемещения осей
Отсутствует	A+0, C+0	не прогр.	A+45, C+90
Отсутствует	A+0, C+0	+	A+45, C+90
Отсутствует	A+0, C+0	–	A–45, C–90
Отсутствует	A+0, C–105	не прогр.	A–45, C–90
Отсутствует	A+0, C–105	+	A+45, C+90
Отсутствует	A+0, C–105	–	A–45, C–90
–90 < A < +10	A+0, C+0	не прогр.	A–45, C–90
–90 < A < +10	A+0, C+0	+	Сообщение об ошибке
–90 < A < +10	A+0, C+0	-	A–45, C–90

Станок с круглым столом B и наклонным столом A (конечный переключатель A + 180 и -100).
Запрограммированная функция: PLANE SPATIAL SPA-45 SPB +0 SPC+0

SYM	SEQ	Результат перемещения осей	Отображение кинематики
+		A = -90, B = +0	
-		Сообщение об ошибке	**Нет решения в ограниченной области**
	+	Сообщение об ошибке	**Нет решения в ограниченной области**
	-	A = -90, B = +0	

Положение точки симметрии зависит от кинематики. При изменении кинематики (например, смене головки), положение точки симметрии изменяется.

В зависимости от кинематики положительное направление вращения **SYM** не соответствует положительному направлению вращения **SEQ**. В этой связи необходимо определить на каждом станке положение точки симметрии и направление вращения **SYM** перед программированием.

Выбор типа преобразования

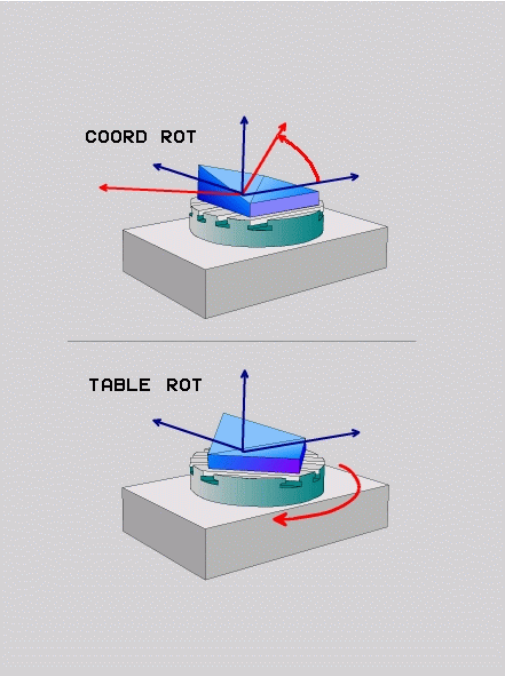
Тип преобразования **COORD ROT** и **TABLE ROT** влияют на ориентацию системы координат плоскости обработки при позиционировании оси, так называемой свободной оси вращения.

Ввод **COORD ROT** или **TABLE ROT** является опциональными.

Любая ось вращения становится свободной осью вращения при следующих обстоятельствах:

- ось вращения не имеет влияния на угол установки инструмента, так как ось вращения и ось инструмента при развороте параллельны
- ось вращения является первой осью вращения в кинематической цепочке, если считать от детали

Действие типа преобразования **COORD ROT** и **TABLE ROT** таким образом зависят от запрограммированного пространственного угла и кинематики станка.



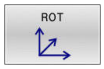
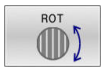
Указания по программированию:

- Если при получающемся состоянии разворота не существует свободной оси вращения, то тип преобразования **COORD ROT** и **TABLE ROT** не имеют эффекта.
- При использовании функции **PLANE AXIAL** функции **COORD ROT** и **TABLE ROT** не имеют эффекта.

Поведение со свободной осью вращения

Указания по программированию

- Для поведения при позиционировании через тип преобразования **COORD ROT** и **TABLE ROT** не важно, расположена ли ось вращения в столе или в головке.
- Результирующее положение свободной оси вращения, в том числе, зависит от активного базового вращения.
- Ориентация системы координат плоскости обработки дополнительно зависит от запрограммированного вращения, например при помощи цикла **10 POWOROT**.

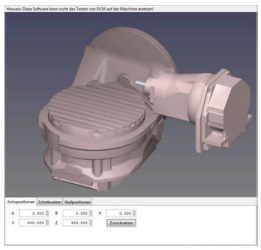
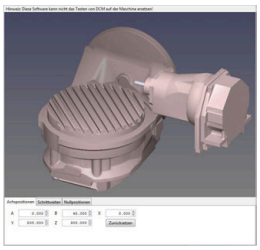
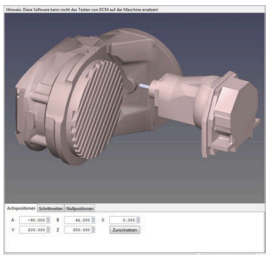
Программная клавиша	Функция
	**COORD ROT**: > Система ЧПУ позиционирует свободную ось вращения на 0 > Система ЧПУ ориентирует систему координат плоскости обработки в соответствии с запрограммированным пространственным углом
	**TABLE ROT** с: ■ SPA **и** SPB **равными** 0 ■ SPC **равна или не равна** 0 > Система ЧПУ ориентирует свободную ось вращения в соответствии с запрограммированным пространственным углом > Система ЧПУ ориентирует систему координат плоскости обработки в соответствии с базовой системой координат **TABLE ROT** с: ■ **как минимум** SPA **и** SPB **неравны** 0 ■ SPC **равна или не равна** 0 > Система ЧПУ не позиционирует свободную ось вращения, позиция перед разворотом плоскости обработки сохраняется > Так как деталь не позиционировалась, система ЧПУ ориентирует систему координат плоскости обработки в соответствии с запрограммированным пространственным углом

Если вид трансформации не выбран, то система ЧПУ использует для функции **PLANE** вид трансформации **COORD ROT**

Пример

Следующий пример показывает действие типа преобразования **TABLE ROT** в сочетании со свободной осью вращения.

...	
6 L B+45 R0 FMAX	Предварительное позиционирование оси вращения
7 PLANE SPATIAL SPA-90 SPB+20 SPC+0 TURN F5000 TABLE ROT	Наклон плоскости обработки
...	

Начало координат	A = 0, B = 45	A = -90, B = 45
		

- Система ЧПУ позиционирует ось B на угол оси B+45
- При запрограммированном состоянии разворота, ось B становится свободной осью вращения
- Система ЧПУ не позиционирует свободную ось вращения, позиция оси B перед разворотом плоскости обработки сохраняется
- Так как деталь не позиционировалась, система ЧПУ ориентирует систему координат плоскости обработки в соответствии с запрограммированным пространственным углом SPB+20

Наклон плоскости обработки без осей вращения

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Данная функция должна быть активирована и адаптирована производителем станка.

В описании кинематики производитель станка должен учитывать точный угол, например установленной угловой головки.

Запрограммированную плоскость обработки можно выверить и без осей вращения перпендикулярно инструменту, например, чтобы адаптировать плоскость обработки для установленной угловой головки.

При помощи функции **PLANE SPATIAL** и способа позиционирования **STAY** можно выполнить наклон плоскости обработки на угол, указанный производителем станка.

Пример пристроенной угловой головки с фиксированным направлением инструмента Y:

Пример

```
TOOL CALL 5 Z S4500
PLANE SPATIAL SPA+0 SPB-90 SPC+0 STAY
```

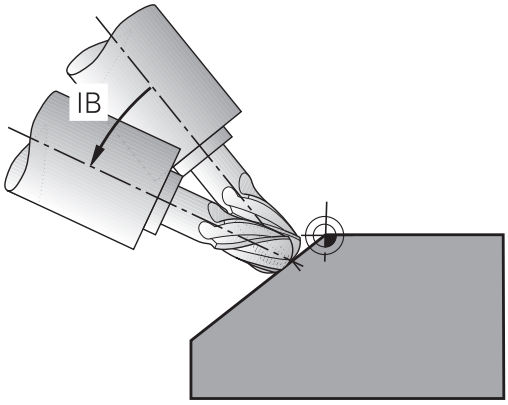
Угол наклона должен точно соответствовать углу инструмента, в противном случае система ЧПУ выдаст сообщение об ошибке.

11.3 Наклонное фрезерование на наклонной плоскости (номер опции # 9)

Функция

Вместе с новым функциям **PLANE** и **M128** Вы можете выполнять **наклонное фрезерование** на развёрнутой плоскости обработки. Для этого в распоряжении имеются две возможности определения:

- Наклонное фрезерование путем инкрементального перемещения оси вращения
- Наклонное фрезерование через векторы нормали



> Фрезерование под углом на наклонной плоскости можно осуществить только при помощи радиусных фрез. При использовании поворачивающихся на 45° головок и столов определить угол наклона инструмента при фрезеровании можно также через пространственный угол. Для этого следует использовать **FUNCTION TCPM**.
>
> **Дополнительная информация:** "ФУНКЦИЯ TCPM (номер опции #9)", Стр. 482

Наклонное фрезерование путем инкрементального перемещения оси вращения

- Отвод инструмента
- Определите любую PLANE-функцию, учитывая процедуру работы при позиционировании
- Активация M128
- Переместите инкрементально на желаемый угол фрезерования по соответствующей оси при помощи кадра линейного перемещения

Пример

...	
12 L Z+50 R0 FMAX	Позиционирование на безопасную высоту
13 PLANE SPATIAL SPA+0 SPB-45 SPC+0 MOVE DIST50 F1000	Определение и активация PLANE-функции
14 M128	Активация M128
15 L IB-17 F1000	Настройка угла наклона
...	Задание обработки на наклонной плоскости

Наклонное фрезерование через векторы нормали

> В кадре **LN** разрешается определить только один вектор направления - тот, через который будет определен угол наклона (вектор нормали **NX**, **NY**, **NZ** или вектор инструмента **TX**, **TY**, **TZ**).

- Отвод инструмента
- Определите любую PLANE-функцию, учитывая процедуру работы при позиционировании
- Активация M128
- Отработать управляющую программу с LN-кадрами, в которых направление инструмента определено через вектор

Пример

...	
12 L Z+50 R0 FMAX	Позиционирование на безопасную высоту
13 PLANE SPATIAL SPA+0 SPB+45 SPC+0 MOVE DIST50 F1000	Определение и активация PLANE-функции
14 M128	Активация M128
15 LN X+31.737 Y+21.954 Z+33.165 NX+0,3 NY+0 NZ +0.9539 F1000 M3	Настройка угла наклона через вектор нормали
...	Задание обработки на наклонной плоскости

11.4 Дополнительные функции для осей вращения

Подача в мм/мин по осям вращения A, B, C: M116 (номер опции #8)

Стандартная процедура

Система ЧПУ интерпретирует запрограммированную подачу по оси вращения в градусах в минуту (в программах с метрической системой измерения (мм), а также в программах с дюймовой системой измерения). Таким образом, подача по траектории зависит от расстояния между центром инструмента и центром оси вращения.

Чем больше это расстояние, тем больше подача по траектории.

Скорость подачи в мм/мин по осям вращения с M116

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Геометрия станка должна быть определена производителем станка в описании кинематики.

Указания по программированию:

- Функцию **M116** можно использовать с осями стола и головки.
- Функция **M116** действует также при активной функции **Наклон плоскости обработки**.
- Комбинировать функции **M128** или **TCPM** с **M116** нельзя. Если активные функции **M128** или **TCPM** вы намереваетесь активировать для одной оси **M116**, то для данной оси необходимо опосредованно при помощи функции **M138** деактивировать компенсационное перемещение. Опосредованно, поскольку при помощи **M138** указывается ось, в отношении которой действует функция **M128** или **TCPM**. В таком случае **M116** действует автоматически только на те оси, которые не были выбраны посредством **M138**. **Дополнительная информация:** "Выбор осей наклона: M138", Стр. 480
- Без функций **M128** или **TCPM** функция **M116** может одновременно воздействовать также на две оси вращения.

Система ЧПУ интерпретирует запрограммированную подачу по оси вращения в мм/мин (либо 1/10 дюйма/мин). При этом система ЧПУ рассчитывает в начале кадра подачу для данного кадра УП. Подача по оси вращения не изменяется во время отработки кадра УП, даже если инструмент приближается к центру осей вращения.

Действие

M116 действует на плоскости обработки. При помощи **M117** можно отменить **M116**. В конце программы **M116** также становится неактивной.

M116 начинает действовать в начале кадра.

Оптимизированное перемещение осей вращения: M126

Стандартная процедура

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Поведение при позиционировании – это функция, зависящая от станка.

M126 действует только для модуль-осей.

Для модуль-осей индикация позиции оси при превышения значения модуля 360° снова начинает отсчёт с начального значения 0°. Это возможно в случае механически не ограниченных во вращении осей.

При не модуль-осях максимальный поворот механически ограничен. Индикация позиции такой оси не переключается обратно на начальное значение, например, 0°-540°.

Машинный параметр **shortestDistance** (№ 300401) определяет стандартное поведение при позиционировании осей вращения. Он влияет только на оси вращения, индикация положения которых ограничена диапазоном перемещения менее 360°. Если параметр неактивен, то система ЧПУ перемещает ось по запрограммированному пути от исходной к целевой позиции. Если параметр активен, то система ЧПУ перемещает ось в целевую позицию по кратчайшему пути (даже без **M126**).

Поведение без M126:

Без **M126** система ЧПУ перемещает ось вращения, индикация позиции которой ограничена значением 360°, по длинному пути.

Пример:

Фактическое положение	Целевое положение	Путь перемещения
350°	10°	-340°
10°	340°	+330°

Процедура работы с M126

С **M126** система ЧПУ перемещает ось вращения, индикация которой ограничена значением 360°, по кратчайшему пути.

Пример:

фактическое положение	заданное положение	Путь перемещения
350°	10°	+20°
10°	340°	-30°

Действие

M126 действует в начале кадра.

M127 и конец программы сбрасывают **M126**.

Сокращение индикации оси вращения до значения менее 360°: M94

Стандартная процедура

Система ЧПУ перемещает инструмент от текущего значения угла к заданному программой значению угла.

Пример:

Текущее значение угла:	538°
Запрограммированное значение угла:	180°
Фактический путь движения:	-358°

Процедура работы с M94

Система ЧПУ уменьшает текущее значение угла в начале кадра до значения менее 360° и затем перемещает инструмент на запрограммированное значение. Если активно несколько осей вращения, **M94** уменьшает индикацию всех осей вращения. Можно также ввести ось вращения после **M94**. Тогда система ЧПУ уменьшит индикацию только данной оси.

После ввода значения перемещения или при активном программном концевом выключателе функция **M94** не действует в отношении соответствующей оси.

Пример: уменьшение значений индикации всех активных осей вращения

```
L M94
```

Пример: уменьшение значения индикации оси C

```
L M94 C
```

Пример: уменьшение индикации всех активных осей вращения с последующим перемещением на запрограммированное значение при помощи оси C

```
L C+180  FMAX M94
```

Действие

M94 действует только в NC-кадре, в котором **M94** запрограммирована.

M94 активируется в начале кадра.

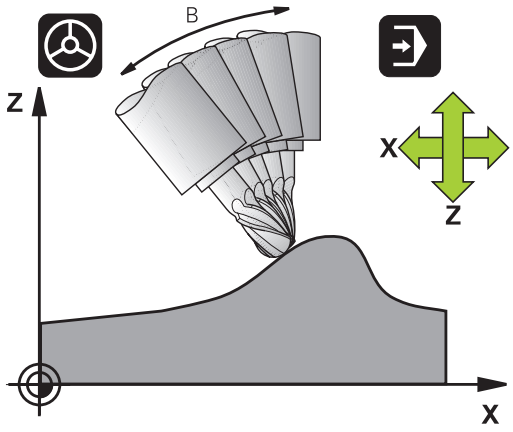
Сохранить позицию верхушки инструмента при позиционировании осей наклона (TCPM): M128 (номер опции #9)

Стандартная процедура

Если изменяется угол наклона инструмента, то возникает смещение вершины инструмента относительно заданной позиции. Это смещение не компенсируется системой ЧПУ. Если оператор не учитывает смещения в управляющей программе, то обработка выполняется смещённо.

Процедура работы с M128 (TCPM: Tool Center Point Management)

Если в управляющей программе изменяется положение управляемой оси вращения, то в процессе наклона положение вершины инструмента по отношению к заготовке не изменяется.



УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Оси вращения с зубчатым зацеплением Хирта должны для выполнения отклонения выводиться из зацепления. Во время выведения и наклона существует опасность столкновения!

- Инструмент должен быть отведен перед изменением положения наклонной оси

После **M128** можно ввести еще одну подачу, при помощи которой система ЧПУ ограничивает максимальную подачу компенсационного перемещения по линейным осям.

Если вы хотите во время отработки программы изменить положение наклонной оси при помощи маховичка, то вы можете использовать **M128** в сочетании с **M118**. Наложение позиционирования маховичком осуществляется при активной **M128** в зависимости от настроек в меню 3D-ROT режима работы **Режим ручного управления**, в активной системе координат или в не отклоненной системе координат станка.

Указания по программированию:

- Перед позиционированием с использованием **M91** или **M92** или перед кадром **TOOL CALL** необходимо сбросить функцию **M128**
- Чтобы избежать повреждений контура, используйте с **M128** только сферическую фрезу
- Длина инструмента должна отсчитываться от центра полусферы Шаровая фреза
- Если **M128** активна, система ЧПУ отображает в индикации состояния символ **TCPM**

M128 при использовании поворотных столов

Если движение поворотного стола программируется при активной функции **M128**, система ЧПУ соответствующим образом поворачивает систему координат. Например, если вы выполняете разворот по оси C на 90° (путем позиционирования или смещения нулевой точки), а затем программируете перемещение по оси X, система ЧПУ совершает движение вдоль оси станка Y.

Система ЧПУ также преобразует координаты заданной точки привязки, которая смещается при перемещении круглого стола.

M128 при трехмерной коррекции инструмента

Если при активной функции **M128** и активной поправке на радиус **RL**/**RR** выполняется трехмерную коррекцию инструмента, система ЧПУ при определенной геометрии станка позиционирует оси вращения автоматически (Peripheral Milling).

Дополнительная информация: "Трехмерная коррекция на инструмент (номер опции #9)", Стр. 488

Действие

M128 действует в начале кадра, **M129** - в конце кадра. **M128** также действует и в режимах ручного управления и остается активной после смены режима работы. Подача для компенсационного перемещения действительна до тех пор, пока не будет запрограммирована новая подача, или не будет выполнен сброс функции **M128** с помощью **M129**.

Сброс **M128** производится с помощью **M129**. Если в режиме выполнения программы выбирается новая программа, система ЧПУ также выполняет сброс **M128**.

Пример: выполнение компенсационных перемещений с подачей максимум 1000 мм/мин

```
L X+0  Y+38.5 IB-15 RL  F125 M128  F1000
```

Наклонное фрезерование с неуправляемыми осями вращения

Если на станке имеются неуправляемые оси вращения (так называемые оси счетчика), то в сочетании с **M128** оператор может выполнять обработку под углом также с помощью этих осей.

При этом выполните действия в указанной последовательности:

1. Переместите оси вращения вручную на нужную позицию. **M128** в это время может быть неактивной
2. Активация **M128**: система ЧПУ считывает фактические значения всех имеющихся осей вращения, рассчитывает новую позицию центра инструмента и обновляет индикацию позиции
3. Требуемые компенсационные движения система ЧПУ выполняет в следующем кадре позиционирования
4. Выполнение обработки
5. В конце программы отмените **M128** посредством **M129** и переместите оси вращения в исходное положение

> Система ЧПУ контролирует фактическую позицию неуправляемых осей вращения, пока **M128** активна. Если фактическая позиция отклоняется от определенного производителем станка значения заданной позиции, то система ЧПУ выдает сообщение об ошибке и прерывает выполнение программы.

Выбор осей наклона: M138

Стандартная процедура

При использовании функций **M128**, **TCPM** и **Наклон плоскости обработки** система ЧПУ учитывает оси вращения, установленные производителем станка в машинных параметрах.

Процедура работы с M138

Система ЧПУ учитывает в приведенных выше функциях только те оси вращения, которые были определены оператором с помощью **M138**.

> Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!
>
> Если вы лимитируете количество осей наклона с помощью функции **M138**, то возможности наклона осей вашего станка могут быть из-за этого ограничены. Будет ли система ЧПУ учитывать углы между не выбранными осями или устанавливать их на 0, решает производитель станка.

Действие

M138 активируется в начале кадра.

Сброс **M138** осуществляется повторным программированием **M138** без указания осей наклона.

Пример

Для приведенных выше функций учитывается только ось наклона C.

```
L Z+100 R0 FMAX M138 C
```

Учет кинематики станка в ФАКТИЧЕСКОЙ / ЗАДАННОЙ позициях в конце кадра: M144 (опция #9)

Стандартная процедура

Если кинематика изменяется, например при установке дополнительного шпинделя или задании угла наклона, система ЧПУ не компенсирует это изменение: Если оператор не учитывает изменения кинематики в управляющей программе, то обработка выполняется смещённо.

Процедура работы с M144

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Геометрия станка должна быть определена производителем станка в описании кинематики.

При помощи функции **M144** система ЧПУ учитывает изменения кинематики станка в индикации положения и компенсирует смещение вершины инструмента относительно заготовки.

Режимы программирования и эксплуатации:

- Позиционирование с помощью **M91** или **M92** при активной функции **M144** разрешено.
- Индикация позиции в режиме работы **Режим авт. управления** и **Отраб.отд.бл. программы** изменяется только после того, как оси наклона достигнут своего конечного положения.

Действие

M144 активируется в начале кадра. **M144** не действует в сочетании с **M128** или функцией «Наклона плоскости обработки».

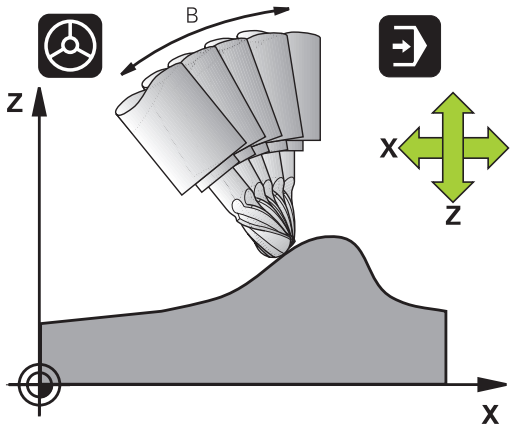
Программирование **M145** отменяет функцию **M144**.

11.5 ФУНКЦИЯ TCPM (номер опции #9)

Функция

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Геометрия станка должна быть определена производителем станка в описании кинематики.



FUNCTION TCPM является усовершенствованным вариантом функции **M128**, с помощью которой можно задавать поведение системы ЧПУ при позиционировании осей вращения. В **FUNCTION TCPM** вы можете самостоятельно определять принцип действия различных функций:

- Действие запрограммированной подачи: **F TCP** / **F CONT**
- Интерпретация запрограммированных в программе координат осей вращения: **AXIS POS** / **AXIS SPAT**
- Тип интерполяции ориентации между начальной и целевой позицией: **PATHCTRL AXIS** / **PATHCTRL VECTOR**
- Опциональный выбор точки привязки инструмента и центра вращения: **REFPNT TIP-TIP** / **REFPNT TIP-CENTER** / **REFPNT CENTER-CENTER**
- Максимальная подача, с которой система ЧПУ выполняет компенсирующие перемещения в линейных осях: **F**

Если **FUNCTION TCPM** активна, в индикации позиции система ЧПУ отображает символ **TCPM**.

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Оси вращения с зубчатым зацеплением Хирта должны для выполнения отклонения выводиться из зацепления. Во время выведения и наклона существует опасность столкновения!

- Инструмент должен быть отведен перед изменением положения наклонной оси

Указания по программированию:

- Перед позиционированием с использованием **M91** или **M92** или перед кадром **TOOL CALL** необходимо сбросить функцию **FUNCTION TCPM**.
- При торцевом фрезеровании используйте только Шаровая фреза, для недопущения повреждений контура. При комбинации с другими формами инструмента NC-программу следует проверить на вероятность повреждения контура посредством графического моделирования.

Определение FUNCTION TCPM

SPEC FCT

- Выберите специальные функции

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ

- Выберите средства программирования

FUNCTION TCPM

- Выберите функцию **FUNCTION TCPM**

Принцип действия запрограммированной подачи

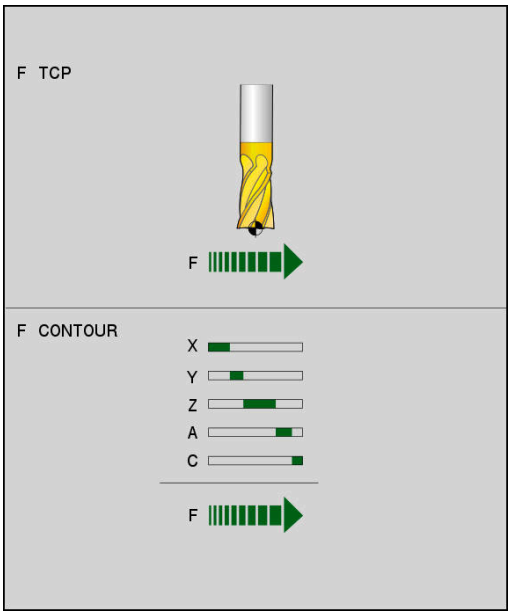
Для определения действия запрограммированной подачи система ЧПУ предлагает два варианта:

F TCP

- **F TCP** определяет, что запрограммированная подача интерпретируется как фактическая относительная скорость перемещения между вершиной инструмента (**t**ool **c**enter **p**oint) и деталью

F CONTOUR

- **F CONT** определяет, что запрограммированная подача интерпретируется как подача по контуру осей, запрограммированных в соответствующем NC-кадре



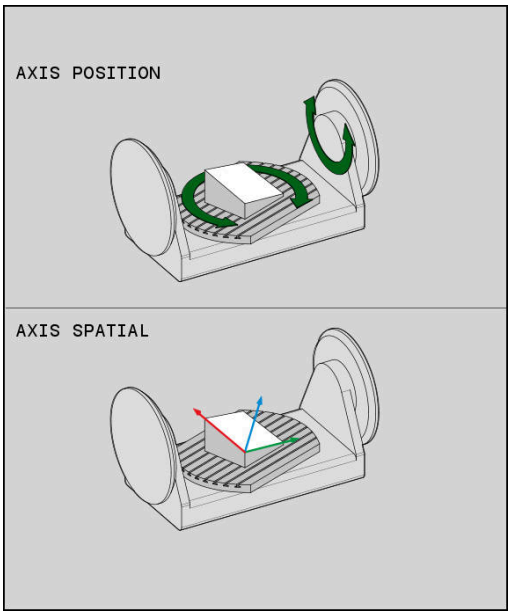
Пример

...	
13 FUNCTION TCPM F TCP ...	Подача относится к вершине инструмента
14 FUNCTION TCPM F CONT ...	Подача интерпретируется как подача по контуру
...	

Интерпретация запрограммированных координат осей вращения

Станки с 45°-поворотными головками или 45°-поворотными столами до настоящего времени не имели функции простой настройки угла наклона или ориентации инструмента относительно активной в данный момент системы координат (пространственный угол). Эта функция могла быть реализована только с помощью управляющих программ подготовленных вне системы ЧПУ с использованием векторов нормали к поверхности (LN-кадры).

Теперь в системе ЧПУ доступны следующие функции:



- **AXIS POS** определяет, что система ЧПУ интерпретирует запрограммированные координаты осей вращения как заданную позицию соответствующей оси

- **AXIS SPAT** определяет, что система ЧПУ интерпретирует запрограммированные координаты осей вращения как пространственный угол

Указания по программированию:

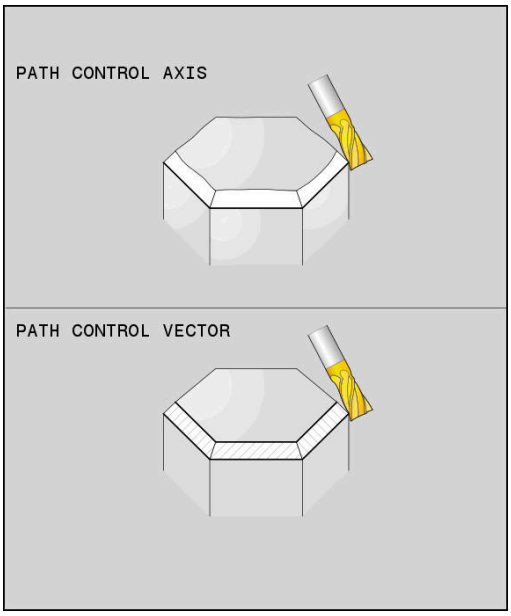
- Функция **AXIS POS** предназначена для использования с перпендикулярно расположенными осями вращения. Если запрограммированные координаты оси вращения правильно определяют желаемое направление плоскости обработки (например, запрограммировано посредством CAM-системы), вы можете использовать **AXIS POS** также с другими концепциями станков (например, головками, наклоняемыми на угол 45°).
- При помощи функции **AXIS SPAT** вы можете определить пространственные углы, относящиеся к активной (при необходимости наклоненной) в данный момент системе координат. Определенные углы при этом выступают в качестве инкрементных пространственных углов. Всегда программируйте в первом кадре перемещения после функции **AXIS SPAT** все три пространственных угла, даже если их значение равно 0°.

Пример

...	
13 FUNCTION TCPM F TCP AXIS POS ...	Координатами осей вращения являются углы осей
...	
18 FUNCTION TCPM F TCP AXIS SPAT ...	Координатами осей вращения являются пространственные углы
20 L A+0 B+45 C+0 F MAX	Настройка ориентации инструмента на B+45 градусов (пространственный угол). Задайте пространственные углы A и C, равными 0
...	

Тип интерполяции ориентации меду начальной и конечной позицией

С помощью этой функции вы определяете, как ориентация инструмента должна быть интерполирована между запрограммированной начальной и конечной позицией:



PATH CONTROL AXIS

- **PATHCTRL AXIS** определяет, что оси вращения между начальной и конечной позицией интерполируются линейно. Поверхность, получаемая при фрезеровании боковой поверхностью инструмента (**Peripheral Milling**), зависит от кинематики станка.

PATH CONTROL VECTOR

- **PATHCTRL VECTOR** определяет, что ориентация инструмента внутри кадра программы всегда лежит в одной плоскости, которая задана начальной и конечной ориентацией. Когда вектор между начальной и конечной позицией находится в этой плоскости, то пи фрезеровании боковой поверхностью инструмента (**Peripheral Milling**) получается плоская поверхность.

В обоих случаях запрограммированная точка привязки инструмента перемещается меду начальной и конечной позицией по прямой.

> Для достижения максимально непрерывного многоосевого перемещения цикл **32** можно определить с **допуском для осей вращения**.
>
> **Дальнейшая информация:** Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**

PATHCTRL AXIS

Используйте вариант **PATHCTRL AXIS** в управляющей программе с небольшими изменениями ориентации в каждом кадре. При этом угол в **TA** в цикле **32** должен быть большим.

Вы можете использовать **PATHCTRL AXIS** как для торцевого так и для периферийного фрезерования.

Дополнительная информация: "Отработка CAM-программ", Стр. 498

> HEIDENHAIN рекомендует вариант **PATHCTRL AXIS**. Он позволяет выполнять наиболее равномерное перемещение, что благоприятно сказывается на качестве поверхности.

PATHCTRL VECTOR

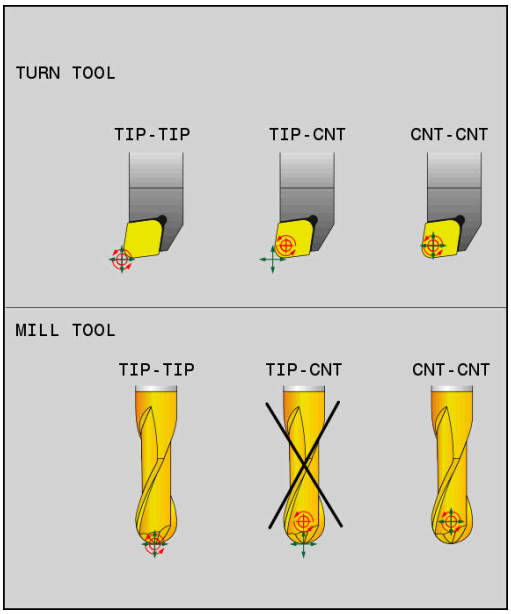
Используйте вариант **PATHCTRL VECTOR** в управляющей программе с большими изменениями ориентации в каждом кадре.

Пример

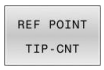
...	
13 FUNCTION TCPM F TCP AXIS SPAT PATHCTRL AXIS	Ось вращения между начальной и конечной позицией в кадре интерполируются линейно.
14 FUNCTION TCPM F TCP AXIS SPAT PATHCTRL VECTOR	Оси вращения интерполируются таким образом, что ориентация инструмента внутри кадра программы всегда лежит в одной плоскости, которая задана начальной и конечной ориентацией.
...	

Выбор точки привязки инструмента и центра вращения

Для определения точки привязки инструмента и центра вращения система ЧПУ предлагает следующие функции:



- **REFPNT TIP-TIP** выполняет позиционирование к (теоретической) вершине инструмента. Центр вращения расположен также на вершине инструмента



- **REFPNT TIP-CENTER** выполняет позиционирование к вершине инструмента. Центр вращения расположен в центре радиуса режущей кромки.

- **REFPNT CENTER-CENTER** выполняет позиционирование к центру радиуса режущей кромки. Центр вращения расположен также в центре радиуса режущей кромки.

Ввод точки привязки опционален. Если ничего не ввести, система ЧПУ использует **REFPNT TIP-TIP**.

REFPNT TIP-TIP

Вариант **REFPNT TIP-TIP** соответствует стандартному поведению **FUNCTION TCPM**. Вы можете использовать все циклы и функции, которые были доступны также ранее.

REFPNT TIP-CENTER

Вариант **REFPNT TIP-CENTER** предназначен в основном для использования с токарными инструментами. В этом случае точка вращения и точка позиционирования не совпадают. В случае NC-кадра точка вращения (центр радиуса режущей кромки) удерживается на месте, вершина инструмента находится в конце кадра, но не в своей исходной позиции.

Основная задача выбора этой точки привязки состоит в предоставлении возможности точения сложных контуров (одновременное точение) в режиме точения с активной поправкой на радиус и одновременной установкой наклонной оси. Эту функцию целесообразно применять при использовании системы ЧПУ в режиме токарной обработки (опция № 50). Эта программная опция в настоящее время поддерживается только на TNC 640.

REFPNT CENTER-CENTER

Вариант **REFPNT CENTER-CENTER** можно использовать для отработки при помощи инструмента, измеренного относительно вершины, NC-программ, сгенерированных посредством CAD-CAM вместе с траекториями центра радиуса режущей кромки.

Раньше подобная функциональность была доступна только при сокращении инструмента посредством **DL**. Вариант с **REFPNT CENTER-CENTER** предпочтителен, поскольку система ЧПУ знает истинную длину инструмента.

Если вы намереваетесь запрограммировать при помощи **REFPNT CENTER-CENTER** циклы фрезерования карманов, то система ЧПУ выдаст сообщение об ошибке.

Пример

...	
13 FUNCTION TCPM F TCP AXIS SPAT PATHCTRL AXIS REFPNT TIP-TIP	Точка привязки инструмента и центр вращения расположены на вершине инструмента
14 FUNCTION TCPM F TCP AXIS POS PATHCTRL AXIS REFPNT CENTER-CENTER	Точка привязки инструмента и центр вращения расположены по центру радиуса режущей кромки
...	

Отмена FUNCTION TCPM

- **FUNCTION RESET TCPM** следует использовать, если оператор целенаправленно выполняет сброс функции в какой-либо управляющей программы

> При выборе новой NC-программы в режимах **Отработка отд.блоков программы** или **Режим автоматического управления** система ЧПУ автоматически сбрасывает функцию **TCPM**.

Пример

...	
25 FUNCTION RESET TCPM	Сброс FUNCTION TCPM
...	

11.6 Трехмерная коррекция на инструмент (номер опции #9)

Введение

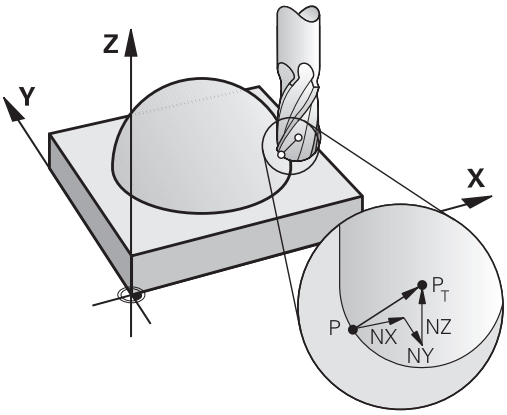
Система ЧПУ может выполнять трехмерную коррекцию инструмента (3D-коррекцию) для кадров прямых. Наряду с координатами X, Y и Z конечной точки прямой данные кадры УП должны также содержать компоненты NX, NY и NZ вектора нормали к поверхности.

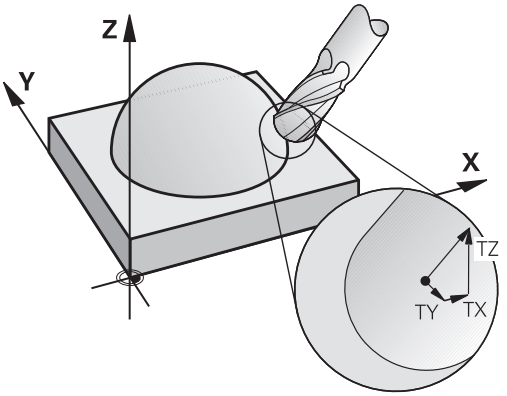
Дополнительная информация: "Определение нормированных векторов", Стр. 490

Если необходимо выполнить ориентацию инструмента, то данные кадры УП также должны содержать нормированный вектор с компонентами TX, TY и TZ, определяющий ориентацию инструмента.

Дополнительная информация: "Определение нормированных векторов", Стр. 490

Конечную точку прямой, компоненты нормали к поверхности и компоненты для ориентации инструмента необходимо рассчитывать посредством CAM-системы.





Возможности применения

- Использование инструментов, размеры которых не совпадают с размерами, рассчитанными CAM-системой (трехмерная коррекция без определения ориентации инструмента)
- Face Milling: коррекция геометрии фрезы в направлении нормали к поверхности (трехмерная коррекция с определением ориентации инструмента и без нее). Снятие стружки осуществляется в основном с помощью торцевой стороны инструмента
- Peripheral Milling: поправка на радиус фрезы перпендикулярно направлению движения и перпендикулярно направлению инструмента (трехмерная коррекция радиуса с определением ориентации инструмента). Снятие стружки осуществляется в основном с помощью боковой поверхности инструмента

Подавление сообщения об ошибке при положительном припуске размера инструмента: M107

Стандартная процедура

При положительной коррекции инструмента возникает ситуация, при которой запрограммированный контур может быть поврежден. Система ЧПУ проверяет для управляющих программ с кадрами нормалей к поверхности, возникают ли критические припуски при коррекции инструмента и выдается ли при этом сообщение об ошибке.

При фрезеровании боковой поверхностью система ЧПУ выдаёт сообщения об ошибке в следующих случаях:

- $DR_{Tab} + DR_{Prog} > 0$

При торцевом фрезеровании система ЧПУ выдаёт сообщения об ошибке в следующих случаях:

- $DR_{Tab} + DR_{Prog} > 0$
- $R2 + DR2_{Tab} + DR2_{Prog} > R + DR_{Tab} + DR_{Prog}$
- $R2 + DR2_{Tab} + DR2_{Prog} < 0$
- $DR2_{Tab} + DR2_{Prog} > 0$

Поведение с использованием M107

При **M107** система ЧПУ подавляет сообщение об ошибке.

Действие

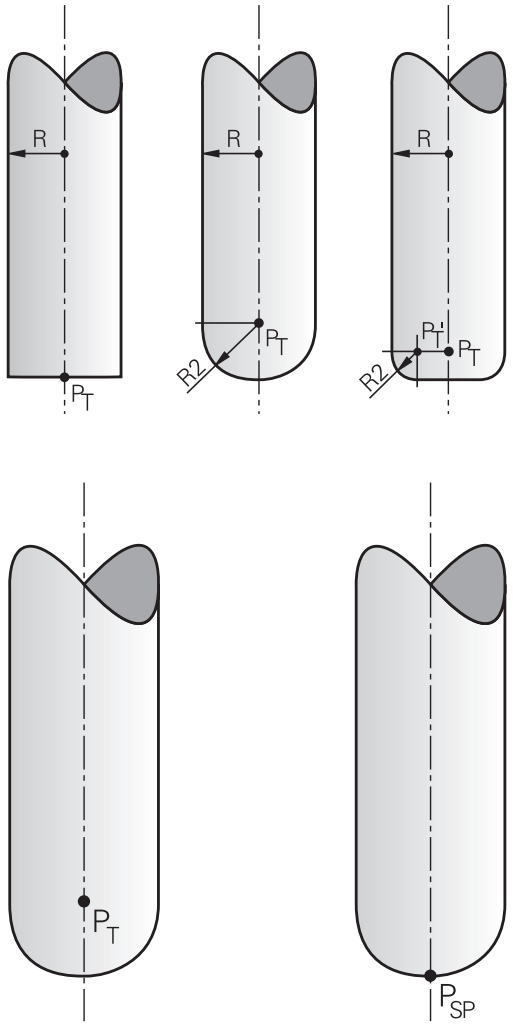
M107 действительна в конце кадра.

M107 сбрасывается с помощью **M108**.

> С помощью функции **M108** существует возможность проверить радиус инструмента для замены даже и при неактивной трехмерной корректировке инструмента.

Определение нормированных векторов

Нормированный вектор – это математическая величина, равная 1 и имеющая любое направление. При работе с LN-кадрами системе ЧПУ необходимо до двух нормированных векторов: один для определения направления нормали к поверхности, а второй (в качестве опции) для определения направления ориентации инструмента. Направление нормали к поверхности устанавливается компонентами NX, NY и NZ. При концевой и Шаровая фреза он направлен перпендикулярно от поверхности заготовки к точке привязки инструмента PT. Тороидальная фреза предлагает два варианта PT или PT ‘(см. рисунок). Направление ориентации инструмента определяется компонентами TX, TY и TZ.



Указания по программированию:

- Синтаксис NC-программы должен учитывать последовательность X, Y, Z для позиции NX, NY, NZ, а также TX, TY, TZ для векторов.
- Управляющий синтаксис кадров УП должен всегда содержать все координаты и все нормали к поверхности, даже если эти значения не изменились по сравнению с предыдущим кадром УП.
- Во избежание возможного уменьшения подачи при отработке программы векторы необходимо рассчитывать и выводить с высокой точностью (рекомендуется не менее 7 знаков после запятой).
- 3D-коррекция инструмента при помощи нормалей к поверхности действительна для координат по главным осям X, Y, Z.
- Если вы установили инструмент с припуском (положительное дельта-значение), система ЧПУ выдает сообщение об ошибке. Сообщение об ошибке можно отменить с помощью функции **M107**.
- Система ЧПУ не предупреждает посредством сообщения об ошибке о возможном повреждении контура вследствие припуска инструмента.

Разрешенные формы инструмента

Вы можете описать возможные формы инструмента в таблице инструментов через **R** и **R2**:

- Радиус инструмента **R**: размер от центра инструмента до наружной поверхности инструмента
- Радиус инструмента 2 **R2**: радиус закругления от вершины инструмента до наружной поверхности инструмента

Значение **R2** определяет форму инструмента:

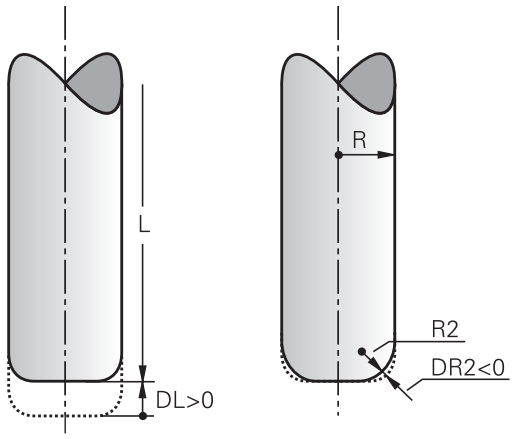
- **R2** = 0: концевая фреза
- **R2** > 0: угловая радиусная фреза (**R2** = **R**: Шаровая фреза)

На основании этих данных рассчитываются координаты для опорной точки инструмента **PT**.

Использование другого инструмента: дельта-значения

Если используются инструменты, размеры которых отличаются от размеров первоначально предусмотренных инструментов, следует ввести разность длин и радиусов в виде дельта-значений в таблицу инструментов или в управляющую программу:

- Положительное дельта-значение **DL, DR**: размеры инструмента больше размеров оригинального инструмента (припуск)
- Отрицательное дельта-значение **DL, DR**: размеры инструмента меньше размеров оригинального инструмента (износ)



Затем система ЧПУ выполняет коррекцию положения инструмента на величину суммы дельта-значений из таблицы инструмента и запрограммированной коррекции инструмента (кадра вызова инструмента или таблицы коррекции).

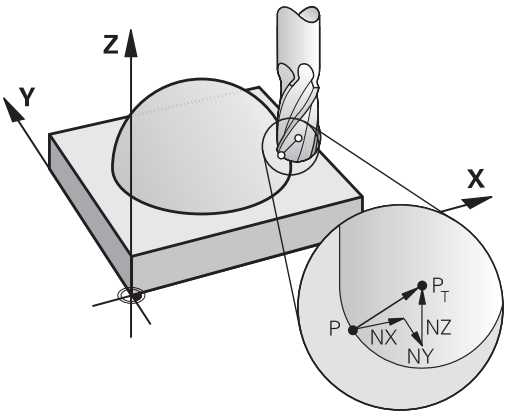
При помощи **DR 2** Вы изменяете радиус скругления инструмента и, таким образом, также форму инструмента.

Если вы работаете с **DR 2**, то действует следующее:

- $R2 + DR2_{Tab} + DR2_{Prog} = 0$: концевая фреза
- $0 < R2 + DR2_{Tab} + DR2_{Prog} < R$: угловая радиусная фреза
- $R2 + DR2_{Tab} + DR2_{Prog} = R$: Шаровая фреза

3D-коррекция без TCPM

При обработке по трем осям система ЧПУ выполняет 3D-коррекцию, если NC-программа была выдана с нормалями к поверхности. Коррекция на радиус **RL/RR** и **TCPM** (**M128**) должна быть для этого деактивирована. Система ЧПУ смещает инструмент в направлении нормали к поверхности на сумму дельта-значений (таблица инструментов и **TOOL CALL**).



> Система ЧПУ использует для 3D-коррекции инструмента в основном заданные **дельта-значения**. Общий радиус инструмента (**R** + **DR**) система ЧПУ рассчитывает только после включения функции **FUNCTION PROG PATH IS CONTOUR**.
>
> **Дополнительная информация:** "Интерпретация запрограммированной траектории", Стр. 496

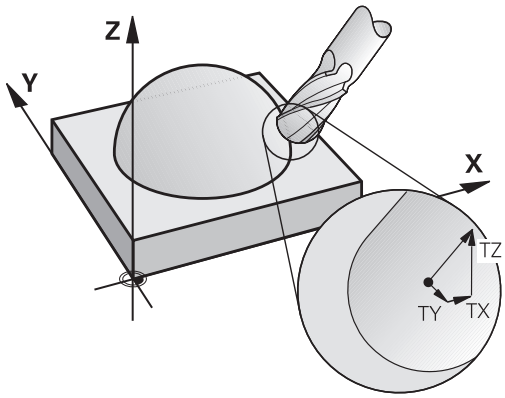
Пример: формат кадра с нормалями к поверхности

```
1 LN  X+31.737 Y+21.954  Z+33.165NX+0.2637581 NY+0.0078922
    NZ-0.8764339 F1000  M3
```

LN:	Прямая с трехмерной коррекцией
X, **Y**, **Z**:	Откорректированные координаты конечной точки прямой
NX, **NY**, **NZ**:	Компоненты нормалей к поверхности
F:	Подача
M:	Дополнительная функция

Торцевое фрезерование: 3D-коррекция с TCPM

Торцевое фрезерование – это обработка торцевой поверхностью инструмента. Если NC-программа содержит векторы нормали к поверхности и активна **TCMP** или **M128**, то можно использовать 3D-коррекцию при 5-осевой обработке. Коррекция на радиус RL/RR должна быть при этом деактивирована. Система ЧПУ смещает инструмент в направлении нормали к поверхности на сумму дельта-значений (таблица инструментов и **TOOL CALL**).



> Система ЧПУ использует для 3D-коррекции инструмента в основном заданные **дельта-значения**. Общий радиус инструмента (**R** + **DR**) система ЧПУ рассчитывает только после включения функции **FUNCTION PROG PATH IS CONTOUR**.
>
> **Дополнительная информация:** "Интерпретация запрограммированной траектории", Стр. 496

Если в кадре **LN** не определена ориентация инструмента, то система ЧПУ удерживает инструмент перпендикулярно контуру детали при активной **TCPM**.

Дополнительная информация: "Сохранить позицию верхушки инструмента при позиционировании осей наклона (TCPM): M128 (номер опции #9)", Стр. 477

Если в **LN**-кадре задана ориентация инструмента **T** и одновременно с этим активна функция M128 (**FUNCTION TCPM**), система ЧПУ автоматически позиционирует оси вращения станка таким образом, чтобы инструмент достиг предусмотренной ориентации. Если **M128** (или **FUNCTION TCPM**) не активирована, система ЧПУ игнорирует вектор направления **T**, даже если он определен в **LN**-кадре.

> Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!
>
> Система ЧПУ не может автоматически позиционировать оси вращения на всех станках.

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Оси вращения одного станка могут быть ограничены в перемещении (например, B-ось головки в диапазоне от -90° до +10°). Изменение угла наклона более чем на +10° может при этом приводить к повороту оси стола на 180°. Во время движения отклонения существует опасность столкновения!

- Перед наклоном необходимо запрограммировать безопасную позицию
- Тестировать NC-программу или ее фрагмент в режиме **Отработка отд.блоков программы** следует с осторожностью

Пример: формат кадра с нормалями к поверхности без ориентации инструмента

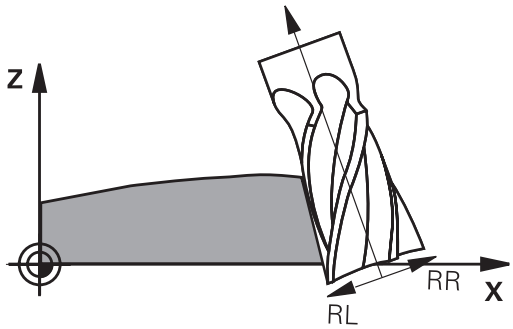
```
LN  X+31,737 Y+21,954 Z+33,165 NX+0,2637581 NY+0,0078922
    NZ-0,8764339 F1000 M128
```

Пример: формат кадра с нормалями к поверхности и ориентацией инструмента

```
LN  X+31,737 Y+21,954 Z+33,165  NX+0,2637581 NY+0,0078922
    NZ-0,8764339 TX+0,0078922 TY-0,8764339 TZ+0,2590319
    F1000 M128
```

LN:	Прямая с трехмерной коррекцией
X, **Y**, **Z**:	Откорректированные координаты конечной точки прямой
NX, **NY**, **NZ**:	Компоненты нормалей к поверхности
TX, **TY**, **TZ**:	Компоненты нормированного вектора для ориентации инструмента
F:	Подача
M:	Дополнительная функция

Peripheral Milling: 3D-коррекция радиуса с TCPM и коррекцией радиуса (RL/RR)



Система ЧПУ смещает инструмент перпендикулярно направлению движения и перпендикулярно направлению инструмента на сумму дельта-значений **DR** (таблица инструментов и управляющая программа). Направление коррекции устанавливается с помощью коррекции на радиус **RL/RR** (см. рисунок, направление движения Y+). Чтобы система ЧПУ могла достичь предусмотренной ориентации инструмента, необходимо активировать функцию **M128** или **TCPM**.

Дополнительная информация: "Сохранить позицию верхушки инструмента при позиционировании осей наклона (TCPM): M128 (номер опции #9)", Стр. 477

Тогда система ЧПУ автоматически позиционирует оси вращения станка так, чтобы инструмент принял заданную ориентацию инструмента с активной коррекцией.

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Эта функция доступна только в сочетании с пространственными углами. Возможность ввода определяет производитель станка.

Система ЧПУ не может автоматически позиционировать оси вращения на всех станках.

Система ЧПУ использует для 3D-коррекции инструмента в основном заданные **дельта-значения**. Общий радиус инструмента (**R** + **DR**) система ЧПУ рассчитывает только после включения функции **FUNCTION PROG PATH IS CONTOUR**.

Дополнительная информация: "Интерпретация запрограммированной траектории", Стр. 496

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Оси вращения одного станка могут быть ограничены в перемещении (например, B-ось головки в диапазоне от -90° до +10°). Изменение угла наклона более чем на +10° может при этом приводить к повороту оси стола на 180°. Во время движения отклонения существует опасность столкновения!

- Перед наклоном необходимо запрограммировать безопасную позицию
- Тестировать NC-программу или ее фрагмент в режиме **Отработка отд.блоков программы** следует с осторожностью

Ориентацию инструмента можно задать двумя способами:

- в LN-кадре путем ввода компонентов TX, TY и TZ
- в L-кадре путем ввода координат осей вращения

Пример: формат кадра с ориентацией инструмента

```
1 LN X+31,737 Y+21,954 Z+33,165 TX+0,0078922 TY-0,8764339
  TZ+0,2590319 RR F1000 M128
```

LN:	Прямая с трехмерной коррекцией
X, **Y**, **Z**:	Корректированные координаты конечной точки прямой
TX, **TY**, **TZ**:	Компоненты нормированного вектора для ориентации инструмента
RR:	Коррекция радиуса инструмента
F:	Подача
M:	Дополнительная функция

Пример: формат кадра с осями вращения

```
1 L X+31,737 Y+21,954 Z+33,165 B+12,357 C+5,896 RL F1000
  M128
```

L:	Прямая
X, **Y**, **Z**:	Корректированные координаты конечной точки прямой
B, **C**:	Координаты осей вращения для ориентации инструмента
RL:	Поправка на радиус
F:	Подача
M:	Дополнительная функция

Интерпретация запрограммированной траектории

При помощи функции **FUNCTION PROG PATH** вы решаете, соотносит ли система ЧПУ трехмерную коррекцию на радиус, как и прежде, только с дельта-значениями или с радиусом инструмента целиком. Если вы включите **FUNCTION PROG PATH**, то запрограммированные координаты в точности соответствуют координатам контура. С помощью функции **FUNCTION PROG PATH OFF** выключается специальная интерпретация.

Порядок действий

Во время определения выполняются следующие действия:

SPEC FCT

- Активируйте панель программных клавиш со специальными функциями

ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ

- Нажмите программную клавишу **ПРОГРАММН. ФУНКЦИИ**

FUNCTION PROG PATH

- Нажмите программную клавишу **FUNCTION PROG PATH**

Вам доступны следующие возможности:

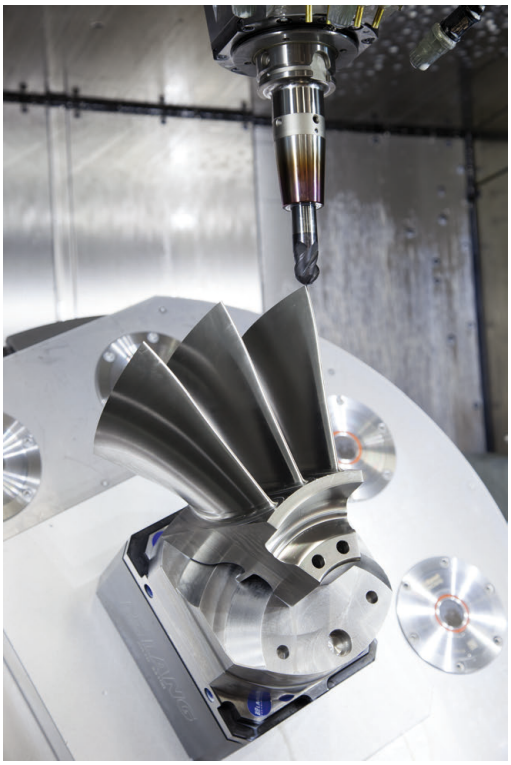
Программная клавиша	Функция
IS CONTOUR	Включить интерпретацию запрограммированной траектории в качестве контура Система ЧПУ рассчитывает в случае трехмерной коррекции на весь радиус инструмента **R + DR** и весь радиус угла **R2 + DR2**.
OFF	Выключить специальную интерпретацию запрограммированной траектории Система ЧПУ рассчитывает в случае трехмерной коррекции на радиус только дельта-значения **DR** и **DR2**.

После включения функции **FUNCTION PROG PATH** интерпретация запрограммированной траектории в качестве контура для всех трехмерных коррекций действует до тех пор, пока функция не будет деактивирована оператором.

11.7 Отработка CAM-программ

Если вы создаете программы во внешней среде при помощи CAM-системы, то примите во внимание рекомендации, описанные в текущем разделе. Благодаря этому вы сможете наилучшим образом использовать управление траекторией системы ЧПУ и, как правило, достигать лучшего качества поверхности за более короткое время отработки. Система ЧПУ, несмотря на высокие скорости обработки, обеспечивает очень высокую точность. Основой этого является операционная система реального времени HEROS 5 в сочетании с функцией **ADP** (Advanced Dynamic Prediction) TNC 620. Таким образом, система ЧПУ может очень хорошо отрабатывать программы с высокой плотностью точек.

От 3D-модли к управляющей программе



Процесс создания управляющей программы из CAD-модели можно упрощённо представить следующим образом.

- **CAD: создание модели**
  Конструкторский отдел предоставляет 3D-модель обрабатываемой детали. Идеальный вариант - 3D-модель построена по середине допуска.
- **CAM: генерирование траекторий, коррекция инструмента**
  CAM-программист определяет стратегии обработки для обрабатываемых областей детали. CAM-система рассчитывает на основании поверхностей CAD-модели траекторию перемещения инструмента. Эта траектория перемещения инструмента состоит из отдельных точек, которые рассчитаны CAM-системой, чтобы наилучшим образом соответствовать обрабатываемой поверхности согласно заданной ошибке хорды и допускам. Таким образом, создается нейтральная NC-программа, так называемая CLDATA (cutter location data). Постпроцессор генерирует из CLDATA программу, специфичную для конкретного станка и системы ЧПУ, которая уже может быть отработана системой ЧПУ. Постпроцессор настраивается в зависимости от станка и системы ЧПУ. Он является центральным связующим звеном между CAM-системой и системой ЧПУ.

  > В рамках синтаксиса кадра **BLK FORM FILE**, вы можете привязать 3D-модели в формате STL как для заготовки так, так и для готовой детали.
  > **Дополнительная информация:** "Определение заготовки: BLK FORM ", Стр. 96

- **Система ЧПУ: управление движением, контроль допусков, профиль скорости**
  Система ЧПУ рассчитывает на основании заданных в управляющей программе точек перемещения отдельных осей и требуемый профиль скорости. Эффективные функции фильтров при этом обрабатывают и сглаживают контур так, чтобы система ЧПУ поддерживала максимально допустимое отклонение.
- **Мехатроника: регулирование подачи, привод, станок**
  Станок при помощи системы приводов превращает рассчитанные системой ЧПУ перемещения и профиль скорости в реальные перемещения инструмента.

Учитывать при конфигурации программы вторичной обработки данных

Учитывать следующие пункты при конфигурации постпроцессора:

- Точность вывода данных при позиционировании осей должна быть установлена на минимум четыре знака после запятой. Таким образом, вы улучшите качество входных данных и избежите ошибок округления, которые могут привести к различимым эффектам на обрабатываемой поверхности. Вывод с пятью знаками после запятой для улучшения качества обрабатываемой поверхности можно проводить для деталей оптики и деталей с очень большими радиусами (малые искривления), как, например, формы в автомобильной индустрии
- Выходные данные при работе с векторами нормали к поверхности (кадр LN, только в диалоге программирования открытым текстом) содержат всегда семь знаков после запятой.
- Следует избегать следующих друг за другом инкрементальных кадров УП, так как в противном случае допуски отдельных кадров УП могут суммироваться на выходе.
- Устанавливайте допуск в цикле **32** так, чтобы он при стандартном поведении был по меньшей мере вдвое больше, чем определённая в CAM-системе хордовая ошибка. Учитывайте рекомендации в функциональном описании цикла **32**
- В CAM-программе может быть слишком большая хордовая ошибка и, в зависимости от кривизны контура, слишком длинные расстояния между кадрами УП с соответствующими изменениями направления. Вследствие чего при обработке могут возникать провалы подачи на переходах кадров. Регулярные ускорения (одинаковой силы), обусловленные из-за уменьшения подачи неоднородной управляющей программой, могут приводить к нежелательным вибрациям элементов станка
- Генерируемые CAM-системой точки траектории могут быть связаны кадрами прямых, а также круговых перемещений. Система ЧПУ выполняет расчет окружности точнее, чем это возможно определить через формат ввода
- На точных прямых траекториях не следует выводить промежуточные точки. Промежуточные точки, которые не совсем точно лежат на прямой траектории, могут приводить к видимым эффектам на поверхности
- На кривых переходах (углах) должна лежать только одна точка данных УП
- Необходимо избегать постоянно короткого расстояния между кадрами. Короткие расстояния между кадрами возникают в CAM-системе из-за сильных изменений кривизны контура при одновременно очень маленькой хордовой ошибке. Точные прямые траектории не требуют очень короткого расстояния между кадрами, которые часто вынужденно образуются из-за фиксированного вывода точек CAM-системой

- Необходимо избегать точного синхронного распределения точек на поверхностях с одинаковой кривизной, так как из-за этого на поверхности может возникнуть узор
- При одновременной 5-осевой обработке необходимо избегать двойного вывода позиции, когда различие в ней только в отличающейся позиции угла инструмента
- Необходимо избегать выдачи подачи в каждом кадре УП. Это может действовать отрицательно на профиль скорости

Полезные для оператора станка настройки постпроцессора:

- Для реалистичного моделирования используйте 3D-модели в формате STL для заготовки и готовой детали
  Дополнительная информация: "Определение заготовки: BLK FORM ", Стр. 96
- Для лучшей компоновки длинных программ используйте функцию системы ЧПУ для разделения на разделы
  Дополнительная информация: "Оглавление управляющей программы", Стр. 212
- Для документирования управляющих программ использовать функции комментирования:
  Дополнительная информация: "Добавление комментария", Стр. 208
- Для обработки отверстий и простых геометрий карманов используйте многочисленные доступные циклы системы ЧПУ
  Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**
- При обработке контуров выводите коррекцию на радиус **RL/RR**. Благодаря этому оператор сможет просто выполнять необходимые коррекции
  Дополнительная информация: "Коррекция инструмента", Стр. 143
- Подачу для предварительного позиционирования, врезания и обработки задавайте через Q-параметры в начале программы

Пример: варианты определения подачи

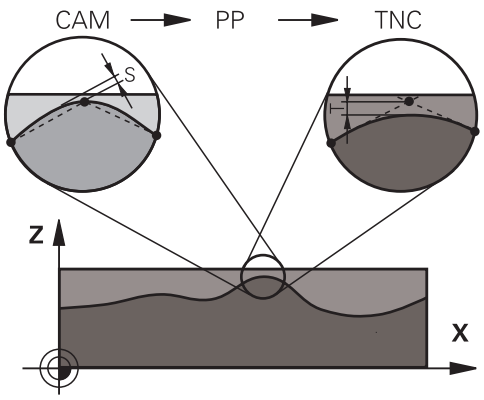
1 Q50 = 7500	PODACHA POZIZIONIROVANIYA
2 Q51 = 750	PODACHA NA VREZANIYE
3 Q52 = 1350	PODACHA FREZER.
...	
25 L Z+250 R0 FMAX	
26 L X+235 Y-25 FQ50	
27 L Z+35	
28 L Z+33.2571 FQ51	
29 L X+321.7562 Y-24.9573 Z+33.3978 FQ52	
30 L X+320.8251 Y-24.4338 Z+33.8311	
...	

Учитывайте при CAM-программировании

Настройка хордовой ошибки

Указания по программированию:

- Для чистовой обработки устанавливайте в CAM-системе хордовую ошибку не более 5 мкм. В цикле **32** на системе ЧПУ используйте допуск **T** с 1,3 - 3 кратной величиной.
- При черновой обработке сумма хордовой ошибки и допуска **T** была меньше, чем определенный припуск обработки. Это позволяет избежать повреждений контура.
- Конкретные значения зависят от динамики конкретного станка.



Настройте хордовую ошибку в CAM-программе в зависимости от типа обработки:

- **Черновая обработка с акцентом на скорость:** используйте большее значение для хордовой ошибки и подходящий к ней допуск в цикле **32**. Решающим для обоих значений является требуемый припуск на контуре. Если на вашем станке доступен специальный цикл, установите режим черновой обработки. В режиме черновой обработки станок перемещается, как правило, с высокими рывками и ускорениями.
  - Обычный допуск в цикле **32**: от 0,05 мм до 0,3 мм
  - Типичная хордовая ошибка в CAM: между 0,05 мм и 0,3 мм
- **Чистовая обработка с акцентом на высокую точность:** используйте маленькое значение для хордовой ошибки и подходящий к ней маленький допуск в цикле **32**. Плотность данных должна быть настолько высокой, чтобы система ЧПУ могла точно распознать переходы или углы. Если на вашем станке доступен специальный цикл, установите режим чистовой обработки. В режиме чистовой обработки станок перемещается, как правило, с низкими рывками и ускорениями.
  - Обычный допуск в цикле **32**: от 0,002 мм до 0,006 мм
  - Типичная хордовая ошибка в CAM: между 0,001 мм и 0,004 мм
- **Чистовая обработка с акцентом на высокое качество поверхности:** используйте маленькое значение для хордовой ошибки и подходящий к ней больший допуск в цикле **32**. Таким образом, система ЧПУ сглаживает контур сильнее. Если на вашем станке доступен специальный цикл, установите режим чистовой обработки. В режиме чистовой обработки станок перемещается, как правило, с низкими рывками и ускорениями.
  - Обычный допуск в цикле **32**: от 0,010 мм до 0,020 мм
  - Типичная хордовая ошибка в CAM-системе: около 0,005 мм

Дополнительные настройки

Обратите внимание на следующие пункты при CAM-программировании:

- При медленных рабочих подачах или контурах с большим радиусом хордовая ошибка должна быть в 3–5 раз меньше, чем допуск **T** в цикле **32**. Дополнительно задайте максимальное расстояние между точками в диапазоне 0,25–0,5 мм. Дополнительно выберите очень маленькую ошибку геометрии или ошибку модели (макс. 1 мкм).
- Также при высоких рабочих подачах в кривых областях контура расстояние между точками больше, чем 2,5 мм, не рекомендовано.
- На прямых элементах контура достаточно одной точки в начале и в конце прямолинейной траектории, избегайте вывода промежуточных позиций
- Избегайте при пятиосевой одновременной обработке сильных изменений пропорции между длиной перемещения линейных осей и круговых осей в кадре. Из-за этого могут возникать сильные снижения подачи на центральной точке инструмента (TCP)
- Ограничение подачи для компенсирующих перемещений (например, через **M128 F...**,) используйте только в исключительных случаях. Ограничение подачи для компенсирующих перемещений могут приводить к сильному снижению подачи на центральной точке инструмента (TCP).
- Управляющие программы для одновременной 5-осевой обработки с радиусной фрезой выводите с привязкой к центру сферической вершины фрезы. Благодаря этому данные управляющей программы получаются, как правило, более однородными. Дополнительно в цикле **32** можно ввести более высокий допуск осей вращения **TA** (например, в диапазоне 1°–3°) для установки еще более равномерного распределения подачи в точке привязки инструмента (TCP).
- При программировании управляющей программы для одновременной 5-осевой обработки с тороидальными и шаровыми фрезами выбирайте малые значения для допуска круговых осей при выводе данных ЧПУ по южному полюсу инструмента. Обычное значение, например, 0.1°. Решающим для допуска круговых осей является максимально допустимое повреждение контура. Это повреждение контура зависит от возможного углового положения, радиуса и глубины резания инструмента.
  При 5-осевом фрезеровании шестерен при помощи концевой фрезы вы можете рассчитать максимальное повреждение контура T напрямую на основании глубины контакта фрезы L и допустимого допуска TA:
  T ~ K * L * TA K = 0,0175 [1/°]
  Пример: L = 10 мм, TA = 0,1°: T = 0,0175 мм

Возможности вмешательства на системе ЧПУ

Для того чтобы влиять на поведение программ, сгенерированных в CAM, напрямую в системе ЧПУ доступен цикл **32 DOPUSK**. Учитывайте рекомендации в функциональном описании цикла **32**. Кроме этого, учитывайте зависимость с определенной в CAM-системе хордовой ошибкой.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Программирование циклов обработки**

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Некоторые производители станков дают возможность настраивать поведение станка к конкретной обработке при помощи дополнительных циклов, например цикл **332** Tuning. С помощью цикла**332** можно изменить настройки фильтров, ускорений и рывков.

Пример

```
34 CYCL DEF 32.0 ДОПУСК
35 CYCL DEF 32.1 T0.05
36 CYCL DEF 32.2 HSC-MODE:1 TA3
```

Управление перемещением ADP

Данная функция должна быть активирована и адаптирована производителем станка.

Недостаточное качество данных управляющей программы из CAM-системы часто приводит плохому качеству поверхности обрабатываемой детали. Функция **ADP** (Advanced Dynamic Prediction) расширяет хорошо известный прежде предрасчет максимально возможного профиля подачи и оптимизирует управление перемещением осей подач при фрезеровании. Таким образом можно получить чистовую поверхность при меньшем времени обработки, также при очень неравномерном распределении точек в соседних траекториях инструмента. Потребность доработки существенно уменьшается или вовсе пропадает.

Важные преимущества ADP вкратце:

- симметричные характеристики подачи прямой и обратной траектории при двунаправленном фрезеровании
- однородные проходы в лежащих рядом траекториях фрезерования
- улучшенная реакция против отрицательных эффектов при создании управляющей программы в CAM, например короткие ступенчатые проходы, грубый хордовый допуск, сильно округлённые координаты точек в кадре.
- точное соблюдение динамических параметров даже в тяжёлых условиях

12

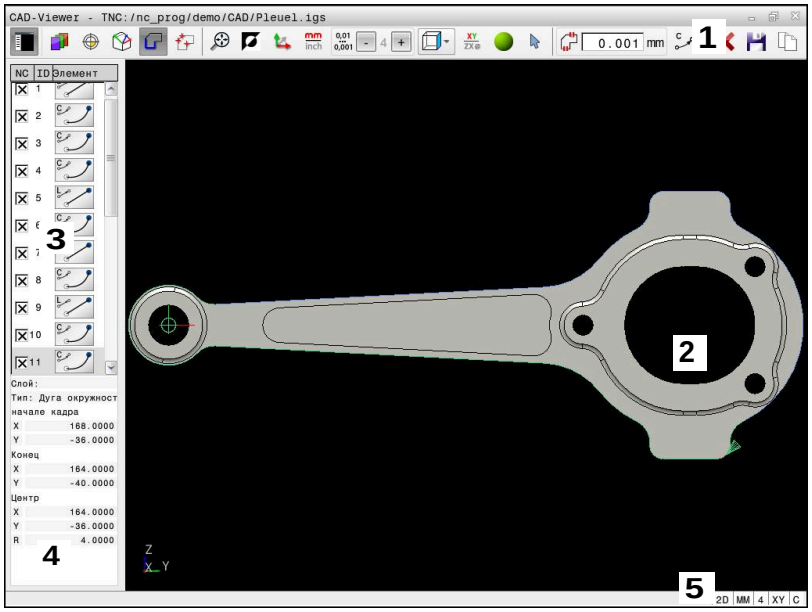
Экспорт данных из файлов CAD

12.1 Разделение экрана CAD-Viewer

Основы CAD-Viewer

Отображение данных

После открытия **CAD-Viewer** экран будет разделен на следующие области:



1 Панель меню
2 Окно графики
3 Окно отображения списка
4 Окно информации об элементе
5 Строка состояния

Типы файлов

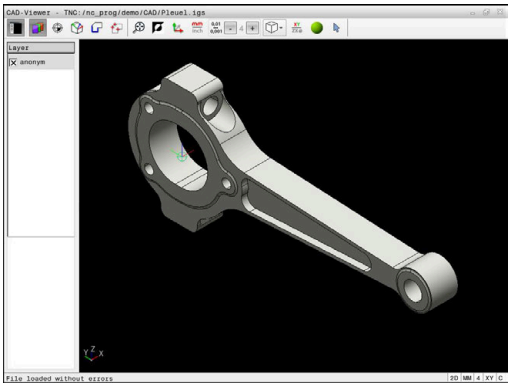
С помощью **CAD-Viewer** вы можете открывать стандартные форматы данных САПР непосредственно в системе ЧПУ.

Система ЧПУ поддерживает следующие типы файлов:

Файл	Тип	Формат
Step	.STP и .STEP	■ AP 203 ■ AP 214
Iges	.IGS и .IGES	■ Версия 5.3
DXF	.DXF	■ R10 до 2015

12.2 CAD Import (опция #42)

Применение



CAD-файлы могут быть открыты непосредственно в ЧПУ, чтобы импортировать из них контуры или позиции обработки. Их также можно сохранить в качестве программ в диалоге открытым текстом или в качестве файлов точек. Программы в диалоге открытым текстом, получаемые при выборе контура, отрабатываются также системами ЧПУ более ранних версий, так как программы контура в стандартной конфигурации содержат только кадры **L** и **CC**/**C**.

> Альтернативно кадрам **CC**-/**C** вы можете настроить, что круговые движения выводятся как кадры **CR**.
>
> **Дополнительная информация:** "Базовые настройки", Стр. 509

Если файлы обрабатываются в режиме работы **Программирование**, система ЧПУ по умолчанию создает программы контура с расширением **.H** и файлы точек обработки с расширением **.PNT**. В диалоговом окне сохранения вы можете выбрать тип файла.

Чтобы выбранный контур или точки обработки напрямую передать в управляющую программу, используйте буфер обмена системы ЧПУ. Вы также можете использовать буфер обмена для переноса содержимого в дополнительные приложения, например, **Leafpad** или **Gnumeric**.

> Указания по использованию:
>
> - Перед загрузкой в систему ЧПУ следует убедиться в том, что имя файла содержит только разрешенные символы. **Дополнительная информация:** "Имена файлов", Стр. 112
> - Система ЧПУ не поддерживает двоичный формат DXF. DXF-файл следует сохранить в CAD-программе в формате ASCII.

Работа с CAD-Viewer

> Для работы с **CAD-Viewer** без сенсорного экрана обязательно наличие мыши или сенсорной панели.

CAD-Viewer работает как отдельное приложение на третьем экране ЧПУ. Поэтому, используя клавишу переключения экрана, вы можете в любой момент переключаться между режимами работы станка, режимами программирования и **CAD-Viewer**. Это особенно удобно, если вы хотите вставить в управляющую программу контур или позицию обработки через буфер обмена.

> При использовании TNC 620 с сенсорным управлением некоторые нажатия клавиш можно заменить на жесты.
>
> **Дополнительная информация:** "Сенсорное управление", Стр. 547

Откройте файл CAD

- Нажмите клавишу **Программирование**

- Нажмите клавишу **PGM MGT**
- > Система ЧПУ откроет окно управления файлами.

- Нажмите программную клавишу **ВЫБОР ТИПА**
- > Система ЧПУ отобразит форматы файлов, которые можно открыть.

- Нажмите программную клавишу **ZEIGE CAD**
- Или нажмите программную клавишу **ПОКАЗ. ВСЁ**

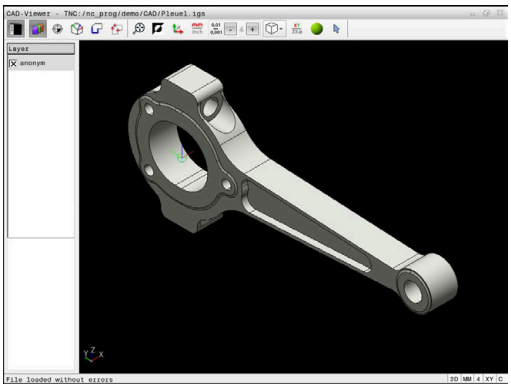
- Выберите директорию, в которой хранится CAD файл

- Выберите нужный файл CAD

- Подтвердите клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ запустит **CAD-Viewer** и покажет содержание файла на дисплее. В окне списка система ЧПУ показывает слои, а в окне графики – чертеж.

Базовые настройки

Нижеприведенные базовые настройки вы выбираете с помощью значков на панели кнопок.



Иконка	Настройка
	Показать или скрыть окно отображения списка, чтобы увеличить размер графического окна
	Отображение слоев
	Задание точки привязки с опциональным выбором уровня
	Задание точки нулевой точки с опциональным выбором плоскости
	Выбрать контур
	Выбрать позиции отверстий
	Масштабирование изображения до предельного размера
	Переключение фона (черный или белый)
	Переключение между 2D- и 3D-режимами. Активный режим выделен другим цветом.
mm inch	Настройка единицы измерения для файла **мм** или **дюймы**. В этих единицах измерения система ЧПУ выдает также программу контура или позиции обработки. Активная единица измерения выделена красным цветом
0,01 ... 0,001	Выбрать разрешение Разрешение определяет количество десятичных знаков и количество позиций при линеаризации. По-умолчанию: 4 разряда после запятой для единиц измерения в **мм** и 5 разрядов после запятой для единиц измерения в **дюймах** **CAD-Viewer** линеаризует все контуры, не лежащие в плоскости XY. Чем точнее вы зададите разрешение, тем точнее будут отображаться контуры в системе ЧПУ.
	Переключение между различными видами модели, например, **Сверху**

Иконка	Настройка
	Режим выбора, добавления или удаления элементов контура Иконка показывает текущий режим. Щелчок по значку активирует следующий режим.

Следующие иконки система ЧПУ отображает только в определенном режиме.

Иконка	Назначение
	Отмена последней выполненной операции.
	Режим ввода контура: Допуск определяет расстояние, на котором должны находиться друг от друга соседние элементы контура. С помощью допуска можно компенсировать неточности, возникшие при создании чертежа. Базовая настройка установлена на 0,001 мм
C CR	Режим дуг окружности: Режим дуг окружности определяет, выводятся ли окружности в формате C или CR в управляющую программу, например для интерполяции на боковой поверхности цилиндра.
	Режим ввода точек: Определяет, должна ли система ЧПУ при выборе позиций обработки отображать путь перемещения инструмента пунктирной линией
	Режим оптимизации траектории: Система ЧПУ оптимизирует траекторию перемещения инструмента, так что создаются более короткие траектории перемещения между позициями обработки. Повторное нажатие кнопки приводит к сбросу оптимизации.
	Режим позиций сверления: Система ЧПУ откроет всплывающее окно, в котором можно отфильтровать отверстия (полные круги) в зависимости от их размера

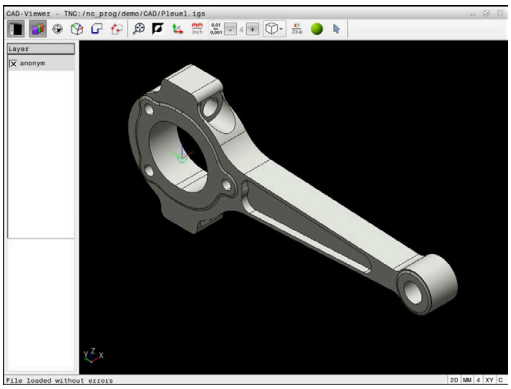
Указания по использованию:

- Выберите правильную единицу измерения, поскольку в CAD-файле отсутствует какая-либо информация об этом.
- При создании программ для предыдущих версий ЧПУ ограничьте разрешение тремя знаками после запятой. Дополнительно удалите комментарии, выдаваемые **CAD-Viewer**, в программу контура.
- Система ЧПУ отображает активные базовые настройки в строке статуса на экране.

Настройка слоя

CAD-файлы, как правило, содержат несколько слоев (уровней). С помощью технологии послойного построения конструктор группирует разнообразные элементы (например, сам контур заготовки, размеры, вспомогательные и конструктивные линии, штриховки и тексты надписей).

Если скрыть лишние слои, то графика станет нагляднее, что позволит легче воспринимать необходимую информацию.



Указания по использованию:

- CAD-файл, предназначенный для обработки, должен содержать не менее одного слоя. Система ЧПУ автоматически помещает элементы, которые не принадлежат слоям, в слой anonym.
- Контур можно выбрать даже в том случае, если программист сохранил его в памяти в разных слоях.
- Если дважды щелкнуть слой, система ЧПУ переключится в режим переноса контура и выберет первый зарегистрированный элемент контура. Остальные элементы контура, доступные для выбора выделяются зеленым цветом. С помощью этой процедуры можно избежать ручного поиска начала контура, особенно для контуров с большим количеством коротких элементов.

Когда вы открываете CAD файл в **CAD-Viewer**, то отображаются все существующие слои.

Скрытие слоя

Для скрытия слоя выполните следующее:

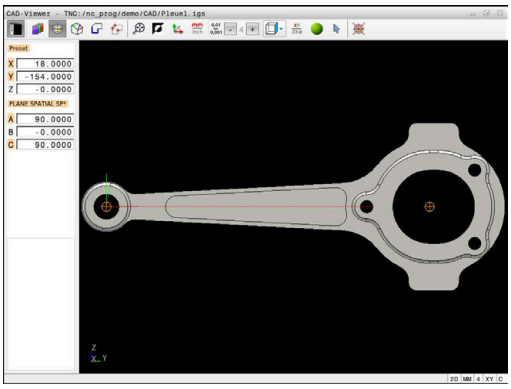
- ▶ Выберите функцию **НАЗНАЧИТЬ УРОВЕНЬ**
- > Система ЧПУ отобразит в левом окне все слои, содержащиеся в активном CAD-файле.
- ▶ Выберите желаемый слой
- ▶ Щелкните, чтобы снять значок
- ▶ Или используйте клавишу пробела
- > Система ЧПУ скроет выбранный слой.

Отображение слоя

Для отображения слоя выполните следующее:

- ▶ Выберите функцию **НАЗНАЧИТЬ УРОВЕНЬ**
- > Система ЧПУ отображает в левом окне все слои, содержащиеся в активном CAD-файле.
- ▶ Выберите желаемый слой
- ▶ Щелкните, чтобы активировать значок
- ▶ Или используйте клавишу пробела
- > Система ЧПУ отметит выбранный слой в списке значком ×.
- > Выбранный слой будет отображён

Установка точки привязки



Нулевая точка чертежа CAD файла не всегда расположена таким образом, чтобы ее можно было использовать в качестве точки привязки детали. Поэтому в системе ЧПУ предусмотрена функция, позволяющая щелчком мыши по соответствующему элементу переместить нулевую точку чертежа в другое место, если это является целесообразным. Дополнительно можно задавать направление системы координат.

Вы можете установить контрольную точку в следующих местах:

- Путем прямого числового ввода в окне списка
- Для прямых линий:
  - Начальная точка
  - Центр
  - Конечная точка
- Для дуг:
  - Начальная точка
  - Центр
  - Конечная точка
- Для окружностей:
  - На переходе квадрантов
  - В центре
- В точках пересечения:
  - Двух прямых, даже если точка пересечения лежит на продолжении соответствующих прямых
  - Прямой и дуги окружности
  - Прямой и окружности
  - Двух окружностей или дуг

> Указания по использованию:
>
> Точку привязки можно изменять также и после выбора контура. Система ЧПУ рассчитывает фактические данные контура при сохранении его в программе контура.

Синтаксис управляющей программы

В NC-программе точка привязки и опциональное направление в виде комментария начинаются с **origin**.

```
4 ;orgin = X... Y... Z...
5 ;orgin_plane_spatial = SPA... SPB... SPC...
```

Установка точки привязки на отдельном элементе

Чтобы установить точку привязки на отдельном элементе, действуйте следующим образом:

- Выберите режим установки точки привязки
- Наведите указатель мыши на нужный элемент
- > Система ЧПУ помечает звездочкой доступные для выбора точки привязки, лежащие на выбранном элементе.
- Выберите символ звездочки, соответствующий желаемому положению точки привязки.
- При необходимости, используйте функцию масштабирования.
- > Система ЧПУ установит символ точки привязки в указанное место.
- При необходимости, также выровняйте систему координат
  Дополнительная информация: "Выравнивание системы координат", Стр. 515

Установка точки привязки на пересечении двух элементов

Чтобы установить точку привязки на пересечении двух элементов, действуйте следующим образом:

- Выберите режим установки точки привязки
- Выберите первый элемент левой кнопкой мыши (прямая линия, окружность или дуга)
- > Система ЧПУ выделит элемент цветом.
- Выделите второй элемент левой кнопкой мыши (прямая линия, окружность или дуга)
- > Система ЧПУ установит символ точки привязки в точку пересечения.
- При необходимости, также выровняйте систему координат
  Дополнительная информация: "Выравнивание системы координат", Стр. 515

Указания по использованию:

- В случае нескольких возможных точек пересечения система ЧПУ выбирает ближайшую к отмеченной щелчком мыши точке второго элемента.
- Если два элемента не имеют прямой точки пересечения, система ЧПУ автоматически рассчитывает точку пересечения, продолжая элемент.
- Если ЧПУ не может рассчитать ни одной точки пересечения, выделение ранее выбранного элемента снимается.

Когда контрольная точка установлена, то система ЧПУ отображает значок контрольной точки с желтыми квадрантами .

С помощью следующего значка заданную точку привязки можно удалить. .

Выравнивание системы координат

Для выравнивания системы координат должны быть соблюдены следующие требования:

- Установлена точка привязки
- Присутствуют элементы, примыкающие к контрольной точке, которые можно использовать для желаемой ориентации

Вы определяете положение системы координат посредством выравнивания осей.

Для выравнивания системы координат выполните следующее:

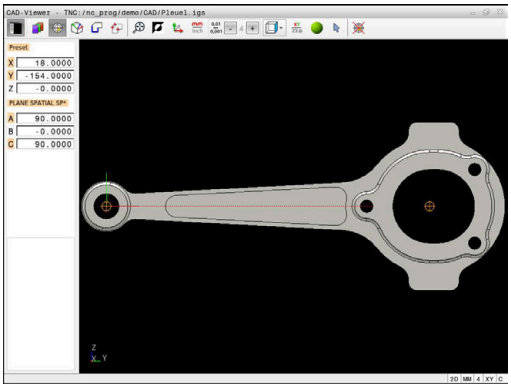
- ▶ Выберите левой кнопкой мыши элемент, который находится в положительном направлении оси X.
- > Система ЧПУ выровняет направление оси X.
- > Система ЧПУ изменит угол в C.
- ▶ Выберите левой кнопкой мыши элемент, который находится в положительном направлении оси Y.
- > Система ЧПУ выровняет направление осей Y и Z.
- > Система ЧПУ изменит углы в A и C.

> Если углы не равны 0, то система ЧПУ отобразит их в списке оранжевым цветом.

Информация об элементах

Система ЧПУ отображает в окне слева информацию об элементе:

- Расстояние между заданной точкой привязки и нулевой точкой чертежа
- Ориентацию системы координат относительно чертежа

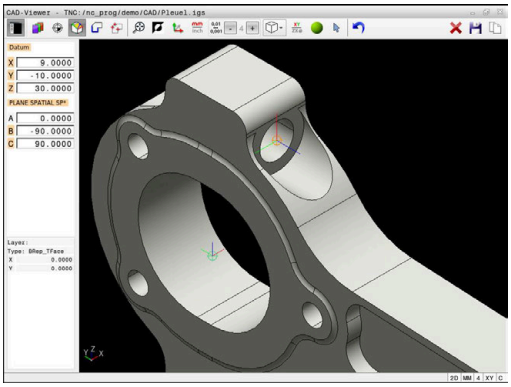


Установка нулевой точки

Нулевая точка детали не всегда позволяет обрабатывать всю деталь целиком. Поэтому в системе ЧПУ предусмотрена функция, позволяющая определить новую нулевую точку и наклон.

Нулевую точку с направлением системы координат вы можете задать там же, где и точку привязки.

Дополнительная информация: "Установка точки привязки", Стр. 512



Синтаксис управляющей программы

В управляющей программе вводится нулевая точка с помощью функции **TRANS DATUM AXIS**, а ее опциональное направление вставляется в виде кадра УП или комментария посредством **PLANE VECTOR**.

Если задается только одна нулевая точка и ее направление, то система ЧПУ добавляет функции в виде кадра УП в управляющую программу.

```
4 TRANS DATUM AXIS X... Y... Z...
5 PLANE SPATIAL SPA... SPB... SPC... TURN MB MAX FMAX
```

Если дополнительно выбираются контуры или точки, система ЧПУ добавляет функции в качестве комментария в управляющую программу.

```
4 ;TRANS DATUM AXIS X... Y... Z...
5 ;PLANE SPATIAL SPA... SPB... SPC... TURN MB MAX FMAX
```

Установка нулевой точки на отдельном элементе

Чтобы установить нулевую точку на отдельном элементе, действуйте следующим образом:

- Выберите режим задания нулевой точки
- Наведите указатель мыши на нужный элемент
- > Система ЧПУ помечает звездочкой доступные для выбора нулевые точки, лежащие на выбранном элементе.
- Выберите символ звездочки, соответствующий желаемому положению нулевой точки.
- При необходимости, используйте функцию масштабирования.
- > Система ЧПУ установит символ нулевой точки в указанное место.
- При необходимости, также выровняйте систему координат
  Дополнительная информация:
  "Выравнивание системы координат", Стр. 518

Установка нулевой точки на пересечении двух элементов

Чтобы установить нулевую точку на пересечении двух элементов, действуйте следующим образом:

- Выберите режим задания нулевой точки
- Выберите первый элемент левой кнопкой мыши (прямая линия, окружность или дуга)
- > Система ЧПУ выделит элемент цветом.
- Выделите второй элемент левой кнопкой мыши (прямая линия, окружность или дуга)
- > Система ЧПУ установит символ нулевой точки в точку пересечения.
- При необходимости, также выровняйте систему координат
  Дополнительная информация: "Выравнивание системы координат", Стр. 518

Указания по использованию:

- В случае нескольких возможных точек пересечения система ЧПУ выбирает ближайшую к отмеченной щелчком мыши точке второго элемента.
- Если два элемента не имеют прямой точки пересечения, система ЧПУ автоматически рассчитывает точку пересечения, продолжая элемент.
- Если ЧПУ не может рассчитать ни одной точки пересечения, выделение ранее выбранного элемента снимается.

Когда нулевая точка установлена, то система ЧПУ отображает значок нулевой точки с желтыми поверхностями.

С помощью следующего значка заданную нулевую точку можно удалить.

Выравнивание системы координат

Для выравнивания системы координат должны быть соблюдены следующие требования:

- Установлена нулевая точка
- Присутствуют элементы, примыкающие к контрольной точке, которые можно использовать для желаемой ориентации

Положение системы координат определяет оператор посредством выравнивания осей.

Для выравнивания системы координат выполните следующее:

- ▶ Выберите левой кнопкой мыши элемент, который находится в положительном направлении оси X.
- > Система ЧПУ выровняет направление оси X.
- > Система ЧПУ изменит угол в C.
- ▶ Выберите левой кнопкой мыши элемент, который находится в положительном направлении оси Y.
- > Система ЧПУ выровняет направление осей Y и Z.
- > Система ЧПУ изменит углы в A и C.

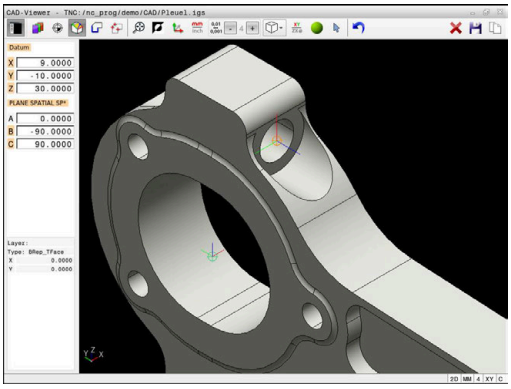
> Если углы не равны 0, то система ЧПУ отобразит их в списке оранжевым цветом.

Информация об элементах

Система ЧПУ показывает в окне информацию об элементе, расстояние от выбранной вами нулевой точки до точки привязки детали.

Система ЧПУ отображает в окне слева информацию об элементе:

- Расстояние между установленной нулевой точкой и точкой привязки детали
- Ориентация системы координат

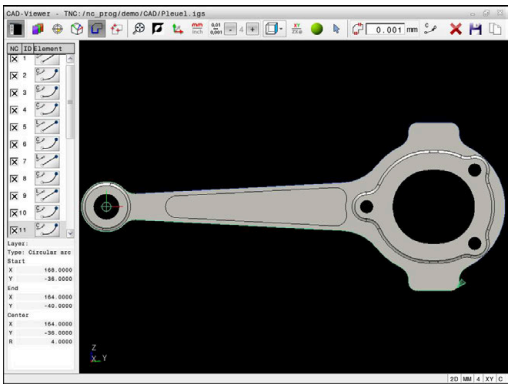


> После установки нулевой точки вы можете дополнительно сместить нулевую точку вручную. Для этого введите желаемые значения осей в поля для координат.

Выбор и сохранение контура

Указания по использованию:

- Если опция #42 не активирована, то эта функция недоступна.
- Установите направление обхода при выборе контура так, чтобы оно совпадало с желаемым направлением обработки.
- Первый элемент контура следует выбрать так, чтобы исключить возможность столкновения при подводе инструмента.
- Если элементы контура расположены очень плотно, воспользуйтесь функцией масштабирования.



В качестве контура можно выбирать следующие элементы:

- Line segment (прямая)
- Circle (полный круг)
- Circular arc (круговой сегмент)
- Polyline (полилиния)
- Любые кривые (например, сплайны, эллипсы)

Информация об элементах

Система ЧПУ отображает в окне информации об элементах различные данные элемента контура, который был выбран последним в окне списков или в окне графики.

- **Слой**: Показывает активный слой
- **Тип**: Показывает тип элемента, например, линия
- **Координаты**: Показывают начальную и конечную точки элемента и, если имеется, центр окружности и радиус

Убедитесь, что единицы измерения управляющей программы и **CAD-Viewer** одинаковы. Элементы, которые помещаются из **CAD-Viewer** в буфер обмена не содержат никакой информации об единицах измерения.

Выбор контура

Указания по использованию:

Если дважды щелкнуть слой в окне списка, система ЧПУ переключится в режим переноса контура и выберет первый зарегистрированный элемент контура. Остальные элементы контура, доступные для выбора выделяются зеленым цветом. С помощью этой процедуры можно избежать ручного поиска начала контура, особенно для контуров с большим количеством коротких элементов.

Чтобы выбрать контур с использованием существующих элементов контура, выполните следующее:

- Выберите режима для выбора контура
- Наведите указатель мыши на нужный элемент
- > Система ЧПУ отобразит предлагаемое направление обхода пунктирной линией.
- При необходимости, переместите указатель мыши к противоположной конечной точке, чтобы изменить направление обхода.
- Выберите элемент левой кнопкой мыши
- > Система ЧПУ выделит выбранный элемент контура синим цветом.
- > Другие элементы, доступные для выбора, система ЧПУ выделит зеленым цветом.

В случае разветвленных контуров система ЧПУ выберет путь с наименьшим отклонением направления. Для изменения предложенного хода контура в системе ЧПУ предусмотрен дополнительный режим.

Дополнительная информация: "Создание пути независимо от существующих элементов контура", Стр. 522

- Выделите последний зеленый элемент желаемого контура левой кнопкой мыши.
- > Система ЧПУ изменит цвет всех выбранных элементов на синий.
- > В окне списка все выбранные элементы пометятся крестиком в столбце **NC**.

Сохранение контура

Указания по использованию:

- Система ЧПУ передает в программу контура два определения заготовки (**BLK FORM**). Первое определение содержит размеры всего CAD-файла, а второе (следовательно, активное определение) охватывает выбранные элементы контура, создавая оптимизированную величину заготовки.
- Система ЧПУ сохраняет в памяти только элементы, которые были выбраны (выделены синим цветом), то есть помечены крестиком в окне просмотра списков.

Для того чтобы сохранить выбранный контур, выполните следующее:

- ▶ Выберите сохранить
- > Система ЧПУ предложит вам выбрать целевой каталог, произвольное имя файла и тип файла.
- ▶ Введите информацию

- ▶ Подтвердите ввод
- > Система ЧПУ сохранит программу контура.

- ▶ Или скопируйте выделенные элементы контура в буфер обмена.

Убедитесь, что единицы измерения управляющей программы и **CAD-Viewer** одинаковы. Элементы, которые помещаются из **CAD-Viewer** в буфер обмена не содержат никакой информации об единицах измерения.

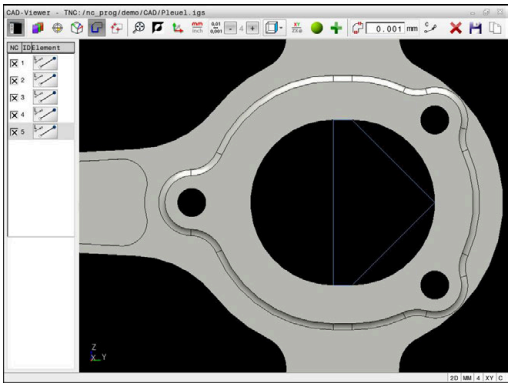
Отмена выбора контура

Для удаления выбора элементов контура выполните следующее:

- ▶ Выберите функцию удалить, чтобы отменить выбор всех элементов
- ▶ Или щёлкните по отдельным элементам с одновременным нажатием кнопки **CTRL**

Создание пути независимо от существующих элементов контура

Чтобы выбрать произвольный контур с использованием конечных, средних или переходных точек контура, выполните следующее:



- Выберите режима для выбора контура

- Активируйте режим добавления элементов контура
- > Система ЧПУ покажет следующий символ:

- Наведите указатель мыши на элемент контура
- > Система ЧПУ покажет доступные для выбора точки.

> Доступные для выбора точки:
> - Конечные или средние точки линии или кривой
> - Переходы квадрантов или центр окружности
> - Пересечения существующих элементов

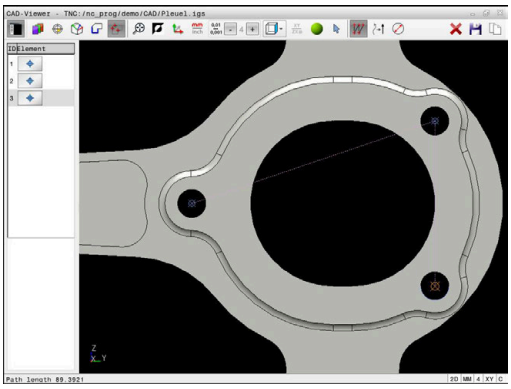
- При необходимости, выберите из начальную точку
- Выберите начальный элемент
- Выберите следующий элемент
- Или выберите любую доступную для выбора точку
- > Система ЧПУ создаст желаемый путь.

> Указания по использованию:
> - Выбираемые элементы контура, показанные зеленым цветом, влияют на возможные направления пути. Без зеленых элементов система ЧПУ показывает все возможности. Чтобы удалить предложенное направление контура, кликните, удерживая клавишу **CTRL** на первый зеленый элемент.
> Или переключитесь в режим удаления:
>
> - Если удлиняемый/укорачиваемый элемент контура представляет собой прямую, то удлинение/укорачивание этого элемента происходит линейно. Если же удлиняемый/укорачиваемый элемент контура представляет собой дугу окружности, то удлинение/укорачивание этого элемента происходит по дуге окружности.

Выбор и сохранение позиций обработки

Указания по использованию:

- Если опция #42 не активирована, то эта функция недоступна.
- Если элементы контура расположены очень плотно, воспользуйтесь функцией масштабирования.
- При необходимости выберите базовую настройку так, чтобы система ЧПУ отображала траектории инструментов. **Дополнительная информация:** "Базовые настройки", Стр. 509



Для выбора позиций обработки имеется три возможности:

- Одиночный выбор: выберите нужную позицию обработки с помощью однократного щелчка мышью.
  Дополнительная информация: "Выбор по отдельности", Стр. 524
- Множественный выбор с помощью выделения: вы выбираете несколько позиций обработки, обозначая область с помощью мыши
  Дополнительная информация: "Множественный выбор с помощью выделения", Стр. 524
- Множественный выбор с помощью фильтра поиска: вы выбираете все позиции обработки в заданном диапазоне диаметров.
  Дополнительная информация: "Множественный выбор с помощью фильтра поиска", Стр. 524

Отмена выбора, удаление и сохранение позиций обработки работает так же, как и для элементов контура.

Выбор типа файла

Следующие типы файлов доступны для выбора:

- Таблица точек (**.PNT**)
- Программа в диалоге открытым текстом (**.H**)

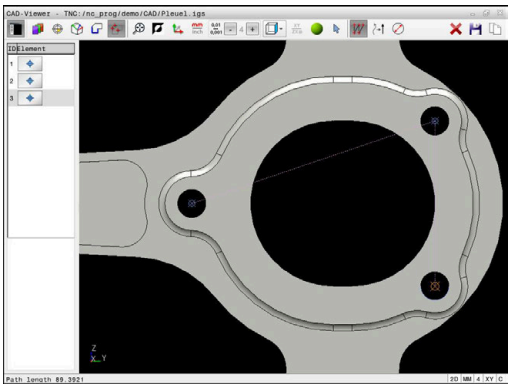
При сохранении позиции обработки в программе в диалоге открытым текстом, система ЧПУ создает для каждой позиции обработки отдельный кадр линейного перемещения с вызовом цикла (**L X... Y... Z... F MAX M99**).

Благодаря использованию синтаксиса управляющей программы вы также можете экспортировать управляющую программу, созданную с помощью CAD-Import, в старые системы ЧПУ HEIDENHAIN и запускать их там.

Таблица точек (**.PNT**) из TNC 620 несовместима с iTNC 530. Перенос и отработка таблицы точек на других типах систем ЧПУ может привести к непредсказуемому поведению.

Выбор по отдельности

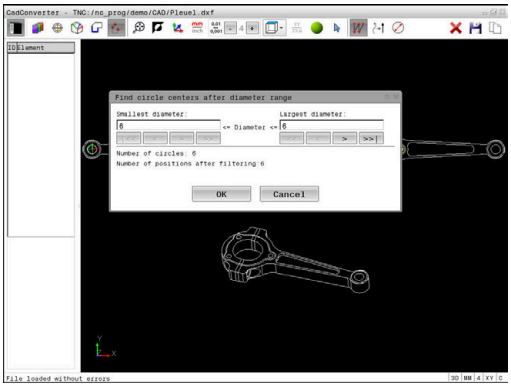
Чтобы выбрать отдельные позиции, выполните следующее:



- ▶ Выбрать режим для выбора позиции обработки
- ▶ Наведите указатель мыши на нужный элемент
- > Доступны для выбора элемент система ЧПУ выделяет оранжевым цветом.
- ▶ Выберите центр окружности в качестве позиции обработки
- ▶ Или выберите окружность или дугу
- > Система ЧПУ сохранит выбранную позицию обработки в окне списка.

Множественный выбор с помощью выделения

Чтобы выбрать несколько позиций обработки с помощью выделения, выполните следующее:



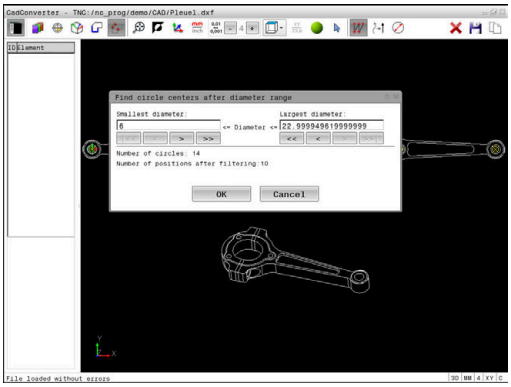
- ▶ Выбрать режим для выбора позиции обработки

- ▶ Активируйте добавление
- > Система ЧПУ покажет следующий символ:

- ▶ Удерживая нажатой левую кнопкой мыши обозначьте желаемую область
- > Система ЧПУ покажет наименьший и наибольший идентифицированный диаметр во всплывающем окне.
- ▶ При необходимости, измените настройки фильтра
  Дополнительная информация: "Настройки фильтра", Стр. 525
- ▶ Подтвердите диаметр нажатием **OK**
- > Система ЧПУ сохранит все позиции обработки в выбранном диапазоне диаметров в окне списка.

Множественный выбор с помощью фильтра поиска

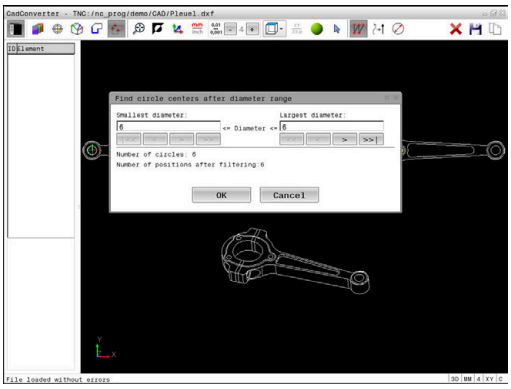
Чтобы выбрать несколько позиций обработки с помощью фильтра поиска, выполните следующее:

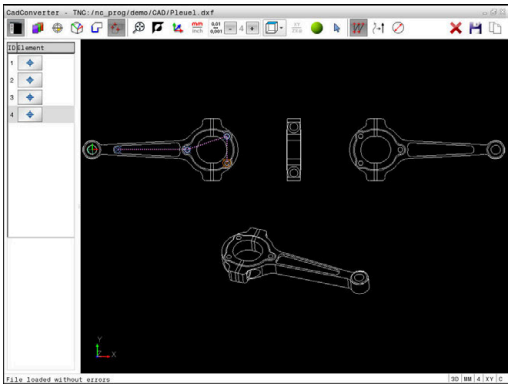


- ▶ Выберите режим для выбора позиции обработки
- ▶ Активируйте фильтр поиска
- > Система ЧПУ покажет наименьший и наибольший идентифицированный диаметр во всплывающем окне.
- ▶ При необходимости, измените настройки фильтра
  Дополнительная информация: "Настройки фильтра", Стр. 525
- ▶ Подтвердите диаметр нажатием **OK**
- > Система ЧПУ сохранит все позиции обработки в выбранном диапазоне диаметров в окне списка.

Настройки фильтра

После выделения позиций сверления с помощью быстрого выбора система ЧПУ отображает окно перехода, в котором слева находится наименьший, а справа наибольший найденный диаметр отверстия. Сенсорными кнопками под индикатором диаметра настроить диаметр отверстий таким образом, чтобы получить желаемые значения.





Доступны следующие экранные клавиши:

Иконка	Настройка фильтра наименьшего диаметра
¦<<	Показать наименьший найденный диаметр (базовая настройка)
<	Показать следующий меньший найденный диаметр
>	Показать следующий больший найденный диаметр
>>	Показать наибольший найденный диаметр. Система ЧПУ присваивает фильтру для наименьшего диаметра значение, заданное для наибольшего диаметра

Иконка	Настройка фильтра наибольшего диаметра
<<	Показать наименьший найденный диаметр. Система ЧПУ присваивает фильтру для наибольшего диаметра значение, заданное для наименьшего диаметра
<	Показать следующий меньший найденный диаметр
>	Показать следующий больший найденный диаметр
>>¦	Показать наибольший найденный диаметр (базовая настройка)

Можно отобразить траекторию инструмента с помощью пиктограммы **ОТОБРАЖАТЬ ТРАЕКТОРИЮ ИНСТРУМ.**

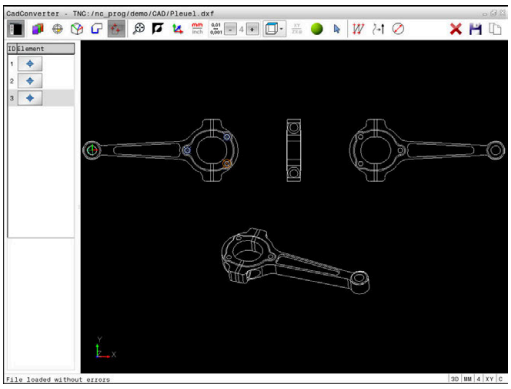
Дополнительная информация: "Базовые настройки", Стр. 509

Информация об элементах

Система ЧПУ показывает координаты последней выбранной позиции обработки в окне информации об элементе.

Отображение токарной графики также можно изменить с помощью мыши. В вашем распоряжении находятся следующие функции:

- Чтобы повернуть модель, переместите мышь, удерживая правую кнопку мыши.
- Чтобы переместить отображаемую модель, удерживая нажатой среднюю кнопку мыши или колесо мыши, переместите мышь
- Чтобы увеличить определенную область, удерживайте левую кнопку мыши и выберите область
- Вращайте колесико мыши вперед или назад для быстрого масштабирования
- Чтобы восстановить стандартный вид, дважды щелкните правой кнопкой мыши



13

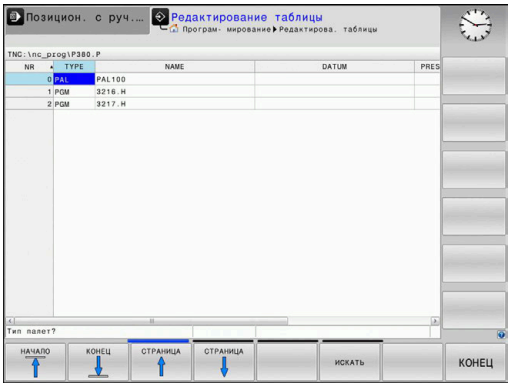
Палеты

13.1 Управление палетами (Опция #22)

Применение

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Управление палетами - это функция, зависящая от станка. Ниже описывается стандартный набор функций.



Обычно таблицу палет (**.p**) можно найти в обрабатывающих центрах с устройством смены палет. При этом таблицы палет вызывают различные палеты (PAL), опциональные зажимы (FIX) и соответствующие управляющие программы (PGM). Таблицы палет активируют все заданные точки привязки и таблицы нулевых точек.

Без устройства смены палет вы также можете использовать таблицу палет, чтобы последовательно отрабатывать NC-программы с различными точками привязки лишь однократным нажатием **NC-старт**.

Имя файла таблицы палет должно всегда начинаться с буквы.

Столбцы таблицы палет

Производитель станка определяет прототип для таблицы палет, который автоматически открывается при создании таблицы палет.

Прототип может содержать следующие столбцы:

Столбец	Значение	Тип поля
NR	Система управления автоматически создает запись. Запись необходима для поля ввода **Номер строки** функции **ПОИСК КАДРА**.	Поле, обязательное к заполнению
TYPE	Система ЧПУ различает следующие типы записей: ■ **PAL** Палета ■ **FIX** Зажатие ■ **PGM** NC-программа Записи выбираются при помощи клавиши **ENT**, клавиш со стрелками или посредством программной клавиши.	Поле, обязательное к заполнению
NAME	Имя файла В определенных случаях имя для палеты и закрепления определяет производитель станка, а имя управляющей программы определяет оператор. Если программа не находится в одной директории с таблицей палет, то вы должны задать полный путь.	Поле, обязательное к заполнению

Столбец	Значение	Тип поля
DATUM	Нулевая точка Если таблица нулевых точек не находится в одной директории с таблицей палет, то вы должны задать полный путь. Нулевые точки из таблицы нулевых точек активируются в управляющей программе с помощью цикла **7**.	Опциональное поле Запись обязательна только при использовании таблицы нулевых точек.
PRESET	Точка привязки заготовки Введите требуемый номер точки привязки детали.	Опциональное поле
LOCATION	Местонахождение палеты Запись **MA** обозначает, что палета или зажим находятся в рабочей зоне станка, обработка может выполнятся. Для внесения **MA** нажмите клавишу **ENT**. С помощью клавиши **NO ENT** можно удалить запись и прекратить обработку.	Опциональное поле Если столбец имеется, запись является обязательной.
LOCK	Строка заблокирована При помощи ввода ***** вы можете исключить строку таблицы палет из обработки. При нажатии клавиши **ENT** строка помечается элементом *****. С помощью клавиши **NO ENT** можно снова удалить блокировку. Вы можете заблокировать обработку отдельной программы, зажатия или всей палеты. Не заблокированные строки (например, PGM) заблокированной палеты также не обрабатываются.	Опциональное поле
PALPRES	Номер точки привязки палеты	Опциональное поле Запись обязательна только при использовании точек привязки палет.
W-STATUS	Статус обработки	Опциональное поле Запись требуется только при обработке, ориентированной на инструмент.
METHOD	Метод обработки	Опциональное поле Запись требуется только при обработке, ориентированной на инструмент.
CTID	Идентификатор для повторного вхождения	Опциональное поле Запись требуется только при обработке, ориентированной на инструмент.
SP-X, SP-Y, SP-Z	Безопасная высота по линейным осям X, Y и Z	Опциональное поле
SP-A, SP-B, SP-C	Безопасная высота по осям вращения A, B и C	Опциональное поле
SP-U, SP-V, SP-W	Безопасная высота по параллельным осям U, V и W	Опциональное поле
DOC	Комментарий	Опциональное поле

Вы можете удалить столбец **LOCATION**, если вы используете только таблицы палет, в которых система ЧПУ должна обрабатывать все строки.

Дополнительная информация: "Вставка и удаление столбцов", Стр. 532

Редактирование таблицы палет

Если создается новая таблица палет, то она сначала остается пустой. При помощи программных клавиш можно вставлять и редактировать строки.

Программная клавиша	Функции редактирования
НАЧАЛО	Выбрать начало таблицы
КОНЕЦ	Выбрать конец таблицы
СТРАНИЦА	Выбор предыдущей страницы таблицы
СТРАНИЦА	Выбор следующей страницы таблицы
ВСТАВИТЬ СТРОКУ	Вставить строку в конце таблицы
УДАЛИТЬ СТРОКУ	Удалить строку в конце таблицы
ДОБАВИТЬ N СТРОК В КОНЦЕ	Добавление нескольких строк в конце таблицы
КОПИРОВ. АКТУАЛ. ЗНАЧЕНИЕ	Копирование текущего значения
ВСТАВИТЬ КОПИР. ЗНАЧЕНИЕ	Вставка скопированного значения
НАЧАЛО СТРОКИ	Выбрать начало строки
КОНЕЦ СТРОКИ	Выбрать конец строки
ПОИСК	Поиск текста или значения
СОРТИРОВ. / СКРЫТЬ СТОЛБЦЫ	Сортировка или скрытие столбцов таблицы
РЕДАКТИР. АКТУАЛЬ. ПОЛЯ	Редактирование текущего поля
СОРТИРОВ.	Сортировать по содержанию столбца
ДОПОЛНИТ. ФУНКЦИИ	Дополнительные функции, например сохранение
ВЫБОР	Открытие пути к файлу

Выбор таблицы палет

Таблицу палет можно выбрать или создать следующим образом:

- Переключитесь в режим работы **Программирование** или режим выполнения программы
- Нажать клавишу **PGM MGT**

Если таблицы палет не отображаются:

- Нажмите программную клавишу **ВЫБОР ТИПА**
- Нажмите программную клавишу **ПОКАЗ.ВСЕ**
- Выбрать таблицу палет с помощью клавиш со стрелками или ввести имя для новой таблицы (**.p**)
- Подтвердить клавишей **ENT**

> С помощью клавиши выбора режима **разделения экрана** можно переключаться между отображением в виде списка и формы.

Вставка и удаление столбцов

> Эта функция разблокируется только после ввода кода **555343**.

В зависимости от конфигурации в только что созданной таблице палет могут содержаться не все столбцы. Для работы, например с ориентацией, на инструмент требуется вставить столбцы.

Для добавления столбца в пустую таблицу палет выполните следующие действия:

- Открытие таблицы инструментов
- Нажмите программную клавишу **ДОПОЛНИТ. ФУНКЦИИ**
- Нажмите программную клавишу **РЕДАКТИР. ФОРМАТА**
  - Система ЧПУ откроет всплывающее окно, в котором будут отображены все доступные столбцы.
- Выберите нужный столбец при помощи клавиш со стрелками
- Нажмите программную клавишу **ВСТАВИТЬ СТОЛБЕЦ**
- Подтвердите клавишей **ENT**

С помощью программной клавиши **СТОЛБЕЦ УДАЛИТЬ** можно удалить столбец.

Основы обработки, ориентированной на инструмент

Применение

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Ориентированная на инструмент обработка – это функция, зависящая от станка. Ниже описывается стандартный набор функций.

Посредством ориентированной на инструмент обработки на станке без устройства смены палет можно обрабатывать несколько деталей, экономя тем самым время на смену детали.

Ограничения

УКАЗАНИЕ

Осторожно, опасность столкновения!

Не все таблицы палет и NC-программы предназначены для ориентированной на инструмент обработки. В результате ориентированной на инструмент обработки система ЧПУ отрабатывает NC-программы не комплексно, а делит их на вызовы инструмента. Благодаря членению NC-программ несброшенные функции (состояния станка) могут действовать по всей программе. Вследствие этого при обработке существует опасность столкновения!

- Учитывайте указанные ограничения
- Адаптируйте таблицы палет и NC-программы к ориентированной на инструмент обработке
  - Заново запрограммируйте программную информацию после каждого инструмента в каждой NC-программе (например, **M3** или **M4**)
  - Сбросьте специальные и дополнительные функции перед каждым инструментом в каждой NC-программе (например, **Наклон плоскости обработки** или **M138**)
- Осторожно протестируйте таблицу палет вместе с соответствующими NC-программами в режиме **Отработка отд.блоков программы**

Следующие функции запрещены:

- FUNCTION TCPM, M128
- M144
- M101
- M118
- Изменение точки привязки палеты

Следующие функции требуют особой осторожности, особенно при повторном входе:

- Изменение состояний станка дополнительными функциями (например, M13)
- Запись в конфигурацию (например, WRITE KINEMATICS)
- Переключение области перемещения
- Цикл **32**
- Наклон плоскости обработки

Столбцы таблицы палет для ориентированной на инструмент обработки

Если производитель станка не сконфигурировал иное, для ориентированной на инструмент обработки вам дополнительно потребуются следующие столбцы:

Столбец	Значение
W-STATUS	С помощью состояния обработки задается текущий шаг процесса обработки. Для необработанной детали задайте BLANK. Система ЧПУ изменяет эту запись при обработке автоматически. Система ЧПУ различает следующие типы записей: ■ BLANK / нет значения: заготовка, требуется обработка ■ INCOMPLETE: обработано не полностью, требуется дополнительная обработка ■ ENDED: обработано полностью, дополнительная обработка больше не требуется ■ EMPTY: пустое место, дополнительная обработка не требуется ■ SKIP: переход через обработку
METHOD	Указание метода обработки Обработка, ориентированная на инструмент, также возможна при нескольких зажатиях одной палеты, но не допускается для нескольких палет. Система ЧПУ различает следующие типы записей: ■ WPO: ориентированный на деталь (стандарт) ■ TO: ориентированный на инструмент (первая деталь) ■ CTO: ориентированный на инструмент (другие детали)
CTID	Система ЧПУ формирует идентификационные номера кадров для повторного ввода автоматически. При удалении или изменении записи повторный вход становится не возможен.
SP-X, SP-Y, SP-Z, SP-A, SP-B, SP-C, SP-U, SP-V, SP-W	Запись для безопасной высоты для имеющихся осей является опциональной. Вы можете указать для осей безопасные позиции. В эти позиции система ЧПУ выполняет перемещение только в том случае, если производитель станка преобразовал их в NC-макрос.

13.2 Управление пакетными процессами (опция № 154)

Применение

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Функцию **Batch Process Manager** конфигурирует и активирует производитель станка.

Функция **Batch Process Manager** позволяет планировать производственные задания на одном станке.

Запланированные управляющие программы создаются в списке заданий. Список заданий открывается с помощью **Batch Process Manager**.

Будет показана следующая информация:

- Отсутствие ошибок в NC-программе
- Время выполнения NC-программ
- Доступность инструментов
- Моменты времени для осуществления ручных операций на станке

Для получения всей информации необходимо активировать и включить функцию проверки применения инструмента!

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Основы

Batch Process Manager доступен в следующих режимах работы:

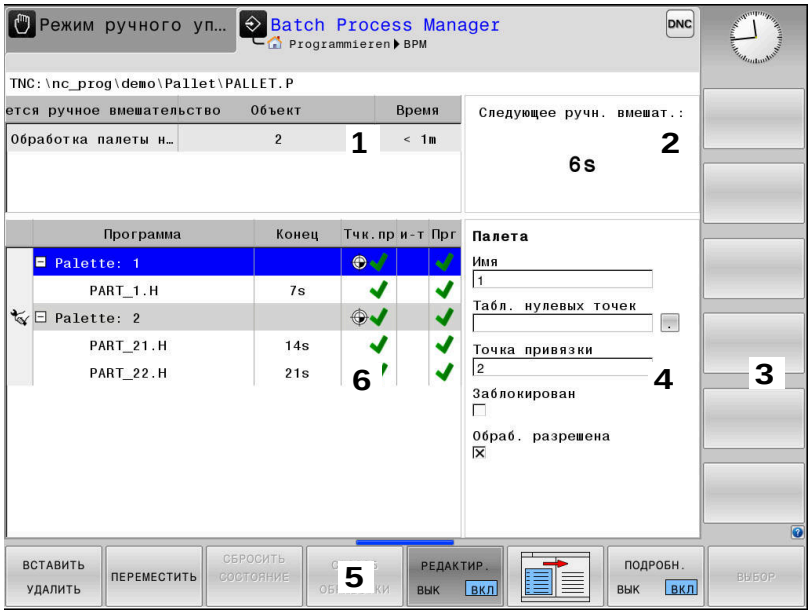
- **Программирование**
- **Отработка отд.блоков программы**
- **Режим автоматического управления**

В режиме работы **Программирование** можно создать и изменить список заданий.

В режимах работы **Отработка отд.блоков программы** и **Режим автоматического управления** список заданий может быть отработан. Изменения списка возможны только в ограниченных пределах.

Информация на экране

После открытия **Batch Process Manager** в режиме работы **Программирование** на экране доступна следующая информация:



1 Отображает все требуемые ручные вмешательства

2 Отображает следующее ручное вмешательство

3 Если задано, отображает актуальные программные клавиши производителя станка

4 Отображает изменяемые значения для строки, выделенной синим цветом

5 Отображает актуальные программные клавиши

6 Отображает список заданий

Столбцы списка заданий

Столбец	Значение
Отсутствует имя столбца	Состояние **Палета**, **Зажим (установ)** или **Программа**
Программа	Имя или путь **Палета**, **Зажим (установ)** или **Программа**
Продолж.	Время выполнения в секундах Этот столбец отображается только с 19--дюймовым дисплеем.
Конец	Окончание времени выполнения ■ Период времени в **Программирование** ■ Точное время окончания в **Отработка отд.блоков программы** и **Режим автоматического управления**.**Режим автоматического управления**
Тчк. пр.	Состояние точки привязки детали
Инс	Состояние примененного инструмента
Pgm	Состояние управляющей программы
Sts	Статус обработки

В первом столбце состояние **Палета**, **Зажим (установ)** и **Программа** отображается посредством пиктограмм.

Значение пиктограмм приведено далее:

Пиктограмма	Значение
	Палета, **Зажим (установ)** или **Программа** заблокированы
	Палета и **Зажим (установ)** не разрешены для отработки.
	Эта строка отрабатывается в режиме **Отработка отд.блоков программы** или **Режим автоматического управления** и не может быть отредактирована
	В этой строке осуществляется программное прерывание

В столбце **Программа** метод обработки отображается с помощью пиктограмм.

Значение пиктограмм приведено далее:

Пиктограмма	Значение
Пиктограмма отсутствует	Ориентированная на заготовку обработка
	Ориентированная на инструмент обработка ■ Начало ■ конце кадра

В столбцах **Тчк. пр.**, **Инс** и **Pgm** состояние представлено с помощью пиктограмм.

Значение пиктограмм приведено далее:

Пиктограмма	Значение
	Проверка завершена
	Проверка не удалась, например, срок службы инструмента не достаточен
	Проверка еще не закончена

Пиктограмма	Значение
	Структура программы неправильная (например, палета не содержит подчиненные программы)
	Точка привязки заготовки определена
	Контроль ввода Можно присвоить точку привязки детали, палете или всем подчиненным управляющим программам.

Указания по использованию:

- В режиме работы **Программирование** столбец **Wkz** всегда пуст, так как система ЧПУ проверяет статус только в режимах работы **Отработка отд.блоков программы** и **Режим автоматического управления**.
- Если функция проверки использования инструмента на станке не активирована или не включена, в столбце **Pgm** пиктограмма не отображается.

  Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

В столбцах **Sts** статус обработки представлен с помощью пиктограмм.

Значение пиктограмм приведено далее:

Пиктограмма	Значение
	Заготовка, требуется отработка
	Обработано не полностью, требуется дополнительная обработка
	Обработано полностью, дополнительная обработка больше не требуется
	Пропустить обработку

Указания по использованию:

- Статус обработки автоматически адаптируется во время обработки
- Только в случае наличия в таблице палет столбца **W-STATUS** столбец **Sts** в **Batch Process Manager** становится видимым.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Открыть Управление пакетными процессами

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

При помощи параметра станка **standardEditor**(№ 102902) производитель станка определяет, какой стандартный редактор используется системой ЧПУ.

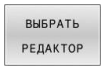
Режим работы Программирование

Если система ЧПУ открывает таблицу палет (.p) не в режиме управления пакетными процессами в виде списка заданий, следует поступать так:

- Выбрать желаемый список заданий

- Переключение строки программных клавиш

- Нажмите программную клавишу **ДОПОЛНИТ. ФУНКЦИИ**



- Нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ РЕДАКТОР**
> Система ЧПУ откроет всплывающее окно **Выбрать редактор**.

- Выбрать **BPM-EDITOR**

- Подтвердите клавишей **ENT**

- Или нажмите программную клавишу **OK**
> Система ЧПУ откроет список заданий в **Batch Process Manager**.

Режим работы Отработка отд.блоков программы и Режим автоматического управления.Режим автоматического управления

Если система ЧПУ открывает таблицу палет (.p) не в режиме управления пакетными процессами в виде списка заданий, следует поступать так:

- Нажать клавишу **Разделение экрана**

- Нажать клавишу **BPM**.
- Система ЧПУ откроет список заданий в **Batch Process Manager**.

Программные клавиши

В наличии предусмотрены следующие программные клавиши:

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Производитель станка может конфигурировать собственные программные клавиши.

Программная клавиша	Функция
ПОДРОБН. ВЫК ВКЛ	Развернуть или свернуть древовидную структуру
РЕДАКТИР. ВЫК ВКЛ	Редактирование открытого списка заданий
ВСТАВИТЬ УДАЛИТЬ	Отображает программные клавиши **ВСТАВИТЬ ПЕРЕД**, **ВСТАВИТЬ ПОСЛЕ** и **УДАЛИТЬ**
ПЕРЕМЕСТИТЬ	Сдвиг строки
ВЫБРАТЬ	Выделение строки
ОТМЕНИТЬ МАРКИР.	Сброс выделения
ВСТАВИТЬ ПЕРЕД	Добавление перед позицией курсора нового значения **Палета**, **Зажим (установ)** или **Программа**
ВСТАВИТЬ ПОСЛЕ	Добавление после позиции курсора нового значения **Палета**, **Зажим (установ)** или **Программа**
УДАЛИТЬ	Удалить строку или блок
	Переход в другое окно
ВЫБОР	Выбрать возможность ввода из всплывающего окна

Программная клавиша	Функция
СБРОСИТЬ СОСТОЯНИЕ	Сбросить статус обработки на заготовке
СПОСОБ ОБРАБОТКИ	Выбрать ориентированную на заготовку или на инструмент обработку
ДОСТУП ВЫК ВКЛ	Включить или выключить требуемый ручной доступ
УПРАВЛЕНИЕ ИНСТРУМ.	Открыть расширенное управление инструментом
ВНУТР. СТОП	Прервать обработку

Указания по использованию:

- Программные клавиши **УПРАВЛЕНИЕ ИНСТРУМ.** и **ВНУТР. СТОП** предусмотрен только в режимах работы **Отработка отд.блоков программы** и **Режим автоматического управления**.
- Если в таблице палет предусмотрен столбец **W-STATUS**, то доступна программная клавиша **СБРОСИТЬ СОСТОЯНИЕ**.
- Если в таблице палет предусмотрены столбцы **W-STATUS**, **METHOD** и **CTID**, доступна программная клавиша **СПОСОБ ОБРАБОТКИ**.

Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Создание списка заданий

Новый список заданий можно создать только в управлении файлами.

> Имя файла списка заданий должно всегда начинаться с буквы.

- Нажмите клавишу **Программирование**
- Нажать клавишу **PGM MGT**
- > Система ЧПУ откроет окно управления файлами.
- Нажмите программную клавишу **НОВЫЙ ФАЙЛ**
- Ввести имя файла с расширением (.**p**)
- Подтвердить клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ открывает пустой список заданий в **Batch Process Manager**.
- Нажать программную клавишу **ВСТАВИТЬ, УДАЛИТЬ**
- Нажать программную клавишу **ВСТАВИТЬ ПОСЛЕ**
- > Система ЧПУ отобразит в правой половине экрана различные типы.
- Выбрать требуемый тип
  - **Палета**
  - **Зажим (установ)**
  - **Программа**
- > Система ЧПУ добавляет пустую строку в список заданий.
- > Система ЧПУ отображает в правой части выбранный тип.
- Определение значений ввода
  - **Имя**: ввести имя напрямую или с помощью всплывающего окна (при наличии)
  - **Табл. нулевых точек**: при необходимости выбрать нулевую точку напрямую или с помощью всплывающего окна
  - **Точка привязки**: при необходимости ввести точку привязки напрямую
  - **Заблокирован**: выбранная строка не будет обрабатываться
  - **Обраб. разрешена**: выбранная строка активна для обработки
- Подтвердить ввод клавишей **ENT**
- При необходимости повторить шаги
- Нажмите программную клавишу **РЕДАКТИР.**

Изменение списка заданий

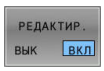
Список заданий можно изменить в режиме работы **Программирование** , **Отработка отд.блоков программы** или **Режим автоматического управления**.

Указания по использованию:

- Если список заданий вызван в режимах работы **Отработка отд.блоков программы** и **Режим автоматического управления**, невозможно изменить список заданий в режиме работы **Программирование**.
- Во время обработки возможно только условное изменение списка заданий, поскольку система ЧПУ устанавливает защищенную область.
- Управляющие программы в защищенной области представлены светло-серым цветом.

В **Batch Process Manager** следует изменить одну строку в списке заданий следующим образом:

- Открытие необходимого списка заданий

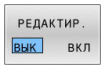


- Нажмите программную клавишу **РЕДАКТИР.**

- Установите курсор на требуемую строку, например **Палета**
- > Система ЧПУ отобразит выбранную строку синим цветом.
- > Система ЧПУ отобразит в правой половине экрана редактируемые значения.

- При необходимости нажмите программную клавишу **ПЕРЕХОД В ДРУГ.ОКНО**
- > Система ЧПУ выполнит переход из активного окна.
- Можно изменить следующие значения:
  - **Имя**
  - **Табл. нулевых точек**
  - **Точка привязки**
  - **Заблокирован**
  - **Обраб. разрешена**

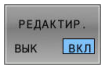
- Измененные значения подтвердить клавишей **ENT**
- > Система ЧПУ сохранит изменения.



- Нажмите программную клавишу **РЕДАКТИР.**

В **Batch Process Manager** следует переместить одну строку в списке заданий следующим образом:

- Открытие необходимого списка заданий



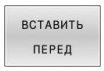
- Нажмите программную клавишу **РЕДАКТИР.**

- Установите курсор на требуемую строку, например **Программа**
- > Система ЧПУ отобразит выбранную строку синим цветом.

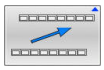
- Нажмите программную клавишу **ПЕРЕМЕСТИТЬ**

- Нажмите программную клавишу **ВЫБРАТЬ**
- > Система ЧПУ выделяет строку, в которой находится курсор.

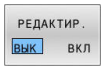
- Установить курсор в желаемую позицию
- > Если курсор установлен в соответствующем месте, система ЧПУ включает отображение программных клавиш **ВСТАВИТЬ ПЕРЕД** и **ВСТАВИТЬ ПОСЛЕ**.



- Нажать программную клавишу **ВСТАВИТЬ ПЕРЕД**
- > Система ЧПУ вставляет строку в новую позицию.



- Нажмите программную клавишу **ВЕРНУТЬСЯ**



- Нажмите программную клавишу **РЕДАКТИР.**

14

Сенсорное управление

14.1 Экран и управление

Сенсорный экран

Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!

Данная функция должна быть активирована и адаптирована производителем станка.

Внешне сенсорный экран отличается наличием черной рамки и отсутствующими программными клавишами.

В TNC 620 пульт управления интегрирован в экран 19".

1 Заглавная строка

При включенной системе ЧПУ дисплей отображает в заглавной строке выбранные режимы работы.

2 Панель программных клавиш для производителей станков

3 Панель программных клавиш

Дополнительные функции системы ЧПУ отображаются на панели программных клавиш. Активная панель программных клавиш отображается в виде синей полосы.

4 Встроенный пульт управления

5 Назначение режима разделения экрана

6 Переключение между режимами станка, режимами программирования, а также третьим рабочим столом.

Работоспособность сенсорного экрана при электростатической нагрузке

Сенсорные экраны HEIDENHAIN основаны на емкостном функциональном принципе. Это делает их чувствительными к электростатическим зарядам оператора.

Статический заряд можно снять путем прикосновения к металлическим заземленным предметам. Если проблема не исчезает, рекомендуется использовать обувь и одежду с защитой от электростатического разряда.

Учитывайте также инструкции производителя вашего станка.

Пульт управления

Встроенный пульт управления

Пульт управления интегрирован в экран. Содержимое пульта управления меняется в зависимости от текущего режима.

1 Зона, в которой можно включить следующее:
   - Буквенная клавиатура
   - Меню HEROS
   - Потенциометр для скорости моделирования (только в режиме **Тест программы**)

2 Режимы работы станка

3 Режимы программирования

   Активный режим, на который переключен экран, система ЧПУ подсвечивает зеленым цветом.

   Режим, находящийся в фоне, система ЧПУ отображает в виде маленького белого треугольника.

4
   - Управление файлами
   - Калькулятор
   - Функция MOD
   - Функция HELP (ПОМОЩЬ)
   - Индикация сообщений об ошибках

5 Меню быстрого доступа

   В зависимости от режима здесь будут собраны самые основные функции.

6 Открытие диалогов программирования (только в режимах **Программирование** и **Позиц.с ручным вводом данных**)

7 Ввод числовых значений и выбор оси

8 Навигация

9 Кнопки со стрелками и операция перехода **GOTO**

10 Панель задач

   Дальнейшая информация: Руководство пользователя **Наладка, тестирование и отработка управляющей программы**

Пульт управления в режиме тестирования программы

Пульт управления в ручном режиме

Дополнительно производитель станка поставляет пульт управления станком.

> Следуйте указаниям инструкции по обслуживанию станка!
>
> Клавиши, как, например, **NC-старт** или **NC-стоп**, описываются в руководстве по эксплуатации станка.

Общее управление

Следующие кнопки легко заменяются жестами:

Клавиша	Функция	Жесты
	Переключение режимов	Нажать на режим в заглавной строке
	Переключение панели программных клавиш	Провести горизонтально по панели программных клавиш
	Клавиши выбора программных клавиш	Нажать на функцию на сенсорном экране

14.2 Жесты

Обзор возможных жестов

Экран системы ЧПУ поддерживает несколько одновременных касаний. Это означает, что система распознает различные жесты даже с участием нескольких пальцев.

Символ	Жесты	Значение
	Нажатие	Короткое касание сенсорного экрана
	Двойное нажатие	Двукратное короткое касание сенсорного экрана
	Удерживание	Длительное касание сенсорного экрана Если вы удерживаете постоянно, то система ЧПУ автоматически останавливается примерно через 10 секунд. Поэтому непрерывная работа невозможна.
	Пролистывание	Смахивающее движение по экрану
	Прокрутка	Движение пальца по сенсорному экрану, при котором однозначно определена начальная точка движения

Символ	Жесты	Значение
	Прокрутка двумя пальцами	Одновременное движение двух пальцев по сенсорному экрану, при котором однозначно определена начальная точка движения
	Растягивание	Разведение в сторону двух пальцев
	Сведение	Сведение двух пальцев

Навигация в таблицах и управляющих программах

Навигация в программе или таблице выполняется следующим образом:

Символ	Жесты	Функция
	Нажатие	Выделение NC-кадра или строки таблицы Приостановить прокрутку
	Двойное нажатие	Активация ячейки таблицы
	Пролистывание	Прокрутка программы или таблицы

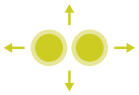
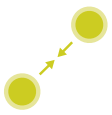
Управление моделированием

Система ЧПУ предлагает сенсорное управление для следующей графики:

- Графика программирования в режиме работы **Программирование**.
- 3D графика в режиме работы **Тест программы**
- 3D графика в режиме работы **Отраб.отд.бл. программы**
- 3D графика в режиме работы **Режим авт. управления**
- Отображение кинематики

Поворот, масштабирование и смещение графики

Система ЧПУ предлагает следующие жесты:

Символ	Жесты	Функция
	Двойное нажатие	Возврат к исходному размеру изображения
	Прокрутка	Поворот графики (только 3D-графика)
	Прокрутка двумя пальцами	Смещение графики
	Растягивание	Увеличение графики
	Сведение	Уменьшение графики

Измерение графики

Если вы активировали измерение в режиме **Тест программы**, то вам становится доступна следующая дополнительная функция:

Символ	Жесты	Функция
	Нажатие	Выберите точку измерения

Работа с CAD-Viewer

Система ЧПУ также поддерживает сенсорное управление при работе с **CAD-Viewer**. В зависимости от режима доступны различные жесты.

Для использования всех приложений выберите заранее посредством пиктограммы необходимую функцию:

Пиктограмма	Функция
	Базовая настройка
	Добавить В режиме выбора аналогично нажатой клавише **Shift**
	Удалить В режиме выбора аналогично нажатой клавише **CTRL**

Режим настройки слоя и задания точки привязки

Система ЧПУ предлагает следующие жесты:

Символ	Жесты	Функция
	Нажатие на элемент	Отображение информации об элементе Установка точки привязки
	Двойное нажатие на фон	Возврат графики или 3D-модели к исходному размеру

Символ	Жесты	Функция
	Активировать **Добавить** и дважды нажать на фон	Возврат графики или 3D-модели к исходному размеру и углу поворота
	Прокрутка	Вращение графики или 3D-модели (только режим настройки слоя)
	Прокрутка двумя пальцами	Смещение графики или 3D-модели
	Растягивание	Увеличение графики или 3D-модели
	Сведение	Уменьшение графики или 3D-модели

Выбор контура

Система ЧПУ предлагает следующие жесты:

Символ	Жесты	Функция
	Нажатие на элемент	Выбор элемента

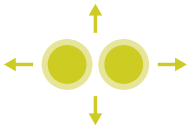
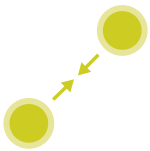
Символ	Жесты	Функция
	Нажатие на элемент в окне списка	Выбор или отмена выбора элементов
	Активировать **Добавить** и нажать на элемент	Разделение, укорачивание и удлинение элемента
	Активировать **Удалить** и нажать на элемент	Отмена выбора элемента
	Двойное нажатие на фон	Возврат к исходному размеру графики
	Пролистывание по элементу	Предварительный просмотр элементов, доступных для выбора Отображение информации об элементе
	Прокрутка двумя пальцами	Смещение графики
	Растягивание	Увеличение графики

Символ	Жесты	Функция
	Сведение	Уменьшение графики

Выбор позиций обработки

Система ЧПУ предлагает следующие жесты:

Символ	Жесты	Функция
	Нажатие на элемент	Выбор элемента Выбор точки пересечения
	Двойное нажатие на фон	Возврат к исходному размеру графики
	Пролистывание по элементу	Предварительный просмотр элементов, доступных для выбора Отображение информации об элементе
	Активировать **Добавить** и потянуть	Растягивание области быстрого выбора
	Активировать **Удалить** и потянуть	Растягивание области для отмены выбора элементов

Символ	Жесты	Функция
	Прокрутка двумя пальцами	Смещение графики
	Растягивание	Увеличение графики
	Сведение	Уменьшение графики

Сохранение элементов и переход в управляющую программу

Выбранные элементы система ЧПУ сохраняет в результате нажатия на соответствующие пиктограммы.

Доступны следующие возможности возврата в режим **Программирование**:

- Нажмите клавишу **Программирование**

  Система ЧПУ перейдет в режим **Программирование**.
- Закрыть **CAD-Viewer**

  Система ЧПУ автоматически перейдет в режим **Программирование**.
- Через панель задач, чтобы оставить **CAD-Viewer** на третьем рабочем столе открытым

  Третий рабочий стол остается активным в фоне.

15

Таблицы и обзоры

15.1 Системные данные

Список FN 18-функций

Функция **FN 18: SYSREAD** позволяет считывать системные данные и сохранять их в Q-параметрах. Выбор системных данных осуществляется через номер группы (ID), номер системных данных и при необходимости через индекс.

> Считываемые функцией **FN 18: SYSREAD** значения система ЧПУ всегда выводит в **метрических** единицах независимо от единиц измерения NC-программы.

Ниже представлен полный список функций **FN 18: SYSREAD**. Обратите внимание, что в зависимости от типа системы ЧПУ могут быть доступны не все функции.

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Информация о программе				
	10	3	-	Номер активного цикла обработки
		6	-	Номер последнего выполненного цикла ощупывания –1 = нет
		7	-	Тип вызывающей NC-программы: –1 = нет 0 = видимая NC-программа 1 = цикл/макрос, главная программа видимая 2 = цикл/макрос, нет видимой главной программы
		103	Номер Q-параметра	Относительный в пределах NC-цикла; для запроса, явно ли указан записанный под IDX Q-параметр в относящемся к нему CYCLE DEF.
		110	Номер QS-параметра	Существует ли файл с именем QS (IDX)? 0 = нет, 1 = да Функция может обрабатывать относительные пути к файлам.
		111	Номер QS-параметра	Существует ли файл с именем QS (IDX)? 0 = нет, 1 = да Можно использовать только абсолютные пути к файлам.

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Системные адреса перехода				
	13	1	-	Номер метки или имя метки (строка или QS), к которой осуществляется переход при M2/M30, вместо окончания текущей управляющей программы. Значение = 0: M2/M30 действует стандартно.
		2	-	Номер метки или имя метки (строка или QS), к которой осуществляется переход при FN14: ERROR с реакцией NC-CANCEL, вместо прерывания управляющей программы с ошибкой. Запрограммированный в команде FN14 номер ошибки можно считать под ID992 NR14. Значение = 0: FN14 действует стандартно.
		3	-	Номер метки или имя метки (строка или QS), к которой осуществляется переход при внутренней ошибке сервера (SQL, PLC, CFG) или при ошибочной операции с файлами (FUNCTION FILECOPY, FUNCTION FILEMOVE или FUNCTION FILEDELETE), вместо прерывания управляющей программы с выводом ошибки. Значение = 0: ошибка действует стандартно.
Указывает доступ к параметру Q				
	15	11	Номер параметра Q	Чтение Q(IDX)
		12	Номер QL-параметра	Чтение QL(IDX)
		13	Номер параметра QR	Чтение QR(IDX)
Состояние станка				
	20	1	-	Активный номер инструмента
		2	-	Номер подготовленного инструмента
		3	-	Текущая ось инструмента 0 = X, 6 = U 1 = Y, 7 = V 2 = Z, 8 = W
		4	-	Запрограммированная частота вращения шпинделя
		5	-	Текущее состояние шпинделя -1 = состояние не определено 0 = M3 активно 1 = M4 активно 2 = M5 активно после M3 3 = M5 активно после M4

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		7	-	Текущая передача
		8	-	Состояние подачи СОЖ 0 = выкл., 1 = вкл.
		9	-	Активная скорость подачи
		10	-	Индекс подготовленного инструмента
		11	-	Индекс активного инструмента
		14	-	Номер активного шпинделя
		20	-	Запрограммированная скорость резания в режиме токарной обработки
		21	-	Режим шпинделя в режиме токарной обработки: 0 = пост. частота вращения 1 = пост. скорость резания
		22	-	Состояние подачи СОЖ M7: 0 = выкл., 1 = вкл.
		23	-	Состояние подачи СОЖ M8: 0 = выкл., 1 = вкл.

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Данные канала				
	25	1	-	Номер канала
Параметры цикла				
	30	1	-	Безопасное расстояние
		2	-	Глубина сверления/фрезерования
		3	-	Глубина врезания
		4	-	Подача на глубину
		5	-	Первая длина боковой стороны, цикл «Карман»
		6	-	Вторая длина боковой стороны, цикл «Карман»
		7	-	Первая длина боковой стороны, цикл «Канавка»
		8	-	Вторая длина боковой стороны, цикл «Канавка»
		9	-	Радиус круглого кармана
		10	-	Подача при фрезеровании
		11	-	Направление вращения траектории фрезерования
		12	-	Время ожидания
		13	-	Шаг резьбы, циклы 17 и 18
		14	-	Припуск для чистовой обработки
		15	-	Угол выборки
		21	-	Угол ощупывания
		22	-	Путь ощупывания
		23	-	Подача измерения
		49	-	HSC-Mode (цикл 32, допуск)
		50	-	Допуск для осей вращения (цикл 32, допуск)
		52	Номер Q-параметра	Тип передаваемого параметра в пользовательских циклах: –1: параметр цикла в CYCL DEF не запрограммирован 0: параметр цикла в CYCL DEF запрограммирован в виде числа (Q-параметр) 1: параметр цикла в CYCL DEF запрограммирован в виде строкового параметра (Q-параметр)
		60	-	Безопасная высота (циклы ощупывания 30–33)
		61	-	Проверка (циклы ощупывания 30–33)

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		62	-	Измерение режущей кромки (циклы ощупывания 30–33)
		63	-	Номер Q-параметра для результата (циклы ощупывания 30–33)
		64	-	Тип Q-параметра для результата (циклы ощупывания 30–33) 1 = Q, 2 = QL, 3 = QR
		70	-	Множитель для подачи (циклы 17 и 18)

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Модальное состояние				
	35	1	-	Размеры: 0 = абсолютные (G90) 1 = в приращениях (G91)
		2	-	Коррекция радиуса: 0 = R0 1 = RR/RL 10 = торцевое фрезерование 11 = периферийное фрезерование
Данные для SQL-таблиц				
	40	1	-	Код результата для последней SQL-команды. Если последний код результата был равен 1 (= ошибка), в качестве обратных значений передается код ошибки.
Данные из таблицы инструментов				
	50	1	Номер инструмента	Длина инструмента L
		2	Номер инструмента	Радиус инструмента R
		3	Номер инструмента	Радиус инструмента R2
		4	Номер инструмента	Припуск на длину инструмента DL
		5	Номер инструмента	Припуск на радиус инструмента DR
		6	Номер инструмента	Припуск на радиус инструмента DR2
		7	Номер инструмента	Инструмент заблокирован TL 0 = не заблокирован, 1 = заблокирован
		8	Номер инструмента	Номер инструмента для замены RT
		9	Номер инструмента	Максимальный срок службы TIME1
		10	Номер инструмента	Максимальный срок службы TIME2
		11	Номер инструмента	Текущий срок службы CUR.TIME
		12	Номер инструмента	PLC-состояние
		13	Номер инструмента	Максимальная длина режущей кромки LCUTS
		14	Номер инструмента	Максимальный угол врезания ANGLE
		15	Номер инструмента	TT: количество режущих кромок CUT

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		16	Номер инструмента	TT: допуск на износ по длине LTOL
		17	Номер инструмента	TT: допуск на износ по радиусу RTOL
		18	Номер инструмента	TT: направление вращения DIRECT 0 = положительное, –1 = отрицательное
		19	Номер инструмента	TT: смещение на плоскости R-OFFS R = 99999,9999
		20	Номер инструмента	TT: смещение по длине L-OFFS
		21	Номер инструмента	TT: допуск на поломку по длине LBREAK
		22	Номер инструмента	TT: допуск на поломку по радиусу RBREAK
		28	Номер инструмента	Макс. частота вращения NMAX
		32	Номер инструмента	Угол при вершине TANGLE
		34	Номер инструмента	Отвод разрешен LIFTOFF (0 = нет, 1 = да)
		35	Номер инструмента	Радиус допуска на износ R2TOL
		36	Номер инструмента	Тип инструмента TYPE (фреза = 0, шлифовальный инструмент = 1, ... измерительный щуп = 21)
		37	Номер инструмента	Строка в таблице измерительных щупов
		38	Номер инструмента	Отметка времени последнего использования
		39	Номер инструмента	ACC
		40	Номер инструмента	Шаг для циклов нарезания резьбы
		44	Номер инструмента	Превышение срока службы инструмента
		45	Номер инструмента	Ширина торцевой стороны режущей пластины (RCUTS)
		46	Номер инструмента	Рабочая длина фрезы (LU)
		47	Номер инструмента	Радиус шейки фрезы (RN)

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Данные из таблицы мест				
	51	1	Номер места	Номер инструмента
		2	Номер места	0 = без специального инструмента 1 = специальный инструмент
		3	Номер места	0 = без фиксированного места 1 = фиксированное место
		4	Номер места	0 = место не заблокировано, 1 = место заблокировано
		5	Номер места	PLC-состояние
Определить инструмент				
	52	1	Номер инструмента	Номер места
		2	Номер инструмента	Номер магазина инструментов
Информация о файле				
	56	1	-	Количество строк таблицы инструментов
		2	-	Количество строк активной таблицы нулевых точек
		4	-	Количество строк одной из трех определяемых таблиц, которые открываются с помощью FN26: TABOPEN
Данные инструмента для строб. импульсов T и S				
	57	1	T-Code	Номер инструмента IDX0 = строб. импульс T0 (отложить инструмент), IDX1 = строб. импульс T1 (заменить инструмент), IDX2 = строб. импульс T2 (подготовить инструмент)
		2	T-Code	Индекс инструмента IDX0 = строб. импульс T0 (отложить инструмент), IDX1 = строб. импульс T1 (заменить инструмент), IDX2 = строб. импульс T2 (подготовить инструмент)
		5	-	Частота вращения шпинделя IDX0 = строб. импульс T0 (отложить инструмент), IDX1 = строб. импульс T1 (заменить инструмент), IDX2 = строб. импульс T2 (подготовить инструмент)
Значения, запрограммированные в кадре TOOL CALL				
	60	1	-	Номер инструмента T
		2	-	Активная ось инструмента 0 = X, 1 = Y 2 = Z, 6 = U 7 = V, 8 = W
		3	-	Скорость вращения шпинделя S

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		4	-	Припуск на длину инструмента DL
		5	-	Припуск на радиус инструмента DR
		6	-	Автоматический TOOL CALL 0 = да, 1 = нет
		7	-	Припуск на радиус инструмента DR2
		8	-	Индекс инструмента
		9	-	Активная скорость подачи
		10	-	Скорость резания [мм/мин]
Значения, запрограммированные в TOOL DEF				
	61	0	Номер инструмента	Считать номер последовательности смены инструментов: 0 = инструмент уже в шпинделе, 1 = замена внешних инструментов, 2 = замена внутреннего инструмента на внешний, 3 = замена специального инструмента на внешний инструмент, 4 = замена внешнего инструмента, 5 = замена внешнего инструмента на внутренний, 6 = замена внутреннего инструмента на внутренний, 7 = замена специального инструмента на внутренний инструмент, 8 = замена внутреннего инструмента, 9 = замена внешнего инструмента на специальный инструмент, 10 = замена специального инструмента на внутренний инструмент, 11 = замена специального инструмента на специальный инструмент, 12 = замена специального инструмента, 13 = замена внешнего инструмента, 14 = замена внутреннего инструмента, 15 = замена специального инструмента
		1	-	Номер инструмента T
		2	-	Длина
		3	-	Радиус
		4	-	Указатель
		5	-	Данные инструмента программируются в TOOL DEF 1 = да, 0 = нет

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Значения LAC и VSC				
	71	0	0	Индекс NC-оси, для которой необходимо выполнить процедуру взвешивания LAC или уже эта процедура была проведена (от X до W = от 1 до 9)
			2	Общее значение инерции, полученное в результате взвешивания LAC в [кгм^2] (в случае осей вращения A/B/C), или общая масса в [кг] (в случае линейных осей X/Y/Z)
		1	0	Цикл 957 Выход из резьбы
Доступная область памяти для заводских циклов				
	72	0-39	с 0 по 30	Доступная область памяти для заводских циклов. Значения сбрасываются системой ЧПУ только при перезагрузке системы управления (= 0). При отмене значения не сбрасываются до значения в момент исполнения. Вплоть до 597110-11: только NR 0-9 и IDX 0-9 Начиная с 597110-12: NR 0-39 и IDX 0-30
Доступная область памяти для пользовательских циклов				
	73	0-39	с 0 по 30	Доступная область памяти для пользовательских циклов. Значения сбрасываются системой ЧПУ только при перезагрузке системы управления (= 0). При отмене значения не сбрасываются до значения в момент исполнения. Вплоть до 597110-11: только NR 0-9 и IDX 0-9 Начиная с 597110-12: NR 0-39 и IDX 0-30
Считать минимальную и максимальную частоту вращения шпинделя				
	90	1	ID шпинделя	Минимальная частота вращения шпинделя на самой низкой передаче. Если передачи не сконфигурированы, то CfgFeedLimits/minFeed первого кадра параметров шпинделя оценивается. Индекс 99 = активный шпиндель
		2	ID шпинделя	Максимальная частота вращения шпинделя на самой высокой передаче. Если передачи не сконфигурированы, то CfgFeedLimits/maxFeed первого кадра параметров шпинделя оценивается. Индекс 99 = активный шпиндель
Коррекция инструмента				
	200	1	1 = без припуска, 2 = с припуском, 3 = с	Активный радиус

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
			припуском и припуск из TOOL CALL	
		2	1 = без припуска, 2 = с припуском, 3 = с припуском и припуск из TOOL CALL	Активная длина
		3	1 = без припуска, 2 = с припуском, 3 = с припуском и припуск из TOOL CALL	Радиус скругления R2
		6	Номер инструмента	Длина инструмента Индекс 0 = активный инструмент
Преобразование координат				
	210	1	-	Базовый поворот (вручную)
		2	-	Запрограммированный поворот
		3	-	Текущая ось шпинделя, биты № 0–2 и 6–8: ось X, Y, Z и U, V, W
		4	Ось	Активный коэффициент масштабирования Индекс: 1–9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		5	Ось вращения	3D-ROT Индекс: 1–3 (A, B, C)
		6	-	Наклон плоскости обработки в режимах выполнения программ 0 = неактивно –1 = активно
		7	-	Наклон плоскости обработки в ручных режимах 0 = неактивно –1 = активно
		8	Номер QL-параметра	Угол кручения между шпинделем и наклоненной системой координат. Проецирует заданный в QL-параметре угол из системы координат ввода в систему координат инструмента. Если IDX не задается, проецируется угол 0.

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
преобразование координат;				
	210	10	-	Тип определения активного разворота: 0 = нет разворота, возвращается, если ни в **Ручном режиме**, ни в автоматических режимах разворот не активен. 1 = физический 2 = пространственный угол
Активная система координат				
	211	–	-	1 = система ввода (по умолчанию) 2 = REF-система 3 = система смены инструмента
Специальные преобразования в режиме токарной обработки				
	215	1	-	Угол для прецессии системы ввода в плоскости XY в режиме токарной обработки. Для сброса преобразования в качестве значения угла следует указать значение 0. Это преобразование применяется в рамках цикла 800 (параметр Q497).
		3	1-3	Считывание пространственного угла, записанного посредством NR2. Индекс: 1–3 (rotA, rotB, rotC)
Активное смещение нулевой точки				
	220	2	Ось	Текущее смещение нулевой точки в [мм] Индекс: 1–9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		3	Ось	Считывание разницы между референтной меткой и точкой привязки. Индекс: 1–9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		4	Ось	Считать значения OEM-Offset.. Индекс: 1–9 (X_OFFS, Y_OFFS, Z_OFFS...)
Диапазон перемещений				
	230	2	Ось	Отрицательный программный концевой выключатель Индекс: 1–9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		3	Ось	Положительный программный концевой выключатель Индекс: 1–9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		5	-	Программный концевой выключатель вкл. или выкл.: 0 = вкл., 1 = выкл. Для осей по модулю необходимо задать верхнюю и нижнюю границу или не задавать границы вообще.
Считать заданную позицию в REF-системе				
	240	1	Ось	Текущая заданная позиция в REF-системе
Считать заданную позицию в REF-системе вместе со значениями смещения (маховичок и пр.)				

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
	241	1	Ось	Текущая заданная позиция в REF-системе
Считать текущую позицию в активной системе координат				
	270	1	Ось	Актуальная заданная позиция в системе ввода Функция поставляет при вызове с активной корректировкой радиуса инструмента неверные положения для главных осей X, Y и Z. Если функция с активной корректировкой радиуса инструмента будет вызвана для круговой оси, будет выдано сообщение об ошибке. Индекс: 1 — 9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
Считать заданную позицию в активной системе координат вместе со значениями смещения (маховичок и пр.)				
	271	1	Ось	Текущая заданная позиция в системе ввода
Информация о M128				
	280	1	-	M128 активно: –1 = да, 0 = нет
Прочитать информацию по M128				
	280	3	-	Состояние TCPM после Q-№: Q-№ + 0: TCPM активно, 0 = нет, 1 = да Q-№ + 1: ОСЬ, 0 = POS, 1 = SPAT Q-№ + 2: PATHCTRL, 0 = ОСЬ, 1 = ВЕКТОР Q-№ + 3: Подача, 0 = F TCP, 1 = F CONT
Кинематика станка				
	290	5	-	0: компенсация температуры неактивна 1: компенсация температуры активна
		10	-	Индекс кинематики станка, запрограммированной в FUNCTION MODE MILL или FUNCTION MODE TURN из Channels/ChannelSettings/CfgKinList/kinCompositeModels –1 = не запрограммирован
Считывание данных кинематики				
	295	1	Номер QS-параметра	Считывание имен осей активной трехосевой кинематики. Имена осей записываются после QS (IDX), QS (IDX+1) и QS (IDX+2). 0 = операция выполнена успешно
		2	0	Функция FACING HEAD POS активна? 1 = да, 0 = нет
		4	Ось вращения	Считать, участвует ли указанная ось вращения в расчете кинематики. 1 = да, 0 = нет (Ось вращения можно исключить из расчета кинематики посредством M138.) Индекс: 4, 5, 6 (A, B, C)

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		6	Ось	Угловая головка: вектор отклонения в базовой системе координат B-CS с помощью угловой головки Индекс: 1, 2, 3 (X, Y, Z)
		7	Ось	Угловая головка: направляющий вектор инструмента в базовой системе координат B-CS Индекс: 1, 2, 3 (X, Y, Z)
		10	Ось	Определение программируемых осей. Определить для указанного индекса оси соответствующий ID оси (индекс из CfgAxis/axisList). Индекс: 1–9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		11	ID оси	Определение программируемых осей. Для указанного ID оси определить индекс оси (X = 1, Y = 2...). Индекс: ID оси (индекс из CfgAxis/axisList)

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Модификация геометрического поведения				
	310	20	Ось	Программирование диаметра: –1 = выкл., 0 = вкл.
Текущее системное время				
	320	1	0	Системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 00:00:00 (реальное время)
			1	Системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 00:00:00 (предварительный расчет).
		3	-	Считывание или времени обработки текущей NC-программы.
Формат системного времени				
	321	0	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: ДД.ММ.ГГГГ чч:мм:сс
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: ДД.ММ.ГГГГ чч:мм:сс
		1	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: Д.ММ.ГГГГ ч:мм:сс
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: Д.ММ.ГГГГ ч:мм:сс
		2	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: Д.ММ.ГГГГ ч:мм
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: Д.ММ.ГГГГ ч:мм
		3	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: Д.ММ.ГГ ч:мм
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: Д.ММ.ГГ ч:мм

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		4	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: ГГГГ-ММ-ДД чч:мм:сс
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: ГГГГ-ММ-ДД чч:мм:сс
		5	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: ГГГГ-ММ-ДД чч:мм
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: ГГГГ-ММ-ДД чч:мм
		6	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: ГГГГ-ММ-ДД ч:мм
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: ГГГГ-ММ-ДД ч:мм
		7	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: ГГ-ММ-ДД ч:мм
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: ГГ-ММ-ДД ч:мм
		8	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: ДД.ММ.ГГГГ
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: ДД.ММ.ГГГГ
		9	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: Д.ММ.ГГГГ
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: Д.ММ.ГГГГ

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		10	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: Д.ММ.ГГ
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: Д.ММ.ГГ
		11	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: ГГГГ-ММ-ДД
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: ГГГГ-ММ-ДД
		12	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: ГГ-ММ-ДД
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: ГГ-ММ-ДД
		13	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: чч:мм:сс
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: чч:мм:сс
		14	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: ч:мм:сс
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: ч:мм:сс
		15	0	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (реальное время) Формат: ч:мм
			1	Форматирование: системное время в секундах, прошедшее с 01.01.1970, 0:00 (предварительный расчет) Формат: ч:мм

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Глобальные настройки программы GPS: состояние активации «глобально»				
	330	0	-	0 = настройка GPS неактивна 1 = активна любая настройка GPS
Глобальные настройки программы GPS: состояние активации «отдельно»				
	331	0	-	0 = настройка GPS неактивна 1 = активна любая настройка GPS
		1	-	GPS: базовый поворот 0 = выкл., 1 = вкл.
		3	Ось	GPS: зеркальное отражение 0 = выкл., 1 = вкл. Индекс: 1–6 (X, Y, Z, A, B, C)
		4	-	GPS: смещение в модифицированной системе координат детали 0 = выкл., 1 = вкл.
		5	-	GPS: поворот в системе координат ввода 0 = выкл., 1 = вкл.
		6	-	GPS: коэффициент подачи 0 = выкл., 1 = вкл.
		8	-	GPS: совмещение маховичком 0 = выкл., 1 = вкл.
		10	-	GPS: виртуальная ось инструмента VT 0 = выкл., 1 = вкл.
		15	-	GPS: выбор системы координат маховичка 0 = системы координат станка M-CS 1 = системы координат детали W-CS 2 = модифицированной системы координат детали mW-CS 3 = системы координат рабочей плоскости WPL-CS
		16	-	GPS: смещение в системе координат детали 0 = выкл., 1 = вкл.
		17	-	GPS: смещение оси 0 = выкл., 1 = вкл.

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Глобальные настройки программы GPS				
	332	1	-	GPS: угол базового поворота
		3	Ось	GPS: зеркальное отражение 0 = не отражается, 1 = отражается Индекс: 1–6 (X, Y, Z, A, B, C)
		4	Ось	GPS: смещение в модифицированной системе координат детали mW-CS Индекс: 1–6 (X, Y, Z, A, B, C)
		5	-	GPS: угол поворота в системе координат ввода I-CS
		6	-	GPS: коэффициент подачи
		8	Ось	GPS: наложение маховичком Макс. значение Индекс: 1–10 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W, VT)
		9	Ось	GPS: значение для наложения маховичком Индекс: 1–10 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W, VT)
		16	Ось	GPS: смещение в системе координат детали W-CS Индекс: 1–3 (X, Y, Z)
		17	Ось	GPS: смещение оси Индекс: 4–6 (A, B, C)

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Измерительный щуп TS				
	350	50	1	Тип измерительного щупа: 0: TS120, 1: TS220, 2: TS440, 3: TS630, 4: TS632, 5: TS640, 6: TS444, 7: TS740
			2	Строка в таблице измерительного щупа
		51	-	Рабочая длина
		52	1	Эффективный радиус наконечника щупа
			2	Радиус скругления
		53	1	Смещение центра (главная ось)
			2	Смещение центра (вспомогательная ось)
		54	-	Угол ориентации шпинделя в градусах (смещение центра)
		55	1	Ускоренная подача
			2	Подача измерения
			3	Подача для предварительного позиционирования: FMAX_PROBE или FMAX_MACHINE
		56	1	Максимальный путь измерения
			2	Безопасное расстояние
		57	1	Ориентация шпинделя возможна 0 = нет, 1 = да
			2	Угол ориентации шпинделя в градусах

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Инструментальный щуп для измерения инструмента TT				
	350	70	1	TT: тип измерительного щупа
			2	TT: строка в таблице измерительных щупов
		71	1/2/3	TT: центр измерительного щупа (REF-система)
		72	-	TT: радиус измерительного щупа
		75	1	TT: ускоренный ход
			2	TT: подача измерения при неподвижном шпинделе
			3	TT: подача измерения при вращающемся шпинделе
		76	1	TT: максимальный путь измерения
			2	TT: безопасное расстояние для измерения длины
			3	TT: безопасное расстояние для измерения радиуса
			4	TT: расстояние от нижней кромки фрезы до верхней кромки измерительного наконечника
		77	-	TT: частота вращения шпинделя
		78	-	TT: направление ощупывания
		79	-	TT: активация радиопередатчика
		80	-	TT: останов при отклонении измерительного щупа

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Точка привязки из цикла измерительного щупа (результаты ощупывания)				
	360	1	Координата	Последняя опорная точка ручного цикла измерительного щупа или последняя точка касания из цикла 0 (система координат ввода). Корректировка: длина, радиус и смещение центра
		2	Ось	Последняя точка привязки ручного цикла ощупывания или последняя точка касания из цикла 0 (система координат станка, в качестве индекса допускается использовать оси активной 3D-кинематики). Корректировка: только смещение центра
		3	Координата	Результат измерения в системе координат ввода циклов измерительных щупов 0 и 1. Результат измерения считывается в виде координат. Корректировка: только смещение центра
		4	Координата	Последняя точка привязки ручного цикла измерительного щупа или последняя точка измерения из цикла 0 (система координат заготовки). Результат измерения считывается в виде координат. Корректировка: только смещение центра
		5	Ось	Осевые значения, без коррекции
		6	Координата/ось	Считывание результатов измерения в виде координат/осевых значений в системе ввода процессов ощупывания. Корректировка: только длина
		10	-	Ориентация шпинделя
		11	-	Статус ошибки процедуры ощупывания: 0: процедура ощупывания выполнена успешно –1: точка измерения не достигнута –2: щуп в начале процедуры ощупывания уже отклонен

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Считывание значений из активной таблицы нулевых точек				
	500	Row number	Столбец	Считывание
Считывание/запись значений из (в) таблицы (-у) предустановок (базовое преобразование)				
	507	Row number	1-6	Считывание
Считывание/запись значений смещений оси из таблицы предустановок				
	508	Row number	1-9	Считывание
Данные обработки палет				
	510	1	-	Активная строка
		2	-	Текущий номер палеты Значение столбца ИМЯ последней записи типа PAL. Если столбец пуст или не содержит числового значения, возвращается значение -1.
		3	-	Текущая строка таблицы палет.
		4	-	Последняя строка NC-программы текущей палеты.
		5	Ось	Ориентированная на инструмент обработка: безопасная высота запрограммирована: 0 = нет, 1 = да Индекс: 1–9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		6	Ось	Ориентированная на инструмент обработка: безопасная высота значение недействительно, если ID510 NR5 с соответствующим IDX возвращает значение 0. Индекс: 1–9 (X, Y, Z, A, B, C, U, V, W)
		10	-	Номер строки в таблице палет, до которой производится поиск кадра.
		20	-	Вид обработки палет? 0 = ориентированная на деталь 1 = ориентированная на инструмент
		21	-	Автоматическое продолжение после ошибки NC-программы: 0 = заблокировано 1 = активно 10 = отменить продолжение 11 = продолжение со строки в таблице палет, которая может быть выполнена без возникновения ошибки 12 = продолжение со строки в таблице палет, в которой возникла ошибка 13 = продолжение со следующей палеты

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Считать данные из таблицы точек				
	520	Row number	10	Считать значения из активной таблицы точек.
			11	Считать значения из активной таблицы точек.
			1-3 X/Y/Z	Считать значения из активной таблицы точек.
Считывание или запись активной предустановки				
	530	1	-	Номер активной точки привязки из активной таблицы предустановок.
Активная точка привязки палеты				
	540	1	-	Номер активной точки привязки палеты. возвращает номер активной точки привязки. Если активные точки привязки палеты отсутствуют, функция возвращает значение –1.
		2	-	Номер активной точки привязки палеты. как NR1.
Значения для базового преобразования точки привязки палеты				
	547	row number	Ось	Считать значения базового преобразования из (в) таблицы (-у) предустановок палет.. Индекс: 1–6 (X, Y, Z, SPA, SPB, SPC)
Значения смещения оси из таблицы опорных точек палет				
	548	Row number	Смещение	Считать значения смещения оси из (в) таблицы (-у) точек привязки палет.. Индекс: 1–9 (X_OFFS, Y_OFFS, Z_OFFS...)
OEM-Offset				
	558	Row number	Смещение	Считать значения OEM-Offset.. Индекс: 1–9 (X_OFFS, Y_OFFS, Z_OFFS...)
Считывание или запись состояния станка				
	590	2	1-30	Доступно, при выборе программы не стирается.
		3	1-30	Доступно, при пропадании электропитания не стирается (энергонезависимая память).
Считать или записать параметры предварительной обработки кадров одной оси (плоскость станка)				
	610	1	-	Минимальная подача (**MP_minPathFeed**) в мм/мин.
		2	-	Минимальная подача (**MP_minCornerFeed**) в мм/мин
		3	-	Предел подачи для высокой скорости (**MP_maxG1Feed**) в мм/мин

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		4	-	Макс. темп ускорения при низкой скорости (**MP_maxPathJerk**) в м/с³
		5	-	Макс. темп ускорения при высокой скорости (**MP_maxPathJerkHi**) в м/с³
		6	-	Допуск при низкой скорости (**MP_pathTolerance**) в мм
		7	-	Допуск для высокой скорости (**MP_pathToleranceHi**) в мм
		8	-	Макс. производная темпа ускорения (**MP_maxPathYank**) в м/с⁴
		9	-	Коэффициент допуска в кривых (**MP_curveTolFactor**)
		10	-	Доля макс. допустимого темпа ускорения при изменении кривых (**MP_curveJerkFactor**)
		11	-	Макс. темп ускорения при ощупывании (**MP_pathMeasJerk**)
		12	-	Угловой допуск при подаче при обработке (**MP_angleTolerance**)
		13	-	Угловой допуск при ускоренном ходе (**MP_angleToleranceHi**)
		14	-	Макс. угол для полигона (**MP_maxPolyAngle**)
		18	-	Радиальное ускорение при подаче при обработке (**MP_maxTransAcc**)
		19	-	Радиальное ускорение при ускоренном ходе (**MP_maxTransAccHi**)
		20	Индекс физической оси	Минимальная подача (**MP_maxFeed**) в мм/мин
		21	Индекс физической оси	Макс. ускорение (**MP_maxAcceleration**) в м/с²
		22	Индекс физической оси	Макс. производная переходного темпа ускорения оси при ускоренном ходе (**MP_axTransJerkHi**) в м/с²
		23	Индекс физической оси	Макс. производная переходного темпа ускорения оси при подаче при обработке (**MP_axTransJerk**) в м/с³
		24	Индекс физической оси	Управление ускорением с упреждением (**MP_compAcc**)
		25	Индекс физической оси	Макс. темп ускорения конкретной оси при низкой скорости (**MP_axPathJerk**) в м/с³

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		26	Индекс физической оси	Макс. темп ускорения конкретной оси при высокой скорости (**MP_axPathJerkHi**) в м/с^3
		27	Индекс физической оси	Более точный контроль допуска в углах (**MP_reduceCornerFeed**) 0 = выключено, 1 = включено
		28	Индекс физической оси	DCM: макс. допуск для линейных осей в мм (**MP_maxLinearTolerance**)
		29	Индекс физической оси	DCM: макс. угловой допуск в [°] (**MP_maxAngleTolerance**)
		30	Индекс физической оси	Контроль допуска для сцепленной резьбы (**MP_threadTolerance**)
		31	Индекс физической оси	Форма (**MP_shape**) фильтра **axisCutterLoc** 0: Off 1: Average 2: Triangle 3: HSC 4: Advanced HSC
		32	Индекс физической оси	Частота (**MP_frequency**) фильтра **axisCutterLoc** в Гц
		33	Индекс физической оси	Форма (**MP_shape**) фильтра **axisPosition** 0: Off 1: Average 2: Triangle 3: HSC 4: Advanced HSC
		34	Индекс физической оси	Частота (**MP_frequency**) фильтра **axisPosition** в Гц
		35	Индекс физической оси	Упорядочение фильтра для режима **Ручной режим** (**MP_manualFilterOrder**)
		36	Индекс физической оси	HSC-Mode (**MP_hscMode**) фильтра **axisCutterLoc**
		37	Индекс физической оси	HSC-Mode (**MP_hscMode**) фильтра **axisPosition**
		38	Индекс физической оси	Макс. темп ускорения для конкретной оси при ощупывании (**MP_axMeasJerk**)
		39	Индекс физической оси	Оценка ошибки фильтра для расчета отклонения фильтра (**MP_axFilterErrWeight**)

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		40	Индекс физической оси	Максимальная длина позиционного фильтра (**MP_maxHscOrder**)
		41	Индекс физической оси	Максимальная длина CLP-фильтра (**MP_maxHscOrder**)
		42	-	Макс. подача оси при обработке (**MP_maxWorkFeed**)
		43	-	Макс. ускорение по касательной во время подачи при обработке (**MP_maxPathAcc**)
		44	-	Макс. ускорение по касательной при ускоренном ходе (**MP_maxPathAccHi**)
		51	Индекс физической оси	Компенсация ошибки рассогласования в фазе темпа ускорения (**MP_lpcJerkFact**)
		52	Индекс физической оси	Коэффициент kv регулятора положения в 1/с (**MP_kvFactor**)

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Измерение максимальной нагрузки на одну ось				
	621	0	Индекс физической оси	Завершить измерение динамической нагрузки и сохранить результат в указанном Q-параметре.
Чтение содержимого SIK				
	630	0	Номер опции	Можно непосредственно задать, будет ли установлена опция SIK, указанная в **IDX**, или нет. 1 = опция разрешена 0 = опция не разрешена
		1	-	Можно определить, какой был установлен Content Level (для функций обновления). –1 = FCL не установлен <№> = установленный FCL
		2	-	Считать серийный номер SIK -1 = недействительный SIK в системе
		10	-	Определить тип управления: 0 = iTNC 530 1 = система ЧПУ на базе NCK (TNC 640, TNC 620, TNC 320, TNC 128, PNC 610...)
Ознакомиться с информацией по функциональной безопасности FS				
	820	1	-	Ограничение функциональной безопасности FS: 0 = функциональная безопасность FS отсутствует, 1 = защитная дверца открыта SOM1, 2 = защитная дверца открыта SOM2, 3 = защитная дверца открыта SOM3, 4 = защитная дверца открыта SOM4, 5 = все защитные дверцы закрыты
Счетчик				
	920	1	-	Запланированные детали. Счетчик возвращает в режиме **теста программы** значение 0.
		2	-	Уже готовые детали. Счетчик возвращает в режиме **теста программы** значение 0.
		12	-	Детали, которые еще необходимо изготовить. Счетчик возвращает в режиме **теста программы** значение 0.
Считать и записать данные текущего инструмента				
	950	1	-	Длина инструмента L
		2	-	Радиус инструмента R
		3	-	Радиус инструмента R2
		4	-	Припуск на длину инструмента DL

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		5	-	Припуск на радиус инструмента DR
		6	-	Припуск на радиус инструмента DR2
		7	-	Инструмент заблокирован TL 0 = не заблокирован, 1 = заблокирован
		8	-	Номер инструмента для замены RT
		9	-	Максимальный срок службы TIME1
		10	-	Максимальный срок службы TIME2 при TOOL CALL
		11	-	Текущий срок службы CUR.TIME
		12	-	PLC-состояние
		13	-	Длина режущей кромки по оси инструмента LCUTS
		14	-	Максимальный угол врезания ANGLE
		15	-	TT: количество режущих кромок CUT
		16	-	TT: допуск на износ по длине LTOL
		17	-	TT: допуск на износ по радиусу RTOL
		18	-	TT: направление вращения DIRECT 0 = положительное, –1 = отрицательное
		19	-	TT: смещение на плоскости R-OFFS R = 99999,9999
		20	-	TT: смещение по длине L-OFFS
		21	-	TT: допуск на поломку по длине LBREAK
		22	-	TT: допуск на поломку по радиусу RBREAK
		28	-	Макс. частота вращения [1/мин] NMAX
		32	-	Угол при вершине TANGLE
		34	-	Отвод разрешен LIFTOFF (0 = нет, 1 = да)
		35	-	Радиус допуска на износ R2TOL
		36	-	Тип инструмента (фреза = 0, шлифовальный инструмент = 1, ... измерительный щуп = 21)
		37	-	Строка в таблице измерительных щупов
		38	-	Отметка времени последнего использования
		39	-	ACC
		40	-	Шаг для циклов нарезания резьбы
		44	-	Превышение срока службы инструмента
		45	-	Ширина торцевой стороны режущей пластины (RCUTS)
		46	-	Рабочая длина фрезы (LU)
		47	-	Радиус шейки фрезы (RN)

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Доступная область памяти для управления инструментами				
	956	0-9	-	Доступная область данных для управления инструментами. При отмене программы данные не сбрасываются.
Использование и комплектование инструментом				
	975	1	-	Проверка использования инструмента для текущей управляющей программы: результат –2: проверка невозможна, функция отключена в конфигурации результат –1: проверка невозможна, файл использования инструмента отсутствует результат 0: OK, все инструменты доступны результат 1: проверка не в норме
		2	Строка	Проверьте доступность инструментов, которые требуются в палете из строки IDX в текущей таблице палет. –3 = в строке IDX не определена палета или функция была вызвана из-за пределов обработки палет –2/–1/0/1 см. NR1
Отвод инструмента при NC-стоп				
	980	3	-	(Эта функция устарела, HEIDENHAIN рекомендует ее больше не использовать. ID980 NR3 = 1 является эквивалентом ID980 NR1 = –1, ID980 NR3 = 0 действует аналогично ID980 NR1 = 0. Другие значения не допускаются.) Разрешить отвод на значение, определенное в CfgLiftOff: 0 = заблокировать отвод 1 = разрешить отвод
Циклы измерительных щупов и преобразование координат				
	990	1	-	Поведение при подводе: 0 = стандартное поведение, 1 = переместиться в позицию ощупывания без коррекции. Эффективный радиус, безопасное расстояние – ноль
		2	16	Режим работы станка: автоматический/ручной
		4	-	0 = измерительный стержень не отклонен 1 = измерительный стержень отклонен
		6	-	Инструментальный щуп TT активен? 1 = да 0 = нет
		8	-	Текущий угол шпинделя в [°]

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
		10	Номер QS-параметра	Определить номер инструмента на основании имени инструмента. Обратное значение ориентируется на заданные правила поиска инструмента для замены. Если существует несколько инструментов с одним именем, возвращается первый инструмент из таблицы инструментов. Если выбранный в соответствии с правилами инструмент заблокирован, возвращается инструмент для замены. –1: инструмент с переданным именем не был найден в таблице инструментов, или все рассматриваемые инструменты заблокированы.
		16	0	0 = передать контроль над шпинделем канала PLC, 1 = взять на себя контроль над шпинделем канала
			1	0 = передать контроль над шпинделем инструмента PLC, 1 = взять на себя контроль над шпинделем инструмента
		19	-	Подавлять движения ощупывания в циклах: 0 = движение подавляется (параметр CfgMachineSimul/simMode не равен FullOperation, или активен режим **Тест программы**) 1 = движение выполняется (параметр CfgMachineSimul/simMode = FullOperation, может записываться для целей тестирования)

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Состояние отработки				
	992	10	-	Поиск кадра активен 1 = да, 0 = нет
		11	-	Поиск кадра — информация по поиску кадра: 0 = управляющая программа запущена без поиска кадра 1 = выполняется системный цикл Iniprog для поиска кадра 2 = выполняется поиск кадра 3 = функции отслеживаются –1 = цикл Iniprog был отменен перед поиском кадра –2 = отмена во время поиска кадра –3 = отмена поиска кадра после фазы поиска, перед или во время отслеживания функции –99 = скрытая отмена
		12	-	Тип отмены для опроса в рамках макроса OEM_CANCEL: 0 = нет отмены 1 = отмена из-за ошибки или аварийного останова 2 = явная отмена через внутренний останов после останова в середине кадра 3 = явная отмена через внутренний останов после останова на границе кадра
		14	-	Номер последней ошибки FN14
		16	-	Реальная отработка активна? 1 = отработка, 0 = моделирование
		17	-	2D-графика при программировании актив-на? 1 = да 0 = нет
		18	-	Привлечение программной графики (программная клавиша **АВТОМАТ. РИСОВАТЬ**) активна? 1 = да 0 = нет
		20	-	Информация по токарно-фрезерной обработке: 0 = фрезерование (после **FUNCTION MODE MILL**) 1 = токарная обработка (после **FUNCTION MODE TURN**) 10 = выполнение операций для перехода из режима токарной обработки в режим фрезерования

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
				11 = выполнение операций для перехода из режима фрезерования в режим токарной обработки
		30	-	Интерполяция нескольких осей разрешена? 0 = нет (например, на прямоугольной системе) 1 = да
		31	-	R+/R– в режиме MDI возможно/разрешено? 0 = нет 1 = да
		32	0	Вызов цикла возможен/разрешен? 0 = нет 1 = да
			Номер цикла	Отдельный цикл разрешен: 0 = нет 1 = да
		40	-	Копировать таблицы в режиме **Тест программы**? Значение 1 устанавливается при выборе программы и при активации программной клавиши **RESET+START**. Системный цикл **iniprog.h** копирует в этом случае таблицы и сбрасывает системную дату. 0 = нет 1 = да
		101	-	M101 активен (видимое состояние)? 0 = нет 1 = да
		136	-	M136 активен? 0 = нет 1 = да

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Активация подчиненного файла с машинными параметрами				
	1020	13	Номер QS-параметра	Подчиненный файл с машинными параметрами с путем из QS-номера (IDX) загружен? 1 = да 0 = нет
Настройки конфигурации для циклов				
	1030	1	-	Отображать сообщение об ошибке **Шпиндель не вращается**? **(CfgGeoCycle/displaySpindleErr)** 0 = нет, 1 = да
			-	Отображать сообщение об ошибке **Проверьте знак перед значением глубины!**? **(CfgGeoCycle/displayDepthErr)** 0 = нет, 1 = да
Передача данных между циклами HEIDENHAIN и макросами OEM				
	1031	1	0	Мониторинг компонентов: счетчик измерений. Цикл 238 Измерение машинных данных, автоматически увеличивает этот счетчик.
			1	Мониторинг компонентов: тип измерения -1 = нет измерения 0 = круговой тест 1 = диаграмма водопада 2 = частотная характеристика 3 = спектр огибающей
			2	Мониторинг компонентов: индекс оси из **CfgAxes\MP_axisList**
			3 - 9	Мониторинг компонентов: дополнительные аргументы в зависимости от измерения
		100	-	Мониторинг компонентов: необязательные имена задач мониторинга, как задано в параметрах **System\Monitoring \CfgMonComponent**. После завершения измерения указанные здесь задачи мониторинга выполняются одна за другой. При настройке параметров обязательно разделяйте перечисленные задачи мониторинга запятыми.
Пользовательские настройки для пользовательского интерфейса				
	1070	1	-	Ограничение подачи от программной клавиши FMAX, 0 = FMAX неактивно
Тест бита				
	2300	Number	Номер бита	Функция проверяет, задано ли для бита число. Контролируемое число передается в виде NR, искомый бит – в виде IDX, при этом IDX0 означает самый младший бит.

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
				Для вызова функции для больших чисел необходимо передавать NR в качестве Q-параметра. 0 = бит не установлен 1 = бит установлен
Считать информацию о программе (системный строковый параметр)				
	10010	1	-	Путь к активной главной программе или программе палет.
		2	-	Путь видимой на экране отображения кадров управляющей программы
		3	-	Путь цикла, выбранного посредством **SEL CYCLE** или **CYCLE DEF 12 PGM CALL**, или путь выбранного в настоящий момент цикла.
		10	-	Путь NC-программы, выбранной посредством **SEL PGM «...»**.
Указывает доступ к параметру QS				
	10015	20	Номер QS-параметра	Чтение QS(IDX)
		30	Номер QS-параметра	Поставляет строку, которую содержит, если в QS(IDX) все символы кроме букв и цифр заменены '_'.
Считать данные канала (системный строковый параметр)				
	10025	1	-	Имя канала обработки (Key)
Считать данные для SQL-таблиц (системный строковый параметр)				
	10040	1	-	Символьное представление таблицы предустановок.
		2	-	Символьное представление таблицы нулевых точек.
		3	-	Символьное представление таблицы точек привязки.
		10	-	Символьное представление таблицы инструментов.
		11	-	Символьное представление таблицы мест.
		12	-	Символьное имя таблицы токарных инструментов.

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
Значения, запрограммированные в вызове инструмента (системный строковый параметр)				
	10060	1	-	Имя инструмента
Считать кинематику станка (системный строковый параметр)				
	10290	10	-	Символьное представление кинематики станка, запрограммированной с использованием **FUNCTIONMODE MILL** или **FUNCTION MODE TURN** из Channels/ChannelSettings/CfgKinList/kinCompositeModels.
Переключение области перемещения (системный строковый параметр)				
	10300	1	-	Ключевое имя последней активированной зоны перемещения
Актуальное время системы (системный строковый параметр)				
	10321	1 - 16	-	1: ДД.ММ.ГГГГ чч:мм:сс 2 и 16: ДД.ММ.ГГГГ чч:мм 3: ДД.ММ.ГГ чч:мм 4: ГГГГ-ММ-ДД чч:мм:сс 5 и 6: ГГГГ-ММ-ДД чч:мм 7: ГГ-ММ-ДД чч:мм 8 и 9: ДД.ММ.ГГГГ 10: ДД.ММ.ГГ 11: ГГГГ-ММ-ДД 12: ГГ-ММ-ДД 13 и 14: чч:мм:сс 15: чч:мм В качестве альтернативы можно задать время системы в секундах с помощью **DAT** в **SYSSTR(...)**, которое должно использоваться для форматирования.
Считать данные измерительных щупов (TS, TT) (системный строковый параметр)				
	10350	50	-	Тип измерительного щупа TS из столбца TYPE таблицы измерительных щупов (**tchprobe.tp**).
		70	-	Тип инструментального щупа TT из CfgTT/type.
		73	-	Имя ключа активного контактного щупа TT из **CfgProbes/activeTT**.
Считать и записать данные измерительных щупов (TS, TT) (системный строковый параметр)				
	10350	74	-	Серийный номер активного инструментального щупа TT из **CfgProbes/activeTT**.
Считать данные для обработки палет (системный строковый параметр)				
	10510	1	-	Имя палеты
		2	-	Путь к текущей выбранной таблице палет
Считать идентификатор версии ПО ЧПУ (системный строковый параметр)				

Имя группы	ID-номер группы	Номер системных данных	Индекс	Описание
	10630	10	-	Строковый параметр соответствует отображаемому идентификатору версии, т.е., например, **340590 09** или **817601 05 SP1**.
Прочитать информацию для цикла балансировки (системный строковый параметр)				
	10855	1	-	Путь к активной таблице балансировки, которая относится к текущей кинематике
Считать данные текущего инструмента (строковый параметр)				
	10950	1	-	Имя текущего инструмента
		2	-	Запись из столбца DOC активного инструмента
		3	-	Настройка AFC
		4	-	Кинематика инструмент.суппорта
		5	-	Запись из столбца DR2TABLE — имя файла таблицы корректирующих значений для 3D–ToolComp.

Сравнение: FN 18-функции

В приведенной ниже таблице указаны FN 18-функции из старых системы ЧПУ, которые не были внедрены в TNC 620.

В большинстве случаев эта функция заменяется остальными.

№	IDX	Содержание	Функция замены
ID 10 Информация о программе			
1	-	Состояние мм/дюйм	Q113
2	-	Коэффициент перекрывания при фрезеровании карманов	CfgRead
4	-	Номер активного цикла обработки	ID 10 № 3
ID 20 Состояние станка			
15	Лог. ось	Привязка между логической и геометрической осью	
16	-	Подача переходной окружности	
17	-	Текущий вызываемый диапазоне перемещения	SYSTRING 10300
19	-	Максимально частота вращения шпинделя при текущей передаче и шпинделе	Максимальная ступень передачи ID 90 № 2
ID 50 Данные из таблицы инструмента			
23	Инструмент-№	PLC-значение	1)
24	Инструмент-№	Смещение центра измерительного щупа по главной оси CAL–OF1	ID 350 № 53 IDX 1

№	IDX	Содержание	Функция замены
25	Инструмент-№	Смещение центра измерительного щупа по вспомогательной оси CAL–OF2	ID 350 № 53 IDX 2
26	Инструмент-№	Угол шпинделя при калибровке CAL–ANG	ID 350 № 54
27	Инструмент-№	Тип инструмента для таблицы мест (PTYP)	2)
29	Инструмент-№	Позиция P1	1)
30	Инструмент-№	Позиция P2	1)
31	Инструмент-№	Позиция P3	1)
33	Инструмент-№	Шаг резьбы питч	ID 50 № 40
ID 51 Данные из таблицы мест			
6	Место-№	Тип инструмента	2)
7	Место-№	P1	2)
8	Место-№	P2	2)
9	Место-№	P3	2)
10	Место-№	P4	2)
11	Место-№	P5	2)
12	Место-№	Место зарезервировано 0=нет, 1=да	2)
13	Место-№	Плоскостной магазин: место вверху занято: 0=нет, 1=да	2)
14	Место-№	Плоскостной магазин: место внизу занято: 0=нет, 1=да	2)
15	Место-№	Плоскостной магазин: место слева занято: 0=нет, 1=да	2)
16	Место-№	Плоскостной магазин: место справа занято: 0=нет, 1=да	2)
ID 56 Файл информации			
1	-	Количество строк таблицы инструментов	
2	-	Количество строк активной таблицы нулевых точек	
3	Q-параметры	Количество активных осей, запрограммированных в активной таблице нулевых точек	
4	-	Количество строк свободно определяемой таблицы, которая открывается с помощью FN 26: TABOPEN	
ID 214 Текущие данные контура			
1	-	Режим переходного элемента контура	
2	-	макс. погрешность от линеаризации	

№	IDX	Содержание	Функция замены
3	-	Режим для M112	
4	-	Режим посимвольной обработки	
5	-	Режим для M124	1)
6	-	Спецификация для контурной обработки кармана	
7	-	Степень фильтрации для системы автоматического регулирования	
8	-	Допуск, запрограммированный с помощью цикла 32 или в MP1096	ID 30 № 48
ID 240 Текущая заданная позиция в REF-системе			
8	-	Фактическая позиция в REF-системе	
ID 280 Информация к M128			
2	-	Подача, запрограммированная с помощью M128	ID 280 № 3
ID 290 Переключить кинематику			
1	-	Строки активной таблицы кинематики	SYSSTRING 10290
2	Бит-№	Опрос битов в MP7500	Cfgread
3	-	Статус контроля столкновений: устарел	Активация и деактивация в управляющей программе
4	-	Статус контроля столкновений: новый	Активация и деактивация в управляющей программе
ID 310 Модификации геометрического соотношения			
116	-	M116: -1 = выкл., 0 = вкл.	
126	-	M126: 1 = выкл., 0 = вкл.	
ID 350 Данные контактного щупа			
10	-	TS: ось контактного щупа	ID 20 № 3
11	-	TS: Рабочий радиус наконечника щупа	ID 350 № 52
12	-	TS: Рабочая длина	ID 350 № 51
13	-	TS: Регулировочное кольцо радиуса	
14	1/2	TS: Смещение центра главная ось/ вспомогательная ось	ID 350 № 53
15	-	TS: Направление смещения центра относительно положения 0°	ID 350 № 54
20	1/2/3	TT: Смещение центра X/Y/Z	ID 350 № 71
21	-	TT: Радиус тарелки	ID 350 № 72
22	1/2/3	TT: 1 Позиция ощупывания X/Y/Z	Cfgread
23	1/2/3	TT: 2 Позиция ощупывания X/Y/Z	Cfgread
24	1/2/3	TT: 3 Позиция ощупывания X/Y/Z	Cfgread
25	1/2/3	TT: 4 Позиция ощупывания X/Y/Z	Cfgread
ID 370 Настройки цикла контактного щупа			

№	IDX	Содержание	Функция замены
1	-	Безопасное расстояния для циклов 0.0 и 1.0 не достигнуто (аналогично ID990 NR1)	ID 990 № 1
2	-	MP 6150 Ускоренный ход измерения	ID 350 № 55 IDX 1
3	-	MP 6151 Ускоренный ход станка в качестве ускоренного хода измерения	ID 350 № 55 IDX 3
4	-	MP 6120 Подача измерения	ID 350 № 55 IDX 2
5	-	MP 6165 Вкл./выкл. ведение угловых осей	ID 350 № 57
ID 501 Таблица нулевых точек (REF-система)			
Строка	Столбец	Значение в таблице нулевых точек	Таблица предустановок
ID 502 Таблица предустановок			
Строка	Столбец	Значение из таблицы предустановок с учетом считывания активной системы обработки	
ID 503 Таблица предустановок			
Строка	Столбец	Считать значение непосредственно из таблицы предустановок	ID 507
ID 504 Таблица предустановок			
Строка	Столбец	Считать базовый поворот из таблицы предустановок	ID 507 IDX 4–6
ID 505 Таблица нулевых точек			
1	-	0=таблица нулевых точек не вызывалась 1=таблица нулевых точек вызвана	
ID 510 Данные к палетной обработке			
7	-	Тестирование подвешивания крепления из строки PAL	
ID 530 Активная точка привязки			
2	Строка	Строка в активной таблице точек привязки защищена от записи: 0 = нет, 1 = да	FN 26 и FN 28 считать блокировку столбца
ID 990 Поведение при подводе			
2	10	0 = отработка не во время поиска кадра 1 = отработка во время поиска кадра	ID 992 № 10 / № 11
3	Q-параметры	Количество осей, запрограммированных в выбранной таблице нулевых точек	
ID 1000 Параметр станка			
MP-номер	MP-индекс	Значение параметра станка	CfgRead
ID 1010 Определить параметр станка			

№	IDX	Содержание	Функция замены
MP-номер	MP-индекс	0 = Параметр станка не предусмотрен 1 = Параметр станка предусмотрен	CfgRead

1) Функция или столбец таблицы больше не предусмотрены

2) Считывание ячейки таблицы с помощью FN 26 и FN 28 или SQL

15.2 Обзорные таблицы

Дополнительные функции

M	Действие	Действует в начале кадра	в конце кадра	Страница
M0	ОСТАНОВКА выполнения программы/ОСТАНОВКА шпинделя/Подача СОЖ ВЫКЛ		■	240
M1	ОСТАНОВКА выполнения программы по выбору оператора/ОСТАНОВКА шпинделя/подача СОЖ ВЫКЛ		■	240
M2	Отработка программы ОСТАНОВКА/ОСТАНОВКА шпинделя/Охлаждающая жидкость ВЫКЛ/при необходимости Удаление индикации состояния (зависит от параметров станка)/Возврат к кадру 1		■	240
M3 M4 M5	Шпиндель ВКЛ по часовой стрелке Шпиндель ВКЛ против часовой стрелки ОСТАНОВКА шпинделя	■ ■ 	 ■	240
M6	Смена инструмента/ОСТАНОВКА выполнения программы (зависит от машинных параметров)/ОСТАНОВКА шпинделя		■	240
M8 M9	Подача СОЖ ВКЛ Подача СОЖ ВЫКЛ	■ 	 ■	240
M13 M14	Шпиндель ВКЛ по часовой стрелке/Подача СОЖ ВКЛ Шпиндель ВКЛ против часовой стрелки/Подача СОЖ ВКЛ	■ ■		240
M30	Функция идентична M2		■	240
M89	Свободно программируемая дополнительная функция **или** вызов цикла, действует модально (зависит от машинных параметров)	■	■	Руководство по циклам
M91	В кадре позиционирования: координаты относятся к нулевой точке станка	■		241
M92	В кадре позиционирования: координаты отсчитываются от определенной фирмой-производителем станка позиции, например, от позиции смены инструмента	■		241
M94	Сокращение индикации оси вращения до значения не более 360°	■		476
M97	Обработка небольших уступов контура		■	244
M98	Полная обработка разомкнутых контуров		■	245
M99	Вызов цикла в кадре		■	Руководство по циклам
M101 M102	Автоматическая замена инструмента запасным инструментом, при истекшем сроке службы Сброс M101		■ ■	140
M103	Коэффициент подачи для движений врезания	■		246
M107 M108	Подавление сообщения об ошибке при наличии припуска у запасных инструментов Сброс M107		■ ■	489

M	Действие	Действует в	начале кадра	в конце кадра	Страница
M109	Постоянная скорость движения по траектории для режущей кромки инструмента (увеличение и уменьшение подачи)		■		247
M110	Постоянная скорость движения по траектории для режущей кромки инструмента (только уменьшение подачи)		■		
M111	Сброс M109/M110			■	
M116	Скорость подачи для круговых осей в мм/мин		■		473
M117	Сброс M116			■	
M118	Наложение позиционирования маховичком во время выполнения программы		■		251
M120	Предварительный расчет контура с поправкой на радиус (LOOK AHEAD)		■		249
M126	Перемещение осей вращения по оптимальной траектории		■		475
M127	Сброс M126			■	
M128	Сохранение положения вершины инструмента при позиционировании осей наклона (TCPM)		■		477
M129	Сброс M129			■	
M130	В кадре позиционирования: точки относятся к ненаклоненной системе координат		■		243
M136	Подача F в миллиметрах на оборот шпинделя		■		247
M137	Сброс M136				
M138	Выбор осей наклона		■		480
M140	Отвод от контура по направлению оси инструмента		■		252
M141	Блокирование мониторинга измерительного щупа		■		254
M143	Отмена разворота плоскости обработки		■		254
M144	Учет кинематики станка в ФАКТИЧЕСКОЙ/ЗАДАННОЙ позициях в конце кадра		■		481
M145	Сброс M144			■	
M148	Автоматический отвод инструмента от контура при NC-остановке		■		256
M149	Сброс M148			■	
M197	Скругление углов		■	■	257

функции пользователя

функции пользователя		
Краткое описание	■	Базовое исполнение: 3 оси плюс шпиндель
	□	Дополнительная ось для 4 осей и неследящего шпинделя
	□	Дополнительная ось для 5 осей и неследящего шпинделя
Ввод программ	В диалоге HEIDENHAIN и формате DIN/ISO	
Ввод координат	■	Заданные позиции для прямых и окружностей в декартовой или полярной системе координат
	■	размеры абсолютные или в инкрементах
	■	Индикация и ввод данных в мм или дюймах
Коррекции инструмента	■	Радиус инструмента в плоскости обработки и длина инструмента
	x	Предварительный расчет до 99 кадров для контура с поправкой на радиус (M120)
Таблицы инструмента	Несколько таблиц инструментов с любым количеством инструментов	
Постоянная скорость движения по контуру	■	Относительно траектории центра инструмента
	■	Относительно режущей кромки инструмента
параллельный режим работы	Составление управляющей программы с графической поддержкой во время отработки другой управляющей программы	
Режимы резания	Автоматический расчет частоты вращения шпинделя, скорости резания, подачи на один зубец и подачи на один оборот	
Трехмерная обработка (Дополнительный набор функций 2)	**2**	Особо плавный ход движения
	2	Трехмерная коррекция инструмента через вектор нормали к поверхности
	2	Изменение положения поворотной головки с помощью электронного маховичка во время выполнения программы; позиция точки ведения инструмента (вершины инструмента или центра сферы) остается неизменной (TCPM = **T**ool **C**enter **P**oint **M**anagement)
	2	Положение инструмента перпендикулярно контуру
	2	Коррекция на радиус инструмента перпендикулярно направлению движения и направлению инструмента
Обработка с круглым столом (Advanced Function Set 1)	**1**	Программирование контуров на развернутой боковой поверхности цилиндра
	1	Подача в мм/мин
Элементы контура	■	прямая
	■	фаска
	■	круговая траектория
	■	центр окружности
	■	радиус окружности
	■	плавно примыкающая круговая траектория
	■	Скругление углов

функции пользователя		
Вход в контур и выход из него	■	По прямой: по касательной или перпендикулярно
	■	По окружности
Программирование свободного контура FK	x	Программирование свободного контура (FK) в диалоге в открытом тексте HEIDENHAIN и с графическим отображением для деталей с заданными не для ЧПУ размерами
Переходы в другое место программы	■	Подпрограммы
	■	Повторы частей программ
	■	Внешние программы
Циклы обработки	■	Циклы сверления и нарезания резьбы метчиком с компенсирующим патроном и без него
	x	Циклы глубокого сверления, развертывания, расточки, зенкерования, центровки
	x	Циклы для фрезерования внутренней и внешней резьбы
	■	Черновая и чистовая обработка прямоугольного и круглого карманов
	x	Черновая и чистовая обработка прямоугольного и круглого острова
	x	Циклы строчного фрезерования ровных и наклонных поверхностей
	x	Циклы для фрезерования прямых и закругленных канавок
	x	Точечные рисунки на окружности и линиях
	x	Контурный карман
	x	Протяжка контура
	x	Дополнительно могут интегрироваться циклы производителя – специальные, созданные производителем станка циклы обработки
Преобразование координат	■	Смещение, поворот, зеркальное отображение
	■	Коэффициент масштабирования (для заданной оси)
	1	Наклон плоскости обработки (Дополнительный набор функций 1)
Параметры Q Программирование с использованием переменных	■	Основные математические функции =, +, –, *, /, извлечение корня
	■	Логические операции (=, ≠, <, >)
	■	Вычисления в скобках
	■	sin α, cos α, tan α , arcus sin, arcus cos, arcus tan, a^n, e^n, ln, log, абсолютное значение числа, константа π, операция отрицания, разряды после запятой или перед запятой отбрасываются
	■	Функции для расчета окружности
	■	Параметры строки

функции пользователя		
Помощь при программировании	■	Калькулятор
	■	Цветовое выделение элементов синтаксиса
	■	Полный перечень всех имеющихся сообщений об ошибках
	■	Контекстно-зависимая функция справки
	■	Графическая поддержка при программировании циклов
	■	Кадры комментария и сегментации в управляющей программе
Teach-In	■	Присвоение фактической позиции непосредственно в управляющей программе
Графика при тестировании Виды изображений	x	Графическое моделирование выполнения обработки, даже во время отработки другой управляющей программы
	x	Вид сверху / представление в 3 плоскостях / трехмерное изображение / 3D-линейная графика
	x	Увеличение фрагмента
Графика при программировании	■	В режиме работы **Программирование** графически отображаются управляющие кадры (двумерная штриховая графика), даже если отрабатывается другая управляющая программа
Графика при обработке Виды изображений	x	Графическое изображение отрабатываемой управляющей программы с видом сверху / представление в виде проекции на 3 плоскости / трехмерное изображение
Время обработки	■	Расчет времени обработки в режиме **Тест программы**
	■	Индикация текущего времени обработки в режимах **Покадровое выполнение программы** и **Выполнение программы в автоматическом режиме**
Управление точками привязки	■	Для сохранения любых точек привязки
Повторный подвод к контуру	■	Поиск произвольного кадра УП в управляющей программе и подвод к рассчитанной заданной позиции для продолжения обработки
	■	Прерывание управляющей программы, выход из контура и повторный подвод
Таблицы нулевых точек	■	Несколько таблиц нулевых точек для сохранения нулевых точек относительно заготовки
Циклы контактных щупов	x	Калибровка контактного щупа
	x	Ручная или автоматическая компенсация наклонного положения заготовки
	x	Ручное и автоматическое назначение координат точки привязки
	x	Автоматическое измерение заготовок
	x	Автоматическое измерение инструмента

15.3 Различия между TNC 620 и iTNC 530

Сравнение: программное обеспечение для ПК

Функция	TNC 620	iTNC 530
ConfigDesign для конфигурирования машинных параметров	Доступно	Не доступно
TNCanalyzer для анализа и обработки сервисных файлов	Доступно	Не доступно

Сравнение: пользовательские функции

Функция	TNC 620	iTNC 530
Ввод программ		
■ smarT.NC	■ –	■ X
■ ASCII-Editor	■ X, редактируется напрямую	■ X, редактируется после преобразования
Ввод координат		
■ Установка последней позиции инструмента в качестве полюса (пустой CC-кадр)	■ X (сообщение об ошибке, если копирование полюса не однозначно)	■ X
■ Сплайн-кадры (**SPL**)	■ –	■ X, с опцией #9
Таблица инструмента		
■ Гибкое управление типами инструмента	■ X	■ –
■ Выборочная индикация выбранных инструментов	■ X	■ –
■ Функция сортировки	■ X	■ –
■ Названия столбцов	■ Частично с _	■ Частично с -
■ Просмотр формы	■ Переключение с помощью клавиши выбора разделения экрана	■ Переключение с помощью Softkey
■ Обмен таблицами инструмента между TNC 620 и iTNC 530	■ X	■ Невозможно
Таблица измерительных щупов для управления различными контактными 3D-щупами	X	–
Расчет данных резания: автоматический расчет скорости вращения шпинделя и скорости подачи	■ Простой калькулятор режимов резания без заданных таблиц ■ Калькулятор режимов резания с заданными технологическими таблицами	С помощью сохраненных технологических таблиц

Функция	TNC 620	iTNC 530
Задание произвольных таблиц	■ Свободно определяемые таблицы (файлы .TAB) ■ Считывание и запись с помощью FN-функций ■ Задание через данные конфигурации ■ Имена таблиц и столбцов должны начинаться с букв и не должны содержать математические символы ■ Считывание и запись с помощью SQL-функций	■ Свободно определяемые таблицы (файлы .TAB) ■ Считывание и запись с помощью FN-функций
Перемещение в направлении оси инструмента		
■ Ручной режим (3D-ROT-меню)	■ X	■ X, FCL2-функция
■ Перекрытие маховичком	■ X	■ X, опция #44
Ввод подачи:		
■ **FT** (время в секундах на путь)	■ –	■ X
■ **FMAXT** (при активном потенциометре ускоренного хода: время в секундах на путь)	■ –	■ X
FK-программирование свободного контура		
■ Программирование деталей, заданных не по NC-стандарту	■ X, опция #19	■ X
■ Конвертация FK-программы в диалог открытым текстом	■ –	■ X
■ FK-кадры в комбинации с **M89**	■ –	■ X
Переходы в программе:		
■ Макс. номер метки	■ 65535	■ 1000
■ Подпрограммы	■ X	■ X
■ Глубина вложенных подпрограмм	■ 20	■ 6

Функция	TNC 620	iTNC 530
Программирование Q-параметров:		
■ FN 15: ПЕЧАТЬ	■ –	■ X
■ FN 25: ПРЕДУСТАНОВКА	■ –	■ X
■ FN 29: СПИСОК PLC	■ X	■ –
■ FN 31: ВЫБОР ДИАПАЗОНА	■ –	■ X
■ FN 32: ПРЕДУСТАНОВКА PLC	■ –	■ X
■ FN 37: ЭКСПОРТ	■ X	■ –
■ **FN 16**	■ X	■ –
■ Запись в файлы LOG	■ X	■ –
■ Настраиваемое поведение с неопределенными или пустыми QS-параметрами		
■ Отображать содержание параметров в дополнительном поле статуса	■ X	■ –
■ **SQL**-функции для считывания и записи таблиц	■ X	■ –
Графическая поддержка		
■ Графика при программировании 2D	■ X	■ X
■ Функция REDRAW (**ОТРИСОВАТЬ ЗАНОВО**)	■ –	■ X
■ Отображение линий сетки в качестве заднего фона	■ X	■ –
■ Графика обработки (вид сверху, изображение в 3 плоскостях, трехмерное изображение)	■ X, с опцией #20	■ X
■ Представление с высоким разрешением	■ X	■ X
■ Графика при тестировании (вид сверху, изображение в 3 плоскостях, трехмерное изображение)	■ X, с опцией #20	■ X
■ Отображение инструмента	■ X, с опцией #20	■ X
■ Настройка скорости моделирования:	■ X, с опцией #20	■ X
■ Координаты при линии разреза 3 плоскости	■ –	■ X
■ Расширенные функции увеличения (управление мышкой)	■ X, с опцией #20	■ X
■ Отображение рамки для заготовки	■ X, с опцией #20	■ X
■ Отображение значения глубины в виде сверху при наведении мышью	■ X, с опцией #20	■ X
■ Целенаправленная остановка теста программы (**СТОП НА**)	■ X, с опцией #20	■ X
■ Учет макроса смены инструмента	■ X (отличается от действительной отработки)	■ X

Функция	TNC 620	iTNC 530
Таблица точек привязки		
■ Строку 0 таблицы точек привязки можно также редактировать вручную	■ X	■ –
Управление палетами		
■ Поддержка файлов палет	■ X, опция #22	■ X
■ Ориентированная на инструмент обработка	■ X, опция № 22	■ X
■ Управление точками привязки для палет в таблице	■ X, опция № 22	■ X
Помощь программисту:		
■ Цветовое выделение элементов синтаксиса	■ X	■ –
■ Калькулятор	■ X (научно)	■ X (стандартно)
■ Преобразование NC-кадров в комментарии	■ X	■ –
■ Кадры группировки в NC-программе	■ X	■ X
■ Отображение сегментов программы в тесте программы	■ –	■ X
Динамический контроль столкновений DCM:		
■ Контроль столкновений в автоматическом режиме	■ –	■ X, опция #40
■ Контроль столкновений в ручном режиме	■ –	■ X, опция #40
■ Графическое отображение объектов столкновений	■ –	■ X, опция #40
■ Контроль столкновений во время теста программы	■ –	■ X, опция #40
■ Контроль зажимных приспособлений	■ –	■ X, опция #40
■ Управление инструментальными суппортами	■ X	■ X, опция #40
CAM-поддержка:		
■ Применение контуров из данных Step и Iges	■ X, опция № 42	■ –
■ Применение позиций обработки из данных Step и Iges	■ X, опция № 42	■ –
■ Оффлайн-фильтр для CAM-файлов	■ –	■ X
■ Стретч-фильтр	■ X	■ –
MOD-функции:		
■ Параметры пользователя	■ Данные конфигурации	■ Структура нумерации
■ OEM файлы помощи с сервисными функциями	■ –	■ X
■ Проверка носителя данных	■ –	■ X
■ Загрузка пакетов обновлений (Service-Packs)	■ –	■ X
■ Задание осей для назначения фактической позиции	■ –	■ X
■ Конфигурирование счетчика	■ X	■ –

Функция	TNC 620	iTNC 530
Специальные функции:		
■ Создание программы обратного хода	■ –	■ X
■ Адаптивное управление подачей AFC	■ –	■ X, опция #45
■ Определение счетчика при помощи **FUNCTION COUNT**	■ X	■ –
■ Определение выдержки времени при помощи **FUNCTION FEED**	■ X	■ –
■ Определение выдержки времени при помощи **FUNCTION DWELL**	■ X	■ –
■ Выбор интерпретации запрограммированных координат при помощи **FUNCTION PROG PATH**	■ X	■ –
Функции построения больших форм:		
■ Глобальные настройки программы GS	■ –	■ X, опция #44
Индикация состояния:		
■ Динамическое отображение содержания Q-параметра, задаваемый диапазон номеров	■ X	■ –
■ Графическое отображение оставшегося времени	■ –	■ X
Индивидуальная настройка цветов интерфейса пользователя	–	X

Сравнение: дополнительные функции

M	Действие	TNC 620	iTNC 530
M00	ОСТАНОВКА выполнения программы/ОСТАНОВКА шпинделя/Подача СОЖ ВЫКЛ	X	X
M01	По выбору ОСТАНОВ отработки программы	X	X
M02	Отработка программы ОСТАНОВКА/ОСТАНОВКА шпинделя/Охлаждающая жидкость ВЫКЛ/при необходимости Удаление индикации состояния (зависит от параметров станка)/Возврат к кадру 1	X	X
M03 M04 M05	Шпиндель ВКЛ. по часовой стрелке Шпиндель ВКЛ. против часовой стрелки ОСТАНОВКА шпинделя	X	X
M06	Смена инструмента/ОСТАНОВКА выполнения программы (функция зависит от станка)/ОСТАНОВКА шпинделя	X	X
M08 M09	Подача СОЖ ВКЛ Подача СОЖ ВЫКЛ	X	X
M13 M14	Шпиндель ВКЛ по часовой стрелке/Подача СОЖ ВКЛ Шпиндель ВКЛ против часовой стрелки/Подача СОЖ ВКЛ	X	X
M30	Функция идентична M02	X	X
M89	Свободно программируемая дополнительная функция **или** вызов цикла, действует модально (зависит от станка)	X	X
M90	Постоянная скорость движения по траектории на углах (на TNC 620 не требуется)	–	X
M91	В кадре позиционирования: координаты относятся к нулевой точке станка	X	X
M92	В кадре позиционирования: координаты относятся к определенной производителем станка позиции, например, к позиции смены инструмента	X	X
M94	Сокращение индикации оси вращения до значения не более 360°	X	X
M97	Обработка небольших уступов контура	X	X
M98	Полная обработка разомкнутых контуров	X	X
M99	Вызов цикла в кадре	X	X
M101 M102	Автоматическая замена инструмента запасным инструментом, при истекшем сроке службы Сброс M101	X	X
M103	Уменьшение подачи при врезании на коэффициент F (процентное значение)	X	X
M104	Повторная активация последней заданной точки привязки	– (рекомендуется: цикл 247)	X
M105 M106	Обработка со вторым k_v-фактором Обработка с первым k_v-фактором	–	X
M107 M108	Подавление сообщения об ошибке при наличии припуска у запасных инструментов, Сброс M107	X	X

M	Действие	TNC 620	iTNC 530
M109	Постоянная скорость движения по траектории режущей кромки инструмента (увеличение и уменьшение подачи)	X	X
M110	Постоянная скорость движения по траектории для режущей кромки инструмента (только уменьшение подачи)	X	X
M111	Сброс M109/M110	X	X
	Функциональность для **APPR** и **DEP**	X	X
M112	Вставка переходных элементов контура между произвольными переходными элементами контура	– (рекомендуется: цикл 32)	X
M113	Сброс M112		
M114	Автоматическая коррекция геометрии станка при эксплуатации с поворотными осями	– (рекомендуется: M128, TCPM)	X, опция № 8
M115	Сброс M114		
M116	Скорость подачи для круглых столов в мм/мин	X, опция #8	X, опция № 8
M117	Сброс M116		
M118	Наложение позиционирования маховичком во время выполнения программы	X, опция #21	X
M120	Предварительный расчет контура с поправкой на радиус (LOOK AHEAD)	X, опция #21	X
M124	Фильтр контура	– (возможность выбора через параметры пользователя)	X
M126	Перемещение осей вращения по оптимальной траектории	X	X
M127	Сброс M126		
M128	Сохранение положения вершины инструмента при позиционировании поворотных осей (TCPM)	X, опция #9	X, опция #9
M129	Сброс M128		
M130	В кадре позиционирования точки относятся к не наклоненной системе координат	X	X
M134	Точный останов на не плавных переходах при позиционировании с осями вращения	X (зависит от производителя станка)	X
M135	Сброс M134		
M136	Подача F в миллиметрах на оборот шпинделя	X	X
M137	Сброс M136		
M138	Выбор осей наклона	X	X
M140	Отвод от контура по направлению оси инструмента	X	X
M141	Блокирование мониторинга измерительного щупа	X	X
M142	Удаление модальной информации программы	–	X
M143	Отмена разворота плоскости обработки	X	X
M144	Учет кинематики станка на ФАКТИЧЕСКИХ/ЗАДАННЫХ позициях в конце кадра	X, опция #9	X, опция #9
M145	Сброс M145		
M148	Автоматический отвод инструмента от контура при NC-стоп	X	X
M149	Сброс M148		

M	Действие	TNC 620	iTNC 530
M150	Подавление сообщения конечного выключателя	–	X
M197	Скругление углов	X	–
M200 -M204	Функции лазерной резки	–	X

Сравнение: циклы

Цикл	TNC 620	iTNC 530
1 **GLUB.SWERL.** (рекомендуется: цикл **200**, **203**, **205**)	–	X
2 **NAREZANIE REZBI** (рекомендуется: цикл **206**, **207**, **208**)	–	X
3 **FREZEROWANIE PAZOW** (рекомендуется: цикл **253**)	–	X
4 **FREZEROW.KARMANOW** (рекомендуется: цикл **251**)	–	X
5 **KRUGOWOJ KARMAN** (рекомендуется: цикл **252**)	–	X
6 **CHERN.OBRABOTKA** (SL I, рекомендуется: SL II, цикл **22**)	–	X
7 **SMESCHENJE NULJA**	X	X
8 **ZERK.OTRASHENJE**	X	X
9 **WYDERSHKA WREMENI**	X	X
10 **POWOROT**	X	X
11 **MASCHTABIROWANIE**	X	X
12 **WYZOW PROGRAMMY**	X	X
13 **ORIENT.OSTAN.SPIND**	X	X
14 **KONTUR**	X	X
15 **PREDSWERLENJE** (SL I, рекомендуется: SL II, Цикл **21**)	–	X
16 **FREZEROW.KONTURA** (SL I, рекомендуется: SL II, Цикл **24**)	–	X
17 **NAREZANJE REZBY GS** (рекомендуется: цикл **207**, **209**)	–	X
18 **NAR.REZBY REZCOM**	X	X
19 **PLOSK.OBRABOT.**	X, опция #8	X, опция № 8
20 **DANNYJE KONTURA**	X, опция № 19	X
21 **PREDSWERLENJE**	X, опция № 19	X
22 **CHERN.OBRABOTKA**	X, опция № 19	X
23 **CHIST.OBRAB.DNA**	X, опция № 19	X
24 **CHIST.OBRAB.STOR.**	X, опция № 19	X
25 **CONTOUR TRAIN**	X, опция № 19	X
26 **KOEFF.MASCHT.OSI**	X	X
27 **POW.CILINDRA**	X, опция #8	X, опция № 8
28 **POW.CILINDRA**	X, опция #8	X, опция № 8
29 **CYL SURFACE RIDGE**	X, опция #8	X, опция № 8
30 **OTRABOTKA 3D-DANNYCH**	–	X
32 **DOPUSK**	X	X
39 **CYL. SURFACE CONTOUR**	X, опция #8	X, опция № 8
200 **SWERLENIJE**	X	X
201 **RAZWIORTYWANIE**	X, опция № 19	X
202 **RASTOCHKA**	X, опция № 19	X
203 **UNIVERS. SWERLENIE**	X, опция № 19	X
204 **OBRAT.ZENKEROWANIE**	X, опция № 19	X

Цикл	TNC 620	iTNC 530
205 **UNIW. GL. SWERLENIE**	X, опция № 19	X
206 **NAREZ.REZBY MET.**	X	X
207 **NAREZANJE REZBY GS**	X	X
208 **BORE MILLING**	X, опция № 19	X
209 **NAR.WN.REZBY/LOM.ST.**	X, опция № 19	X
210 **FREZ.KANAWKI M.D** (рекомендуется: цикл **253**, опция #19)	–	X
211 **KRUGOW.KANAWKA** (рекомендуется: цикл **254**, опция #19)	–	X
212 **CHISTOW.OBR.KARM** (рекомендуется: цикл 251, опция № 19)	–	X
213 **CHISTOW.OBR.STOJKI** (рекомендуется: цикл **256**, опция #19)	–	X
214 **CHIST.OBR.KR.KARMANA** (рекомендуется: цикл **252**, опция #19)	–	X
215 **CHIST.OBR.KR.STOJKI** (рекомендуется: цикл **257**, опция #19)	–	X
220 **OBRAZEC KRUG**	X, опция № 19	X
221 **RIADY IZ OTWIERSTIJ**	X, опция № 19	X
224 **SHABLON QR-KODA DATY**	X, опция #19	–
225 **GRAVIROVKA**	X, опция № 19	X
230 **FREZ.ZA NIESK.PROCH.** (рекомендуется: цикл **233**, опция #19)	–	X
231 **REGUL.POWIERCHN.**	–	X
232 **FREZER. POVERKHNOSTI**	X, опция № 19	X
233 **FREZEROVAN.POVERKHN.**	X, опция № 19	–
238 **IZMERIT SOST. STANKA**	X, опция #155	–
240 **ZENTRIROVANIE**	X, опция № 19	X
241 **SINGLE-LIP D.H.DRLNG**	X, опция № 19	X
247 **NAZN.KOORD.BAZ.TOCH**	X	X
251 **PRJAMOUGOLNYJ KARMAN**	X, опция № 19	X
252 **KRUGOWOJ KARMAN**	X, опция № 19	X
253 **FREZEROWANIE PAZOW**	X, опция № 19	X
254 **KRUGOW.KANAWKA**	X, опция № 19	X
256 **RECTANGULAR STUD**	X, опция № 19	X
257 **CIRCULAR STUD**	X, опция № 19	X
258 **MNOGOUGOL. OSTROV**	X, опция № 19	–
262 **REZBOFREZEROWANIE**	X, опция № 19	X
263 **REZBOFREZ.S ZEN.FAS.**	X, опция № 19	X
264 **FR.OTWI.S SP.SWERLOM**	X, опция № 19	X
265 **FREZ.OTWIER.PO HEL.**	X, опция № 19	X
267 **NARUSHNAJA REZBA**	X, опция № 19	X
270 **CONTOUR TRAIN DATA** для настройки поведения цикла **25**	X	X
271 **OCM DANNYE KONTURA**	X, опция #167	–
272 **OCM CHERN. OBRABOTKA**	X, опция #167	–
273 **OCM CHIST.OBRAB.DNA**	X, опция #167	–

Цикл	TNC 620	iTNC 530
274 **OCM CHIST.OBR.STOR.**	X, опция #167	–
275 **VIHR.FR.KONT.KANAVKI**	X, опция № 19	X
276 **PROTIAZKA KONTURA 3D**	X, опция № 19	X
277 **OCM FASKA**	X, опция #167	–
290 **INTERPOLATS.TOCHENIE**	–	X, опция № 96
1271 **OCM PRYAMOUGOLNIK**	X, опция #167	–
1272 **OCM OKRUZHNOST**	X, опция #167	–
1273 **OCM PAZ / REBRO**	X, опция #167	–
1278 **OCM MNOGOUGOLNIK**	X, опция #167	–
1281 **OCM PRYAMOUG. OGRANICH.**	X, опция #167	–
1282 **OCM KRUGLOE OGRANICHENIE**	X, опция #167	–

Сравнение: циклы измерительных щупов в режимах работы Режим ручного управления и Электронный маховичок

Цикл	TNC 620	iTNC 530
Таблица измерительных щупов для управления различными 3D-щупами	X	–
Калибровка рабочей длины	X, опция #17	X
Калибровка рабочего радиуса	X, опция #17	X
Определение разворота плоскости обработки с помощью прямой	X, опция #17	X
Установка точки привязки в выбранной оси	X, опция #17	X
Установка угла в качестве точки привязки	X, опция #17	X
Установка центра окружности в качестве точки привязки	X, опция #17	X
Установка средней оси в качестве точки привязки	X, опция #17	X
Определение разворота плоскости обработки по двум отверстиям/круглым островам	X, опция #17	X
Установка точки привязки по четырем отверстиям/круглым цапфам	X, опция #17	X
Установка центра окружности по трем отверстиям/круглым цапфам	X, опция #17	X
Определение и компенсация наклона поверхности	X, опция #17	–
Поддержка механических измерительных щупов с помощью ручного захвата текущей позиции	Через программную или аппаратную клавишу	С помощью аппаратной клавиши
Запись значений измерения в таблицу точек привязки	X, опция #17	X
Запись значений измерения в таблицу предустановок	X, опция #17	X

Сравнение: циклы измерительных щупов для автоматического контроля детали

Цикл	TNC 620	iTNC 530
0 **BAZOWAJA PLOSKOST**	X, опция #17	X
1 **POLAR DATUM**	X, опция #17	X
2 **TS KALIBROWKA**	–	X
3 **IZMERENJE**	X, опция #17	X
4 **IZMERENIE 3D**	X, опция #17	X
9 **CALIBRATE TS LENGTH**	–	X
30 **KALIBROWKA TT**	X, опция #17	X
31 **KALIB. PO DLIN.INS**	X, опция #17	X
32 **KALIB. PO RAD.INS**	X, опция #17	X
33 **UZMERENIE INSTR.**	X, опция #17	X
400 **POWOROT**	X, опция #17	X
401 **UGOL M.2 T.I OSIJU**	X, опция #17	X
402 **OBOR. 2 STOJKI**	X, опция #17	X
403 **POW.OS WR.**	X, опция #17	X
404 **NAZN.POWOROTA**	X, опция #17	X
405 **POW C C-OSJU**	X, опция #17	X
408 **SLOT CENTER REF PT**	X, опция #17	X
409 **RIDGE CENTER REF PT**	X, опция #17	X
410 **TOCHKA WN.PRIAM.**	X, опция #17	X
411 **TOCHKA OD.NAR.PRIAM.**	X, опция #17	X
412 **TO.ODNIES.WNUT.KRUGA**	X, опция #17	X
413 **DATUM OUTSIDE CIRCLE**	X, опция #17	X
414 **TOCHKA ODN.NAR.UGLA**	X, опция #17	X
415 **TOCHKA ODN.WNUT.UGLA**	X, опция #17	X
416 **TO.ODN.CENTR OTWIER.**	X, опция #17	X
417 **TOCHKA ODN.OS SCHUPA**	X, опция #17	X
418 **TCHK.PR.4 OTVERSTIJA**	X, опция #17	X
419 **BAZ.TOCHKA OTD. OSI**	X, опция #17	X
420 **IZMERENIE UGOL**	X, опция #17	X
421 **IZMERENIE OTWIERSTIA**	X, опция #17	X
422 **IZM.KRUG NARUSHIE**	X, опция #17	X
423 **IZM.PRIAMOUGOL.WNUT.**	X, опция #17	X
424 **IZMER.PRIAM. NARUSH.**	X, опция #17	X
425 **IZM.SCHIRINY WNUTRI**	X, опция #17	X
426 **IZM.PRUTKA NAR.**	X, опция #17	X
427 **IZMERENIE KOORDINATA**	X, опция #17	X

Цикл	TNC 620	iTNC 530
430 **IZM.OKRU. OTWIER.**	X, опция #17	X
431 **IZM.PLOSKOSTI**	X, опция #17	X
440 **IZMERENIE PEREM. OSI**	–	X
441 **FAST PROBING**	X, опция № 17	X
450 **SAVE KINEMATICS**	X, опция #48	X, опция #48
451 **MEASURE KINEMATICS**	X, опция #48	X, опция #48
452 **PRESET COMPENSATION**	X, опция #48	X, опция #48
453 **KINEMAT. RESHETKA**		–
460 **KALIBROVKA TS NA SHARIKE**	X, опция № 17	X
461 **KALIBROVKA DLINI TS**	X, опция #17	X
462 **KALIBROVKA TS V KOLZE**	X, опция #17	X
463 **KALIBROVKA TS NA ZAPFE**	X, опция #17	X
480 **KALIBROWKA TT**	X, опция #17	X
481 **KALIB. PO DLIN.INS**	X, опция #17	X
482 **KALIB. PO RAD.INS**	X, опция #17	X
483 **UZMERENIE INSTR.**	X, опция #17	X
484 **CALIBRATE IR TT**	X, опция #17	X
600 **GLOBAL. RABOCH. ZONA**	X	–
601 **LOKAL. RABOCH. ZONA**	X	–
1410 **IZMERENIE GRANI**	X, опция № 17	–
1411 **IZMERENIJE DVUH OKRUZHNOSTEY**	X, опция № 17	–
1420 **ОЩУПЫВАНИЕ ПЛОСКОСТИ**	X, опция № 17	–

Сравнение: различия при программировании

Функция	TNC 620	iTNC 530
Управление файлами:		
■ Ввод имени	■ Открывает всплывающее окно **Выбрать файл**.	■ Синхронизация курсором
■ Поддержка «горячих клавиш»	■ Не доступно	■ Доступно
■ Управление избранным	■ Не доступно	■ Доступно
■ Настройка вида колонок	■ Не доступно	■ Доступно
Выбор инструмента из таблицы	Выбирается в меню разделения экрана	Выбирается в всплывающем окне
Программирование специальных функция с помощью кнопки **SPEC FCT**	При нажатии на кнопку панель программных клавиш открывается как подменю. Выход из подменю: повторное нажатие кнопки **SPEC FCT**, система ЧПУ отобразит последнюю активную панель	При нажатии на кнопку панель программных клавиш добавляется как последняя панель. Выход из меню: повторное нажатие кнопки **SPEC FCT**, система ЧПУ отобразит последнюю активную панель
Программирование движений подвода и отвода с помощью клавиши **APPR DEP**	При нажатии на кнопку панель программных клавиш открывается как подменю. Выход из подменю: повторное нажатие кнопки **APPR DEP**, система ЧПУ отобразит последнюю активную панель	При нажатии на кнопку панель программных клавиш добавляется как последняя панель. Выход из меню: повторное нажатие кнопки **APPR DEP**, система ЧПУ отобразит последнюю активную панель
Нажатие клавиши **END** при активных меню **CYCLE DEF** и **TOUCH PROBE**	Завершает процесс редактирования и вызывает управление файлами	Закрывает текущее меню
Вызов управления файлами при активных меню **CYCLE DEF** и **TOUCH PROBE**	Завершает процесс редактирования и вызывает управление файлами. Соответствующая панель Softkey остается активной после завершения управления файлами	Сообщение об ошибке **Клавиша не распологает функцией**.
Вызов управления файлами при активных меню **CYCL CALL**, **SPEC FCT**, **PGM CALL** и **APPR/DEP**	Завершает процесс редактирования и вызывает управление файлами. Соответствующая панель Softkey остается активной после завершения управления файлами	Завершает процесс редактирования и вызывает управление файлами. Выбор базовой панели Softkey выполняется после завершения управления файлами

Функция	TNC 620	iTNC 530
Таблица нулевых точек:		
■ Функция сортировки по значениям в пределах одной оси	■ Доступно	■ Не доступно
■ Сброс таблицы	■ Доступно	■ Не доступно
■ Переключение вида список/форма	■ Переключение с помощью клавиши выбора разделения экрана	■ Переключение с помощью Softkey
■ Добавление строк	■ Разрешено везде, новая нумерация возможна после опроса. Добавляется пустая строка, заполнение 0 выполняется вручную	■ Возможно только в конце таблицы. Добавляется строка со значениями 0 во всех ячейках
■ Копирование значений позиции отдельной оси в таблицу нулевых точек при нажатии клавиши	■ Доступно в режимах работы **Отраб.отд.бл. программы** и **Автоматическая отработка программы**	■ Доступно
■ Копирование значений позиции всех активных осей в таблицу нулевых точек при нажатии клавиши	■ Не доступно	■ Доступно
■ Копирование последней измеренной с помощью щупа TS позиции при нажатии клавиши	■ Не доступно	■ Доступно
Программирование свободного контура FK:		
■ Программирование параллельных осей	■ Независимо с пом. X/Y-координат, переключение с пом. **FUNCTION PARAXMODE**	■ Зависит от станка и его параллельных осей
■ Автоматическое исправление ссылок	■ Ссылки в подпрограммах контура не исправляются автоматически	■ Все ссылки исправляются автоматически
■ Определить плоскость обработки при программировании	■ BLK-форма ■ Программная клавиша **Уровень XY ZX YZ** при различиях в плоскостях обработки	■ BLK-форма

Функция	TNC 620	iTNC 530
Программирование Q-параметров:		
■ Формула Q-параметра с SGN	**Q12 = SGN Q50** ■ при **Q50 = 0 - Q12 = 0** ■ при **Q50 > 0 - Q12 = 1** ■ при **Q50 < 0 - Q12 = -1**	**Q12 = SGN Q50** ■ при **Q50 >= 0Q12 = 1** ■ при **Q50 < 0 - Q12 = -1**
■ Доступ к данным таблицы	■ С помощью **SQL**-команд и через **FN 18** или функции **TABREAD-TABWRITE** ■ С помощью **TABDATA** на таблицах инструментов и коррекций	■ С помощью функций **FN 18** или **TABREAD-TABWRITE**
■ Доступ к параметрам станка	■ С помощью **CFGREAD**-функции	■ С помощью функций **FN 18**
■ Настройка интерактивных циклов при помощи **CYCLE QUERY**, например, циклы измерительного щупа в ручном режиме	■ Доступно	■ Не доступно
Действия при сообщениях об ошибках:		
■ Помощь при сообщениях об ошибках	■ Вызов с помощью кнопки **ERR**	■ Вызов с помощью кнопки **HELP**
■ Смена режима работы, если активно меню помощи	■ Меню помощи закрывается при смене режима работы	■ Смена режима работы запрещена (Клавиша без функции)
■ Выбор фонового режима работы, если активно меню помощи	■ Меню помощи закрывается при переключении с помощью F12	■ Меню помощи остается открытым при переключении с помощью F12
■ Идентичные сообщения об ошибках	■ Сохраняются в списке	■ Отображаются только один раз
■ Квитирование сообщений об ошибках	■ Каждое сообщение об ошибке (также при его многократном отображении) должно быть квитировано, доступна функция **УДАЛИТЬ ВСЕ**	■ Сообщение об ошибке квитируется только один раз
■ Доступ к функциям протокола	■ Доступен протокол событий и работоспособные функции фильтра (ошибки, нажатия клавиш)	■ Доступен полный протокол событий без функций фильтра
■ Сохранение сервисного файла	■ Доступно. При аварийном отказе системы сервисный файл не создаётся ■ Выбираемый номер ошибки для автоматического создания сервисного файла	■ Доступно. При аварийном отказе системы сервисный файл создаётся автоматически

Функция	TNC 620	iTNC 530
Функция поиска:		
■ Список последних искомых слов	■ Не доступно	■ Доступно
■ Отображение элементов активных кадров	■ Не доступно	■ Доступно
■ Отображение списка всех доступных NC-кадров	■ Не доступно	■ Доступно
Запуск функции поиска в выделенном состоянии с помощью кнопок со стрелками вверх/вниз	Работает максимум до 50 000 кадров УП, настраивается посредством данных конфигурации	Нет ограничений по длине программы
Графика при программировании:		
■ Представление координатной сетки в масштабе	■ Доступно	■ Не доступно
■ Редактирование подпрограмм контура в SLII-циклах с помощью **AUTO DRAW ON**	■ При сообщениях об ошибке курсор стоит на кадре УП **CYCL CALL** в главной программе	■ При сообщении об ошибке курсор стоит на кадре УП, вызвавшем ошибку, в подпрограмме контура
■ Перемещение окна масштабирования	■ Функция повторения не доступна	■ Функция повторения доступна
Программирование вспомогательных осей:		
■ Синтаксис **FUNCTION PARAXCOMP**: задание поведения индикации и движений перемещения	■ Доступно	■ Не доступно
■ Синтаксис **FUNCTION PARAXMODE**: задание связи перемещаемой параллельной оси	■ Доступно	■ Не доступно

Сравнение: различия при тестировании программ, функциональность

Функция	TNC 620	iTNC 530
Вход при помощи клавиши **GOTO**	Функция возможна, когда программная клавиша **СТАРТ ПОКАДРОВО** еще не нажата	Функция возможна также после **СТАРТ ПОКАДРОВО**
Расчет времени обработки	Время обработки суммируется при каждом повторении моделирования, запущенного Softkey СТАРТ	Время обработки считается с 0 при каждом повторении моделирования, запущенного Softkey СТАРТ
Покадровая отработка программы	В циклах образцов отверстий и **CYCL CALL PAT** управление останавливается на каждой точке.	Циклы образцов отверстий и **CYCL CALL PAT** управление воспринимает как кадр УП

Сравнение: различия при тестировании программ, управление

Функция	TNC 620	iTNC 530
Функция изменения масштаба	Каждая плоскость резания выбирается отдельной Softkey	Плоскость резания выбирается с помощью переключающей Softkey
Дополнительные M-функции, индивидуальные для станка	Приводят к сообщениям об ошибках, если они не интегрированы в PLC	Игнорируются при тестировании программы
Просмотр/редактирование таблицы инструмента	Функция доступна через Softkey	Функция недоступна
Представление инструмента	■ бирюзовый: длина инструмента ■ красный: длина режущей кромки и инструмент находятся в зацеплении ■ синий: длина режущей кромки и инструмент не связаны между собой;	■ - ■ красный: инструмент в зацеплении ■ зеленый: инструмент не в зацеплении
Опции отображения трехмерного представления	Доступно	Функция недоступна
Настраиваемое качество модели	Доступно	Функция недоступна

Сравнение: различия в программных станциях

Функция	TNC 620	iTNC 530
Демонстрационная версия	Невозможно выбрать управляющую программу с более чем 100 кадрами УП, это приводит к сообщению об ошибке	Управляющие программы с более чем 100 кадрами УП могут быть выбраны, но представлены будут максимум 100 кадров УП, оставшиеся кадры УП не будут выведены
Демонстрационная версия	Если при вложении с помощью **PGM CALL** достигается 100 NC-кадров, тестовая графика не покажет картинку, сообщение об ошибке при этом не выдается	Вложенные управляющие программы могут быть смоделированы
Демонстрационная версия	В управляющую программу можно перенести до 10 элементов из CAD-Viewer.	В управляющую программу можно перенести до 31 строки из DXF-конвертера.
Копирование NC-программ	Возможно копирование с помощью Windows-Explorer в или из папки **TNC:**	Копирование выполняется или с помощью **TNCremo** или с помощью управления файлами с программной станции
Переключение горизонтальной панели Softkey	Щелчок мыши на прямоугольнике переключает на одну панель вправо или влево	Щелчок мыши на любой панели активирует ее

Указатель

3

3D-коррекция..... 488
Face Milling..... 493
Peripheral Milling..... 495
дельта-значения..... 491
нормированный вектор..... 490
ориентация инструмента... 492
формы инструмента..... 491

A

ADP..... 504

B

Batch Process Manager
Основы..... 536

C

CAD-Import..... 507
CAD-Viewer..... 507
базовые настройки..... 509
выбор контура..... 519
выбор позиции обработки.. 523
настройка слоя..... 511
установка слоя..... 515
установку точки привязки... 512
фильтр для позиций сверления..... 525
CAM-программирование 488, 498
Component Monitoring..... **415**

D

DNC
информация из NC-программы..... 323

F

FCL-функция..... 40
FK программирование
графика..... 189
FK-программирование
возможности ввода
вспомогательные точки. 196
данные окружности..... 194
замкнутые контуры..... 195
направление и длина элементов контура..... 193
ссылки..... 197
конечная точка..... 193
круговые траектории..... 192
общие положения..... 186
открыть диалоговый режим.... 190
прямые..... 191
FN14: ERROR: выдача сообщений об ошибках..... 303
FN 16: F-PRINT: форматированный вывод текста.. 310
FN 18: SYSREAD: считывание системных данных..... 319
FN 19: PLC: передача значений в PLC..... 320
FN 20: WAIT FOR: синхронизировать NC и PLC.. 321
FN 23: ДАННЫЕ ОКРУЖНОСТИ: расчёт окружности по 3 точкамFN 23..... 291
FN 24: ДАННЫЕ ОКРУЖНОСТИ: расчёт окружности по 4 точкамFN 24..... 291
FN 26: TABOPEN: открыть свободно определяемую таблицу 426
FN 27: TABWRITE: запись в свободно определяемую таблицу..... 427
FN 28: TABOPEN: открыть свободно определяемую таблицу 428
FN 29: PLC: передача значений в PLC..... 322
FN 37: ЭКСПОРТ..... 322
FN38: SEND: передать информацию..... 323
FUNCTION COUNT..... 416
FUNCTION DWELL..... 434
FUNCTION FEED DWELL..... 432

G

GOTO..... 204

L

Liftoff..... **435**
Look ahead..... 249

M

M91, M92..... 241

N

NC-программа
редактирование..... 105

P

Paraxcomp..... 382
Paraxmode..... 382
PLANE-функция
наклонное фрезерование.. 471
определение инкрементально.. 457
определение пространственного угла..... 446
определение точек..... 455
определение угла проекции.... 448
определение угла Эйлера. 450
процедура позиционирования.. 460

Q

Q-параметр
выводить в отформатированном виде. 311
контролировать..... 300
программирование..... 325
строковый параметр QS.... 325
экспорт..... 322
Q-параметры..... 280, 281
локальные параметры QL.... 280, 281
не стираемые параметры QR..... 280, 281
передача значений в PLC..... 320, 322
программирование..... 280
с предопределенными значениями..... 338

S

SPEC FCT..... 376

T

TABDATA..... 411
TCPM..... 482
сброс..... 487
Teach In..... **104**
TNCguide..... 231
TOOL DEF..... 136
TRANS DATUM..... 402
T-вектор..... 490

В

ВекторPLANE-функция
определение вектора..... 452
Вектор нормали к поверхности.... 452, 472, 488, **490**
Вид формы..... 426
Винтовая линия..... 182
Вложенные подпрограммы.... 270
Время выдержки
однократно..... 434
сбросить..... 433
циклическое..... 432
Вход в контур..... 156
Выберите позиций отверстий
Значок..... 524
Выбор единиц измерения..... 100
Выбор контура из DXF..... 519
Выбор позиции из файлов CAD..... 523
Выбор позиций отверстий
выделение мышью..... 524
Выбор позиций сверления
выбор по отдельности..... 524

Выбор точки привязки..... 94
Выверка оси инструмента..... 470
Вывод данных
на экран..... 318
Вывод данных на сервер..... 319
Выводить сообщения на
экран..... 318
Выдача сообщений об
ошибках..... 303
Вызов данных инструмента
TOOL CALL..... 136
Вызов программы
Вызов произвольной
программы..... 265
Выход из контура..... 156
Вычисления в скобках..... 295

Г

Главные оси..... 92
Графика программирования.. 189
Графики
при программировании..... 221
увеличение фрагмента.. 223
Группы деталей..... 285

Д

Данные инструмента..... 133
ввод в программу..... 136
вызов..... 136
дельта-значения..... 135
Данные инструментов
заменить..... 122
Движение по траектории..... 166
декартовы координаты
обзор..... 166
полярные координаты..... 179
круговая траектория с
плавным переходом..... 181
обзор..... 179
прямоугольные координаты....
166
Движения по траектории
полярные координаты
прямая..... 180
Декартовы координаты
круговая траектория с центром
окружности CC..... 171
Диалог..... 102
Диалог открытым текстом..... 102
Директория..... **113**, 119
копирование..... 123
создание..... 119
удаление..... 124
Дисплей..... 73
Длина инструмента..... 133
добавление комментария.... 207,
208
Дополнительные оси..... 92
Дополнительные функции..... 238
ввод..... 238
для задания координат..... 241
для контроля выполнения
программы..... 240
для определения
характеристик контурной
обработки..... 244
для осей вращения..... 473
для шпинделя и подачи
СОЖ..... 240
Доступ к таблице
SQL..... 345
TABDATA..... 411

Ж

Жёсткий диск..... 111
Жесты..... 551

З

Загрузка вспомогательных
файлов..... 235
Закругление углов M197..... 257
Замена текста..... 110
Запись в протокол..... 323
Запись в таблицу
TABWRITE..... 427
Захват текущей позиции..... 167

И

Импорт
Таблица от iTNC 530..... 429
Имя инструмента..... 133

К

Кадр..... 106
вставить, изменить..... 106
удаление..... 106
Кадр УП..... 106
Калькулятор..... 214
Команды SQL..... 345
Контекстно-зависимая функция
помощи..... 231
Контроль измерительного щупа...
254
Контроль компонентов..... **415**
Копирование частей программы..
108, 108
Коррекция инструмента..... 143
Длина..... 143
Радиус..... 144
Таблица..... 408
Коррекция на инструмент
трехмерная..... 488
Коррекция на радиус
внешние углы, внутренние
углы..... 147
Коррекция радиуса..... 144
ввод..... 146, 147
Коэффициент подачи для
движений при врезании M103 246
Круговая траектория..... 171, 181
вокруг полюса..... 181
с фиксированным радиусом....
173
Круговая траектория с плавным
переходом..... 175

М

Многоосевая обработка..... **440**

Н

Назначение фактической
позиции..... 104
Наклон без осей вращения.... 470
Наклонное фрезерование на
наклонной плоскости..... 471
Наложение позиционирования
маховичком M118..... 251
Номер инструмента..... 133

О

Обработка нескольких осей... 482
Оглавление управляющей
программы..... 212
О данном руководстве..... 32
Округление значений..... 368
Определение заготовки..... 100
Определение локальных Q-
параметров..... 284
Определение нестираемых Q-
параметров..... 284
Опции..... 36
Опции программного
обеспечения..... 36
Ориентированная на инструмент
обработка..... 533
Оси вращения..... 473, 477
оптимизированное
перемещение: M126..... 475
Основы..... 80
Ось вращения
сокращение индикации M94....
476
Отвод от контура..... 252
Отображение управляющей
программы..... 207

П

Параллельные оси..... 382
Параметр строки
присвоение..... 326
чтение системных данных. 330
Параметры строки

объединение..... 327
Переход
с GOTO..... 204
Печатать сообщение..... 319
Повтор частей программы..... 263
Подача
возможности ввода..... 103
по осям вращения, M116... 473
Подача в миллиметрах/оборот шпинделя M136..... 247
Подпрограмма..... 261
Позиции на детали..... 93
Позиционирование
при наклонной плоскости обработки..... 481
при развёрнутой плоскости обработки..... 243
Полная окружность..... 171
Полярная кинематика..... 391
Полярные координаты..... 92
круговая траектория вокруг полюса CC..... 181
основные положения..... 92
программирование..... 179
Помощь при сообщениях об ошибках..... 224
Постпроцессор..... 500
Преобразование координат... 401
Припуск размеров инструмента
подавление сообщения об ошибке:M107..... 489
Программа..... 95
оглавление..... 212
открытие новой программы.... 100
создание..... 95
Программирование FK
Плоскость обработки..... 188
Программирование Q-параметров
дополнительные функции.. 302
Основные математические функции..... 286
Расчёт окружности..... 291
решения если/то..... 292
Тригонометрические функции.. 289
указания по программированию..... 283
Программирование перемещений инструмента.... 102
Программирование свободного контура FK..... 186
Прямая..... **167**, 180
Прямоугольные координаты
круговая траектория с заданным радиусом..... 173
прямая..... 167
Прямоугольные координаты
круговая траектория с плавным переходом..... 175
Пульсирующая частота вращения..... 430
Пульсирующая частота вращенияРезонансные колебания..... 430
Пульт управления..... 74
Путь..... 114

P

Радиус инструмента..... 135
Разворот
плоскости обработки.. 441, 443
Разворот плоскости обработки
программирование..... 441
Разделение экрана..... 74
Разделение экрана CAD-Viewer..... 506
Разомкнутые углы контура M98..... 245
Расчёт окружности..... 291
Режимы работы..... 77

C

Свободно определяемая таблица
записать..... 427
Свободно определяемые таблицы
открыть..... 426, 428
Сенсорные жесты..... 551
Сенсорный пульт управления 549
Сенсорный экран..... 548
Синхронизировать NC и PLC. 321
Синхронизировать PLC и NC. 321
Система iTNC 530..... 72
Система отсчета..... 92
инструмент..... 90
Система отсчёта..... 81
Базовая..... 85
Входная..... 89
деталь..... 86
плоскость обработки..... 88
станок..... 82
Система помощи..... 231
Системные данные
Список..... 560
Скругление углов..... 169
Смена инструмента..... 140
Смещение нулевой точки..... 401
ввод координат..... 402
сброс..... 404
через таблицу точек..... 403
Сообщение об ошибке
удалить..... 227
Сообщения об ошибках..... 224
помощь при..... 224
фильтрация..... 226
Сообщения об ошибках ЧПУ. 224
Сохранение сервисных файлов... 230
Специальные функции..... 376
Спиральная интерполяция.... 182
Сравнение функций..... 606
Стандартные значения для программы..... 378
Статус файла..... 116
Строковый параметр
копирование части строки. 329
определение длины..... 333
преобразование..... 331
проверка..... 332
Строковый параметрТекстовые переменные..... 325
Счетчик..... 416
Считывание машинных параметров..... 335
Считывание системных данных... **319**

T

Таблица коррекции
создание..... 409
Тип..... 408
Таблица палет..... 528
вставка столбца..... 532
выбор и выход..... 532
ориентированная на инструмент..... 533
Применение..... 528
редактировать..... 531
столбцы..... 528
Текстовые файлы..... 418
Текстовый редактор..... 210
Текстовый файл
открытие и выход..... 418
поиск фрагментов текста... 421
создать..... 311
форматированный вывод.. 310
функции удалений..... 419
Тепловая карта..... 415
Технологическая цепочка..... 499
Тригонометрические функции 289
Тригонометрия..... 289

У

Управление пакетными процессами..... 536
изменить список заданий... 544
открыть..... 540
применение..... 536
создать список заданий..... 543
список заданий..... 537
Управление перемещением... 504
Управление файлами

выбор файла..... 117
вызов..... 116
директории..... 113
копирование..... 123
создание..... 119
копирование таблицы..... 122
обзор функций..... 115
переименование файла..... 126
тип файлов..... 111
типы внешних файлов..... 113
удаление файла..... 124
Управляющая программа..... 95
оглавление..... 212
Уровень версии..... 40
Ускоренный ход..... 130
Условный переход..... 293

Ф

Файл
защита..... 127
копирование..... 120
маркировать..... 125
создание..... 119
Файлы
перезаписывать..... 121
сортировка..... 126
Файлы ASCII..... 418
Фаска..... 168
Фильтр для позиций сверления при извлечении данных из файлов CAD..... 525
Функции траектории
основные положения..... 150
Функции траекторий
основные положения
окружности и дуги окружностей..... 153
предварительное позиционирование..... 154
Функции файла..... 398
Функция PLANE..... **441**, 443
Обзор..... 443
Автоматический поворот.... 461
Выбор возможных решений.... 464
определение угла оси..... 458
сброс..... 445, 445
тип преобразования..... 467
Функция поиска..... 109

Ц

Центр окружности..... 170

Ч

частота вращения шпинделя
ввод..... 136
чистка..... 75
Чтение системных данных..... 330

Э

Экран
сенсорный экран..... 548
Экранная клавиатура.... 75, 76, 206, 206

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

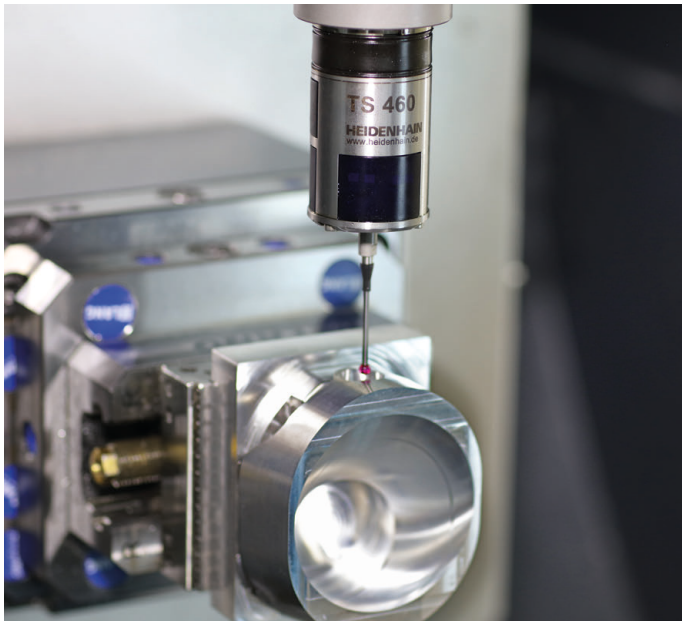
Измерительные щупы компании HEIDENHAIN

помогают уменьшить вспомогательное время и улучшить точность соблюдения размеров изготовляемых деталей.

Измерительные щупы для заготовок

TS 248, TS 260	передача данных по кабелю
TS 460	Радио или инфракрасная передача
TS 640, TS 740	Инфракрасная передача

- Выверка заготовки
- Установка точки привязки
- Измерение заготовок



Инструментальные щупы

TT 160	передача данных по кабелю
TT 460	Инфракрасная передача

- Измерение инструмента
- Контроль износа
- Обнаружение поломки инструмента

Исходная документация
1096883-R7 · Ver07 · SW08 · 01/2021 · H · Printed in Germany