3.24.1 等螺距螺纹切削代码 G32

代码格式: G32 X(U) Z(W) F(I) J K Q

代码功能: 刀具的运动轨迹是从起点到终点的一条直线,从起点到终点位移量(X轴按半径值)较大的坐标轴称为长轴,另一个坐标轴称为短轴,运动过程中主轴每转一圈长轴移动一个导程,短轴与长轴作直线插补,刀具切削工件时,在工件表面形成一条等螺距的螺旋切槽,实现等螺距螺纹的加工。F、I代码字用于给定螺纹的螺距,执行G32代码可以加工等螺距的直螺纹、锥螺纹和端面螺纹和连续的多段螺纹加工。

代码说明: G32为模态G代码。

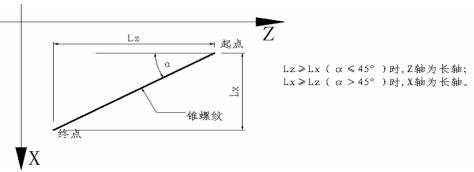
螺纹的导程是指主轴转一圈长轴的位移量(X轴位移量则按半径值)。 起点和终点的X坐标值相同(不输入X或U)时,进行直螺纹切削。 起点和终点的Z坐标值相同(不输入Z或W)时,进行端面螺纹切削。 起点和终点X、Z坐标值都不相同时,进行锥螺纹切削。

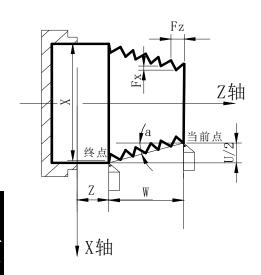
- 相关定义: F: 指定螺纹导程,为主轴转一圈长轴的移动量,取值范围见第一篇的第一章的 1.4.1 的表 1-2, F 指定值执行后保持有效,直至再次执行给定螺纹螺距的 F 代码字。
 - I: 指定每英寸螺纹的牙数,为长轴方向1英寸(25.4 mm)长度上螺纹的牙数,也可理解为长轴移动1英寸(25.4 mm)时主轴旋转的圈数。取值范围见第一篇的第一章的1.4.1的表1-2,I指定值执行后保持有效,直至再次执行给定螺纹螺距的I代码字。公制输入、英制输入都表示每英寸螺纹的牙数。
 - J: 螺纹退尾时在短轴方向的移动量(退尾量),取值范围(-99999999-9999999) ×最小输入增量,单位: mm./inch,带正负方向; 如果短轴是 X 轴,该值为半径指定; J 值是模态参数。
 - K: 螺纹退尾时在长轴方向的长度,取值范围 0~99999999×最小输入增量,单位: mm./inch,如果长轴是 X 轴,则该值为半径指定,不带方向, K 值是模态参数。
 - Q: 起始角,指主轴一转信号与螺纹切削起点的偏移角度。取值范围 0~360000,单位: 0.001°或取值范围 0~360,单位: °,可由状态参数 NO182.7 选择)。Q 值是非模态 参数,每次使用都必须指定,如果不指定就认为是 0°。

Q 使用规则:

- 1) 如果不指定Q,即默认为起始角0°;
- 2) 对于连续螺纹切削,除第一段的Q有效外,后面螺纹切削段指定的Q无效,即使定义了Q也被忽略;
- 3) 由起始角定义分度形成的多头螺纹总头数不超过65535头;
- 4) 若Q的单位为0.001°,若与主轴一转信号偏移180°,程序中需输入Q180000,如果输入的为Q180或Q180.0,均认为是0.18°。

长轴、短轴的判断方法: 如图3-82所示。





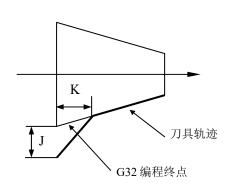


图3-82 G32轨迹图

注意事项:

- 1) J、K是模态代码,连续螺纹切削时下一程序段省略J、K时,按前面的J、K值进行退尾,在 执行非螺纹切削代码时取消J、K模态;
- 2) 省略J或J、K时,无退尾;省略K时,按K=J退尾;
- 3) J=0或J=0、K=0时, 无退尾;
- 4) J≠0, K=0时, 按K=J退尾;
- 5) J=0, K≠0时, 无退尾;
- 6) 当参数№.107号设为0时,退尾角度与J、K比值匹配。当参数№.107号不为0时,短轴退尾速度为参数设定值,退尾角度由螺纹切削速度和短轴退尾速度决定;
- 7) 当前程序段为螺纹切削,下一程序段也为螺纹切削,在下一程序段切削开始时不检测主轴 位置编码器的一转信号,直接开始螺纹加工,此功能可实现连续螺纹加工;
- 8) 执行进给保持操作后,系统显示"暂停"、螺纹切削不停止,直到当前程序段执行完才停止运动;如为连续螺纹加工则执行完螺纹切削程序段才停止运动,程序运行暂停;
- 9) 在单段运行,执行完当前程序段停止运动,如为连续螺纹加工则执行完螺纹切削程序段才停止运动;
- 10) 系统复位、急停或驱动报警时,螺纹切削减速停止。

示例: 螺纹螺距: 2mm。 $\delta 1 = 3mm$, $\delta 2 = 2mm$,总切深2mm,分两次切入。

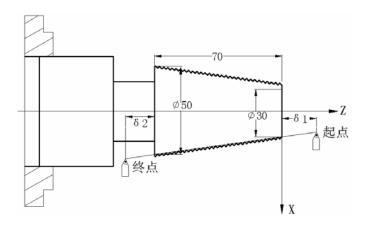


图 3-83

程序:

O0009;

G00 X27.4286 Z3; (第一次切入 1mm) G32 X48.8571 W-75 F2.0; (锥螺纹第一次切削)

G00 X55;(刀具退出)W75;(Z轴回起点)

X26.4286;(第二次再进刀 0.5mm)G32 X47.4286 W-75 F2.0;(锥螺纹第二次切削)

G00 X55;(刀具退出)W75;(Z轴回起点)

M30;