

WSTĘP

Opracowanie to ma pomóc w nauce obsługi i programowania obrabiarek firmy EMCO ze sterowaniem Sinumerik 840D.

Opracowanie składa się z opisu procedur podstawowych operacji obsługowych oraz z tłumaczenia najistotniejszych stron z instrukcji programowania firmy EMCO.

W dużej części występują też informacje nie zamieszczone w instrukcjach obsługi, które jednak uznaliśmy za ważne i niezbędne w nauce obsługi i programowania symulatora obrabiarki.

Opracowanie nie stanowi dosłownego tłumaczenia wszystkich dostarczonych z obrabiarką instrukcji. Jest jednak wystarczające do opanowania podstaw pracy.

W wypadku wystąpienia jakichkolwiek pytań czy wątpliwości odnośnie pracy z obrabiarkami firmy EMCO, prosimy zwracać się do firmy FESTO Sp. z o.o.

Jeśli znajdą Państwo błędy lub nieścisłości w poniższym opracowaniu, prosimy o pomoc i informację w tej kwestii. Mile widziane będą również krytyczne uwagi dotyczące tego opracowania.

Życzymy Państwu przyjemnej pracy z obrabiarkami sterowanymi numerycznie firmy EMCO.

Firma Festo Sp. z o.o. Piotr Lecyk autor opracowania

SPIS TREŚCI

Część I Instrukcja obsługi

Klawiatura obrabiarki	4
Ekran	4
Tryby pracy	5
Zakresy operacji	6
Tryby sterowania ręcznego	12
Tryb najazdu na punkt referencyjny	12
Tryb MDA	13
Punkty zerowe maszyny	14
Przesunięcie punktu zerowego	15
Ustawianie narzędzi	16
Tryb Edycji	20
Struktura programu	21
Pomoc w programowaniu	22
Korekcja	25
Symulacja obróbki	32
3D VIEW	34
Tryb Automatyczny	40
Drukowanie programu	42
Nagranie programu na dyskietkę	42
Wczytanie programu z dyskietki	43
Przykład programu	43
Programowanie zaawansowane	44

Część II Tłumaczenie wybranych stron instrukcji programowania.

A1	Punkty zerowe	46
A2	Przesunięcie punktu zerowego	47
A3	Dane narzędzia	48
B2	Klawiatura adresowa i numeryczna	49
B3	Znaczenie klawiszy	50
B4	Podział ekranu	51
B6	Klawiatura maszyny	52
B7	Klawiatura maszyny	53
B8	Klawiatura komputera	54
C4	Zakresy operacji	55
D2	Funkcje G	56
D3	Funkcje G	57
D4	Funkcje M	58
D5	Cykle	59
D6	Skróty komend	60
D7	Skróty komend	61
D8	Skróty komend	62
D9	Skróty komend	63
D10	Funkcje arytmetyczne	64
D29	Podprogramy	65
D39	Współrzędne i punkty zerowe	66
D42	TRANS, ATRANS	67
D43	ROT, AROT	68
D47	Programowanie narzędzia	69
D80	Cykle wiercenia	70
D81	Cykle wiercenia	71
D89	Cykle tokarskie	72
D90	Cykle tokarskie	73
D91	Cykle tokarskie	74

Klawiatura obrabiarki

Klawiatura obrabiarki składa się z kilku części o zróżnicowanym przeznaczeniu.



Klawiatura adresowa – klawisze z literami, cyframi i klawisze edycji, służy głównie do programowania komputera maszyny.

Klawiatura funkcyjna – klawisze których znaczenie zmienia się w zależności od wybranego trybu, zakresu operacji oraz od wykonywanej czynności. Znaczenia klawiszy funkcyjnych pokazywane są u dołu i z prawej strony ekranu.

W dolnym rzędzie klawiszy funkcyjnych znajduje się klawisz wyboru zakresu operacji.

Klawiatura maszynowa – składa się z klawiszy które służą do obsługi obrabiarki. Po prawej stronie klawiatury maszynowej znajduje się pokrętło trybów.

Dokładne znaczenia klawiszy sterownika są opisane w przetłumaczonej sekcji B instrukcji programowania.

Ekran Sinumerik 840

Ekran sterownika Sinumerik 840D przypomina wyglądem okna Windows, gdyż podzielony jest na szereg pól.

Wyświetlane informacje zmieniają się w zależności od aktualnie wybranego zakresu operacji oraz od aktualnie wykonywanej czynności.

Dokładny opis pól ekranu znajduje się w przetłumaczonej sekcji B instrukcji programowania.

Tryby pracy i zakresy operacji.

W systemie SINUMERIK 840 dwa najważniejsze dla operatora elementy to:

- pokrętło trybów
- przycisk wyboru zakresu operacji.

Tryby pracy

Istnieją następujące wybierane pokrętłem tryby pracy maszyny:

REF - Tryb najazdu na punkt referencyjny. Używany jedynie do wyzerowania układów pomiarowych po uruchomieniu maszyny.

AUTO - Tryb AUTOMATYCZNY – służy do uruchamiania obróbki wg przygotowanego wcześniej programu NC.

EDIT – Tryb pisania, kasowania, poprawiania programów NC. Obrabiarka zachowuje się raczej jak komputer a nie jak maszyna.

MDA – Tryb wydawania obrabiarce pojedynczych rozkazów z klawiatury. Polecenia są zapominane po wykonaniu.

JOG - Tryby ręcznego sterowania maszyną.

W pierwszym z nich narzędzie porusza się póki trzymamy wciśnięty klawisz posuwu.

W następnych pojedyncze wciśnięcie klawisza posuwu powoduje przesunięcie narzędzia o 1, 10, 100, 1000, 10000 mikrometrów. Przesunięcie o 1 mikrometr nie działa dokładnie ponieważ pojedynczy krok silnika krokowego osi maszyny wynosi 2,5 mikrometra.

Zakresy operacji

Zakres operacji (operating area) oznacza raczej rodzaj informacji które będą przedstawiane na ekranie.

Użycie zakresów operacji powinno korelować z ustawieniami pokrętła trybów np. dla uruchomienia obróbki programu musimy wybrać tryb automatyczny, oraz należało by wybrać zakres operacji MACHINE, ponieważ na tym ekranie mamy przedstawione najwięcej danych dotyczących aktualnej obróbki.

Do pisania programów należy wybrać tryb EDYCJI oraz zakres operacji PROGRAM.

Do ustawień punktów zerowych i danych narzędzi będzie przydatny tryb sterowania ręcznego oraz zakres operacji PARAMETR.

🚑 WinNC SINUM	IERIK 840D TURN (d	e) Emco				
Machine	Channel 1		Jog			\frown
Channel reset	:					
Program abort	ted			ROV		
⁺ _{≥t} MCS	Position		D-to-go	Master	spindle S1	MDA
x	40.000	mm	0.000	Act.	0.000 U/min	
z	181.000	mm	0.000	Set	0.000 U/min	JOG 163
				Pos	0.000 deg	
					100.000 %	REPOS DF4
				Power [%]		\
				Feedrate	mm/min	REF DF5
				Act.	0.000 100.000 %	
				Set	0.000	17.F6
				Tool		
				Preselected	tool:	DF7
				▶T-1		
				G00	G40	Single ^{DF8}
					/	block
Machine Ft	Parameter F2 Pro	ogram	F3 Services F4	Diagnosis ^{F6}	Startup F6	F7 F8
	$\overline{\ }$				/	
	Wybór zak	resu op	peracji		Wybór trybu p	oracy

Ekran sterownika z wyborem zakresu operacji.

F1 Machine Wyświetlanie danych dotyczących obróbki.

(położenie narzędzia, posuw, obroty, aktywne funkcje itp.)

🛃 WinNC SINUM	IERIK 840D TURN (c) Emco					□×
Machine	Channel 1		Jog				
Channel reset	t					G	①F1
Program abort	ted			ROV		function	
HOC	Desition			884	-	Auxiliary	17F2
-∑⊣ Mics	Position		D-to-go	Master spin	dle S1	function	
x	40.000	mm	0.000	Act.	0.000 U/min		
z	181.000	mm	0.000	Set	0.000 U/min	Spindles	₫F3
				Pos	0.000 deg		
					400.000 %	Avie	11F4
					100.000 %	feedrate	
	•			Power [%]			
					\		17 F6
Pozyc	ja i dystans do	przeje	chania	Feedrate	nım/min		
				Act.	0.000 100.000 %		
				Set	0.000	Zoom	17F6
				Tool		act. val.	
	Posuw	,		•		1	
				Preselected too	ı: \	Act. val.	17 F7
				▶T-1		wcs	
	Alchaupo por	zodzie		G00 G4	0		0.52
	Aktywne nar	zęuzie					UPd
F1	Preset F2		F3 F4	F6 Han	dwheel F6 INC	F7	F8

W tym polu można wyświetlić:

SHIFT + F1	Aktywne funkcje G
SHIFT + F2	Aktywne funkcje pomocnicze
SHIFT + F3	Dane o obrotach wrzeciona
SHIFT + F4	Położenia i posuwy osi na całym
	ekranie
SHIFT + F6	Położenia na całym ekranie
SHIFT + F7	Współrzędne maszynowe /
	przedmiotu

F2 Parametr Zakres operacji dotyczący zmiany parametrów obrabiarki.

WinNC SINUMERIK 840D TI	JRN (c) Emco)				
Parameter and the		log				
Channel 1						- 051
Channel reset						T no.
Program aborted				ROV		т
Tool offsets				TO area	4	Tno. ^{DF2}
rooronsets				ro area		-
Tnumber	1	D number	1	No. of c.edges	1	
Tool type	510	Finishing to	ool	•		D no. DF3
C. edge pos.	3	-				+
	_					
Tool length comp.	Geomet	∷ry W	Vear	Base		Dno. ^{⊕F4}
Length 1 :		0.000	0.000	0.00	00 mm	-
Length 2 :		0.000	0.000	0.00	00 mm	
						delete ^{DF6}
Radius compensation						delete
Radius :		0.400	0.000	mm		
						goto ™®
Technology						Overview ^{DF7}
Clear.angle :		0.000 D	ea.			
DP25 res:		0.000	- 3.			
						new ^{DF8}
Tool FI R	F2 Setting	F3 Zero	F4 User	F6	F6	F7 Determine F8
offset parameter	data	offset	data			compensa.

F1 Tool offset – ustawianie danych narzędzi

- F2 R parameter ustawienia początkowe parametrów R.
- F3 Setting data Ustawienia początkowych obrotów i posuwu dla trybu ręcznego
- F4 Zero offset ustawienia przesunięć punktów zerowych (G54 G57)
- F5 User data nie aktywne.

F3 Program – Zakres operacji dotyczący pisania, kasowania, kopiowania programów.

nnc Sinumerik 840D turn (c) Ei	nco				-	
Program Channel 1	Jog					
Channel reset					new	17F1
Program aborted			ROV			
					Conv	fTF2
Part programs					copy	
Name	Туре	Length	Date	Enable		
G81CHE01	MPF	285	24.05.00		Paste	17 F3
G81G0001	MPF	159	24.05.00			
G81G0002	MPF	155	24.05.00			
G81G0202	MPF	327	24.05.00		delete	11F4
G81G3301	MPF	568	24.05.00		delete	0.4
G81G4201	MPF	189	24.05.00			
G81G4202	MPF	343	24.05.00			
G81G8101	MPF	212	24.05.00		Re-	17 F6
G81G8201	MPF	218	24.05.00		name	
G81RND01	MPF	280	24.05.00			
G81RND02	MPF	288	24.05.00			
G81SUB01	MPF	368	24.05.00		Alter enable	17 F6
					Program selectio	10F7 n
Proce INPLIT kow to odit prog	rami					
Press INPOT key to ealt prog	ram:					TLE8
						UFa
Work- Fi Part F2 Sub-	F ³ Standar	d ^{F4} User	F6 Clip-	F6	F7 Memory	F8

Menu poziome

- F1 Workpieces półfabrykaty
- F2 Part programs programy obróbki
- F3 Subprograms podprogramy
- F4 Standard cycles cykle obróbcze
- F5 User cycles cykle użytkownika
- F6 Clipboard schowek

Menu pionowe

- SHIFT + F1 New otwarcie nowego programu
- SHIFT + F2 Copy kopiowanie programu
- SHIFT + F3 Paste wklejenie programu
- SHIFT + F4 Delete kasowanie programu
- SHIFT + F5 Rename zmiana nazwy programu
- SHIFT + F6 Alter enable zezwolenie na uruchamianie programu
- SHIFT + F7 Program selection wybór programu

F4 Services – wprowadzanie i wyprowadzanie danych na drukarkę, dyskietki, port RS232.

🛃 WinNC SINUM	IERIK 840D TU	RN (c) Emco						
Services	Channel 1		Jog					
Channel reset								17F1
Program abort	ted			ROV				
							start	℃F2
Output data :			_	_	_			
Name								
E .							stop	₫F3
Data Morknieces								
Part programs								
Subprogram							RS 232 C	17F4
User cycles							user	
Standard cycle	IS							
							Printer	17 F6
							RS 232 C	17 F6
							FG/FC	
							Drive	13 F7
								0.55
								U⊮8
Data in El	Data out E	Clin F3	Error F	4 F6	Execution F6	F7	Cot	F8
Data in	Data out	board	log		from ext.		Set	

Menu poziome

- F1 Data in wczytywanie danych
- F2 Data out wyprowadzanie danych
- F3 Clipboard schowek
- F4 Error log informacje o komunikacji RS232
- F6 Execution from ext wykonanie z urządzeń zewnętrznych
- F8 Set ustawienia transmisji dla RS232

Menu pionowe

- SHIFT + F1 Start rozpoczęcie procesu
- SHIFT + F2 Stop zakończenie procesu
- SHIFT + F3 RS232 user dane przez port RS232
- SHIFT + F4 Printer wyrzucanie danych na drukarkę
- SHIFT + F5 Rename zmiana nazwy programu
- SHIFT + F6 RS232 PG PC
- SHIFT + F7 Drive dane na/z stacji dysków

FESTO

Na głównym oknie można dokonać wyboru eksportowanych/importowanych danych:

Data - dane narzędzi, przesunięcia punktu zerowego, parametry R

Workpieces - półfabrykaty

Part programs - programy NC

Subprogram - podprogramy

User cycles - cykle użytkownika

Standard cycles – cykle standardowe

F5 Diagnostics – informacje i komunikaty alarmowe.

🛃 WinNC SINUMERIK 840D TURN (c) Emco	_				_ 🗆 >	<
Diagnosis channel 1	Jog					
Channel reset					10	71
Program aborted		ROV				
Number Date Del cri	Text				U.	2
					ÐF	3
					D.E	4
					01	76
					ÐF	6
					D1	-7
					ប្រ	-8
alarms F1 Messages F2 F3	Service	F4 PLC F6	F6	Cust F7	Version F	8
	display			info		

Tryby sterowania ręcznego

Istnieje 6 trybów sterowania ręcznego obrabiarką.

JOG JOG 1 JOG 10 JOG 100 JOG 1000 JOG 10000

We wszystkich trybach maszyna zachowuje się jak obrabiarka konwencjonalna z cyfrowym odczytem położenia.

We wszystkich trybach można przesuwać narzędzie w przestrzeni roboczej przy użyciu klawiszy posuwu.

W pierwszym trybie narzędzie przesuwa się dopóki trzymamy wciśnięty klawisz posuwu.

W następnych trybach po pojedynczym przyciśnięciu klawisza posuwu narzędzie wykonuje ruch o 1, 10, 100, 1000 i 10000 mikrometrów.

Tryby te służą do precyzyjnego pozycjonowania narzędzia.

We wszystkich trybach sterowania ręcznego można załączyć obroty wrzeciona klawiszem



Tryb najazdu na punkt referencyjny

Uruchomienie obrabiarki:

- 1. Sprawdzić stan maszyny, sprawdzić czy narzędzie nie jest zablokowane w przedmiocie.
- 2. Załączyć maszynę kluczykiem.
- 3. Załączyć pulpit sterowniczy



- 5. Przyjąć do wiadomości komunikat o potrzebie wykonania najazdu na punkt referencyjny klawiszem Reset
- 6. Wybrać pokrętłem tryb najazdu na punkt referencyjny REF
- 7. Naciskać po kolei strzałki kierunków, aż maszyna wykona najazd na punkt referencyjny we wszystkich osiach.

Po wykonaniu tych czynności, jeśli na ekranie nie pojawią się inne komunikaty alarmowe maszyna jest gotowa do pracy.



Tryb MDA

Tryb MDA służy do wydawania obrabiarce pojedynczych poleceń.

Polecenia są wykonywane po naciśnięciu klawisza NC START po czym są zapominane przez sterownik. W systemie Sinumerik 840 polecenia zapominane są po zmianie trybu pracy lub zakresu operacji.

Tryb MDA najlepiej stosować w połączeniu z zakresem operacji MACHINE.

HinNC SINUK	IERIK 840D TURN (c) Emco				
Machine	Channel 1		MDA osto	DIR RE1.SYF		
Channel reset	t					G DF
Program abor	ted			ROV		function
						Auxiliary 🕮
' _{⊉'} MCS	Position		D-to-go	Master s	spindle S1	function
x	40 000	mm	0 000	Act	0.000 rpm	
	40.000		0.000	A.u.	0.000 ipin	Spindles 🕬
z	181.000	mm	0.000	Set	0.000 rpm	
				Pos	0.000 deg	
					100.000 %	Axis DF
				Bower [%]		feedrate
				Power [70]		
	MDA pro	aram		Foodrate	na na /mai na	ÛF
G54 ⊧	MDA Proj	gram		Act	0.000 100.000 %	_
S500 M034				ACL.	0.000 100.000 %	
G00 X30 Z04				Set	0.000	ΦFI
=== eor ===				Tool		
	\sim			Þ		4
				Preselected	tool:	Act. val.
		\mathbf{i}		▶T-1		wcs ◀
			`	C00	C40	
					040	Delete DP
Current c	hanges not yet	effectiv			50	WIDA prog.
P1	F2		Fa Program Fa	PD	Handwheel 🕫	MDA prog
		_				
		ſ		`		
			W tym okni	e wpisujemy	/ rozkazy	
			NC do wykon	ania przez c	obrabiarkę.	

Punkty zerowe maszyny

Położenie punktów zerowych obrabiarki opisane jest w przetłumaczonej sekcji A instrukcji programowania.

Istnieją cztery istotne punkty zerowe obrabiarki.

PUNKT REFERENCYJNY – szczególny punkt w przestrzeni roboczej w którym następuje zerowanie układów pomiarowych maszyny. Na ten punkt należy najechać po uruchomieniu obrabiarki.

PUNKT ZEROWY MASZYNOWY – początek układu współrzędnych po załączeniu obrabiarki. W tokarce znajduje się na czole wrzeciona w jego osi. We frezarce na lewym górnym przednim rogu stołu frezarskiego.

PUNKT ZEROWY PRZEDMIOTU – jest to wygodny dla programisty punkt w który przenosi się początek układu współrzędnych na czas obróbki.

PUNKT ZEROWY NARZĘDZIOWY – punkt od którego mierzone są narzędzia. W tokarce leży on na czole głowicy narzędziowej w osi otworu do mocowania wierteł. We frezarce na czole wrzeciona w jego osi.

Położenie i oznaczenia punktów zerowych znajdują się w części A instrukcji programowania.

Przesunięcie punktu zerowego

Następuje funkcjami G54 do G57, lub funkcją TRANS.

Każda z tych funkcji użyta w programie wywołuje przesunięcie zapisane w odpowiedniej pamięci rejestru przesunięć punktu zerowego Zero Offset.

Wejście do rejestru:

- F10 Zakresy operacji
- F2 Paremeter
- F4 Zero offset

Ekran z danymi dotyczącymi przesunięć punktu zerowego.

🍰 WinNC SIN	UMERIK 840D TUR	N (c) Emco					_ 🗆	×
Paramete	er _{Channel 1}	М	\SYF.DIR DA ostore	1.SYF				
Channel res	et						zo	DF1
Program abo	orted			ROV			+	
							70	fTF2
Settable	e zero offset			Funko	ia		-	
\$P_UIFR	[1]	G code	G54				Selected	TF3
Axis	Offset		Position	Rotation	Scale	Mirror-	zo	
	coarse	fine		(degree)		ing		
x	0.000	0.000	40.000	mm 0.000	1.000		Overview	₫F4
z	0.000	0.000	181.000	mm 0.000	1.000	П		
	Kąt obrotu układu współrzędnych wg osi Determine T zo						0F6	
14/5-11-5-4	4	·		· - - · · ·			(! .	
vvieikos	sc przesunięc	a w kazdej os		kala wzołuż os	k	ierunku d	ocenie osi (lustro))
							Save	₫F8
Tool F offset	F1 R F2 parameter	Setting ^{F3} Zer data offs	o ^{⊭4} Uso set dat	er ^{F6} a	F6	F7		F8

Np. na powyższym przykładzie po wywołaniu w programie NC funkcji G54 początek układu współrzędnych zostanie przesunięty z punktu zerowego maszynowego o 100 mm w kierunku dodatnim w osi X, o 100 mm w kierunku dodatnim w osi Y i o 50 mm w kierunku dodatnim w osi Z.

Funkcja TRANS pozwala na zadanie wartości przesunięć w treści programu NC. Na przykład:

TRANS X100 Y100 Z50

Funkcję TRANS można stosować równolegle z funkcjami G54 – G57.

Ustawianie danych narzędzi

Po zamocowaniu ma maszynie nowego narzędzia, należy dokonać pomiaru odległości pomiędzy punktem zerowym narzędziowym a wierzchołkiem narzędzia i wpisać tą długość jako L1 w rejestrze narzędziowym TO.

Dla narzędzi, których ruchy będą programowane z wykorzystaniem korekcji promienia narzędzia należy wpisać promień narzędzia R.

Wejście do ekranu danych narzędziowych:

- F10 Zakresy operacji
- F2 Paremeter
- F1 Tool offset

Ekran danych narzędziowych



FESTO

Wybór pamięci narzędzia :

SHIFT + F1	- Następne narzędzie
SHIFT + F2	- Poprzednie narzędzie
SHIFT + F3	 Następna korekta danego narzędzia
SHIFT + F4	 Poprzednia korekta danego narzędzia
SHIFT + F5	- Kasowanie danych
SHIFT + F6	 Szybkie przejście do wybranego narzędzia
SHIFT + F7	- Inny rodzaj szybkiego przejście do danych wybranego narzędzia
SHIFT + F8	- Nowe dane narzędzia

Przy definiowaniu nowego narzędzia mamy do wyboru:

SHIFT + F3 New tool edge - nowe narzędzie

SHIFT + F4 New tool- nowe typowe narzędzie z biblioteki.

WinNC SINUMERIK 840D TURN (c) Emco	
Parameter Channel 1	MDA osto	RE1.SYF
Channel reset		0F1
Program aborted		ROV
		DF2
Create new tool edge		
Tnumber	2	Numer narzędzia
Tool type 5	Finishing tool	
c. eage pos.		Typ narzędzia (zdefiniowanie
5xx Turning tools		symulacji trójwymiarowej 3D VIEW)
500 Roughing tool		ΰF5
510 Finishing tool		
520 Recessing tool		Kodowe oznaczenie kierunku pracy
530 Parting tool		narzędzia
540 Threading tool		
		Monu typów porządzie
F1 F2	F3 F4	F6 F6 F7 F8

Ekran definiowania nowego narzędzia

Typy narzędzia:

- 500 Roughing tool noże do obróbki zgrubnej
- 510 Finishing tool noże do obróbki wykańczającej
- 520 Recessing tool narzędzia do podcięć
- 530 Parting off tool noże do rowków (przecinaki)
- 540 Threading tool noże do gwintów

Wywołanie narzędzia w programie:

Tx Dy gdzie x oznacza numer korekcji narzędzia a y numer danych narzędzia. np.: T1 D1 oznacza narzędzie z 1 miejsca w głowicy narzędziowej i 1 pamięć narzędzia T1 T5 D1 - dane narzędzia nr 5 i tak dalej.

Sposoby pomiaru długości narzędzia

Istnieje kilka sposobów pomierzenia długości zamocowanego narzędzia. Najprostsza z nich to metoda na rysę z porównaniem współrzędnych.

Po zamocowaniu narzędzia tokarskiego należy zmierzyć ile mm wystaje on z głowicy narzędziowej od punktu N wzdłuż osi X (Długość L1) oraz wzdłuż osi Z (Długość L2).



Mierzenie długości L1:

1. Dojechać czołem głowicy narzędziowej do dowolnego przedmiotu na papierek.

Zapisać współrzędną Z.



2. Dojechać wierzchołkiem narzędzia do przedmiotu na rysę. Zapisać współrzędną Z.



Długość L2 to różnica zapisanych współrzędnych L2 = Z2 - Z1.

Mierzenie długości L1:

Zamocować w uchwycie przedmiot o znanej średnicy (można go wstępnie stoczyć i zmierzyć w uchwycie). Następnie dojechać nożem na rysę do przedmiotu i zapisać współrzędną X.



Długość L1 to różnica między współrzędną X a średnicą przedmiotu.

Tryb Edycji

Służy do pisania, kasowania, poprawiania programów NC.

W trybie tym obrabiarka zachowuje się raczej jak komputer a nie jak maszyna.

Pisanie nowego programu

W systemie Sinumerik 840 pisanie programu może być dokonywane również w innych trybach. Ważne jest natomiast wybranie zakresu operacji Program.

F10 - Zakresy operacji

F3 - Program

F2 - Part programs

SHIFT + F1 New

🖧 WinNC SINUM	ERIK 840D TURN (c) Emco)					. 🗆 🗙
D			\SYF.DIR				
Program	Channel 1	MDA	OSTORE1.S	SYF			
Channel reset	:						10F1
Program abort	ed:			ROV			
							17 E 2
Part programs	5						012
Namo		Type	Longth	Data	Enable		
Name		Type	Length	Date	Enable		0.52
G81CHF	01	MPF	285	24.05.00			U⊩3
G81 G000	01	MPF	159	24.05.00			
G81 G000	02	MPF	155	24.05.00			
G81 G020	02	MPF	327	24.05.00			17F4
G81G330	D1	MPF	568	24.05.00			
G81G420	D1	MPF	189	24.05.00			
G81G420	02	MPF	343	24.05.00			
G81G810	D1	MPF	212	24.05.00			17F6
G81G820	D1	MPF	218	24.05.00			
G81RND	01	MPF	280	24.05.00			
G81RND	02	MPF	288	24.05.00			
G81SUB	01	MPF	368	24.05.00			17F6
Now						- ·	
New						abort	17 F7
Program i	name:	-					
Type:		Part progra	m (MPF)				0.55
14/			L /			ok	1⊧8
vvpis	sac nazwę progra	Imu					
			F4	F6	F6	F7	F8

Wpisać nazwę programu

SHIFT + F8 OK.

Na monitorze zobaczymy puste pole na wpisanie programu NC.

🚑 WinNC SINUM	IERIK 840D T	URN (c) Emco							_ 🗆 ×
Program	Channel 1		MDA	\SYF.DIR OSTORE1 S	YF				
Channel reset				OUTORET.C				Paste	10F1
Program abort	ted				ROV			i aste	
.					Rev				
								Mark	fTF2
Program	editor:	G81CHF01	I.MPF				1	block	0.2
N0010 G544F								BIOOR	
N0020 TRANS	Z504f								
N0030 T01 D01	I M4 M6 4 ⊧								17 F3
NUU4U G96 S2L	JU LIMS=200 704	JU ^r f							
N0050 G0 X42 . N0060 G1 X-1 F	2016 2013 -								
N0070 G0 Z14	0.0 P							Insert	℃F4
N0080 X414F								block	
N0090 G1 Z-25	F0.3 ^L F								
N0100 X464									17 F5
NUTTU GU ZZ*F									
N0120 X304	42 4 2								
N0140 X40 CH	F=4.2426 F							_	
N0150 Z-25 4 ⊧ –								Renun	nber 💵
N0160 X46 4 F									
N0170 G0 X70	Z30 G40 4 F								
									17F7
::::									
								Close	17 F8
Edit Ft	Go to	F2 Find/	F3 Support	F4	F6 Simu-	F6	F7		F8
		Replace			lation	1			

Ekran pisania programu NC.

Pisanie treści programu odbywa się przy użyciu klawiatury adresowej.

Funkcje G, Funkcje M, Cykle.

Znaczenie podstawowych funkcji i cykli frezarskich jest opisane w przetłumaczonej części D instrukcji programowania.

Struktura programu

Program NC ma zwykle dość sztywną strukturę, gdyż jest po prostu kodowym zapisem planu obróbki detalu z uwzględnieniem wszystkich niezbędnych informacji technologicznych.

Dlatego też w większości podręczników dot. CNC zaleca się przyzwyczajać uczniów do następujących kroków przy wykonywaniu detalu:

- 1. Analiza rysunku technicznego.
- 2. Dokonanie wyboru półfabrykatu i potrzebnych narzędzi.
- 3. Przygotowanie planu obróbki. (Im bardziej szczegółowy, tym prościej jest na jego podstawie wygenerować program NC).
- 4. Przetłumaczenie planu obróbki na język obrabiarki, czyli pisanie programu NC.
- 5. Wykonanie różnego rodzaju symulacji obróbki.
- 6. Wykonanie detalu na obrabiarce CNC.

Poprawnie napisany program NC składał się będzie z następujących części.

- 1. Nagłówek programu w systemie SINUMERIK 840 może być to nie tylko numer ale również nazwa literowa.
- 2. Odwołanie punktów zerowych i funkcji modalnych, które mogły zostać ustawione w innych programach.
- 3. Przesunięcie punktu zerowego.
- 4. Wywołanie narzędzia z podaniem wszystkich parametrów obróbki.
- 5. Obróbka narzędziem
- 6. Odwołanie funkcji modalnych i przesunięć punktów zerowych.
- 7. Zakończenie programu (Funkcja M2 lub M30).

Punkty 4 i 5 powtarzają się w zależności od ilości operacji technologicznych.

Pomoc w programowaniu

Podczas pisania programu NC można posłużyć się pomocą w programowaniu cykli i skomplikowanych konturów.

Należy w tym celu skorzystać z dostępnej w systemie SINUMERIK opcji F4 Support.

Na bocznym menu zobaczymy następujące opcje pomocy:

- SHIFT + F2 Turning pomoc w programowaniu cykli tokarskich.
- SHIFT + F4 Deep hole drilling pomoc w programowaniu cykli wiercenia głębokich otworów.
- SHIFT + F5 Thread pomoc w programowaniu gwintowania.
- SHIFT + F6 User cykle użytkownika.

W menu **Turning** mamy do wyboru następujące podmenu:

- SHIFT + F2 Groove Toczenie kanałków i przecinanie.
- SHIFT + F3 Undercutting Toczenie podcięć pod gwint.
- SHIFT + F4 Cut Cykl toczenia zgrubnego.
- SHIFT + F7 Back Wycofanie się z programowania cyklu.
- SHIFT + F8 Close Zamknięcie edycji programu.

Po wybraniu któregoś z cykli i wciśnięciu klawisza pomocy i na ekranie pojawi się dodatkowo rysunek z informacjami.



Ekran programowania cyklu wiercenia głębokich otworów.

Po zatwierdzeniu parametrów w treść programu zostanie wpisany gotowy cykl.

💑 WinNC SINUMERIK 840D TURN (c) Emco		Ι×
Program channel 1 MDA ostore1.syf		
Channel reset		17F1
Program aborted ROV		
	Groove	①F2
Program editor: 681CHF01.MPF 3	010076	
N0010 G544		
N0020 TRANS Z50 ¹ F /	Undersut	fTF3
N0030 T01 D01 M4 M84	ondercut	5
N0040 G96 S200 LIMS=2000+		
N0050 G0 X42 Z04F		
N0060 G1 X-1 F0.34⊧	Cut	U⊩4
N0000 X4 14 N0090 G1 7-25 E0 34		
N0100 X46 ⁴ F		17F6
N0110 G0 Z24		
N0120 X30 4 F		
		17 F6
N0140 X40 CHF=4.2426*F N0150 7. 25%		
N0130 2-23 P		
N0170 G0 X70 Z30 G40 ⁴ F	haak	TF7
N0180 M304 F	Dack	5.1
=== eof ===		
	Close	17F8
Edit F1 Go to F2 Find/ F3 Support F4 F5 Simu- F6 F	7	F8
Replace lation		

W menu **Deep hole drilling** nie mamy do wyboru podmenu. Od razu przechodzimy do programowania cykli wiercenia.

🚑 WinNC SINUM	ERIK 840D TURN (c)	Emco				
Program	Channel 1	МДА	SYF.DIR			
Channel reset	Channel I		OSTORET.STT			17 F1
Brogram abort			DOV			-
i rogram abort	.eu		ROV			
						tî F2
			Cycle params:	CYCLE	83	
			Return plane	RTP	0.	
			Reference plane	RFP	0.	052
			Safety distance	SDIS	0.	013
	\rightarrow (61	Final drilling	DP	0.	
		50	Depth incr.	DPR	0.	
I 9	A (54	First drilling dept	hFDEP	0.	①F4
I K		51	First depth	FDPR	0.	
I — 🎜		RTP	Degression	DAM	0.	
		REP+SDIS	Dwell time	DTB	0.	1) F6
•		RFP	Dwell time		0.	
			Feedrate factor		1.	
	*0 v1 v0	DEP=RFP-FDPR	Machining type	VARI 🖸	U	
		RFP-2FDPR+DAM				17F6
	etc.					
	↓ I	DP=RFP-DPR				
						abort 🕆 🖓 🖓
						ok ^{DF8}
∧ Return pl	ane, absolute					
F1	F2	F3	F4 F	6	F6 F	7 F8

Programowal	nie	cvkli	wierce	enia
i logiamowa	110	Oy i Mi	110100	Jinu

W menu Thread mamy do wyboru następujace podmenu:

- SHIFT + F2 Tapping wo chuck Gwitowanie gwintownikiem.
- SHIFT + F3 Thread cutting Toczenie gwintu nożem w wieku przejściach.
- SHIFT + F4 Thread Thread Toczenie łańcuchów gwintów.

Przy programowaniu cykli tokarskich należy pamiętać, że nie wszystkie parametry cykli muszą być wpisywane.

Wiele parametrów jest zdublowaniem pewnych danych i wręcz nie należy ich używać w jednym cyklu na raz.

Korekcja - funkcje G40, G41, G42

Ponieważ korekcja jest jednym z najważniejszych a jednocześnie jednym z trudniejszych elementów programowania NC zamieszczono tu rozbudowaną instrukcję dostępną także na stronie <u>www.cadcam.prv.pl</u>

Zastosowanie korekcji przy toczeniu.

W toczeniu korekcja gwarantuje nam wykonanie dokładnie takiego konturu, jaki zaprogramował technolog, pozwala zniwelować błędy kształtu wynikłe z zaokrąglenia końcówki płytki noża tokarskiego.

Okazuje się, że toczone kontury nie do końca odpowiadają tym zaprogramowanym.

Skąd wynikają błędy kształtu?

Wymienne płytki w nożach tokarskich mają precyzyjnie określony promień zaokrąglenia wierzchołka. Kiedy zamawiamy płytki możemy wybrać kilka standardowych wielkości. Typowe to 0,2 0,4 i 0,8 mm.

Obok - nóż wykańczak lewy z katalogu firmy Perschmann.

Jeśli by więc przyjrzeć się wierzchołkowi narzędzia przez lupę zobaczylibyśmy nie ostry szpic, lecz zaokrąglenie.

Obok - powiększona wymienna płytka do noża wykańczaka zrobiona z węglików spiekanych z katalogu firmy <u>Perschmann</u>. Wyraźnie widoczny promień na wierzchołku.







W powiększeniu wierzchołek noża tokarskiego zakończony jest promieniem.



Operator mocując narzędzie, wprowadza jego wymiary wzdłuż osi X i Z do pamięci maszyny. Punkt, którego położenie jest mierzone tak naprawdę wisi w powietrzu.



Podczas toczenia wzdłużnego nie powoduje to żadnego kłopotu, chociaż toczenie odbywa się nie punktem, którego położenie jest programowane a punktem, którym nóż styka się z materiałem.



Podobnie rzecz ma się podczas toczenia poprzecznego. Nie ma błędów kształtu, chociaż o zaokrąglonym kształcie noża należy pamiętać przy planowaniu czoła i dojechać nie do średnicy X=0 mm a trochę poniżej osi, aby na czole nie pozostał brzydki "dziubek" wynikły z kształtu płytki.



Kłopoty zaczynają się podczas toczenia stożków i łuków. Skrawanie ma miejsce w zupełnie innym miejscu niż chciał tego programista. Kontur wychodzący spod noża ma zupełnie inny kształt i wymiar niż tego oczekiwaliśmy.



Wszędzie tam, gdzie pojawiają się stożki i łuki materiał ma błędny wymiar. Aby temu zaradzić musimy zastosować korekcję promienia narzędzia.





Program na wykonanie obróbki wykańczającej wałka przedstawionego powyżej wyglądałby następująco:

N100 G00 X10. Z2.- dojazd ruchem szybkim w okolice materiałuN110 G01 X10. Z0. F0.1- dojazd ruchem roboczym na styk z materiałem, posuw 0.1mm/obr- toczenie walcaN120 G01. Z-11.- toczenie walcaN130 G02 X20. Z-16. I5. K0- toczenie łukuN140 G03 X30. Z-21. I0. K-5- toczenie łukuN150 G01 Z-29.- toczenie walcaN160 G01 X50. Z-41.- toczenie stożkaN170 G01 X52. Z-42.- odjazd od materiału

Aby kontury wyszły prawidłowe należy w linii dojazdu do materiału włączyć odpowiednią korekcję, a w linii wyjazdu z materiału ją wyłączyć. Maszyna sama tak przeliczy ścieżkę przejścia narzędzia, aby wykonany kontur odpowiadał zaprogramowanemu. Promień wierzchołka narzędzia maszyna zna z rejestru danych narzędzi - TO.



Ten sam program na wykonanie obróbki wykańczającej wałka z zastosowaniem korekcji wyglądałby następująco:

N100 G00 X10. Z2. N110 G01 X10. Z0. F0.1 **G42** - włączenie korekcji przy najeździe na materiał N120 G01. Z-11. N130 G02 X20. Z-16. I5. K0 N140 G03 X30. Z-21. I0. K-5 N150 G01 Z-29. N160 G01 X50. Z-41. N170 G01 X52. Z-42. **G40** - wyłączenie korekcji przy wyjeździe z materiału

Jak widać cała obróbka wykańczająca różni się tylko dodaniem dwóch funkcji włączenia i odwołania korekcji. Ponieważ jednak, w zależności od kierunku obróbki maszyna musi raz przesuwać narzędzie w lewo a raz w prawo aby wykonać przedmiot prawidłowo, to w zależności od kierunku ruchu narzędzia po materiale musimy zastosować odpowiednią korekcję - prawo lub lewostronną. Prawidłowe zastosowanie korekcji w zależności od kierunku ruchu narzędzia poniższe rysunki.





Zasady stosowania korekcji.

Ponieważ korekcja zmusza maszynę do szeregu bardzo dokładnych obliczeń, obowiązują pewne zasady jej stosowania. Jeśli nie będziemy się ich trzymać, komputer może po prostu zgłupieć, bo dostanie polecenia matematycznie sprzeczne.

- 1. Korekcję włączamy jedynie dla obróbki wykańczającej. Nie ma ona zastosowania przy obróbce zgrubnej ani w cyklach tokarskich.
- Pomiędzy włączeniem korekcji G41/G42 a jej odwołaniem G40 mają prawo pojawić się wyłącznie funkcje G00, G01, G02 lub G03. Zastosowanie jakichkolwiek innych funkcji może powodować nieprzewidziane zachowanie się maszyny niekontrolowane ruchy.
- 3. Korekcję włączamy przy najeździe na pierwszy punkt konturu, a wyłączamy w linii wyjazdu z konturu.
- 4. Korekcję włączamy dla każdego narzędzia osobno. Odwołujemy najpóźniej przed wymianą narzędzia.
- 5. Funkcje włączania i odwołanie korekcji w zależności od systemu piszemy w osobnych liniach lub na końcu linii ruchu.
- 6. Pomiędzy włączeniem a odwołaniem korekcji musi następować co najmniej jedna linia ruchu.

Symulacja obróbki

Po przygotowaniu programu NC należy dla bezpieczeństwa przeprowadzić symulację obróbki.

W obrabiarkach EMCO możliwe są dwa rodzaje symulacji graficznej:

- symulacja sterownika SINUMERIK
- symulacja firmy EMCO o nazwie 3DVIEW (opcja do dokupienia).

Symulacja sterownika: Należy wybrać tryb EDYCJI.

- F10 Zakresy operacji
- F3 Program
- F2 Part programs

Strzałkami kursora wybrać program NC do zasymulowania i zatwierdzić wybór klawiszem wprowadzania ENTER .

F6 - Simulation

F1 - Zoom Auto – pozwoli na automatyczne skalowanie rysunku. Po wciśnięciu pojawi się na ekranie informacja AutoZoom.

F5 - Start

Ekran symulacji obróbki SINUMERIK



Na ekranie zieloną linią zaznaczana jest ścieżka przejścia punktu prowadzonego narzędzia (np. wierzchołka noża).

Znaczenie klawiszy funkcyjnych:

- F1 powrót do edycji programu
- F5 ponowne uruchomienie symulacji
- F6 zatrzymanie symulacji
- F7 symulacja blok po bloku naciskając klawisz F5
- SHIFT + F1 autoskalowanie
- SHIFT + F2 do początku
- SHIFT + F3 wyświetlenie całego zakresu
- SHIFT + F4 powiększenie
- SHIFT + F5 pomniejszenie
- SHIFT + F6 czyszczenie zawartości okna
- SHIFT + F7 opcja nie aktywna
- SHIFT + F8 ustawienia symulacji

Ekran ustawień symulacji



Symulacja systemu Sinumerik, chociaż dla wytrawnego programisty jest wystarczająca, nie pozwala jednak na łatwe wykrycie wielu błędów i kolizji. Dlatego do celów szkoleniowych zaleca się zakupienie systemu 3D VIEW, na którym dużo łatwiej wyszukać ewentualne niedociągnięcia programowania.

Symulacja 3DVIEW

Symulacja trójwymiarowa pozwala na obserwowanie ruchu narzędzia w przedmiocie obrabianym. Pozwala też na wykrywanie kolizji narzędzia z materiałem i z urządzeniem mocującym, oraz na wykonanie przekrojów obrabianego detalu.

Uruchomienie symulacji:

Należy wybrać tryb EDYCJI.

- F10 Zakresy operacji
- F3 Program
- F2 Part programs

Strzałkami kursora wybrać program NC do zasymulowania i zatwierdzić wybór klawiszem wprowadzania ENTER .

F5 - 3D VIEW

F5 - Start

Ekran symulacji 3D VIEW



Znaczenie klawiszy funkcyjnych:

- Znaczenie klawiszy funkcyjnych:
- F1 powrót do edycji programu
- F5 START- ponowne uruchomienie symulacji
- F6 RESET– kasowanie obrazu
- F7 SINGLE symulacja blok po bloku naciskając klawisz F5
- SHIFT + F2 kierunek obserwacji i powiększenie rysunku, oraz wykonanie i kasowanie przekroju (zatwierdzenie przekroju klaw. ENTER).
- SHIFT + F4 parametry wyświetlania
- SHIFT + F5 wielkość półfabrykatu
- SHIFT + F6 ustawienia graficznej reprezentacji narzędzi

Parametry wyświetlania



FESTO	Instrukcia obsługi symulatora sterownika Sinumerik 840D

🚑 WinNC SIN	IUMERIK 840D	TURN (c) Emo	:0					
Program	Channel	1	Jog					
Channel re	set							17F1
Program ab	orted				ROV			
3D-View / V	/iew							⊕F2
	– View –			Sec	tion ———			17F3
	O 2D		Р	o wybr	aniu widok	(1)		
	O 2D Shaded	I	tróiwymi	arowed	o kompute	ar zanvta		
	• 3D 🗕			wektor	ohserwac	ii zapyta		17 F4
				WCILLOI	00301 Wat			
								1) F6
	Vector X :	0.50		7	adaiamu			
	Vector V ·	-1.00		L 2		ju sklauow	ynn w	
	Vector 1.	-1.00		1	poszczeg	omych osia	ach.	17 F6
	vector 2.	0.50						
							abort	13 F7
	Scale for pres	sentation (1	10 - 100%)	100 %				
							ok	17 F8
	F1	F2	F3	F4	F6	F6	F7	F8

Jeśli zadamy wektor 0.5 -1 0.5 to obraz na ekranie będzie wyglądał tak:

🛃 WinNC SINUM	ERIK 840D TUR	N (c) Emco							_ 🗆 ×
Program	Channel 1		Jog						
Channel reset									ÛF
Program abort	ed			Ι	ROV				
									View 0F
3D-simulation			TESTI.MPF				F 60 S 20 T 1 X 2 Z	00.00 0.000 4.800 1.400	View DF- DF- Parameter DF4 Workpiece DF4 Tool DF4
G0 X30 Z1									34C
Edit ^{F1}	F2	F3	F.	Start	F6 Re	set ^{F6}	Single	F7	F8

Wszelkie zmiany widoku są aktywne dopiero po F5 Reset i ponownym uruchomieniu symulacji F5 Start
Parametry wyświetlania

🕼 WinNC SINUMERIK 840D TURN (c) Emco		X
Program Channel 1 Jo	bg	
Channel reset		17F1
Program aborted	ROV	
		TF2
3D-View / Parameter		0.1
Clamping ———	Resolution ———	TF3
🔀 Clamping device	© High	010
Tailstock visible	C Medium	
	C Low	17F4
automatisiert		
		1) F6
Tool presentation	General	
🔿 Volume model	Collision detection ON	17 F6
Transparent model	C MCS position	
O Wire model	WCS position	
C No tool repesentatio	Cutting 10000 mm abort	17F7
	ok	17 F8
F1 F2 F3	F4 F5 F6 F7	F8

Clamping device – czy wyświetlać urządzenie mocujące Tailstock visible – czy pokazać konika Automatisiert – uchwyt automatyczny

Resolution – rozdzielczość: wysoka, średnia, niska.

Tool presentation - sposób wyświetlania narzędzia: model pełny, model przeźroczysty, model szkieletowy, brak narzędzia

Collision detection – wykrywanie kolizji. MCS / WCS – rodzaj współrzędnych.

Wielkość półfabrykatu



Na tym ekranie należy zadać położenie półfabrykatu w przestrzeni roboczej w stosunku do punktu zerowego maszynowego oraz do imadła.

Odległości od punktu M do punktu W muszą zgadzać się z przesunięciem punktu zerowego wywołanym w programie NC.

Ustawienia graficznej reprezentacji narzędzi

Bardzo ważne jest aby narzędzia wywoływane w programie zgadzały się z narzędziami ustawionymi dla symulacji 3D VIEW.



Ekran ustawień narzędzi

SHIFT + F4 – Take tool – przejęcie narzędzia z biblioteki

SHIFT + F5 - Remove tool - usunięcie wybranego narzędzia

SHIFT + F7 – Zaniechanie wyboru

SHIFT + F8 – Zatwierdzenie wyboru.

Podstawowe typy narzędzi:

1Roughing tool-2Copying tool-5OF Thread tool-7Parting off tool-9Bore bar-15ID threed tool-19Center drill-20Twist drill-50Tap-	 nóż zdzierak nóż wykańczak nóż do gwintów nóż przecinak nóż to obr. wewnętrznej nóż do gwintów wewnętrznych nawiertak wiertło kręte Gwintownik
---	--

Tryb Automatyczny.

Tryb automatyczny służy do uruchamiania obróbki na różne sposoby.

Procedura uruchomienia gotowego programu:

Wybrać tryb AUTOMATYCZNY.

F10 - Zakresy operacji

- F3 Program
- F2 Part programs

Strzałkami kursora wybrać program do wykonania.

Upewnić się że wydano zezwolenie na użycie tego programu (SHIFT + F6 – alter enable).

SHIFT + F7 Program selection - Wybrać program.

Nazwa programu pojawi się w prawej górnej części ekranu.

Ekran wyboru programu do wykonania

🍰 WinNC SINUMER	IK 840D MILL	(c) Emco						IX
Dragram			Auto M	IPF.DIR				
Program c	hannel 1		Aulo	ST1.MPF				
Channel reset							new	17F1
Program aborted	1				ROV			
			Norwowe	branaga	programu			
			Nazwa wy	branego	programu		Copy	₫F2
Part programs			pojawi si	ę w praw	ej gornej			
Name			CZĘ	eści ekrai	าน.	Enable		
Name						Enable	Death	0.53
G80CHK01			MPF	223	27.12.01		Paste	Dra
G80CHK20			MPF	205	24.05.00			
G80G8101			MPF	198	24.05.00			
G80G8201			MPF	206	24.05.00		delete	17F4
G80G8301			MPF	435	24.05.00			
G80G8401			MPF	773	24.05.00			
G80G9101	-		1105	- 100			De	TLE5
G80MIR02		Pro	oramv dla k	tórvch	05.00		Re-	010
G80MIR03		włacz		olenie na	05.00		name	
G80PO102		wide	ono przyzw		05.00			
G80PO202		wykoi		czone sa	05.00		Alter	17F6
G80SL102			symbolem	X	05.00	\searrow .	enable	
G80SL202	L		MDE	1520	24.05.00			
PROGRAM	1		MPF	2	12 01 02	\sim ^	Program	17F7
TEST1	•		MPF	323	27.12.01	X	selection	
Press INPU	T key to edi	t program!						
								17F8
Work- ^{F1} Pa pieces pro	rt ^{F2} ograms	Sub- programs	F3 Standard cycles	F4 User cycles	^{F6} Clip- board	F6	F7 Memory info	F8

Do wykonywania programu najwygodniej jest wybrać zakres operacji MACHINE. Można to zrobić używając klawisza skrótu M po lewej stronie dolnej linii klawiszy funkcyjnych.

Opcje wykonania obróbki:

Używając klawiszy z lewej strony klawiatury maszynowej można wybrać kilka rodzajów wykonywania programu.

SKIP – pomijanie linii programu NC zaznaczonych znakiem /.

DRY RUN – uruchomienie obróbki na szybkich ruchach bez obrotów wrzeciona.

OPT STOP – gdy aktywne, program zatrzymuje się na każdym M01. Ponowne uruchomienie programu – klawisz CYCLE START.

SINGLE – uruchomienie programu blok po bloku.

WinNC SINU	MERIK 840D MILL (c)	Emco	- burne	<u></u>				JX
Machine	Channel 1		Auto TEST1	.MPF				
Channel rese	t						G	17F1
Program abor	rted			ROV	SBL		function	
							Auxiliary	17F2
' _{⊉'} MCS	Position		D-to-go	Master	spindle	S1	function	
x	287.000	mm	0.000	Act.	0.00	0 rpm		
Y	110.000	mm	0.000	Set	0.00	0 rpm	Spindles	ΩF3
z	143.000	mm	0.000	Pos	0.00	0 deg		
					100.00	0 %	Axis	1∂F4
				Power [%]			reedrate	
								0.56
Current block	TEST	1.MPF		Feedrate	mm/min		Program blocks	0.60
N10 G54				Act.	0.000	00.000 %	BIOORS	
N20 T4 D1	1			Set	0.000		_	0.54
N30 S100	0 M03 F100						zoom act val	UPO
N40 G00 >	K-10. Y0. Z2.			Tool			aot. val.	
N50 Z-10.	(50			▶		•		
N60 G01 /	NDU .			Preselected	i tool:		Act. val.	740
N/0 1-50.				▶T-1		•	NIC5	
N90 Y5				G01	G40			
1400 10.							Program level	17F8
Over- Ft	F2 DR	F	F3 Program F4	Block F6	Handwheel F6	Correct	Program	F8
store	оп	set	control	search		program	overview	

Potwierdzenie wybranych opcji zastaje wyświetlone na ekranie komputera.

Drukowanie programu

Drukowanie programu odbywa się w trybie Windows z wykorzystaniem aktywnego sterownika drukarki w trybie znakowym.

Procedura drukowania:

Wybrać tryb EDYCJI.

F10 - Zakresy operacji

- F4 Services
- F2 Data out

Strzałkami kursora wybrać rodzaj danych do drukowania (PART PROGRAMS). Wybór zatwierdzić klawiszem ENTER.

Strzałkami kursora wybrać program NC. Wybór zatwierdzić klawiszem ENTER.

SHIFT + F5 Printer

SHIFT + F2 Start

Program zostanie wydrukowany.

Nagrywanie programu na dyskietkę

Procedura nagrywania:

Wybrać tryb EDYCJI.

F10 - Zakresy operacji

F4 - Services

F2 - Data out

SHIFT + F7 Drive

Strzałkami kursora wybrać rodzaj danych do nagrania (PART PROGRAMS). Wybór zatwierdzić klawiszem ENTER.

Strzałkami kursora wybrać program NC. Wybór zatwierdzić klawiszem ENTER.

SHIFT + F2 Start

Podać nazwę pliku programu.

Uwaga: nazwa pliku programu na dyskietce i nazwa programu w sterowniku CNC mogą być różne. Dla maszyny ważna będzie zawsze nazwa programu w sterowniku.

SHIFT + F8 OK.

Program zostanie zapamiętany na dyskietce.

Wczytywanie programu z dyskietki

Procedura nagrywania:

Wybrać tryb EDYCJI.

F10 - Zakresy operacji

Umieścić dyskietkę w stacji dysków.

F4 - Services

F2 - Data in

SHIFT + F7 Drive

Na ekranie zobaczymy spis programów na dyskietce.

Uwaga: nazwa pliku programu na dyskietce i nazwa programu w sterowniku CNC mogą być

różne. Dla maszyny ważna będzie zawsze nazwa programu w sterowniku.

Strzałkami kursora wybrać program do wczytania.

SHIFT + F2 Start

SHIFT + F8 OK.

Program zostanie wgrany do maszyny.

Przykład programu

%_N_TEST1_MPF	nagłówek z pliku na dyskietce
;\$PATH=/_N_MPF_DIR	- // -
N10 G54	przesunięcie punktu zerowego
N20 T1 D1	wywołanie narzędzia nr 4
N30 G96 S150 M03	obroty wrzeciona 1000 w kierunku prawym,
N40 G95 F0.1	posuw 0.1 mm/obrót
N50 G00 X32. Z0.	ruch szybki po prostej do punktu X32. Z0.
N60 G1 X-0.5	planowanie czoła
N70 G0 X30 Z1	odjazd przed materiał
N80 CYCLE95("kontur",1,0.2,0.2,0	.2,100,100,100,9,0,0)
	Cykl toczenia zgrubnego. Kontur do
	wykonania w podprogramie o nazwie "kontur".
N90 G0 X60 Z50	Odjazd od materiału.
N100 M30	Koniec programu.

Podprogram "kontur" z zapisem kształtu do obróbki.

N10	G1 X10 Z0	Dojazd ruchem roboczym do materiału.
N20	Z-10	Ruch roboczy po prostej.
N30	X15 Z-15	Ruch roboczy po prostej.
N40	X20	Ruch roboczy po prostej.
N50	Z-25	Ruch roboczy po prostej.
N60	X30 Z-30	Ruch roboczy po prostej.
N60	M17	Koniec podprogramu.

Programowanie zaawansowane

System SINUMERIK 840D pozwala na niezwykle zaawansowane programowanie CNC z wykorzystaniem:

- podprogramów,
- funkcji arytmetycznych,
- funkcji trygonometrycznych,
- instrukcji logicznych i pętli,
- zmiennych różnych typów,
- parametrów systemowych.

Pozwala to na tworzenie własnych cykli obróbczych oraz "elastycznych" programów NC.

W celu zapoznania się z dodatkowymi możliwościami programowania CNC prosimy sięgnąć do oryginalnych instrukcji firmy EMCO.

CZĘŚĆ II

Tłumaczenie wybranych stron z instrukcji programowania.

A1

A: Podstawy



Reference points in the working area

Punkty zerowe:

M = Punkt zerowy maszynowy. Zero układu współrzędnych po włączeniu maszyny.

R = Punkt referencyjny. Początek liniałów pomiarowych.

N = Punkt zerowy narzędzia.

W = Punkt zerowy przedmiotu. Początek układu współrzędnych przesunięty w dogodne dla programisty miejsce na czas obróbki.

A2

Zero offset from machine zero point M to workpiece zero point W

Przesunięcie Punktu Zerowego

Punkt zerowy maszynowy znajduje na czole wrzeciona w jego osi.

Można go przesuwać funkcjami G54 – G57.



Absolute coordinates refer to a fixed point, incremental coordinates to the tool position.

The directions in brackest for X, -X are valid for the PC TURN 50/55, because on thiese machines the tool is in front of the turning axis.

Układ współrzędnych.

Jest ułożony jak na rysunku.

Ruchy maszyny mogą być programowane w układzie absolutnym lub przyrostowym.

W nawiasie podano kierunki dla tokarek z serii PC Turn 50/55.



Directions of the length correction of the tool types



Cutter radius R



Cutter position of tools

D-

Dane narzędzia.

Każde narzędzie powinno po zamontowaniu być zmierzone a jego dane wprowadzone do rejestru narzędziowego TO.

L1 oznacza odległość wierzchołka narzędzia od punktu N w osi X. L2 oznacza odległość wierzchołka narzędzia od punktu N w osi Z. R to promień wierzchołka noża. Tool type – kodowe oznaczenie rodzaju narzędzia.

Rodzaj narzędzia.

Aby korekcja promienia narzędzia działała poprawnie należy zdefiniować obrabiarce rodzaj zamocowanego narzędzia.

Na rysunku podano kodowe oznaczenia rodzajów narzędzia w zależności od pozycji pracy.

W nawiasie podano oznaczenia dla obrabiarek serii PC Turn 50/55 dla których odwrócony jest kierunek osi X.

B2



Address and numeric keyboard

Klawiatura adresowa i numeryczna

Klawisz SHIFT oznaczony na klawiaturze strzałką w górę na szarym polu pozwala na wybranie drugich oznaczeń na klawiszach.

Wielokrotne naciśnięcie klawisza SHIFT

Wielokrotne naciśnięcie klawisza SHIFT powoduje wybranie dodatkowych oznaczeń na klawiszach w dolnej części klawiatury adresowej.

1 x wciśnięty SHIFT Wywołanie drugiego oznaczenia na klawiszu.

2 x wciśnięty SHIFT Włączenie na stałe drugich znaczeń klawiszy (Działa jak CAPS LOCK na komputerze)

3 x wciśnięty SHIFT

Pierwszy wciśnięty klawisz wywoła pierwsze znaczenie, następne w słowie wywołają drugie znaczenia klawiszy

4 x wciśnięty SHIFT Powrót do normalnego działania klawiatury.

B3 Znaczenie klawiszy

M	Klawisz skrótu do zakresu operacji MACHINE.
	Skok do nadrzędnego menu klawiszy funkcyjnych.
>	Przewinięcie menu klawiszy funkcyjnych.
	Wybór zakresu operacji. Powtórne naciśnięcie wró
×Q	Kasowanie komunikatu alarmowego.
Y	Wyświetlenie dodatkowych informacji. (Działa kiedy "i" na ekranie).
?	Wybór aktywnego okna.

r zakresu operacji. Powtórne naciśnięcie wróci do poprzedniego menu.

etlenie dodatkowych informacji. (Działa kiedy wyświetlony jest symbol ekranie).



Kursor góra / dół.

Kursor lewo / prawo.

Strona w górę / strona w dół.

Spacja.

Kasuj znak.

Klawisz wyboru przycisków radiowych.



Edycja / cofnij / zamień.



Skok na koniec linii.

Klawisz INPUT – odpowiednik ENTER z komputera.



Klawisz SHIFT.

B4 Podział Ekranu



- 1 Aktywna grupa informacji
- 2 Kanał komunikacji
- 3 Tryb pracy maszyny
- 4 Ścieżka dostępu i nazwa aktywnego programu
- 5 Status kanału komunikacji
- 6 Informacje kanału
- 7 Status programu
- 8 Wyświetlacz ustawień wykonywania programu
- 9 Linia komunikatów alarmowych
- 10 Okno robocze, zawartość zależna od aktywnej grupy informacji
- 11 Ramka oznacza aktywne okno
- 12 Klawisze funkcyjne pionowe
- 13 Symbol [^] oznacza możliwość wyjścia do nadrzędnego menu.
- 14 Linia dialogu z operatorem
- 15 Gdy wyświetlony jest symbol i dodatkowe informacje dostępne będą pod klawiszem Y.
- 16 Klawisze funkcyjne poziome
- 17 Gdy wyświetlony jest symbol > menu można przewijać w bok uzyskując dostęp do dodatkowych funkcji.

B6 Klawiatura maszyny

Klawisze sterujące maszyną znajdują się w dolnej części klawiatury. W zależności od modelu i konfiguracji zakupionej przez Państwa maszyny, niektóre klawisze mogą pozostawać nieaktywne.



Machine control keyboard of the EMCO control keyboard

Klawiatura sterujaca maszyny.



Machine control keyboard of the EMCO PC- Turn Series

Klawiatura sterująca serii PC MILL



SKIP – pomijanie linii programu NC zaznaczonych znakiem /.

DRY RUN – uruchomienie obróbki na szybkich ruchach bez obrotów wrzeciona.

OPT STOP – gdy aktywne, program zatrzymuje się na każdym M01. Ponowne uruchomienie programu – klawisz CYCLE START.

RESET

SINGLE – uruchomienie programu blok po bloku.



Program stop / program start.



Ręczne sterowanie ruchami narzędzia w trybach ręcznego sterowania maszyną.



100%

*Najazd na punkt referencyjny we wszystkich osiach.

Zatrzymanie / uruchomienie posuwu.

Zmiana zaprogramowanej predkości obrotów wrzeciona od 50% do 120% co 10%.



B7

Zatrzymanie / uruchomienie obrotów wrzeciona.

-0

日

I

5

Uruchomienie obrotów w prawo: krótkie wciśnięcie klawisza. W lewo: przytrzymanie klawisza dłużej niż 1 sek.

*Otwarcie / zamknięcie automatycznych drzwi

*Otwarcie / zamknięcie automatycznego uchwytu.

Wysunięcie / schowanie konika.

Zmiana narzędzia (obrót głowicą narzędziową)

*Włączenie / wyłączenie chłodziwa.

*Włączenie / wyłączenie napędów pomocniczych (pompa chłodziwa, nadmuch itd.).

Pokrętło trybów

WW %

Pokrętło posuwu. Zmiana od 0 do 120% zaprogramowanej wartości.



Wyłącznik bezpieczeństwa (czerwony).



*Klucz Program Protect – włączanie specjalnych funkcji.



Dodatkowy CYCLE START. Uruchomienie programu.

*Zamknięcie automatycznego uchwytu

*Klawisz zatwierdzenia.



*Bez funkcji.



Instrukcja obsługi symulatora sterownika Sinumerik 840D

W celu uaktywnienia dodatkowych funkcji klawiszy przyciśnij jednocześnie ALT lub CTRL jak na przykładzie z rysunku.

Klawisz F10 wywołuje menu Zakresów operacji.

Klawisz SHIFT + F10 wywołuje menu zmiany trybu pracy.

ESC kasuje komunikaty alarmowe.

Funkcje maszynowe na klawiaturze numerycznej są aktywne wyłącznie z klawiszem NUM LOCK.

C4	
Grupy informacji wyświetlanych (Operating Area)).

Grupa	Funkcje
Machino	Wykonanie programu
Machine	Ręczne sterowanie maszyną
Paramotor	Zarządzanie danymi narzędzi,
Falameter	punktów zerowych, parametrów R,
Program	Pisanie, kasowanie, kopiowanie
Fiografii	programów obróbczych
	Wysyłanie i odczytywanie
Services	programów z urządzeń
	zewnętrznych
Diagnosis	Alarmy i informacje
Start Up	Ustawienia sterowania

D2 Funkcje G

Funkcja	Znaczenie
G0	Ruch szybki po prostej
G1	Ruch roboczy po prostej
G2	Ruch roboczy po łuku w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek
	zegara
G3	Ruch roboczy po łuku w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek
	zegara
CIP	Ruch roboczy po łuku z podaniem punktu pośredniego
G4	Czas postoju
G9	Dokładne zatrzymanie akt. w jednej linii
G17	Wybór płaszczyzny XY
G18	Wybór płaszczyzny XZ
G19	Wybór płaszczyzny YZ
G25	Ograniczenie obszaru pracy, ogr. max obrotów.
G26	Ograniczenie obszaru pracy - drugi róg, ogr. obrotów
G33	Proste nacinanie gwintu
G331	Nacinanie gwintu gwintownikiem
G332	Nacinanie gwintu gwintownikiem z wycofaniem
G40	Odwołanie korekcji promienia narzędzia
G41	Korekcja lewostronna
G42	Korekcja prawostronna
G53	Odwołanie przesunięcia punktu zerowego G54 – G57
G54 – G57	Wywołanie przesunięcia punktu zerowego
G500	Odwołanie ustawianego przesunięcia punktu zerowego
G505 – G599	Wywołanie ustawianego przesunięcia punktu zerowego
G60	Dokładne zatrzymanie akt. w wielu liniach
G601	Wielkość kroku przy osiąganiu dokładnej pozycji
G602	Wielkość kroku przy osiąganiu limitu dokładnej pozycji
G603	Wielkość kroku przy osiąganiu punktu zadanego
G63	Nacinanie gwintu gwintownikiem bez synchronizacji
G64	Tryb konturowania
G641	Tryb konturowania z zadawanym przesunięciem
G70	Podawanie danych w calach
G71	Podawanie danych w milimetrach
G90	Programowanie absolutne
G91	Programowanie przyrostowe
G94	Posuw zadawany na minutę
G95	Posuw zadawany na obrót
G96	Stała szybkość skrawania
G97	Stałe obroty
G110	Przesunięcie we współrzędnych biegunowych z zadaniem ostatniej
0111	pozycji
G111	Przesunięcie we wspołrzędnych biegunowych absolutnych
G112	Przesunięcie we wspołrzędnych biegunowych w stosunku do ostatnich
0440	wsp. biegunowych
G140	Dokradny najazd i odjazd
I G141	I NAIAZO I ODIAZO Z IEWEI STRONY KONTURU.

Funkcja	Znaczenie
G142	Najazd i odjazd z lewej strony konturu.
G143	Najazd i odjazd po stycznej.
G147	Najazd po prostej
G148	Odjazd po prostej
G247	Najazd po ćwiartce koła
G248	Odjazd po ćwiartce koła
G340	Najazd i odjazd w pustą przestrzeń
G341	Najazd i odjazd w płaszczyźnie
G347	Najazd po półkolu
G348	Odjazd po półkolu
G450	Najazd i odjazd po konturze
G451	Najazd i odjazd po konturze

Funkcje M

Funkcja	Znaczenie
MO	Zatrzymanie programu
M1	Stop warunkowy
M2	Koniec programu
M3	Obroty wrzeciona w prawo
M4	Obroty wrzeciona w lewo
M5	Stop obrotów
M6	Zmiana narzędzia
M8	Włączenie chłodziwa
M9	Wyłączenie chłodziwa
M10	Hamulec wrzeciona zał.
M11	Hamulec wrzeciona wył.
M17	Koniec podprogramu
M20	Wycofanie konika
M21	Wysunięcie konika
M25	Otwarcie uchwytu automatycznego
M26	Zamknięcie uchwytu automatycznego
M30	Koniec programu, powrót na początek, odwołanie obrotów i posuwów.
M71	Włączenie wydmuchiwania
M72	Wyłączenie wydmuchiwania

Cykle

Komenda	Znaczenie			
CYCLE 81	Wiercenie, nawiercanie			
CYCLE 82	Wiercenie z zatrzymaniem na dnie otworu			
CYCLE 83	Wiercenie z łamaniem i wyrzucaniem wióra			
CYCLE 84	Synchronizowane gwintowanie gwintownikiem			
CYCLE 840	Gwintowanie z uchwytem kompensacyjnym			
CYCLE 85	Wiercenie 1			
CYCLE 86	Wiercenie 2			
CYCLE 87	Wiercenie 3			
CYCLE 88	Wiercenie 4			
CYCLE 89	Wiercenie 5			
CYCLE 93	Nacinanie kanałków / przecinania			
CYCLE 94	Cykl toczenia podcięć			
CYCLE 95	Cykl toczenie zgrubnego			
CYCLE 96	Cykl toczenia podcięć pod gwint			
CYCLE 97	Cykl nacinania gwintu			
CYCLE 99	Łańcuchy gwintów			

Skróty komend

Komenda	Znaczenie				
AC	Wprowadzenie współrzędnej absolutnej w pojedynczej osi				
ACN	Najazd po łuku w osi w kierunku negatywnym				
ACP	Najazd po łuku w osi w kierunku pozytywnym				
AND	Funkcja logiczna "i"				
AP	Kąt we wsp. polarnych				
AR	Kąt fragmentu okręgu				
AXIS	Typ zmiennej – oś				
AX	Operator zmiennej				
AXNAME	Operator łańcucha				
AMIRROR	Lustrzane odbicie układu współrzędnych wzg. punktu W przyrostowo				
AROT	Obrót układu współrzędnych przyrostowo				
ASCALE	Skala wzgl. układu współrzędnych przyrostowo				
ATRANS	Programowalne przesunięcie punktu zerowego				
B_AND					
B_NOT	Funkcie logiczne na bitach				
B_OR					
B_XOR					
BOOL	Typ zmiennej – zmienna Boolowska				
CASE	Instrukcja skoku warunkowego				
CIP	Obróbka po okręgu z podaniem punktu pośredniego				
CHAR	Typ zmiennej – znakowa				
CHF	Wielkość ukosowania				
CR	Promień okręgu				
CFC	Stały posuw na konturze				
	Posuw dla obróbki wykańczającej				
	Stały posuw środka narzędzia				
CONTPRON	Aktywowanie przygotowywania konturu w formie tabelarycznej				
	Wstawienie ukosowania				
D	Numer korekcji narzędzia				
DC	Dojazd do konturu okręgu po najkrotszej drodze				
DIAMOF	Promien jako wymiar				
	Srednica jako wymiar				
	Definiowanie zmiennych				
DISPLOF	Wyłącza wyswietianie aktualnego bloku				
DISPLON	Włącza wyswietianie aktualnego bloku				
	Sprawozenie struktury				
DEFINE AS	Programowanie maki				
DISC	Kompensacja naroznikow zewnętrznych Electvozno progromowonie instrukcji pojezdu i wycofanie				
DISCI	Odloglość pupktu końcowogo obróbki przy, miekkim" dojoździe i wycofaniu				
DISE	Odległość freza od punktu początkowego przy "miękkim" dojeździe i wycołaniu				
FLSE	Odlegiość neza od puliktu początkowego przy "miękkim dojezdzie i wycołamu Instrukcja, w przeciwnym wypadku" w skokach warunkowych				
	Instrukcja "w przeciwnym wypadku" w skokach warunkowych				
	Konice pelli FOR				
EXECTAR	Wykonanie elementów konturu blok na bloku				
EXECUTE					
F	Poenw				

Komenda	Znaczenie			
FOR	Pętla powtarzania			
FRAME	Typ zmiennej – tabela			
FAD	Szybkość ruchu powolnego przy "miękkim" dojeździe i wycofaniu			
GOTOB	Instrukcja skoku do tyłu			
GOTOF	Instrukcja skoku do przodu			
1	Adres dla punktu pośredniego okręgu			
IC	Podanie współrzędnej przyrostowej dla pojedynczej osi			
IF	Instrukcja warunkowa "JEŚLI"			
INT	Liczba całkowita ze znakiem			
INTERSEC	Obliczanie konturu w formie tabelarycznej			
J1	Adres dla punktu pośredniego okręgu			
KONT	Kompensacja promienia narzędzia, otaczanie konturu w punkcie początkowym			
	i końcowym			
K1	Adres dla punktu pośredniego okręgu			
LIMS	Adres dla punktu pośredniego okręgu			
LOOP	Instrukcja pętli			
MCALL	Modalne wywołanie podprogramu			
MSG	Wyświetlenie komunikatu przy alarmie			
MIRROR	Lustrzane odbicie układu współrzędnych wagl. punktu W			
N	Numer bloku			
NOT	Negacja			
NORM	Najazd na kontur po stycznej			
OFFN	Przesunięcie od konturu po stycznej			
OR	Logczna funkcja "lub"			
P	llosc powtorzen podprogramu			
PROC	Uruchomienie podprogramu / procedury			
R R	Parametry R 0 do 99			
ROI	Obrot układu współrzędnych			
REAL	Zmienna - Liczba rzeczywista			
REI	Powrot z podprogramu			
	vystawienie promienia w narozniku konturu			
	Niodaine wstawienie promieni w naroznikach			
	Promien we wsp. biegunowych			
ner e	Inicjalizacja pola			
	Zaparniętywanie rejestru przy wywoływaniu podprogramu			
SETAL				
SETMS	Definiowania wrzacjana dównago			
SETMO	Przesupiecie punktu początkowego (tylko dla łańcuchów gwintów)			
SPCOF	Wyłaczenie sterowania pozycja wrzecjona			
SPCON	wyrączenie sterowania pozycją wrzeciona			
STRING	Zarączenie sterowania pozycją wrzeciona			
SCALE	Skalowanie układu współrzednych			
STRI EN	Operacia łańcuchowa (długość łańcucha)			
SPOS	Zadanie pozvcii wrzeciona			
SPOSA	Zadanie pozycji wrzeciona przyrostowo			
SUPA	Rickowe wyłaczenie wsztstkich przesunieć punktu zerowego			
SBLOF	Załaczenie blokowego wyłaczenie wszystkich przesunieć punktu zerowego			
SBLON	Wyłączenie blokowego wyłączenie wszystkich przesunieć punktu zerowego			

Komenda	Znaczenie				
TRANS	Programowane przesunięcie punktu zerowego				
Т	Adres narzędzia				
TURN	llość zwojów w interpolacji helikalnej				
TRAFOOF	Wyłączenie aktywnych transformacji				
TRACYL	Transformacja cylindryczna w płaszczyźnie XZ				
TRANSMIT	Transformacja w płaszczyźnie XY				
UNTIL	Funkcja powtarzaj "dopóki"				
VAR	Definiowanie zmiennych				
WAITP	Oczekiwanie na zakończenie ruchu w osi				
WAITS	Oczekiwanie na spozycjonowanie wrzeciona				
WHILE	Inny rodzaj pętli - "podczas gdy"				
WALIMOF	Wyłączenie softwarowego limitu przestrzeni roboczej				
WALIMON	Załączenie softwarowego limitu przestrzeni roboczej				
XOR	Funkcja logiczna xor.				
Komenda	Znaczenie				
A	Obrót stołu podziałowego o kat w lewo (tylko frezowanie)				
ANG1.2	Katy w cyklach (tylko toczenie)				
APP	Ścieżka doiścia (tylko toczenie)				
AFSL	Kat zagłebienia				
BRISK	Przyśpieszenie wzdłuż osi				
CDIR	Kierunek obróbki				
CPA	Środek zagłębienia w X				
CPO	Środek zagłębienia w Y				
CRAD	Promień zagłębienia w kieszeniach prostokątnych				
DAM	Wielkość zmniejszenia w cyklu wiecenia głębokich otworów				
DBH	Odległość między otworami				
DIATH	Średnica gwintu w cyklu frezowania gwintu				
DM	Średnica w cyklach				
DP	Głębokość całkowita w cyklach				
DPR	Głębokość od płaszczyzny referencyjnej w cyklach				
DT	Czas postoju w cyklach				
DTP	Czas postoju na dnie w cyklach				
DTS	Czas postoju na zewnątrz otworu w cyklach				
ENC	Gwintowanie z / bez enkodera				
FAL	Naddatek na obr. wykańczającą				
FDEP	Głębokość pierwszego cięcia				
FDIS	Odległość od pierwszego otworu w cyklach				
FDPR	Głębokość pierwszego wiercenia przyrostowo				
FF1,2,3	Posuw dla obr. zgrubnej, pośredniej, wykańczającej w cyklach				
FFD	Posuw dla obr. wgłębnej w cyklach				
FFP1	Posuw dla obr. poprzecznej zgrubnej w cyklach				
FFP2	Posuw dla obr. poprzecznej wykańczającej w cyklach				
FFR	Posuw w przód w cyklach				
FL	Limit posuwu w osi				
FORM	Typ podcięcia				
FPL	Punkt końcowy cyklu				
IANG	Kąt wcinania				

Komenda	Znaczenie					
IDEP	Głębokość wcinania					
INDA	Kąt indeksowania					
KDIAM	Średnica rdzenia gwintu					
LENG	Długość					
MID	Maksymalna głębokość wcięć					
MIDF	Maksymalna głębokość wcięć dla obr. wykańczającej					
MPIT	Skok gwintu jako wartość nominalna					
NID	llość przejść					
NPP	Nazwa programu					
NRC	llość przejść zgrubnych					
NSP	Przesunięcie punktu startowego					
NUM	Ilość elementów					
NUMTH	Ilość gwintów					
PIT	Skok gwintu					
PO	Kolejny punkt gwintu w łańcuchu gwintów					
POSS	Pozycjonowanie wrzeciona					
PP1,2,3	Skoki gwintów w łańcuchach gwintów					
PRAD	Promień kieszeni kołowej					
RAD	Promień					
RCI1,2	Promień narożnika wewnętrznego					
RCO1,2	Promień narożnika zewnętrznego					
RFF	Posuw wycofania					
RFP	Płaszczyzna referencyjna					
ROP	Ścieżka wyjścia z gwintu					
RPA	Ruch podniesienia w osi X					
RPAP	Ruch podniesienia w osi Z					
RPO	Ruch podniesienia w osi Y					
RTP	Płaszczyzna wycofania					
SDAC	Kierunek obrotów przy wyjściu z cyklu					
SDIS	Odległość bezpieczeństwa					
SDIR	Kierunek obrotów wrzeciona					
SDR	Kierunek obrotów przy wyjściu gwintownika					
SOFT	Miękkie przyspieszenie osi					
SPCA	Punkt startowy cyklu w X					
SPCO	Punkt startowy cyklu w Y					
SPD	Punkt startowy cyklu w X – średnica					
SPL	Punkt startowy cyklu w Z – długość					
SSF	Obroty dla obr. wykańczającej					
SST	Obroty dla gwintowania					
SST1	Obroty dla wyjścia z gwintu					
STA1	Kat					
TDEP	Głębokość gwintu					
TYPTH	Rodzaj gwintu					
VARI	Wariant obróbki					
WID	Długość					

Funkcje arytmetyczne

Komenda	Znaczenie			
+ - * /	Dodawanie odejmowanie mnożenie dzielenie			
SIN()	Sinus			
COS()	Cosinus			
TAN()	Tangens			
ASIN()	Arcus sinus			
ACOS()	Arcus cosinus			
ATAN2()	Arcus tngens 2			
SQRT()	Pierwiastek kwadratowy			
ABS()	Wartość absolutna			
TRUNC()	Wartość całkowita			
ROUND()	Zaokrąglenie			
POT()	Podniesienie do kwadratu			
LN()	Logarytm naturalny			
EXP()	Exponenta			

PART1.MPF

Kontur P5 -

Program run with subprogram

M30

KONTUR.SPF

M17

5x

D29

Podprogramy

Funkcje które w programie NC musieli byśmy pisać wielokrotnie można umieścić w podprogramie i wywoływać wiele razy.

Podprogramy wywołuje się ich nazwami. Na rysunku obok: wywołanie podprogramu w programie głównym.

Wartości zapisane w parametrach R mogą być transferowane do podprogramów.

Np. MILL1 P1	LF (koniec linii).
MILL1	nazwa podprogramu
P1	ilość powtórzeń podprogramu.

Podprogramy należy zakańczać funkcją M17 Np. N150 M17 LF



Nesting of subprograms

Zagnieżdżenie podprogramów

Możliwe jest jedenastokrotne zagnieżdżenie podprogramów. Również funkcja poszukiwania bloku jest możliwa w tylu zagnieżdżeniach.

Cykle są również zliczane jako podprogramy, co oznacza że mogą być wywoływane max. w dziesiątym zagnieżdżeniu.

Współrzędne i punkty zerowe.

Płaszczyzna obróbki G17 – G19.

Korekcja promienia narzędzia działa równolegle do wybranej płaszczyzny obróbki.

Podstawowa płaszczyzna obróbki dla toczenia: G18 (ZX). Dla frezowania: G17 (XY).

Programowanie absolutne i przyrostowe.

W wymiarowaniu absolutnym (G90) programujemy punkt w przestrzeni roboczej do którego ma dojechać narzędzie.

W wymiarowaniu przyrostowym (G91) programujemy o ile mm w każdej osi ma się ruszyć narzędzie z punktu w którym aktualnie stoi.

Każda z osi może być programowana w innym systemie (absolutnie lub przyrostowo).

Przykłady:

G90 G0 X40 Z=IC(20)

Oś X została zadana absolutnie, zgodnie z G90 a oś Z przyrostowo poleceniem IC.

G91 G0 X20 Z=AC(10)

Oś X została zadana przyrostowo, zgodnie z G91 a oś Z absolutnie poleceniem AC.

Programowanie w calach i milimetrach.

Zależnie od potrzeb następujące dane możemy zadawać w calach lub milimetrach (funkcjami G71 / G71)

- współrzędne XYZ
- dane łuków I1, J1, K1, I, J, K, CR
- skoki gwintów
- przesunięcia punktu zerowego TRANS i ATRANS
- współrzędne biegunowe RP.

Wszystkie inne dane są podawane w jednostkach zależnych od ustawień obrabiarki.





ATRANS relates to the last valid zero point G54 - G599, TRANS.



TRANS relates always to the actual zero point G54 - G599.

Programowe przesuwanie punktu zerowego TRANS i ATRANS.

Format: TRANS/ATRANS X.... Y.... Z.....

TRANS Absolutne przesunięcie punktu zerowego w stosunku do aktualnego punktu zerowego przedmiotu wybranego funkcjami G54 – G599.

TRANS kasuje wszystkie poprzednie przesunięcia programowe (TRANS, ATRANS, ROT, AROT).

ATRANS – jest to przesunięcie przyrostowe w stosunku to ostatniego przesunięcia zera układu współrzędnych.

ATRANS nie kasuje poprzednich przesunięć ale dodaje się do nich.

Polecenia ROT/AROT są używane do obracania układu współrzędnych wokół jego osi.

Pozwala to na programowanie konturów nierównoległych do podstawowej zadanej funkcjami G17 – G19 płaszczyzny obróbki.

Format: ROT/AROT X.... Y.... Z.... ROT/AROT RPL=....

ROT – absolutny obrót układu współrzędnych wokół osi XYZ przestawionego funkcjami G54-G599 lub funkcją TRANS.

AROT – przyrostowy obrót układu współrzędnych wokół osi XYZ.

XYZ – wartości obrotów wokół poszczególnych osi.

RPL – obrót w aktywnej płaszczyźnie obróbki.

Przykład.

Na przykładzie pokazano przesunięcie zera układu współrzędnych funkcją TRANS a następnie przyrostowy obrót układu współrzędnych funkcją AROT o 30⁰.

G17 TRANS X.... Y.... Z.... AROT Z30.

lub

AROT RPL=30

Programowanie narzędzia

(zobacz także rozdział E – korekcja narzędzia/pomiar narzędzia)

Wywołanie narzędzia:

T... Numer narzędzia w głowicy

D... Numer pamięci narzędzia

Każde narzędzie może mieć zapamiętane kilka zestawów danych (punktów prowadzenia). Wywołuje się zgodnie z aktualną potrzebą np. T1 D1 lub T1 D2

Wywołanie T... D... zmienia dane narzędzia w pamięci maszyny ale nie wykonuje obrotu głowicy narzędziowej.

Zakresy numerów to T1 – T32000 D1 – D9 dla każdego narzędzia.

Rozkaz zmiany narzędzia.

M6 – wymień narzędzie (dla obrabiarek wyposażonych w głowicę narzędziową).

W celu uniknięcia kolizji przed wywołaniem funkcji M6 należy wycofać narzędzie na bezpieczną odległość od przedmiotu.

Funkcje M6 i T... D.... nie muszą być programowanie w jednym bloku.

Przykład:

N50 G00 X60 Z50 Odjazd na bezpieczną odległość.

N55 T4 D1

Wywołanie narzędzia 4 z korekcją. N60 M6

Rozkaz wymiany narzędzia.

Cykle wiercenia

Cykl	F	Parametr	Znaczenie	Opis, rysunek
	1	RTP	Płaszczyzna wycofania, absolutna	
	2	RFP	Płaszczyzna referencyjna, abs.	
Wiercenie,	3	SDIS	Płaszczyzna bezpieczeństwa odl. od pł. referencyjnej	
nawiercanie	4	DP	Głębokość otworu absolutna	
	5	DPR	Głębokość otworu od	DP AFP ATP
			płaszczyżny referencyjnej	
Wiercenie z zatrzymaniem	6	DTP	Czas postoju	zatrzymaniem na dnie otworu
	6	FDEP	Głębokość pierwszego wiercenia	
	7	FDPR	Głębokość pierwszego wiercenia w stosunku do płaszczyzny referencyjnej	
CYCLE83 Wiercenie	8	DAM	Wielkość zmniejszania głębokości	
głębokich	9	DTP	Czas postoju na dnie otworu	
otworów	10	DTS	Czas postoju przed otworem	¥ 9
	11	FRF	Posuw dla pierwszego wiercenia (0.001 – 1)	ַעַ װ ָר אַ אַר אַ
	12	VARI	0 = łamanie wióra 1 = łamanie i usuwanie wióra	
	7	SDAC	Kierunek obrotów przy wychodzeniu z otworu	
	8	MPIT	Skok gwintu jako wartość znormalizowana (M3 – M48)	
CYCLE84 Gwintowanie	9	PIT	Skok gwintu w mm (0,001 – 2000)	
synchronizo- wane.	10	POSS	Pozycja wrzeciona na początku cyklu.	DTP SDAC ^{SDAC} G0 G1 (S)
	11	SST	Obroty wrzeciona dla gwintowania	
	12	SST1	Obroty wrzeciona dla wyjścia z gwintu	
	7	SDR	Kierunek obrotów przy wychodzeniu z otworu	
CYCLE840 Gwintowanie z	8	SDAC	Kierunek obrotów po zakończeniu cyklu	
zastoso- waniem	9	ENC	0 = z enkoderem 1 = bez enkodera	
oprawki ze sprężyną	10	MPIT	Skok gwintu jako wartość znormalizowana (M3 – M48)	
	11	PIT	Skok gwintu w mm (0,001 – 2000)	אוא איזט
CYCLE85 Rozwiercanie1 CYCLE89 Rozwiercanie5	7	FFR	Posuw dla wiercenia	Jak CYCLE82. zamiast
	8	RFF	Posuw dla wycofania	posuwu F programowany jest FFR, zamiast szybkiego wycofania, posuw wycofania RFF

Cykl	F	Parametr	Znaczenie	Opis, rysunek
CYCLE86 Rozwiercanie2	7	SDIR	Kierunek obrotów wrzeciona	
	8	RPA	Ruch wycofania w X	
	9	RPO	Ruch wycofania w Y	RPAP
	10	RPAP	Ruch wycofania w Z	APA
	11	POSS	Kąt zatrzymania wrzeciona	DTP X RTP DP RFP+ SDIS
CYCLE87 Rozwiercanie3	5	SDIR	Kierunek obrotów wrzeciona	Wiercenie z zatrzymaniem programu M0 na dnie otworu, wyjście otworu z M5.
CYCLE88 Rozwiercanie4	6	DTP	Czas postoju na dnie otworu	Jak CYCLE87 z zatrzymaniem na dnie otworu
CYCLE89 Rozwiercanie5			Jak CYCLE82	Jak CYCLE82, wycofanie z posuwem roboczym
MCALL np. MCAL CYCLE83		Modalne wywołanie cyklu. Cykl lub podprogram pozostają aktywne we wszystkich następnych liniach programu aż do odwołania.		
MCALL		Odwołanie modalnego wywołania cykli.		

Cykle tokarskie

Cykl	Pa	arametr	Znaczenie	Opis, rysunek
	1	SDP	Punkt początkowy w X	
	2	SPL	Punkt początkowy w Z	
	3	WIDG	Szerokość kanałka	SPL SPL
	4	DIAG	Głębokość kanałka	A A A A A A A A A A A A A A A A A A A
	5	STA1	Kąt kanałka (na czole czy na walcu)	ANG2 WDG B
	6	ANG1	Kąt pierwszej ściany kanałka	
	7	ANG2	Kąt drugiej ściany kanałka	ANG2
CYCLE93 Nacinanie	8	RCO1	Promień/ukosowanie 1 zewnętrzne	ANGI C
kanałków / przecinanie	9	RCO2	Promień/ukosowanie 2 zewnętrzne	SPL DIAG P
	10	RCI1	Promień/ukosowanie 1 wewnętrzne	
	11	RCI2	Promień/ukosowanie 2 wewnętrzne	VARI=x1 VARI=x2 VARI=x3
	12	FAL1	Naddatek na obr. wykańczającą na dnie kanałka	
	13	FAL2	Naddatek na obr. wykańczającą na ścianach kanałka	VARI=x4 VARI=x5 VARI=x6
	14	INDEP	Grubość warstwy skrawania	
	15	DTP	Czas postoju na dnie kanałka	
	16	VARI	Wariant obróbki	
CYCLE94 Toczenie podcieć	1	SPD	Punkt początkowy w X	SPL
	2	SPL	Punkt początkowy w Z	
	3	FORM	Rodzaj podcięcia ISO	
D90

Cykl	Parametr		Znaczenie	Opis, rysunek		
CYCLE 95 Cykl obróbki zgrubnej	1	NPP	Nazwa podprogramu z konturem do wykonania	VARI 1,5,9	Toczenie wzdłużne zewnętrzne	x z
	2	MID	Maksymalna grubość warstwy skrawania			
	3	FALZ	Naddatek na obróbkę wykańczającą w Z	VARI 3,7,11	Toczenie wzdłużne wewnętrzne	*×
	4	FALX	Naddatek na obróbkę wykańczającą w X			
	5	FAL	Naddatek na obróbkę wykańczającą równoległy do konturu	VARI 2,6,10	Toczenie poprzeczne zewnętrzne	× ·
	6	FF1	Posuw dla obr. zgrubnej			Z
	7	FF2	Posuw dla podcięć (zagłębianie się noża)	VARI 4,8,12	Toczenie poprzeczne wewnętrzne	×
	8	FF3	Posuw dla obr. wykańczającej			Z
	9	VARI	Wariant obróbki	E E		
	10	DT	Czas postoju na łamanie wióra	Podawać FAL lub FALX + FALZ		
	11	DAM	Odsunięcie na łamanie wióra			
CYCLE 96 Cykl toczenia podcięć pod gwint	1	SPD	Punkt początkowy w X			
	2	SPL	Punkt początkowy w Z			
	3	FORM	Rodzaj podcięcia ISO	A R	30° HENO	30" HIVID

D91										
Cykl	Parametr		Znaczenie	Opis, rysunek						
	1	PIT	Skok gwintu jako wartość	X						
	2	MPIT	Skok gwintu jako wielkość nomi- nalna (podawać PIT lub MPIT)							
	3	SPL	Punkt początkowy w Z	W b EA						
	4	FPL	Punkt końcowy w Z							
	5	DM1	Średnica na początku gwintu	FPL CD						
	6	DM2	Średnica na końcu gwintu							
	7	APP	Odległość na rozpędzanie noża	· ·						
CYCLE 97 Cykl nacinania gwintów	8	ROP	Odległość na wyhamowanie noża							
	9	TDEP	Głębokość gwintu							
	10	FAL	Naddatek na obr. wykańczającą							
	11	IANG	Kąt wejścia noża	IANG=0 IANG=30 IANG=-30						
	12	NSP	Przesunięcie punktu początkowego							
	13	NRC	llość przejść zgrubnych noża							
	14	NID	llość przejść wygładzających	VARI 1, 2 VARI 3, 4						
	15	VARI	Wariant obróbki 1,3 Zewn.; 2,4 Wewn. 1,2 Stała głębokość wcięć 3,4 Stały przekrój wióra							
	16	NUMTH	llość gwintów							
	1	PO1	Punkt początkowy w Z							
	2	DM1	Średnica w PO1							
	3	PO2	Punkt początkowy 2 gwintu w Z							
	4	DM2	Średnica w PO2							
	5	PO3	Punkt początkowy 3 gwintu w Z							
	6	DM3	Średnica w PO3	X DDa DDa DDa						
	7	PO4	Koniec gwintu w Z							
	8	DM4	Średnica w PO4	4						
	9	APP	Odległość na rozpędzanie noża	0 DM2						
CYCLE 98	10	ROP	Odległość na wyhamowanie noża							
Łańcuchy	11	TDEP	Głębokość gwintu	PO2						
gwintów	12	FAL	Naddatek na obr. wykańczającą	P01						
	13	IANG	Kąt wejścia noża							
	14	NSP	Przesunięcie punktu początkowego	Parametry od 9 do 16 oraz 20						
	15	NRC	llość przejść zgrubnych noża	i 21 mają takie samo znaczenie jak w CYCLE97 parametry od 7 do 16.						
	16	NID	llość przejść wygładzających							
	17	PP1	Skok gwintu 1							
	18	PP2	Skok gwintu 2							
	19	PP3	Skok gwintu 3							
	20	VARI	Wariant toczenia							
	21	NUMTH	llość gwintów							

Miejsce na notatki