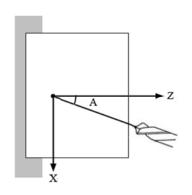
#### 3.23.10 钻孔循环 G83.1、G87.1、G83.2(斜孔)

代码格式: 端面钻斜孔 G83.1 X(U)\_\_ C(H)\_\_ Z(W)\_\_ P\_\_ Q\_\_ R\_\_ F\_\_ K\_\_ M\_\_ A\_\_ D\_\_ J0/1; 侧面钻斜孔 G87.1 Z(W)\_\_ C(H)\_\_ X(U)\_\_ P\_\_ Q\_\_ R\_\_ F\_\_ K\_\_ M\_\_ A\_\_ D\_\_ J0/1; G83.2 Z(W)\_\_ C(H) X(U) P Q R L F K M A D J0/1;

#### 代码说明: 模态 G 代码

- G83.1: 端面钻斜孔循环 G 代码
- G87.1: 侧面钻斜孔循环 G 代码
- G83.2: 指定起点钻斜孔循环 G 代码
- C: 钻孔位置; -----G83.1
- (X, Z): 孔底位置; -----G83.1
- C: 钻孔位置; -----G87.1
- (X, Z): 孔底位置: -----G87.1
- C: 钻孔位置: -----G83.2
- (X, Z): 孔起始位置; -----G83.2
- (U, W): 以偏移 U、W 指定值之后的位置作为孔的起点位置(该用法与G83/G87/G83.1/G87.1 不同,需注意); ------G83.2
- P: 孔底暂停时间,模态数据,初始默认值为 0 (单位: ms), 范围见本篇的 第一章的 1.4.1 的表 1-2。
- R: 每次进刀后的退刀量,取值范围 0~9999.999(IS\_B)/0~999.9999(IS\_C) (单位: mm/inch, 半径值),输入值为负值时,取其绝对值,模态数据,初始默认值为1。
- F: 进给速度,范围见本篇的第一章的 1.4.1 的表 1-2。
- K: 钻孔重复次数,可省略,省略时默认为1,范围见本篇的第一章的1.4.1 的表 1-2。如果钻孔位置为相对坐标编程,则是在不同的位置钻孔。
- M: 用于夹紧分度主轴的 M 代码,代码值由数据参数№170 中设定,可省略, 省略时默认为不使用主轴夹紧。
- J: 0: 普通钻孔循环; 1: 深孔钻孔循环; 模态数据, 初始默认值为 0。
- D: 电流过载保护阈值,由参数 NO186.5 选择进给轴或主轴过载保护,若检测到电机电流超过 D 值或者参数 NO.271 的设定值,攻丝轴回退。单位:%,范围 0~150, D 值和参数 NO.271 等同,若编写了 D,参数设置的值无效。
- A: 孔的角度,模态数据,初始默认值为 0°; 范围: G83.1 为-60°~60°; G87.1 为 30°~90°或-30°~-90°; G83.2 为-180°~180°。



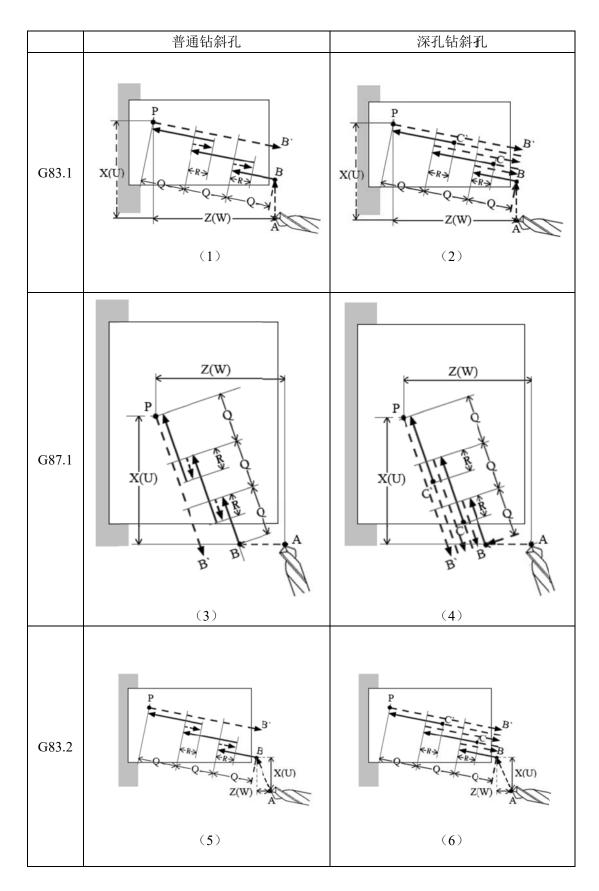
# 代码执行过程:

# I 普通钻孔循环 (J=0):

- (1) 快速定位到钻孔起始位置 (G83.1: C; G87.1: C; ), 如果有用于夹紧主轴的 M 代码,则定位到位后输出 Mα;
- (2)切削进给 Q 距离;如到达孔底位置暂停 P 指定时间执行(6)
- (3)快速退刀 R 距离;如退刀过程中到达钻孔起始位置,则退刀至钻孔起始位置;
- (4)切削进给(Q+R)距离;如上次退刀至钻孔起始位置,则切削进给(Q+上次退刀量) 距离:
- (5)循环(3)(4)直至加工到孔底, 暂停 P 指定时间;
- (6)快速返回钻孔起始位置,如执行了主轴夹紧的 M 代码,则定位到位后输出 MB;
- (7)如循环未结束返回(1)开始下一次加工循环;

## Ⅱ 深孔钻孔循环 (J=1):

- (1) 快速定位到钻孔起始位置 (G83.1: C; G87.1: C; ), 如果有用于夹紧主轴的 M 代码,则定位到位后输出 Mα;
- (2) 切削进给 Q 距离;如到达孔底位置暂停 P 指定时间执行(7)
- (3) 快速退刀至钻孔起始位置;
- (4) 快速定位至距离上次进给深度 R 的位置 (图中 C 点位置);
- (5) 切削进给(O+R)距离;
- (6) 循环(3)(5)直至加工到孔底;
- (7)快速返回钻孔起始位置,如执行了主轴夹紧的 M 代码,则定位到位后输出 MB;
- (8)如循环未结束返回(1)开始下一次加工循环;
- 注:  $\alpha$  值在数据参数№170 中设定,  $\beta = \alpha + 1$ ,因此 PLC 中应对这些 M 代码作处理。



编程示例:

## G83.1 程序示例(0.1u)

G01 X60 Z0 C0 ; 快速定位到上图 (1) 中的 A 点

G83.1 X30 Z-20 C0 P500 Q100000 R5 F200 K1 A30 M20

;快速定位到上图(1)的B点,孔底为X30Z-20的位置,角度为30°,如需深孔钻孔加上J1即可得到图(2)的轨迹

C120 ; 旋转到 120° 钻一个孔

C240 ; 旋转到 240° 钻一个孔

G00 X60 Z0 C0 ; 加工完成后返回起始点

M30

## G87.1 程序示例(0.1u)

G01 X60 Z0 C0 ; 快速定位到上图 (3) 中的 A 点

G87.1 X10 Z-30 C0 P500 Q100000 R5 F200 K1 A60 M20

; 快速定位到上图 (3) 的 B 点, 孔底为 X10 Z-20 的位置, 角度为 60°, 如需深孔钻孔加上 J1 即可得到图 (4) 的轨迹

C120 ; 旋转到 120° 钻一个孔

C240 ; 旋转到 240° 钻一个孔

G00 X60 Z0 C0 ; 加工完成后返回起始点

M30

#### G83.2 程序示例(0.1u)

G01 X60 Z10 C0 ; 快速定位到上图(5)中的 A 点

G83.2 X50 Z0 C0 P500 Q100000 R5 L20 F200 K1 A30 M20

,快速定位到图(5)的 B(50,0)点,孔深为 20mm(起点 B 到 P 的距离),角度为  $30^{\circ}$  ,如需深孔钻孔加上 J1 即可得到

图(6)的轨迹

C120 ; 旋转到 120° 钻一个孔

C240 ; 旋转到 240° 钻一个孔

G00 X60 Z0 C0 ; 加工完成后返回起始点

M30