3.9 极坐标插补 G12.1、G13.1

 代码格式: G12.1;
 ----(1)启动极坐标插补方式 (也可使用 G112)

 G98;

 G01 X_C;

 G41(G42) G01 X_C;

 G6.2(G6.3) X_C_A_B_Q;

 G7.2(G7.3) X_C_P_Q;

 G02(G03) X_C_R_;

 G40 G01 X_C;

 G65(G66/G67);

 G13.1;

----(3)取消极坐标插补方式(也可使用 G113)

代码功能: 极坐标插补是一种轮廓控制,它把在笛卡尔坐标系内的编程指令转换为直线轴的移动(刀具的移动)和旋转轴的移动(工件的旋转)。其对车削加工中的正面切口加工和凸轮轴的磨削等有效。

代码说明: G12.1、G13.1 为非模态 G 代码

直线轴: X轴、Z轴、Y轴、4th轴或5th轴

回转轴: 进给轴以外的轴 (Y轴、4th轴或 5th轴)。

启动极坐标前,必须先指定直线轴和旋转轴(参数参数№235、№236)。以下以直线轴为 X 和旋转轴为 C 轴(5th 轴)来举例说明。

极坐标插补平面:

G12.1 启动极坐标插补方式,并选择一个极坐标插补平面(如下图),极坐标在该平面内完成。

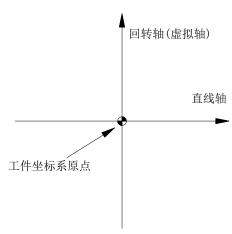
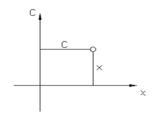


图 3-33 极坐标插补平面

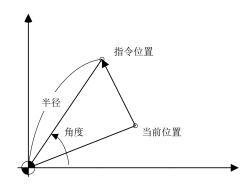
注 1: 执行 G12.1 后, 切换到极坐标插补平面, 执行 G13.1 后, 恢复到 G12.1 之前的平面;

注 2: 极坐标插补过程中进行复位,将取消极坐标插补、恢复平面、程序光标返回开头。

编程格式: 1、在极坐标插补平面中编写直角坐标,如下图所示:



- X: 直线轴距离, 单位: mm/inch:
- C: 旋转轴上的距离,单位 mm/inch; 直线轴可直径编程,旋转轴只有半径编程。
- 2、在极坐标插补平面中编写极坐标,如下图所示:



X: 当前刀具到原点的长度,单位 mm/inch;

C: 当前旋转轴的角度单位 deg;

用 G16 来表示当前所编写坐标是极坐标,用 G15 来取消。如果不编写 G16 则默认为程序为直角坐标。G16/G15 只在极坐标插补中有效。

直线轴和旋转轴都是半径编程。

长度补偿: 旋转轴没有长度补偿,长度偏置应在成为G12.1 方式之前指令,在极坐标插补方式中不能 改变长度偏置。

刀尖半径补偿: 刀尖方向为 0。

机床运动:直线轴和回转轴垂直。

插补平面中的圆弧插补: 在极坐标插补平面中,圆弧插补指令中的圆弧半径的编程地址取决于插补平面中的第一轴(直线轴)。当直线轴是X轴或其平行轴时使用I和J; 当直线轴是Y轴或其平行轴时使用K和I。圆弧半径可用R指定。J取值范围为见本篇的第一章的1.4.1的表1-2,单位为mm/inch。

指令速度: 极坐标平面中的切线速度。当刀具移动到工件中心附近时, C轴的速度分量变得较大且超过C轴的最大切削进给速度(参数(№.27)的设定值)。程序中的F值应由以下式子得出:

L: 刀具中心最接近工件中心时,刀具中心和工件中心之间的距离(单位: mm);

R: C 轴的最大切削进给速度(单位: deg/min)。

可得出: F<L×R×π/180 (mm/min), 因此不建议在极点附近切削。

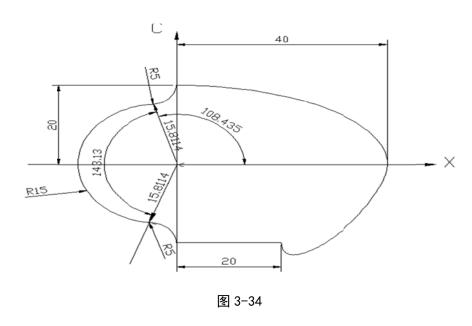
限制条件: 在极坐标插补中,非极坐标平面内的轴不执行极坐标插补运动,以指定代码执行运动,但 是在圆弧、椭圆或抛物线代码中编入该轴的移动代码,自动忽略。

坐标显示: 当执行了G12.1代码后,"绝对坐标"、"机床坐标"、"相对坐标"为刀具的实际位置,"剩余距离"为极坐标插补平面中的直角坐标系下的值。执行G13.1代码或按复位键,坐标显示为当前平面的各轴坐标。

注意事项:

- 1) G12.1, G13.1属于21组代码, G12.1, G13.1, G16, G15要单独编为一段程序;
- 2) 在G12.1与G13.1程序行之间不能编入换刀代码,换刀代码及之后的第一个定位代码必须放在G12.1代码之前;
- 3) 在C刀补中间或G99状态下不能启动极坐标插补,否则报警;
- 4) 指定G12.1时,极坐标插补的刀具位置必须从角度为0的位置开始;
- 5) 极坐标启动前必须先执行刀具长度偏置值,否则报警。

示例:



O0000(O0000);

T0101;

G0 X80 C0 W0;

G12.1;

G6.3 X0 C20 A40 B20 F1000;

G2 X-10 C15 R5; 可以替换为 G16-----表示以下编程为长度和角度编程 G2 X-10 C-15 R15; 可以替换为 G3 X-10 C-15 R15; G3 X15.8114 C251.565 R15 G15------表示取消以上编程模式,以下为直角坐标编程

G2 X0 C-20 R5;

G1 X40 C-20;

G7.3 X80 C0 P100000 Q0;

G13.1;

M30;