

## مدار کنترل

برای کنترل دقیق و اتوماتیک محورهای پیشروی مقادیر باید داده شده توسط کنترل به ماشین با مقادیر هست به دست آمده مقایسه می شود. شکل مقابل یک مثال عددی را نشان می دهد:

مقدار باید: 15.00 mm

مقدار هست: 14.859

---

مقدار اختلاف 0.142 mm

حالا کامپیوتر چنین عمل می کند:

اختلاف کوچکی موجود است بدین جهت مدار کنترل به موتور پیشروی فرمان می دهد سرعت را کمی افزایش دهد تا به آرامی به وضعیت باید برسد.

مدار کنترل تا رسیدن دور موتور به مقدار باید داده شود سیگنال افزایش یا کاهش دور را ارسال می کند.

## اندازه گیری فاصله

یک ماشین NC برای هر محور کنترل یک سیستم اندازه گیری ویژه فاصله لازم دارد. دقت تولید به دقت اندازه گیری فاصله بستگی دارد. دو نوع روش اندازه گیری - مستقیم فاصله و - غیر مستقیم فاصله وجود دارد.

در روش اندازه گیری مستقیم مقدار اندازه گیری با مقایسه مستقیم بدون واسطه طول مثلاً از طریق شمارش خطوط شبکه خط تیره به دست می آید.

در این روش مقدار جابه‌جایی مستقیماً روی میز اندازه‌گیری می‌شود.

در روش اندازه‌گیری غیر مستقیم طول به یک کمیت فیزیکی دیگر (مثلاً چرخش) تبدیل می‌شود. اندازه زاویه چرخش بعداً به پالسهای الکتریکی تبدیل می‌شود. خطای گام محور، لقی بین مهره و محور باعث به وجود آمدن خطا در نتیجه اندازه‌گیری می‌شود. در این روش مقدار جابه‌جایی مستقیماً اندازه‌گیری می‌شود.

### اندازه‌گیری مستقیم فاصله (افزایشی)

برای اندازه‌گیری مستقیم فاصله، مثال شکل ۱ اصول حس نوری یک مقیاس خطی را نشان می‌دهد.

اشعه نوری بالایی از شیار صفحه کلید گذشته و به هنگام حرکت مقیاس شیشه‌ای شعاع نور توسط خطوط قطع می‌گردد.

یک فوتو المنت نوری حساس قطع شدن اشعه نوری را حس و آن را جهت شمارش به کنترل منتقل می‌کند. چنین اندازه‌گیری گام به گام با عنوان اندازه‌گیری گام به گام با عنوان اندازه‌گیری افزایشی (Incremental) مشخص می‌شود.

شکافهای نوری زیری موقعیت نقطه مرجع را حس می‌کند. غالباً نقطه صفر ماشین با آن تعیین می‌شود.

### اندازه‌گیری مستقیم فاصله، مطلق

در مثال نشان داده شده بالا فاصله پیموده شده با شمردن تعداد گامها (خطوط) تعیین می‌شود. در صورت قطع ولتاژ شبکه مقادیر عددی ذخیره شده در حافظه از بین

می‌رود. در چنین موردی باید کل سیستم اندازه‌گیری مجدداً به نقطه مرجع برگشته و اندازه‌گیری دوباره انجام شود. این اشکال فرایند با اندازه‌گیری مستقیم فاصله قابل رفع است. این سیستم اجازه می‌دهد که فوراً برای هر وضعیت سپورت مقدار عددی موقعیت خوانده شود.

در مثال ساده شده ما، چهار اشعه نوری از طریق فوتوسل چهار ردیف روی خط کش رمز را حس می‌کند.

هر ردیف خانه‌های روشن و تاریک دارد. خانه‌های روشن مربوط به عدد صفر است. خانه‌های تاریک بسته به ردیف مربوطه نشان‌دهنده عددهای مختلفی است.

با چهار اشعه نوری و به کمک سیستم اعداد دودویی<sup>۱</sup> مقادیر عددی زیر به دست می‌آید:

$$\text{ردیف ۱: } 2^0 = 1$$

$$\text{ردیف ۲: } 2^1 = 2$$

$$\text{ردیف ۳: } 2^2 = 4$$

$$\text{ردیف ۴: } 2^3 = 8$$

این مقادیر سپس در ردیفها با هم جمع می‌شوند. مثلاً عدد 5 یک خانه سیاه در ردیف 1 ( $2^0 = 1$ ) و یک خانه سیاه در ردیف 3 دارد، پس نتیجه گرفته می‌شود:

$$2^0 + 2^2 = 1 + 4 = 5$$

سایر ردیفها روی خط کش را می‌توان برای دهگان، صدگان و ... در نظر گرفت.

---

۱ - با مقاله ۲-۴ رمز بندي داده‌ها مقایسه کنید.

توجه: در اندازه گیری مطلق فاصله، در هر وضعیت دلخواه می توان وضعیت را فوراً خواند.

### دقت تکرار در ماشینهای NC

در مورد دقت اندازه گیری قطعه کار ساخته شده بین دقت ورودی ( input sensitivity ) و دقت تکرار ( repeating accuracy ) تفاوتی وجود دارد.  
دقت ورودی در اغلب ماشینهای NC  $1\mu\text{m}$  or  $0.001\text{mm}$  است. انحراف دقت اندازه قطعه کار ماشینکاری شده اصولاً بیشتر است. این امر دلایل مختلفی دارد:

#### ۱- لقی در یاتاقان و راهنماها

هر نقطه یاتاقان لقی مشخصی دارد. در شکل مقابل یک ماشین فرز عمودی نشان داده شده است که کلگی فرز به واسطه نیروهای براده برداری شدید از موقعیت مورد نظر جابه جا می شود. همچنین در ماشینهای NC گرانیقت نیز لقی در یلتاقانهای محور و در راهنماها غیر قابل اجتناب است.

#### ۲- انبساط حرارتی

مواد آهنی انبساط نسبتاً کمی دارند. علیرغم این واقعیت، در اندازه گیری دقیق تاثیر منفی خود را اعمال می کند.

مثلاً بستر ماشین به طول 2 m از دمای صبح هنگام  $16^{\circ}\text{C}$  تا دمای  $22^{\circ}\text{C}$  موقع کار، دچار افزایش حرارتی تغییر طول به اندازه 0.12mm دارد.

توجه: فولاد به طول 1m در نتیجه گرم شدن به اندازه 1k یا  $1^\circ$  حدود 0.01mm دچار افزایش طول میشود.

توجه: انحراف دقت تکرار در ماشینهای NC به واسطه لقی یاتاقان و انبساط حرارتی خیلی بزرگتر از دقت ورودی 0.001mm است.

### ۲-۳ نقاط صفر و جابه جایی نقاط صفر

به طور منطقی ثابت شده است که علاوه بر نقاط مرجع سیستمهای مختصات، نقاط دیگری هم در فضای کاری ماشینهای ابزار به عنوان مبنا باید در نظر گرفت. برای فرزکاری سه سوراخ کشویی روی یک صفحه که در شکل زیر نشان داده شده است، باید نقاط نسبی زیر مورد توجه قرار گیرد.

### نقطه صفر ماشین

maschinennullpunkt= MNP در ساختمان ماشین قرار دارد و توسط موقعیت سیستم اندازه گیری تثبیت شده است. این نقطه را نمی توان تغییر داد.

### نقطه صفر قطعه کار

WNP (Werkstucknullpunkt) این نقطه به طور اختیاری توسط برنامه نویس قابل انتخاب بوده و در مثال روبرو در گوشه چپ پایین قطعه کار قرار گرفته است.

### نقطه صفر برنامه

$\text{programmnullpunkt} = c$  نقطه صفر برنامه فقط آغاز برنامه است. این نقطه خارج از

قطعه کار قرار می گیرد، بدین ترتیب وسیله مثلاً تعویض قطعه کار یا تعویض ابزار را بدون هیچ مانعی می توان انجام داد.

در تراشکاری علاوه بر نقطه صفر ماشین نقاط مرجع دیگری نیز لازم است:

### نقطه مانع

#### **Anschlagpunkt = A**

A نقطه ای روی محور دستگاه تراش است که قطعه کار در این نقطه روی قید گیرنده

(مثلاً سه نظام) قرار می گیرد.

نقطه صفر سپورت، ابزارگیر

#### **schlittenbezugspunkt = f**

این نقطه مثلاً نقطه مرکز ابزارگیر می باشد. تصحیح ابعاد ابزار در راستای X- و راستای

Z- نسبت به این نقطه نسبی اندازه گیری می شوند.

### نقطه مرجع

#### **Referenzpunkt = R**

سیستم اندازه گیری فاصله، فاصله طی شده را با توجه به نقطه مرجع تعیین می کند.

### جابه جایی نقطه صفر

طول رنده تراشکاری بسته شده بر روی سپورت که در شکل ۲ صفحه ۲۰ نشان داده شده مثالی برای جابه جایی نقطه صفر است. نقطه صفر سپورت  $f$  بر اساس منحنی برنامه نویسی شده حرکت می کند و منحنی واقعی براده برداری، مسیر نوک رنده تراشکاری است که بر مبنای طول ابزار بسته شده نسبت به نقطه  $f$  جابه جا شده است.

مثال نمونه در شکل مقابل یک برنامه ساده شده را با استفاده از جابه جایی نقطه صفر نشان می دهد.

روی میز یک ماشین بورینگ برای ماشینکاری اقتصادی دو قطعه کار بسته می شود. در حالیکه یک قطعه کار ماشینکاری می شود قطعه کار دیگر را می توان اندازه گیری کرد. برنامه برای یک قطعه کار فقط یکبار تهیه می شود. برای ماشینکاری قطعه کار دوم فقط جابه جایی نقطه صفر ( $1 \text{ wnp}$  به  $2 \text{ wnp}$ ) به کنترل داده می شود. و این مقدار جابه جایی توسط کنترل اضافه یا کم می شود.

یک جابه جایی دیگر نقطه صفر نیز در شروع ماشینکاری از نقطه صفر ماشین به نقطه صفر قطعه کار ۱ لازم است.

توجه:

جابه جایی نقطه صفر سیستم مختصات را در نقطه آغاز مناسب جدیدی مثلاً نقطه صفر  
قطعه کار قرار می دهد. این کار به جهت ساده تر شدن برنامه نویسی و اجتناب از  
محاسبات زاید انجام می شود.

### اندازه گیری با مختصات برای ماشینکاری - NC

در برنامه نویسی همواره این خطر وجود دارد که از اندازه ها به طور نادرست و یا غیر  
دقیق استفاده شود. برای اجتناب از این خطا و ساده شدن اندازه گیری تا حد ممکن از  
روش اندازه گذاری NC استفاده می شود.

برای اندازه گیری با سیستم مختصات سه روش اندازه گیری طبق DIN 406 انجام  
می گیرد.

- اندازه گذاری مطلق

- اندازه گذاری افزایشی ( گام به گام ) و

- اندازه گذاری به کمک جدول.

اندازه ها در این روش با توجه به نقطه صفر داده می شود که در نقشه شکل مقابل  
همان نقطه صفر قطعه کار می باشد. در برنامه نویسی، اندازه های داده شده هر نقطه کار  
به وضوح قابل خواندن است. مختصات مرکز سوراخها در شکل مقابل چنین است:

	X	Y
P <sub>1</sub>	12	7
P <sub>2</sub>	32.3	19.5
P <sub>3</sub>	48	11.5



## اندازه‌گذاری افزایشی

بعضی مواقع بیان اندازه به صورت رشد و افزایش اندازه نسبت به وضعیت قبل داده می‌شود. در روش تولید سنتی مثلاً در باردهی و تنظیم دستی، سعی می‌شود از اندازه‌گذاری زنجیری استفاده نشود، تا خطاهای تنظیم روی هم جمع نشود. در نتیجه دقت بالای کنترل عددی فقط انحراف دقت کمتری به وجود می‌آید.

در اندازه‌گذاری افزایشی راستا و جهت مورد نظر داده می‌شود. بنابراین مثلاً برای تعیین فاصله از نقطه  $p_3$  به نقطه  $p_2$  روی محور  $x$  -ها مقدار عددی  $15.8$  -منظور می‌شود.

اندازه‌گذاری افزایشی غالباً به عنوان اندازه‌گذاری نسبی هم مشخص می‌شود.

توجه: در اندازه‌گذاری افزایشی اندازه‌گذاری از موقعیت داده شده قبلی انجام می‌شود.  
مزایا:

۱- کنترل نهایی اعداد اندازه به راحتی امکانپذیر است. مجموع اعداد اندازه روی یک محور از نقطه مبدا (نقطه صفر) تا انتهای خط اندازه با اعداد از انتهای خط اندازه تا مبدا روی همان محور باید صفر باشد. این کار برای محورهای دیگر نیز صادق است.

### معایب:

کنترل موقعیت لحظه‌ای ابزار در حین اجرای برنامه خیلی دشوار است. بدین جهت غالباً با اعداد مطلق برنامه نویسی می‌شود.

به عملکرد مختلف اندازه‌گذاری مطلق و اندازه‌گذاری افزایشی توجه کنید.

در ماشینهای NC- معمولاً از اندازه گذاری مطلق استفاده می شود. تغییر حالت به اندازه

گذاری افزایشی توسط داده های ویژه ای انجام می گیرد.

در مثال نشان داده شده عملکرد مختلف دستگاه در اندازه گذاری مطلق و افزایشی

نشان داده شده است: X-20.

در صورت استفاده اشتباه از این اندازه گذاریها تصادف شدید بین ابزار و قطعه کار

روی می دهد.

### ساختمان برنامه

ساختمان یک جمله

برنامه اصلی

اغلب کنترلها به طور گسترده ای از علائم DIN 66 025 به عنوان زبان دستوری استفاده

می کنند. بدین ترتیب یک برنامه اصلی از ترتیب یک سری جمله تشکیل شده است.

یک جمله از کلمات زیادی تشکیل می شود.

یک کلمه از ترکیب یک حرف و یک رقم ساخته می شود.

هر جمله ای دارای این اطلاعات است:

۱- اطلاعات فنی برنامه

۲- اطلاعات هندسی و

۳- اطلاعات فنی

۱- اطلاعات فنی برنامه برای کار روی برنامه جهت کنترل لازم است. این کار توسط  
علایم خاص داده می شود (به جدول ر.ک).

شماره جمله برای آدرس مشخصه جمله به کار می رود که از آدرس N و یک شماره  
تشکیل می شود. در ترتیب پشت سرهم شماره جمله ها غالباً از پرسشهای دهگانی  
استفاده می شود. بدین وسیله می توان در صورت نیاز به راحتی جملات دیگری در  
وسط برنامه جای داد:

NO11 NO12

N 010

N 020

N 030

N 040

۲- اطلاعات هندسی از شرایط مسیر و اطلاعات مسیر (مختصات) تشکیل شده است.  
کلمه شرایط مسیر از حرف G (انگلیسی: رفتن = go) و یک عدد مشخصه دو مکانی  
درست می شود. دو تابع مهم G- در زیر نشان داده شده است.

اکثر توابع G- برای جملات بعدی مؤثر هستند. در صورت عدم تغییر در نحوه حرکت  
از یک جمله به جمله بعدی لازم نیست این توابع در هر سطری مجدداً نوشته شود.  
بدین جهت اصطلاح مدال (modal) در مورد این توابع به کار می رود، که با کلمه  
Mode نیز ارتباط دارد (مد: شکل و فرمی که برای مدتی نسبتاً طولانی به کار می رود).

جدول صفحه بعد حاوی مهمترین توابع شرایط مسیر می باشد. توابع G- مشخص شده

با \* طبق استاندارد به طور مدال موثراست. این توابع تا زمانی که دیگر توابع G-

برنامه نویسی نشود موثر هستند.

از نقشه و از برنامه تا قطعه کار

نقشه قطعه کار که حاوی اطلاعاتی کلی درباره اندازه کلی و جنس قطعه کار است  
پایه برنامه ماشینکاری است.

با در نظر داشتن ابزارهای موجود، سرعتهای براده برداری، ابعاد قطعه کار و غیره  
ماشینکاری قطعه کار در مراحل جداگانه و مختلفی طراحی و تعیین می شود.

تغییر طرح ماشینکاری از فرم محصول به یک فرم قابل فهم برای کنترل ماشین ابزار  
توسط ترکیبات لازم اعداد و حروف که منجر به ایجاد برنامه اصلی می گردد امکانپذیر  
است. این تغییر زبان مرحله اصلی برنامه نویسی است.

این روش کار پایه سایر نمایش کاری است. حالا برنامه اصلی به دست آمده به کمک  
کلیدها به کنترل وارد می شود.

وارد کردن از طریق نوارهای سوراخدار، نوارهای مغناطیسی یا فراخوانی از حافظه  
مرکزی هم انجام می گیرد.

توابع اضافی با حرف M (تابع M-) و عدد مشخصه دو مکانی مشخص می شود.  
این توابع اصولاً تا زمانی که قسمت آدرسهای T, S, F آورده نشود شامل اطلاعات  
فنی است.

جهت خرید فایل word به سایت [www.kandoo.cn.com](http://www.kandoo.cn.com) مراجعه کنید  
یا با شماره های ۰۹۳۶۶۰۲۷۴۱۷ و ۰۹۳۶۶۴۰۶۸۵۷ و ۰۶۶۴۱۲۶۰-۰۵۱۱ تماس حاصل نمایید

معنی	تابع اضافی	معنی	تابع اضافی
مواد خنک کاری خاموش		ایست برنامه ریزی شده	
انتهای برنامه با برجا کردن		ایست انتخابی	
محدوده پیشروی 1		ایستهای برنامه با برجا کردن	
محدوده پیشروی 2		چرخش محور در جهت عقربه ساعت	
محدوده دور محور 1		چرخش محور در جهت خلاف عقربه ساعت	
محدوده دور محور 2		ایست محور	
تعویض حالت جعبه دنده یا		تعویض ابزار	
		مواد خنک کاری Mp.2 روشن	
به طور دلخواه قابل برنامه ریزی		مواد خنک کاری Mp.1 روشن	

توجه : حروف M توابع اضافی ماشین ابزار را مشخص می کند.

### جمله برنامه

کلمه یک جمله برنامه طبق DIN 66025 به ترتیب زیر می آید.

توجه : ترتیب کلمات چنین است: NGXYZFSTM

### تهیه برنامه های اصلی

سوراخکاری : صفحه پایه

باید سه سوراخ وری قطعه کار ( شکل ۱ ) به کمک فرز عمودی -NC

سوراخکاری شود. اگر برای اندازه گذاری قرار است طبق DIN 406

جدول مختصات تهیه شود، مبدا مختصات به عنوان نقطه صفر قطعه کار انتخاب میشود.

برای تهیه راحت تر برنامه اصلی طرح بستن قطعه کار لازم است، بهتر است برای هر

ماشین از برگه مناسب با ماشین استفاده شود. از روی این برگه داده های مهم مانند نقطه

مرجع، نقطه صفر ماشین و حداکثر جابه جایی روی هر کدام از محورها به دست

می آید. از طرح بستن قطعه کار معلوم می شود که نقطه صفر قطعه کار نسبت به نقطه

صفر ماشین جابه جا شده است. تعیین این جابه جایی وظیفه برنامه نویس نیست. این کار

بعداً توسط تنظیم کننده دستگاه انجام میشود.

با این همه برای درک بهتر مراحل برنامه اندازه جا به جایی نشان داده می شود.

شکلهای زیر مانند قبل به دست آوردن مقدار جابه‌جایی روی هر محور را نشان می‌دهد. در محور Z ها مقدار نشان داده شده طول محور ابزار و ارتفاع قطعه کار می‌باشد.

مقادیر جابه‌جایی نقطه صفر به دست آمده با این روش مثلاً به G54 به حافظه کنترل داده میشود.

اگر G54 برنامه‌نویسی شود باید به علایم درست اطلاعات مسیر در راستای Y- و X- و Z- توجه شود.

وقتی برای ماشینکاری یک قطعه کار فقط یک ابزار به کار می‌رود یک پلان ابزار با داده‌ای ابزار تهیه میشود. مقادیر سرعت براده برداری و پیشروی از جدول قابل تهیه است.

با انجام کارهای مقدمات فوق حالا می‌توان برنامه اصلی را تهیه کرد. برای این کار غالباً از برگه‌های مخصوص برنامه‌نویسی استفاده می‌شود. در زیر یک برنامه اصلی نشان داده شده است. توضیحات لازم با حروف ایتالیک مشخص شده است. سیستم کنترل گاهی اوقات امکان استفاده از چند دستور G در یک جمله را فراهم می‌کند.

توجه کنید که در راستای محور X- ها اندازه قطرداده می‌شود.<sup>۱</sup>

توجه: در ماشینهای تراش و سنگ X اندازه قطر است.

---

<sup>۱</sup> - غالباً سازندگان ماشینهای تراش و سنگ اندازه قطری را در نظر می‌گیرند، تا از خطای تبدیل قطر به شعاع پرهیز شود

## مفهوم جهت چرخش

در قطعات تراشکاری و نیز در فرزکاری حاشیه‌های داخلی و خارجی با ماشینکاری

دایروی انجام می‌گیرد.

کنترل فضای مختصات لازم از چهار داده زیر محاسبه می‌شود:

- جهت چرخش،
- انتخاب صفحه،
- مختصات نقاط انتهایی دایره و
- مختات

## انتخاب صفحه

انتخاب صفحه به کمک یک تابع دیگر G داده می‌شود. با این تابع کنترل می‌فهمد که دایره در کدام صفحه قرار می‌گیرد، در نقشه مقابل سه تابع از این نوع مشخص شده است.

G17 صفحه XY-

G18 صفحه ZX-

G19 صفحه YZ-



### مختصات نقاط انتهایی دایره

به کمک مختصات نقاط انتهایی تعیین می شود که حرکت به کدام طرف باید انجام گیرد، وارد کرد اطلاعات به صورت اندازه های مطلق یا افزایشی در راستای محورهای  $X, Y, Z$  امکانپذیر می باشد.

### مختصات مرکز دایره

مختصات مرکز دایره ( پارامتر میان یابی) را فقط می توان به روش اندازه گیری افزایشی وارد کرده این نقطه از نقطه آغاز حرکت ( موقعیت فعلی ابزار) اندازه گیری و با حروف  $I, J, K$  مشخص میشود. ارتباط بین انتخاب صفحه، محورهای مختصات و پارامتر میان یابی از جدول روبه رو آشکار است.

در انواع مختلف کنترلها وارد کردن شعاع دایره به جای مختصات مرکز دایره نیز امکانپذیر است.

### مثال برنامه نویسی دایره

نقطه مرکز فرز باید یک مسیر دایروی از نقطه آغاز  $A$  به نقطه انتهایی دایره  $E$  را طی کند. برای مثال در شکل ۱ مختصات نقطه  $A$  عبارت است از:

$X20, Y10$

از مقادیر داده شده در جملات برنامه، مقادیر لازم برای میان یابی توسط کنترل محاسبه می شود (مثلاً شعاع)

جمله برنامه با شماره جمله  $N100$  بدین صورت است:

### تصحیحات ابزار

ابعاد مربوط به تصحیح ابزار تقریباً همیشه خارج از ماشین ابزار در یک دستگاه از پیش تنظیم شده به دست می آید. برای غالب ابزارهای به کار رفته آماده سازی کاری منجر به تهیه برگه های ویژه ای می گردد (به شکل زیر ر.ک). به کمک این برگه تهیه وسیع برنامه اصلی قطعه کار، شکل هندسی، ابعاد ابزار مانند طول و قطر و نیز داده های براده برداری امکانپذیر است.

### طول ابزار

اصولاً وقتی طول ابزار مشخص است، در جابه جایی نقطه صفر راستای Z- به حساب نمی آید و فقط در تصحیح ارتفاع قطعه کار در نظر گرفته می شود. تصحیحات طول ابزار به طور جداگانه به حافظه داده می شود. برای این منظور و برحسب اجرا حافظه های زیادی در دسترس است.

طبق DN 66025 می توان برای انتخاب حافظه تصحیح ابزار حرف D را به کار برد.

تحت عنوان D01 طول ابزار مربوطه ابزار T01 پایگانی و ذخیره می شود.

### تصحیح شعاع در فرزکاری

در فرزکاری نقطه مرکز ابزار مسیری را طی می کند، که از لبه قطعه کار فاصله ای به اندازه شعاع فرز دارد. تعیین این مسیر نقطه مرکز فرز وقت گیر و گاهی مشکل است. علاوه بر این اگر بعداً از ابزاری با قطری متفاوت از ابزار قبلی استفاده شود مسیری دیگری به دست می آید. بدین ترتیب چون اصولاً نباید برنامه مجدداً نوشته شود، می توان

اختلاف شعاع را به عنوان تصحیح شعاع - فرز به کنترل وارد کرد. در شکل مقابل برنامه نویسی طبق DIN 66 025 نشان داده شده است.

در کنترل‌های مدرن مسیر می‌توان لبه‌ها را مستقیماً برنامه‌نویسی کرد (برنامه نویسی حاشیه‌های قطعه کار)

شعاع هسته - ابزار ب عنوان تصحیح ابزار داده میشود. کنترل خود مسیر نقطه مرکز فرز را حساب می‌کند.

برای فراخوانی تصحیح شعاع - فرز اطلاعات زیر لازم است:

#### ۱- موقعیت فرز نسبت به قطعه کار

موقعیت فرز نسبت به قطعه کار (چپ یا راست قطعه کار) توسط راستای پیشروی به طور واضح تعیین می‌شود (به شکل ۲ ر.ک) اگر فرز از سمت چپ قطعه کار حرکت کند، آنگاه تصحیح مسیر چپ مطرح است و بالعکس.

تصحیح شعاع - فرز با تابع G- تعیین میشود:

G41 یعنی تصحیح مسیر ابزار که از سمت چپ قطعه کار حرکت کند.

G42 یعنی تصحیح مسیر ابزار که از سمت راست قطعه کار حرکت کند و

G40 یعنی رفع تصحیح ابزار (در این حالت نقطه مرکز فرز از روی مسیر حرکت می‌کند).

#### ۲- اندازه تصحیح ابزار

برای انتخاب تصحیح ابزار نیز، طبق استاندارد تابع D به کار می‌رود.

محل حافظه D01، طول ابزار و نیز تصحیح شعاع را شامل می شود.

### تصحیح شعاع لبه رنده

در تراشکاری به واسطه شعاع لبه رنده عدم وقتی در قطعه تراشیده شده روی میدهد. کنترل‌های ساده هیچگونه تصحیح شعاع ندارد. این مورد عدم دقت در شکل رو به رو فقط روی رنده به صورت محدوده سایه‌دار قائم‌الزاویه نشان داده شده است. بدین وسیله قطعه کار در خطوط شیب‌دار و قوسها دچار اشکال میشود. تصحیح لازم شعاع لازم شعاع لبه رنده در کنترل‌های جدید (CNC) به صورت محاسباتی تعیین و به طور خودکار در ماشینکاری اعمال میشود.

### زیر برنامه

این برنامه‌ها برای برنامه‌نویسی ساده مراحل تکراری به کار میرود. زیربرنامه‌ها از یک سری جمله‌ها تشکیل شده است که در سایر نقاط برنامه فرا خوانده می شود.

### برنامه نویسی با زیر برنامه

در صفحه پایه زیر چهار سری سوراخهای یکسان باید ایجاد شود. اگر برنامه‌نویس، برنامه سوراخکاری یک سری سرواخ را بنویسد می تواند آن را به عنوان زیر برنامه در کنترل دستگاه ذخیره نماید. این کار مثلاً با کلمه L صورت می گیرد. برای زیر برنامه‌ها از یک سری جمله‌ها تشکیل شده است که در سایر نقاط برنامه فراخوانده میشود.

برنامه نویسی با زیر برنامه

در صفحه پایه زیر چهار سری سوراخهای یکسان باید ایجاد شود. اگر برنامه نویس، برنامه سوراخکاری یک سری سرواخ را بنویسد. برای زیر برناه هیچگونه استاندارد وجود ندارد.

وقتی دستگاه به موقعیتهای 1, 2, 3, 4 می رسد زیر برنامه فوق با عبارت L01 فراخوانده میشود:

### سیکلها

بیشتر مراحل تکراری ماشینکاری مانند سوراخکاری، روتراشی، پیچ بری، سوراخکاری عمیق و غیره را از قبل می توان قبلاً برای ساده شد برنامه نویسی به عنوان سیکلهای ثابت کاری در کنترل دستگاه ذخیره کرد.

### برنامه نویسی با سیکل سوراخکاری

برای ایجاد یک سوراخ حرکات زیاد لازم است. با استفاده از G81 (سیکل ساده سوراخکاری) فقط چند جمله برنامه مورد نیاز است. مراحل حرکت 1...4 با یک پارامتر برنامه نویسی می شود. سازندگان مختلف از کنترلها، سیکلها و پارامترهای متفاوتی استفاده میکنند. شکل ۲ به عنوان مثال فرآیند یک سیکل سوراخکاری و پارامترهای مربوطه را نشان می دهد.

مرحله ۱: تعیین وضعیت در راستای X/Y

حرکت سریع ( پارمتر X/Y )

مرحله ۲: تعیین وضعیت شروع در راستای Z-

سطح برگشت ( پارامتر R )

مرحله ۳: پیشروی کار در راستای Z- با اندازه خلاصی برای نوک مته ( پارامتر Z )

مرحله ۴: برگشت سریع در راستای Z-

( پارامتر R ) .

برنامه نویسی با سیکل فرزکاری حفره (مثال از زبان برنامه شرکت MAHO) برای

فرزکاری حفره روی قطعه کار ( به شکل پارامتر لازم است. ضمناً استفاده تکراری از

حروف غالباً انجام نمیگیرد. بدی جهت میان جمله فراخوانی تفاوتی وجود دارد.

#### ۱- جمله تعریفی G87

این جمله نوع ماشینکاری را تعیین و ابعاد مهم را بیان می کند:

$R =$ فاصله ایمنی ابزار تا قطعه	$X =$ بعد حفره در راستای X-
$P =$ شعاع گوشه حفره	$Y =$ بعد حفره در راستای Y-
$L =$ عرض براده برداری ب. / نسبت به قطر فرز	$Z =$ عمق کل حفره

#### ۲- جمله فراخوانی G79

این جمله باعث شروع ماشینکاری شده و سایر مقادیر تکمیلی ( پارامتر ) را بیان می کند:

گاهی حروف ( پارامتر ) چند بار استفاده میشود. این جمل به طور مثال فهم راستای

مشخص شده را وقتی در راستای X با پارامتر X تعیین میشود آسان می کند:

$X =$  موقعیت نقطه مرکزی حفره در راستای X- نسبت به نقطه صفر قطعه کر

$Y =$  موقعیت نقطه مرکزی حفره در راستای Y- نسبت به نقطه صفر قطعه کار

Z = موقعیت نقطه مرکزی حفره در راستای Z- نسبت به نقطه صفرقطعه کار

جریان کار طبق G79/G87 طی گامهای زیر انجام می‌گیرد:

۱- حرکت به نقطه مرکزی حفره با فاصله ایمنی R،

۲- پیشروی تا عمق K

۳- براده برداری در اولین عمق تنظیمی

۴- حرکت بازدهی مجدد و مرحله دوم براده برداری و

۵- حرکت به عقب با فاصله ایمنی نسبت به نقطه Z

توجه: سیکلها برنامه‌های از پیش تعریف شده‌ای می‌باشند، که قبل از ماشینکاری

مقادیر عددی ( پارامترها) در آن جایگزین میشود.

ابزار T01 که یک فرز انگشتی به قطر 10mm است به کار می‌رود.

آدرس دهی با حروف و اعداد مشخصه

( = آدرس دهی اندیسی طبق DIN66025 طرح Sept. 1987 )

چنانچه قبلاً در مورد سیکلها نشان داده شد، حروف آدرس x, y, z یا N, F, G, ...

خیلی کافی به نظر نمی‌آیند تا بتوانند تمامی محورها و توابع ماشینهای جدید NC را به

طور واضح مشخص کنند.

خاصه در سیستمهای تولید قابل انعطاف با ماشینکاری کامل و کارگیری خودکار قطعه

کار امکان آدرس دهی زیاد لازم است. بدین جهت استانداردهای جدید آدرس دهی

اضافی با اعداد مشخصه و حروف را پیش‌بینی کرده است:

جهت خرید فایل word به سایت [www.kandoo.cn.com](http://www.kandoo.cn.com) مراجعه کنید  
یا با شماره های ۰۹۳۶۶۰۲۷۴۱۷ و ۰۹۳۶۶۴۰۶۸۵۷ و ۰۶۶۴۱۲۶۰-۰۵۱۱ تماس حاصل نمایید

برای جداسازی عدد مشخصه از ارقام از نشانه تساوی « = » استفاده میشود:

برنامه نویسی اندیسی و قدیمی می‌توانند در یک جمله به کار روند.

[www.kandoo.cn.com](http://www.kandoo.cn.com)  
[www.kandoo.cn.com](http://www.kandoo.cn.com)  
[www.kandoo.cn.com](http://www.kandoo.cn.com)