



HEIDENHAIN



POSITIP 8000

Instrukcja eksploatacji
Toczenie

Wyświetlacz położenia

Język polski (pl)
08/2023

Wskazówki dotyczące struktury dokumentacji

Niniejsza dokumentacja składa się z trzech głównych części:

Część	Rozdział
I	Ogólne informacje
W tej części znajdują się ogólne informacje, z którymi powinny zapoznać się wszystkie osoby, mające styczność z urządzeniem.	<ul style="list-style-type: none"> ■ "Zasadniczo", Strona 7 ■ "Bezpieczeństwo", Strona 15 ■ "Ogólne funkcje obsługi", Strona 20
II	Informacje dla OEM i Setup
W tej części znajdują się informacje dotyczące instalowania, włączenia do eksploatacji oraz konfigurowania urządzenia.	<ul style="list-style-type: none"> ■ "Transport i magazynowanie", Strona 60 ■ "Montaż", Strona 65 ■ "Instalacja", Strona 71 ■ "Uruchamianie", Strona 81 ■ "Konfiguracja", Strona 159 ■ "Menedżer plików", Strona 177 ■ "Ustawienia", Strona 184 ■ "Serwis i konserwacja", Strona 204 ■ "Demontaż i utylizacja", Strona 217 ■ "Dane techniczne", Strona 219
III	Informacje dla obsługującego
W tej części znajdują się informacje dotyczące obsługi urządzenia. Ta część towarzyszy użytkownikowi podczas codziennej pracy z urządzeniem.	<ul style="list-style-type: none"> ■ "Praca ręczna", Strona 231 ■ "Tryb MDI", Strona 240 ■ "Przebieg programu ", Strona 252 ■ "Programowanie ", Strona 261 ■ "Przykład zastosowania", Strona 273 ■ "Co zrobić, jeśli...", Strona 291
Suplement	<ul style="list-style-type: none"> ■ "Indeks", Strona 297 ■ "Spis ilustracji", Strona 300



Ogólne informacje

Przegląd

Ta część dokumentacji zawiera informacje ogólne dotyczące OEM, Setup i Operator.

Treść rozdziałów w części "Informacje ogólne"

Poniższa tabela pokazuje:

- z jakich rozdziałów składa się część "Informacje ogólne"
- jakie informacje zawierają poszczególne rozdziały
- do jakich grup docelowych odnoszą się poszczególne rozdziały

Rozdział	Treść	Grupa docelowa		
		OEM	Setup	Operator
Niniejszy rozdział zawiera informacje opisujące...				
1 "Zasadniczo"	... niniejszy produkt ... niniejszą instrukcję	✓	✓	✓
2 "Bezpieczeństwo"	... Przepisy bezpieczeństwa oraz środki bezpieczeństwa <ul style="list-style-type: none"> ■ dotyczące montażu produktu ■ dotyczące instalacji produktu ■ dotyczące eksploatacji produktu 	✓	✓	✓
3 "Ogólne funkcje obsługi"	... elementy obsługi maski użytkownika produktu ... interfejs użytkownika produktu ... Funkcje podstawowe produktu	✓	✓	✓

Spis treści

1	Zasadniczo.....	7
1.1	Przegląd.....	8
1.2	Informacje o produkcie.....	8
1.3	Przegląd nowych i zmienionych funkcji software.....	9
1.4	Oprogramowanie demo do produktu.....	9
1.5	Dokumentacja do produktu.....	10
1.5.1	Okres obowiązywania dokumentacji.....	10
1.5.2	Wskazówki dotyczące czytania dokumentacji.....	11
1.5.3	Przechowywanie i udostępnianie dokumentacji.....	12
1.6	O niniejszej instrukcji.....	12
1.6.1	Typ dokumentu.....	12
1.6.2	Grupy docelowe instrukcji.....	12
1.6.3	Grupy docelowe według typów użytkowników.....	13
1.6.4	Wykorzystywane wskazówki.....	13
1.6.5	Adiustacje tekstów.....	14
2	Bezpieczeństwo.....	15
2.1	Przegląd.....	16
2.2	Ogólne środki bezpieczeństwa.....	16
2.3	Wykorzystywanie zgodnie z przepisami.....	16
2.4	Wykorzystywanie niezgodne z przeznaczeniem.....	16
2.5	Kwalifikacje personelu.....	17
2.6	Obowiązki przedsiębiorcy.....	17
2.7	Ogólne wskazówki bezpieczeństwa.....	18
2.7.1	Symbole na urządzeniu.....	18
2.7.2	Wskazówki bezpieczeństwa dla elektryki.....	19
3	Ogólne funkcje obsługi.....	20
3.1	Przegląd.....	21
3.2	Obsługa przy pomocy ekranu dotykowego i sprzętu podawania danych.....	21
3.2.1	Ekran dotykowy i sprzęt podawania danych.....	21
3.2.2	Gesty i operacje myszką.....	21
3.3	Ogólne elementy obsługi i funkcje.....	23
3.4	POSITIP 8000 włączanie i wyłączanie.....	25
3.4.1	POSITIP 8000 włączyć.....	25
3.4.2	Tryb oszczędzania energii aktywować lub dezaktywować.....	25
3.4.3	POSITIP 8000 wyłączenie.....	26
3.5	Zalogowanie użytkownika i wylogowanie.....	26
3.5.1	Zalogowanie użytkownika.....	27
3.5.2	Wylogowanie użytkownika.....	27
3.6	Ustawienie wersji językowej.....	28
3.7	Przeprowadzenie szukania znaczników referencyjnych po starcie.....	28
3.8	Interfejs użytkownika.....	29
3.8.1	Interfejs użytkownika po Włącz.....	29
3.8.2	Menu główne interfejsu użytkownika.....	30
3.8.3	Menu Praca ręczna.....	32
3.8.4	Menu Tryb MDI.....	33
3.8.5	Menu Przebieg programu.....	35
3.8.6	Menu Programowanie.....	36

3.8.7	Menu Menedżer plików.....	38
3.8.8	Menu Logowanie.....	39
3.8.9	Menu Ustawienia.....	40
3.8.10	Menu Wyłącz.....	41
3.9	Wyświetlacz położenia.....	41
3.9.1	Elementy obsługi cyfrowego odczytu pozycji.....	41
3.9.2	Funkcje cyfrowego odczytu pozycji.....	43
3.10	Pasek stanu.....	46
3.10.1	Elementy obsługi paska stanu.....	46
3.10.2	Dopasowanie ustawień w menu szybkiego dostępu.....	47
3.10.3	Stoper.....	49
3.10.4	Kalkulator.....	49
3.10.5	Ustawienie wartości posuwu.....	49
3.10.6	Wpisać wymiar przyrostowy i uaktywnić.....	50
3.10.7	Funkcje dodatkowe w trybie pracy ręcznej.....	50
3.11	OEM-pasek.....	50
3.11.1	Elementy obsługi w Menu OEM.....	51
3.11.2	Wywołanie funkcji w Menu OEM	51
3.12	Komunikaty i informacja zwrotna audio.....	52
3.12.1	Komunikaty.....	52
3.12.2	Asystent.....	54
3.12.3	Informacja zwrotna audio.....	54

1

Zasadniczo

1.1 Przegląd

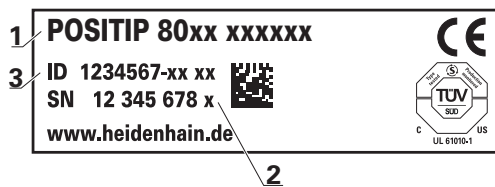
Ten rozdział zawiera informacje o niniejszym produkcie i niniejszej instrukcji.

1.2 Informacje o produkcie

Oznaczenie produktu	ID	Wersja oprogramowania firmowego	Indeks
POSITIP 8000	1089176-xx, 1089177-xx	1252216.1.3.x	---

Etykieta typu znajduje się na tylnej stronie korpusu urządzenia.

Przykład:



- 1 Oznaczenie produktu
- 2 Indeks
- 3 Identyfikator (ID)

1.3 Przegląd nowych i zmienionych funkcji software

Niniejszy dokument daje krótki przegląd nowych i zmienionych funkcji bądź ustawień udostępnianych w wersji 1252216.1.3.x.

Konfigurowalne interwały czasu dla zerowania i przejmowania wartości

W tej wersji zostały dodane dwa nowe parametry, pozwalające na określenie interwałów czasowych dla zerowania poprzez label osi oraz na przejmowanie wartości do paska OEM.

Dalsze informacje: "User interface", Strona 190

Zakres wyświetlania dla okna symulacji

W tej wersji został zaimplementowany nowy parametr (**Minimum display range**), w którym może zostać określony minimalny zakres wyświetlania okna symulacji. Ten parametr pozwala upewnić się, że w symulacji zawsze wszystko jest widoczne.

Dalsze informacje: "Okno symulacji", Strona 189

Sprzężanie Z i Zo

Począwszy od tej wersji zmienia się zachowanie przy sprzężeniu Z i Zo. Gdy osie są ponownie rozłączane, to suma zostaje zapisana w osi Z a oś Zo jest ustawiana na zero.

Dalsze informacje: "Sprzężanie osi", Strona 43

Narzucenie posuwu szybkiego

Warunek: opcja software NC1

Aby zapobiec nieumyślnemu nadpisywaniu nastawionego bądź zaprogramowanego posuwu poprzez naciśnięcie klawisza posuwu szybkiego, można teraz dezaktywować klawisz posuwu szybkiego używając parametru. Każdy OEM ma możliwość konfigurowania tego zachowania według własnych potrzeb.

Dalsze informacje: "Wykonanie programu", Strona 151

Przejmowanie wartości prędkości obrotowej wrzeciona poprzez opcję Teach

Możliwe jest teraz bezpośrednio przejmowanie aktualnej prędkości obrotowej wrzeciona przy użyciu przycisku pozycji rzeczywistej.

Funkcje M: specyficzne teksty OEM

OEMs mogą wyświetlać teraz teksty wskazówek przy odpowiednich funkcjach M. Może być konfigurowana ID tekstu (zależnie od języka) bądź określony tekst.

Dalsze informacje: "Konfigurowanie funkcji M", Strona 152

1.4 Oprogramowanie demo do produktu

POSITIP 8000 demo to oprogramowanie, które można zainstalować niezależnie od urządzenia na komputerze. Przy pomocy POSITIP 8000 demo można zapoznać się z funkcjami urządzenia, testować te funkcje lub dokonywać ich demonstrowania.

Aktualną wersję software można pobrać bezpłatnie na: www.heidenhain.de



Aby pobrać plik instalacyjny z portalu HEIDENHAIN, konieczne są prawa dostępu do folderu portalu **Software** w katalogu odpowiedniego produktu.

Jeśli nie dysponuje się prawami dostępu do foldera portalu **Software**, to można zwrócić się do osoby kontaktowej firmy HEIDENHAIN o ich udzielenie.

1.5 Dokumentacja do produktu

1.5.1 Okres obowiązywania dokumentacji

Przed użyciem dokumentacji i urządzenia należy skontrolować, czy dokumentacja oraz urządzenie są ze sobą zgodne.

- ▶ Podany w dokumentacji numer identyfikacyjny oraz indeks porównać z danymi na tabliczce znamionowej urządzenia
- ▶ Podaną w dokumentacji wersję oprogramowania firmowego porównać z wersją oprogramowania sprzętowego na urządzeniu

Dalsze informacje: "Informacje o urządzeniu", Strona 186

- > Jeśli numery identyfikacyjne oraz indeksy a także wersje oprogramowania firmowego są zgodne, to dokumentacja posiada ważność użytkową.



Jeżeli numery identyfikacyjne i indeksy nie są zgodne a tym samym dokumentacja nie jest ważna, to aktualna dokumentacja jest do pobrania pod www.heidenhain.com.

1.5.2 Wskazówki dotyczące czytania dokumentacji

⚠ OSTRZEŻENIE
<p>Wypadki śmiertelne, obrażenia lub szkody materialne przy nieuwzględnieniu dokumentacji!</p> <p>Jeśli informacje zawarte w dokumentacji nie są uwzględniane, to może dojść do wypadków nawet śmiertelnych, obrażeń jak i szkód materialnych.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Dokumentację uważnie i w całości przeczytać ▶ Przechowywać dokumentację do wglądu

Następująca tabela zawiera części składowe dokumentacji w kolejności ich priorytetu przy czytaniu.

Dokumentacja	Opis
Addendum	Dodatek Addendum uzupełnia lub zamienia odpowiednie treści instrukcji obsługi oraz w razie potrzeby także instrukcji instalacji. Jeśli taki dodatek jest zawarty w dostawie, to posiada on najwyższy priorytet uwzględnienia. Wszystkie pozostałe treści dokumentacji zachowują swoją ważność.
Instrukcja instalacji	Instrukcja instalacji zawiera wszystkie informacje oraz wskazówki dotyczące bezpieczeństwa, dla fachowego montażu oraz instalacji urządzenia. Jako wyciąg z instrukcji eksploatacji ta instrukcja instalacji zawarta jest w każdej dostawie. Instrukcja instalacji posiada drugi co do ważności priorytet przy czytaniu.
Instrukcja eksploatacji	Instrukcja eksploatacji zawiera wszystkie informacje oraz wskazówki dotyczące bezpieczeństwa, dla fachowej oraz przewidzianej z przeznaczeniem eksploatacji. Instrukcja eksploatacji zawarta jest na przesyłanym w dostawie nośniku pamięci oraz może także zostać pobrana w strefie pobierania www.heidenhain.com . Przed włączeniem urządzenia do eksploatacji instrukcja ta powinna zostać przeczytana. Instrukcja eksploatacji posiada trzeci co do ważności priorytet przy czytaniu.
Instrukcja obsługi	Instrukcja obsługi dla użytkownika zawiera wszystkie informacje, konieczne do zainstalowania oprogramowania demo oraz właściwego eksploataowania. Instrukcja obsługi dla użytkownika jest zawarta w folderze instalacyjnym oprogramowania demo i może zostać pobrana w strefie pobierania www.heidenhain.com .

Wymagane są zmiany lub stwierdzono błąd?

Nieprzerwanie staramy się ulepszać naszą dokumentację. Proszę pomóc nam przy tym i komunikować sugestie dotyczące zmian pod następującym adresem mailowym:

userdoc@heidenhain.de

1.5.3 Przechowywanie i udostępnianie dokumentacji

Niniejsza instrukcja powinna być przechowywana w bezpośredniej bliskości miejsca pracy i w każdej chwili być dostępna dla personelu. Właściciel powinien poinformować personel o miejscu przechowywania tej instrukcji. Jeśli instrukcja nie jest więcej czytelna, to powinna ona zostać zamieniona na nową u producenta urządzenia.

Przy przekazaniu lub sprzedaży urządzenia osobom trzecim należy przekazać następujące dokumenty nowemu posiadaczowi:

- Załącznik Addendum (jeśli dostępny w dostawie)
- Instrukcja instalacji
- Instrukcja eksploatacji

1.6 O niniejszej instrukcji

Niniejsza instrukcja zawiera wszystkie informacje oraz wskazówki dotyczące bezpieczeństwa, dla fachowej eksploatacji urządzenia.

1.6.1 Typ dokumentu

Instrukcja eksploatacji

Niniejsza instrukcja to **instrukcja eksploatacji** produktu.

Instrukcja eksploatacji

- jest zorientowana na cykl okresu żywotności produktu
- zawiera wszystkie konieczne informacje oraz wskazówki dotyczące bezpieczeństwa, dla fachowej eksploatacji produktu

1.6.2 Grupy docelowe instrukcji

Niniejsza instrukcja musi zostać przeczytana oraz być uwzględniana przez każdą osobę, wykonującą następujące prace:

- Montaż
- Instalacja
- Włączenie do eksploatacji oraz konfiguracja
- Obsługa
- Serwis, czyszczenie i konserwacja
- Usuwanie usterek
- Demontaż i utylizacja

1.6.3 Grupy docelowe według typów użytkowników

Grupy docelowe niniejszej instrukcji odnoszą się do różnych typów użytkowników urządzenia oraz autoryzacji tych typów użytkowników.

Urządzenie dysponuje następującymi typami użytkowników:

Użytkownik OEM

Użytkownik **OEM** (Original Equipment Manufacturer) posiada najwyższy stopień autoryzacji. Może on dokonywać konfigurowania urządzenia (np. podłączenia enkoderów i czujników). Może on wprowadzać użytkowników typu **Setup** i **Operator** oraz konfigurować użytkowników **Setup** i **Operator**. Użytkownik **OEM** nie może być powielany lub skasowany. Nie może on zostać automatycznie zalogowany.

Użytkownik Setup

Użytkownik **Setup** konfiguruje urządzenie dla użytku w miejscu eksploatacji. Może on generować użytkownika typu **Operator**. Użytkownik **Setup** nie może być powielany lub skasowany. Nie może on zostać automatycznie zalogowany.

Użytkownik Operator

Użytkownik **Operator** dysponuje autoryzacją wykonywania podstawowych funkcji urządzenia.

Użytkownik typu **Operator** nie może generować dalszych użytkowników i nie może zmienić swojej nazwy ani swojego języka. Użytkownik z grupy **Operator** może zostać zameldowany automatycznie, kiedy urządzenie zostanie włączone.

1.6.4 Wykorzystywane wskazówki

Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa

Wskazówki bezpieczeństwa ostrzegają przed zagrożeniami przy pracy na urządzeniu oraz zawierają wskazówki dla ich unikania. Wskazówki bezpieczeństwa są klasyfikowane według stopnia zagrożenia i podzielone są na następujące grupy:

NIEBEZPIECZEŃSTWO

Niebezpieczeństwo sygnalizuje zagrożenia dla osób. Jeśli instrukcja unikania zagrożeń nie jest uwzględniana, to zagrożenie prowadzi **pewnie do wypadków śmiertelnych lub ciężkich obrażeń ciała**.

OSTRZEŻENIE

Ostrzeżenie sygnalizuje zagrożenia dla osób. Jeśli instrukcja unikania zagrożeń nie jest uwzględniana, to zagrożenie prowadzi **przypuszczalnie do wypadków śmiertelnych lub ciężkich obrażeń ciała**.

UWAGA

Uwaga sygnalizuje zagrożenia dla osób. Jeśli instrukcja unikania zagrożeń nie jest uwzględniana, to zagrożenie prowadzi **przypuszczalnie do lekkich obrażeń ciała**.

WSKAZÓWKA

Wskazówka sygnalizuje zagrożenia dla przedmiotów lub danych. Jeśli instrukcja unikania zagrożeń nie jest uwzględniana, to zagrożenie prowadzi **przypuszczalnie do powstania szkody materialnej**.

Wskazówki informacyjne

Wskazówki informacyjne zapewniają bezbłędne i efektywne wykorzystywanie urządzenia. Wskazówki informacyjne są podzielone na następujące grupy:



Symbol informacji oznacza **podpowiedź**.

Podpowiedź podaje ważne dodatkowe lub uzupełniające informacje.



Symbol kółka zębatego wskazuje, iż opisywana funkcja jest **zależna od obrabiarki**, np.:

- maszyna powinna dysponować konieczną opcją software lub hardware
- zachowanie funkcji zależy od konfigurowalnych ustawień obrabiarki



Symbol książki oznacza **odsyłacz**.

Odsyłacz wskazuje na link do zewnętrznych dokumentacji, np. dokumentacji producenta obrabiarki lub innego dostawcy.

1.6.5 Adiustacje tekstów

W niniejszej instrukcji wykorzystywane są następujące adiustacje tekstów:

Ekran	Znaczenie
▶ ...	odznacza krok działania i wynik działania
> ...	Przykład: <ul style="list-style-type: none"> ▶ Na OK kliknąć > Meldunek jest zamykany.
■ ...	odznacza wyliczenie
■ ...	Przykład: <ul style="list-style-type: none"> ■ Interfejs TTL ■ Interfejs EnDat ■ ...
tłusta czcionka	odznacza menu, wyświetlane wskazania oraz przyciski przełączeniowe <p>Przykład:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Na Zamknij kliknąć > System operacyjny zostaje zamknięty. ▶ Urządzenie wyłącznikiem głównym wyłączyć

2

Bezpieczeństwo

2.1 Przegląd

Niniejszy rozdział zawiera ważne informacje odnośnie bezpieczeństwa, dla prawidłowej eksploatacji urządzenia.

2.2 Ogólne środki bezpieczeństwa

Dla eksploatacji systemu obowiązują ogólnie przyjęte środki bezpieczeństwa, jakie konieczne są w szczególności w przypadku obsługi urządzeń przewodzących prąd. Niedotrzymywanie tych przepisów może spowodować uszkodzenia urządzenia lub szkody dla zdrowia obsługi.

Przepisy bezpieczeństwa mogą różnić się od siebie w zależności od przedsiębiorstwa. W przypadku konfliktu pomiędzy treścią niniejszej krótkiej instrukcji i wewnętrznymi przepisami oraz zasadami obowiązującymi w danej firmie, w której eksploatowane jest to urządzenie, należy kierować się bardziej surowymi przepisami bezpieczeństwa.

2.3 Wykorzystywanie zgodnie z przepisami

Urządzenia serii POSITIP 8000 to bardzo dokładne cyfrowe urządzenia odczytu położenia do eksploatacji na obsługiwanych ręcznie obrabiarkach. W kombinacji z enkoderami pomiaru długości i kąta urządzenia odczytu cyfrowego położenia serii POSITIP 8000 pokazują pozycję narzędzia w kilku osiach oraz udostępniają dalsze funkcje do obsługi obrabiarki.

Przy pomocy Opcja oprogramowania POSITIP 8000 NC1 można zautomatyzować wytwarzanie detalu.

Urządzenia tej serii

- mogą być eksploatowane wyłącznie w aplikacjach przemysłowych i w sferze produkcji
- muszą być montowane dla zgodnego z przeznaczeniem wykorzystania na odpowiedniej nóżce stojakowej lub w odpowiednim uchwycie
- są przewidziane do eksploatacji w zamkniętych pomieszczeniach i w otoczeniu, w którym wymogi odnośnie wilgoci, zabrudzenia, olejów i smarów są zgodne z wytycznymi zawartymi w opisie danych technicznych



Urządzenia wspomagają zastosowanie znacznej ilości urządzeń peryferyjnych różnych fabrykatów. HEIDENHAIN nie ponosi odpowiedzialności za eksploatację tych urządzeń peryferyjnych zgodnie z przeznaczeniem. Informacje odnośnie zgodnego z przeznaczeniem wykorzystania w przynależnych dokumentacjach muszą być uwzględniane.

2.4 Wykorzystywanie niezgodne z przeznaczeniem

Niedopuszczalne dla wszystkich urządzeń serii POSITIP 8000 są w szczególności następujące rodzaje eksploatacji:

- eksploatacja i magazynowanie poza zakresem warunków eksploatacji zgodnie z "Dane techniczne"
- eksploatacja na wolnym powietrzu
- eksploatacja na obszarach zagrożonych eksplozjami
- Eksploatacja urządzeń serii POSITIP 8000 jako element składowy funkcji bezpieczeństwa

2.5 Kwalifikacje personelu

Personel dla montażu, instalacji, obsługi, konserwacji i demontażu musi posiadać odpowiednie kwalifikacje dla tych prac a także być w dostatecznym stopniu poinformowany za pomocą dokumentacji urządzenia i podłączonej peryferii.

Wymogi wobec personelu, koniecznego dla wykonywania pojedynczych czynności na urządzeniu są podane odpowiednich rozdziałach niniejszej instrukcji.

Poniżej są dokładniej opisane grupy osób, odnośnie ich kwalifikacji oraz zadań.

Obsługujący

Obsługujący wykorzystuje i obsługuje urządzenie w ramach określonej przeznaczeniem eksploatacji. Zostaje on poinformowany o swoich specjalnych zadaniach a także o wynikających z tego zagrożeniach przy niefachowej eksploatacji.

Personel fachowy

Personel fachowy jest szkolony odnośnie rozszerzonej eksploatacji i obsługi oraz parametryzowania. Personel fachowy jest w stanie na podstawie swojego przygotowania, wiedzy i doświadczenia oraz znajomości odpowiednich uwarunkowań wykonywać zlecane zadania wchodzące w zakres odpowiedniej aplikacji a także może samodzielnie rozpoznawać zagrożenia i ich unikać.

Fachowiec elektrotechnik

Fachowiec elektrotechnik jest w stanie na podstawie swojego przygotowania, wiedzy i doświadczenia oraz znajomości odpowiednich norm i uwarunkowań wykonywać prace na zespołach elektrycznych a także może samodzielnie rozpoznawać zagrożenia i ich unikać. Fachowiec elektrotechnik jest przygotowany specjalnie do pracy w danym zakresie.

Elektrotechnik musi wypełniać przepisy obowiązującego prawa bezpieczeństwa pracy dla zapobiegania awarii i wypadków.


2.6 Obowiązki przedsiębiorcy


Przedsiębiorca znajduje się w posiadaniu urządzenia i peryferii lub dokonuje ich najmu. Jest on zawsze odpowiedzialny za przewidzianą przeznaczeniem eksploatację.

Przedsiębiorca musi:

- zlecać rozmaite zadania przy pracy na urządzeniu wykwalifikowanemu personelowi, posiadającemu odpowiednie przygotowanie oraz autoryzację
- Szkolić personel sprawdzalnie odnośnie kompetencji i zadań
- Udostępnić wszelkie środki, konieczne dla personelu, do wypełnienia poleconych zadań
- zapewnić, iż urządzenie eksploatowane jest wyłącznie w nienagannym stanie technicznym
- zapewnić, iż urządzenie jest zabezpieczone przed niedozwoloną eksploatacją

2.7 Ogólne wskazówki bezpieczeństwa




 Odpowiedzialność za dany system, w którym używany jest ten produkt, nosi monter lub instalujący ten system.

 Urządzenie wspomaga wykorzystywanie wielu urządzeń peryferyjnych rozmaitych producentów. HEIDENHAIN nie ponosi odpowiedzialności za specyficzne aspekty bezpieczeństwa tych urządzeń. Wskazówki dotyczące bezpieczeństwa tych urządzeń należy zaczerpnąć z dokumentacji i je uwzględnić. Jeśli dokumentacja nie jest dostępna, to należy uzyskać ją u producenta.

Specyficzne wskazówki odnośnie bezpieczeństwa, które należy uwzględnić przy pojedynczych czynnościach na urządzeniu, podane są w odpowiednich rozdziałach niniejszej instrukcji.

2.7.1 Symbole na urządzeniu

Urządzenie jest odznaczone następującymi symbolami:

Symbol	Znaczenie
	Proszę uwzględnić wskazówki ostrzegawcze odnośnie elektryki i podłączenia do sieci, zanim podłączymy urządzenie.
	Uziemienie funkcjonalne zgodnie z IEC/EN 60204-1. Uwzględnić wskazówki odnośnie instalacji.
	Pieczęć produktu. Jeśli pieczęć produktu zostanie naruszona, złamana lub usunięta, to wygasają warunki gwarancyjne i sama gwarancja.

2.7.2 Wskazówki bezpieczeństwa dla elektryki

OSTRZEŻENIE

Niebezpieczny kontakt z elementami pod napięciem przy otwarciu urządzenia.

Elektryczny szok, porażenia lub wypadki śmiertelne mogą być skutkiem niewłaściwego otwierania.

- ▶ W żadnym wypadku nie otwierać obudowy urządzenia
- ▶ Wszelkiego rodzaju odkrywanie obudowy musi być dokonywane przez producenta

OSTRZEŻENIE

Zagrożenie niebezpiecznego przepływu przez ciało przy bezpośrednim lub pośrednim kontakcie z elementami pod napięciem.

Elektryczny szok, porażenia lub wypadki śmiertelne mogą być skutkiem niewłaściwego otwierania.

- ▶ Prace z układami elektrycznymi i komponentami przewodzącymi prąd należy zlecać wyłącznie wyszkolonemu fachowcowi
- ▶ Dla złącza sieciowego oraz wszystkich innych złącz i portów używać wyłącznie odpowiadających normom kabli i wtyczek
- ▶ Defekty elektrycznych komponentów należy wymienić natychmiast komponentami producenta
- ▶ Wszystkie podłączone kable oraz gniazda złącz urządzenia sprawdzać regularnie. Wady, np. poluzowane złącza lub nadtopione kable natychmiast usuwać

WSKAZÓWKA

Uszkodzenie wewnętrznych komponentów urządzenia!

W przypadku otwarcia urządzenia wygasają warunki gwarancyjne i sama gwarancja.

- ▶ W żadnym wypadku nie otwierać obudowy urządzenia
- ▶ Wszelkiego rodzaju ingerencje muszą być dokonywane przez producenta

3

**Ogólne funkcje
obsługi**

3.1 Przegląd

Niniejszy rozdział opisuje interfejs użytkownika oraz elementy obsługi jak i funkcje podstawowe urządzenia.

3.2 Obsługa przy pomocy ekranu dotykowego i sprzętu podawania danych

3.2.1 Ekran dotykowy i sprzęt podawania danych

Obsługa poszczególnych elementów na interfejsie użytkownika urządzenia następuje na ekranie dotykowym lub podłączoną myszką USB.

Do podawania danych można wykorzystywać klawiaturę ekranu dotykowego lub podłączoną klawiaturę USB.

WSKAZÓWKA

Niewłaściwe funkcjonowanie ekranu dotykowego ze względu na wilgoć lub kontakt z wodą!

Wilgotność lub woda mogą wpływać negatywnie na funkcjonowanie ekranu dotykowego.

- ▶ Chronić ekran dotykowy przed wilgocią lub kontaktem z wodą

Dalsze informacje: "Dane urządzenia", Strona 220

3.2.2 Gesty i operacje myszką

Aby aktywować elementy obsługi interfejsu użytkownika, a także je przełączać bądź przemieszczać, można wykorzystywać ekran dotykowy urządzenia lub myszkę. Obsługa ekranu dotykowego i myszki następuje gestami.

i Gesty do obsługi przy pomocy ekranu dotykowego mogą różnić się od gestów do obsługi myszką. Jeśli występują różne gesty do obsługi ekranem dotykowym i myszką, to niniejsza instrukcja obsługi opisuje obydwie możliwości obsługi jako alternatywne kroki działania. Alternatywne kroki działania do obsługi za pomocą ekranu dotykowego i myszki są oznaczone następującymi symbolami:



Obsługa przy pomocy ekranu dotykowego



Obsługa przy pomocy myszki

Poniższy przegląd opisuje rozmaite gesty do obsługi ekranu dotykowego i myszki:

Kliknięcia




oznacza krótkie dotknięcie ekranu



oznacza pojedyncze kliknięcie lewego klawisza myszy

Kliknięcie inicjalizuje m.in. następujące akcje

-  wybór menu, elementów lub parametrów
- zapis znaków na klawiaturze monitora
- zamknięcie dialogów


Trzymanie

oznacza dłuższe dotknięcie ekranu



oznacza pojedyncze naciśnięcie oraz następnie trzymanie naciśniętym lewego klawisza myszki

Trzymanie inicjalizuje m.in. następujące akcje

-  Wartości w polach zapisu z przyciskami Plus i Minus szybko zmieniać

Przeciąganie

oznacza ruch palcem po ekranie dotykowym, przy którym przynajmniej punkt startu ruchu jest jednoznacznie zdefiniowany



oznacza jednorazowe naciśnięcie i trzymanie naciśniętym lewego klawisza myszki z równoczesnym przemieszczeniem myszki; przynajmniej punkt startu ruchu jest jednoznacznie zdefiniowany

Przeciąganie inicjalizuje m.in. następujące akcje

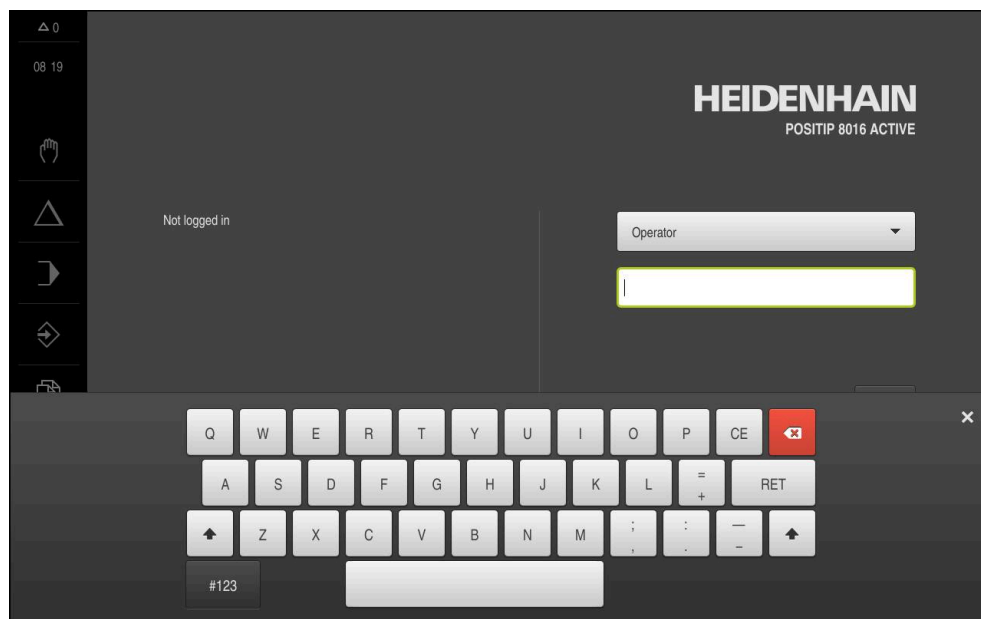
- Przewijanie na listach i przewijanie tekstu

3.3 Ogólne elementy obsługi i funkcje

Następujące elementy obsługi umożliwiają konfigurację oraz obsługę na ekranie dotykowym lub przy pomocy sprzętu podawania danych:

Klawiatura ekranowa

Przy pomocy klawiatury ekranowej można zapisać tekst w polach wprowadzenia maski użytkownika. W zależności od pola zapisu wyświetlana jest numeryczna bądź alfanumeryczna klawiatura ekranowa.



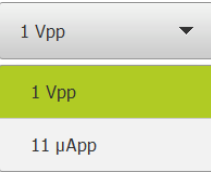







Ilustracja 1: Klawiatura ekranowa

Użytkowanie klawiatury ekranowej

- ▶ Dla zapisu wartości kliknąć na pole zapisu
- > Pole zapisu zostaje podświetlone.
- > Wyświetlana jest klawiatura ekranowa.
- ▶ Wpisywanie tekstu lub liczb
- > Prawidłowe i kompletne dane wejściowe są zaznaczane w polu zapisu zielonym haczykiem.
- > W przypadku niekompletnych danych wejściowych lub niewłaściwych wartości wyświetlany jest czerwony wykrzyknik. Wprowadzenie danych nie może wówczas zostać zakończone.
- ▶ Aby przejść wartości, należy potwierdzić wprowadzenie z **RET**.
- > Wartości zostają wyświetlone.
- > Klawiatura ekranowa jest skrywana.

Element obsługi	Funkcja
	<p>Pola wprowadzania danych z przyciskami Plus i Minus</p> <p>Używając przycisków Plus + i Minus - z obydwu stron wartości liczbowej można tę wartość odpowiednio dopasować.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Na + lub - kliknąć, aż zostanie wyświetlona wymagana wartość ▶ + lub - trzymać naciśniętym, aby szybciej móc zmienić wartości > Wybrana wartość zostaje wyświetlana

Element obsługi	Funkcja
	<p>Przełącznik</p> <p>Przy pomocy przełącznika przechodzimy pomiędzy poszczególnymi funkcjami.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Kliknąć na pożądaną funkcję > Aktywowana funkcja zostaje pokazywana zielonym kolorem > Nieaktywna funkcja zostaje pokazywana jasnoszarym kolorem
	<p>Przełącznik suwakowy</p> <p>Przy pomocy przełącznika suwakowego aktywujemy lub dezaktywujemy funkcję.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Przeciągnąć przełącznik suwakowy na pożądaną pozycję lub ▶ kliknąć na suwak . > Funkcja zostaje aktywowana lub dezaktywowana
	<p>Lista rozwijalna</p> <p>Klawisze na listach rozwijalnych oznaczone są trójkątem, wskazującym w dół.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Kliknąć na klawisz > Lista rozwijalna otwiera się > Aktywny wpis jest zaznaczony na zielono ▶ Kliknąć na wymagany wpis > Wymagany wpis zostaje przejęty
Element obsługi	Funkcja
	<p>Anuluj</p> <p>Przycisk anuluje ostatni krok. Już zakończone operacje nie mogą zostać anulowane.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Na Anuluj kliknąć > Ostatni krok zostaje anulowany.
	<p>Dodaj</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Aby dołączyć dalszy element na Dodaj kliknąć > Nowy element zostaje dołączony.
	<p>Zamknij</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Aby zamknąć dialog, na Zamknij kliknąć
	<p>Potwierdź</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Aby zakończyć daną operację, na Potwierdź kliknąć
	<p>Powrót</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Aby w strukturze menu powrócić do nadrzędnego poziomu, należy na Powrót kliknąć

3.4 POSITIP 8000 włączanie i wyłączanie

3.4.1 POSITIP 8000 włączyć



Przed zastosowaniem urządzenia należy przeprowadzić odpowiednie kroki dla włączenia do eksploatacji i konfigurowania. W zależności od celu wykorzystania mogą być konieczne dla konfiguracji dodatkowe parametry setupu.

Dalsze informacje: "Uruchamianie", Strona 81

- ▶ Włączyć urządzenie
Włącznik zasilania znajduje się na tylnej stronie urządzenia
- > Urządzenie zostaje uruchomione. To może potrwać pewien czas.
- > Jeśli automatyczne zalogowanie użytkownika jest aktywne i jako ostatni użytkownik był zameldowany użytkownik typu **Operator**, to pojawia się interfejs użytkownika w menu **Praca ręczna**.
- > Jeśli automatyczne zalogowanie użytkownika nie jest aktywne, to pojawia się menu **Logowanie**.
Dalsze informacje: "Zalogowanie użytkownika i wylogowanie", Strona 26

3.4.2 Tryb oszczędzania energii aktywować lub dezaktywować

Jeśli przejściowo urządzenie nie jest używane, to należy aktywować tryb oszczędzania energii. Przy tym urządzenie przechodzi w stan nieaktywny, bez przerywania zasilania. W tym stanie ekran zostaje wyłączony.

Aktywowanie trybu oszczędzania energii



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Wyłącz**.



- ▶ Na **Tryb oszczędzania energii** kliknąć
- > Ekran wyłącza się.

Dezaktywowanie trybu oszczędzania energii



- ▶ Kliknąć w dowolnym miejscu ekranu dotykowego
- > W dolnej części pojawia się strzałka.
- ▶ Strzałkę przeciągnąć w górę
- > Ekran włącza się i ostatnio wyświetlany interfejs użytkownika pojawia się na ekranie.

3.4.3 POSITIP 8000 wyłączenie

WSKAZÓWKA

Uszkodzenie systemu operacyjnego!

Jeśli urządzenie zostanie odłączone od źródła zasilania podczas gdy jest ono włączone, może zostać uszkodzony system operacyjny urządzenia.

- ▶ Urządzenie zamknąć w menu **Wyłącz**.
- ▶ Urządzenie nie odłączać od źródła zasilania, jak długo jest ono włączone
- ▶ Dopiero po zamknięciu urządzenia wyłącznikiem sieciowym wyłączyć



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Wyłącz**.



- ▶ Na **Zamknij** kliknąć
- ▶ System operacyjny zostaje zamknięty.
- ▶ Czekać, aż ekran pokaże meldunek:
Można teraz wyłączyć urządzenie.
- ▶ Urządzenie wyłącznikiem głównym wyłączyć

3.5 Zalogowanie użytkownika i wylogowanie

W menu **Logowanie** można zameldować lub wylogować się jako użytkownik.

Tylko jeden użytkownik może być zalogowany w urządzeniu. Zalogowany użytkownik zostaje wyświetlony. Aby zalogować nowego użytkownika, należy wylogować dotychczasowego użytkownika.



Urządzenie dysponuje różnymi stopniami dostępu, określającymi szeroki lub ograniczony dostęp do funkcji administratora oraz do określonego zakresu obsługi przez użytkownika.

3.5.1 Zalogowanie użytkownika



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Logowanie**.
- ▶ Na liście rozwijanej wybrać użytkownika
- ▶ Na pole **Hasło** kliknąć
- ▶ Wpisać hasło użytkownika

Użytkownik	Hasło domyślne (default)	Grupa docelowa
OEM	oem	Specjalista konfigurujący włączenie do eksploatacji, producent obrabiarek
Setup	setup	Fachowiec technolog , specjalista konfigurowania systemu
Operator	operator	Obsługujący

Dalsze informacje: "Zalogowanie dla przykładu zastosowania", Strona 275



Jeśli hasło nie jest zgodne z ustawieniami standardowymi, należy zapytać u wykonującego konfigurację (**Setup**) lub producenta obrabiarki (**OEM**).

Jeśli hasło nie jest dostępne, należy kontaktować jedno z biur serwisowych HEIDENHAIN.



- ▶ Wpisz **RET** potwierdzić
- ▶ Na **Zalogowanie** kliknąć
- ▶ Użytkownik zostaje zameldowany i pojawiają się .

Dalsze informacje: "Grupy docelowe według typów użytkowników", Strona 13

3.5.2 Wylogowanie użytkownika



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Logowanie**.
- ▶ Na **Wymeldowanie** kliknąć
- ▶ Użytkownik zostaje wymeldowany.
- ▶ Wszystkie funkcje menu głównego poza **Wyłączyć** są nieaktywne.
- ▶ Urządzenie można obsługiwać ponownie dopiero po zameldowaniu użytkownika.

3.6 Ustawienie wersji językowej

Przy dostawie językiem interfejsu użytkownika jest język angielski. Interfejs użytkownika można przełączyć na wymaganą wersję językową.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia** .



- ▶ Na **Użytkownik** kliknąć
- > Zalogowany użytkownik zostaje oznaczony haczykiem..
- ▶ Wybrać zalogowanego użytkownika
- > Wybrany dla użytkownika język jest wyświetlony na liście rozwijanej **Język** z odpowiednią flagą.
- ▶ Na liście rozwijanej **Język** wybrać flagę wymaganego języka
- > Interfejs użytkownika jest wyświetlany w wybranym języku.

3.7 Przeprowadzenie szukania znaczników referencyjnych po starcie

i Jeśli skonfigurowano urządzenie z **osią wrzeciona S** , to należy określić przed możliwą operacją obróbki górną granicę dla prędkości obrotowej wrzeciona.

Dalsze informacje: "Definiowanie górnej granicy dla prędkości obrotowej wrzeciona", Strona 233

i Jeśli szukanie znaczników referencyjnych po uruchomieniu urządzenia jest włączone, to wszystkie jego funkcje zostają zablokowane, aż szukanie znaczników referencyjnych zostanie pomyślnie zakończone.

Dalsze informacje: "Znaczniki referencyjne (Enkoder)", Strona 98

i W przypadku enkoderów z interfejsem EnDat może zostać pominięte szukanie znaczników referencyjnych, ponieważ osie są referencjonowane automatycznie.

Jeśli szukanie znaczników referencyjnych na urządzeniu jest aktywne, to asystent wymaga od obsługującego aby przejechał znaczniki referencyjne osi po starcie.

- ▶ Po zalogowaniu kierować się instrukcjami asystenta
- > Po udanym znalezieniu znaczników referencyjnych symbol referencji nie miga więcej

Dalsze informacje: "Elementy obsługi cyfrowego odczytu pozycji", Strona 41

Dalsze informacje: "Włączenie szukania znaczników referencyjnych", Strona 143

3.8 Interfejs użytkownika

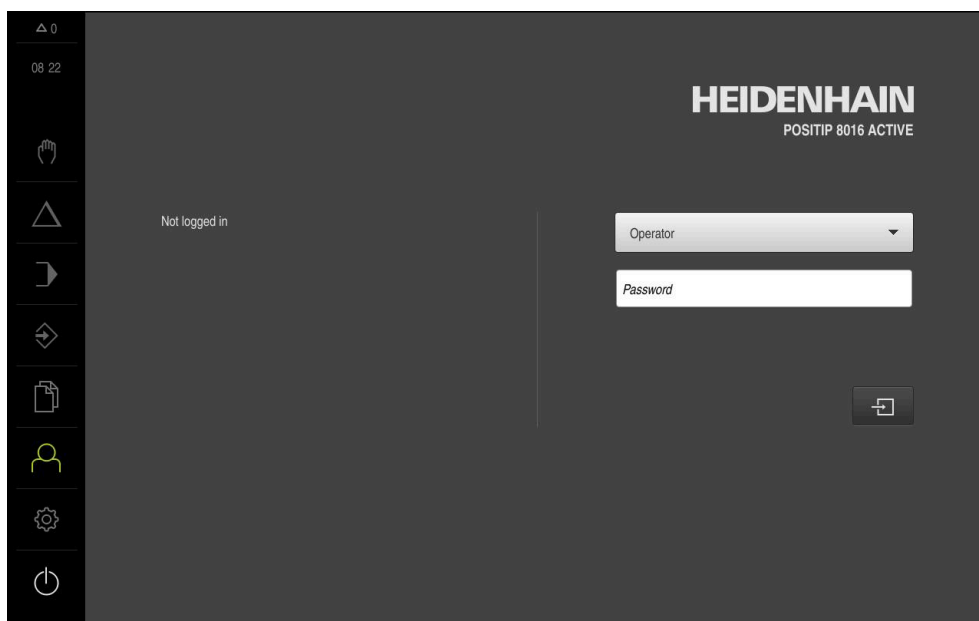
i Urządzenie jest dostępne w różnych wariantach z odpowiednio różnym wyposażeniem. Interfejsy użytkownika oraz zakres funkcjonalności mogą różnić się w zależności od modelu i wyposażenia.

3.8.1 Interfejs użytkownika po Włącz

Interfejs użytkownika w stanie po dostawie

Przedstawiony interfejs użytkownika pokazuje stan urządzenia przy dostawie.

Ten interfejs użytkownika zostaje również wyświetlany po zresetowaniu urządzenia na ustawienia firmowe.



Ilustracja 2: Interfejs użytkownika w stanie po dostawie urządzenia

Interfejs użytkownika po starcie

Jeśli ostatnio był zameldowany użytkownik typu **Operator** z aktywnym automatycznym zalogowaniem użytkownika, to urządzenie pokazuje po starcie menu **Praca ręczna**.

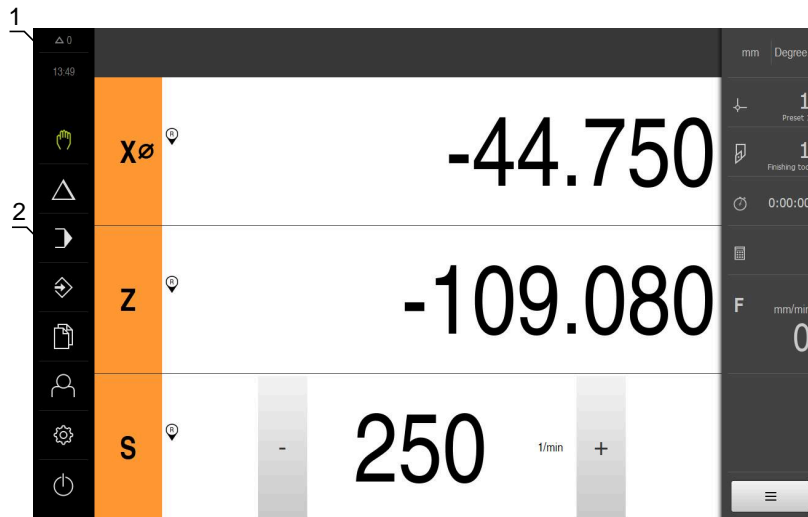
Dalsze informacje: "Menu Praca ręczna", Strona 32

Jeśli nie aktywowano automatycznego zalogowania użytkownika, to urządzenie pokazuje menu **Logowanie**.

Dalsze informacje: "Menu Logowanie", Strona 39

3.8.2 Menu główne interfejsu użytkownika






Interfejs użytkownika (w trybie pracy ręcznej)



- 1 Obszar wyświetlania meldunków pokazuje godzinę oraz liczbę nie zamkniętych meldunków
- 2 Menu główne z elementami obsługi

Elementy obsługi głównego menu

Element obsługi	Funkcja
	<p>Komunikat</p> <p>Pokazuje przegląd wszystkich komunikatów oraz pokazuje liczbę nie zamkniętych komunikatów</p> <p>Dalsze informacje: "Komunikaty", Strona 52</p>
	<p>Praca ręczna</p> <p>Manualne pozycjonowanie osi obrabiarki</p> <p>Dalsze informacje: "Menu Praca ręczna", Strona 32</p>
	<p>Tryb MDI</p> <p>Bezpośrednie podawanie pożądanych przemieszczeń osi (Manual Data Input); pozostały do pokonania dystans zostaje obliczony i wyświetlony</p> <p>Dalsze informacje: "Menu Tryb MDI", Strona 33</p>
	<p>Przebieg programu</p> <p>Wykonanie uprzednio zapisanego programu z prowadzeniem obsługującego</p> <p>Dalsze informacje: "Menu Przebieg programu ", Strona 35</p>
	<p>Programowanie</p> <p>Utworzenie i zarządzanie pojedynczymi programami</p> <p>Dalsze informacje: "Menu Programowanie ", Strona 36</p>
	<p>Menedżer plików</p> <p>Zarządzanie plikami, dostępnymi w urządzeniu</p> <p>Dalsze informacje: "Menu Menedżer plików", Strona 38</p>

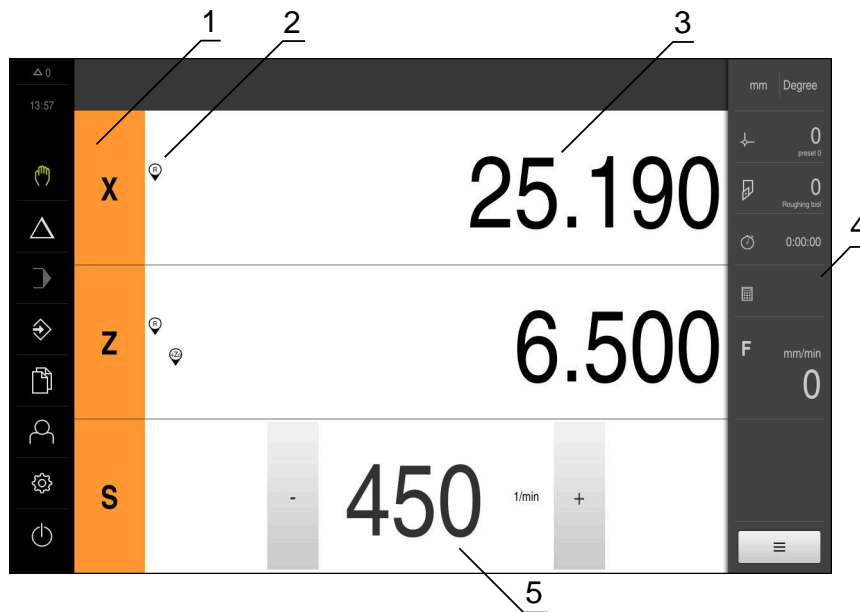
Element obsługi	Funkcja
	Logowanie Zalogowanie i wylogowanie użytkownika Dalsze informacje: "Menu Logowanie", Strona 39
	<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> Jeśli zameldowany jest użytkownik z rozszerzonymi uprawnieniami (typ użytkownika Setup lub OEM) , to pojawia się symbol zębatki.</div>
	Ustawienia Ustawienia urządzenia, jak np. konfigurowanie użytkowników, konfigurowanie czujników lub aktualizacja oprogramowania firmowego Dalsze informacje: "Menu Ustawienia", Strona 40
	Wyłączenie Zamknięcie systemu operacyjnego lub aktywowanie trybu oszczędzania energii Dalsze informacje: "Menu Wyłącz", Strona 41

3.8.3 Menu Praca ręczna

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Praca ręczna**.
- > Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla pracy ręcznej.



Ilustracja 3: Menu **Praca ręczna**

- 1 Klawisz osiowy
- 2 Referencja
- 3 Wyświetlacz położenia
- 4 Pasek stanu
- 5 Prędkość obrotowa wrzeciona (obrabiarka)

Menu **Praca ręczna** pokazuje w strefie roboczej zmierzone na osiach obrabiarki wartości położenia.

Na pasku statusu dostępne są dodatkowe funkcje.

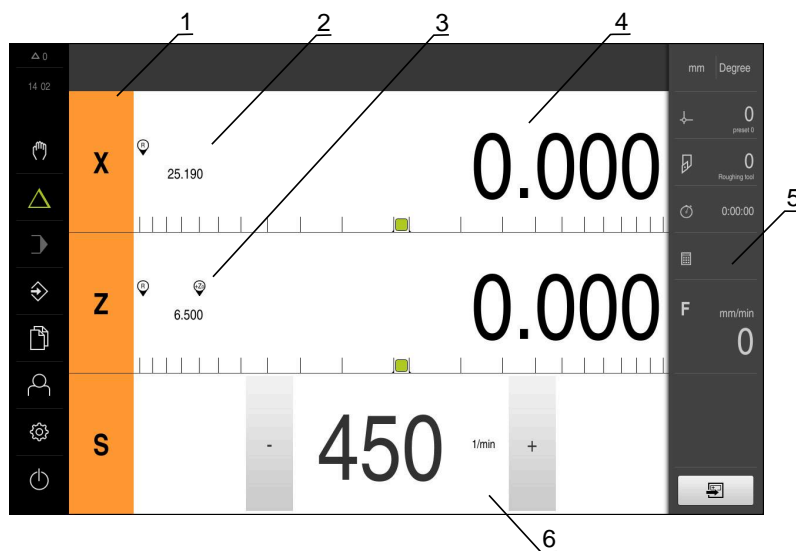
Dalsze informacje: "Praca ręczna", Strona 231

3.8.4 Menu Tryb MDI

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Tryb MDI**.
- > Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla trybu MDI.



Ilustracja 4: Menu **Tryb MDI**

- 1 Klawisz osiowy
- 2 Pozycja rzeczywista
- 3 Sprężone osie
- 4 Dystans do pokonania
- 5 Pasek stanu
- 6 Prędkość obrotowa wrzeciona (obrabiarka)

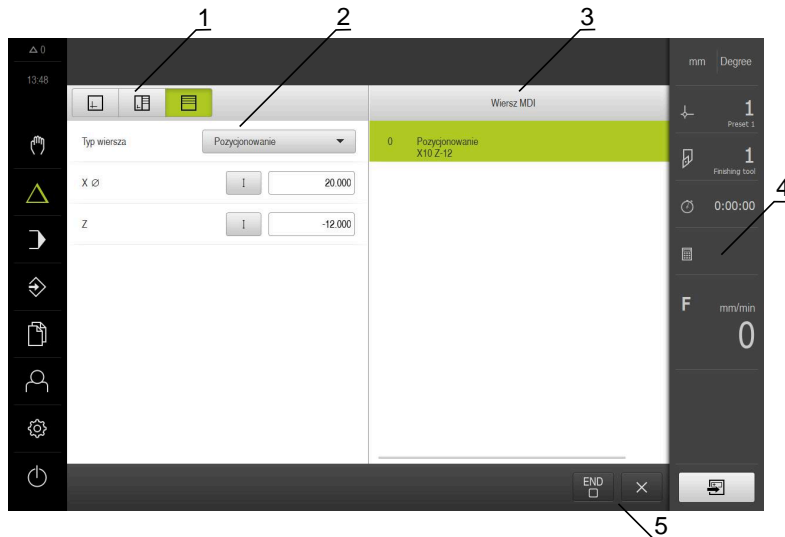
Dialog Wiersz MDI



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Tryb MDI**.



- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Utworzyć**.
- ▶ Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla trybu MDI.



- 1 Pasek widoku
- 2 Parametry bloku
- 3 Wiersz MDI
- 4 Pasek statusu
- 5 Narzędzia bloku

Menu **Tryb MDI** umożliwia bezpośrednie podawanie wymaganych przemieszczeń osi (Manual Data Input). Przy tym dystans do punktu docelowego zostaje zadany z góry, pozostały do pokonania dystans zostaje obliczony i wyświetlony.

Na pasku statusu dostępne są dodatkowe wartości pomiarowe i funkcje.

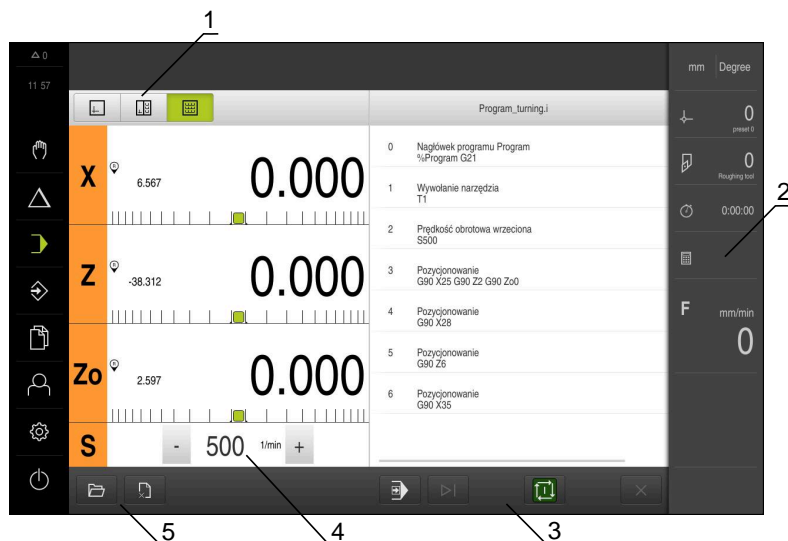
Dalsze informacje: "Tryb MDI", Strona 240

3.8.5 Menu Przebieg programu

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Przebieg programu**.
- Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla przebiegu programu.



Ilustracja 5: Menu **Przebieg programu**

- 1 Pasek widoku
- 2 Pasek stanu
- 3 Sterowanie programowe
- 4 Prędkość obrotowa wrzeciona (obrabiarka)
- 5 Zarządzanie programem

Menu **Przebieg programu** umożliwia wykonywanie programu, zapisanego uprzednio w trybie pracy Programowanie. Obsługujący prowadzony jest przy tym przez Asystenta przez pojedyncze kroki programu.

W menu **Przebieg programu** może być wyświetlane okno symulacji, wizualizujące wybrany wiersz programu.

Na pasku statusu dostępne są dodatkowe wartości pomiarowe i funkcje.

Dalsze informacje: "Przebieg programu", Strona 252

3.8.6 Menu Programowanie

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Programowanie**.
- > Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla programowania.



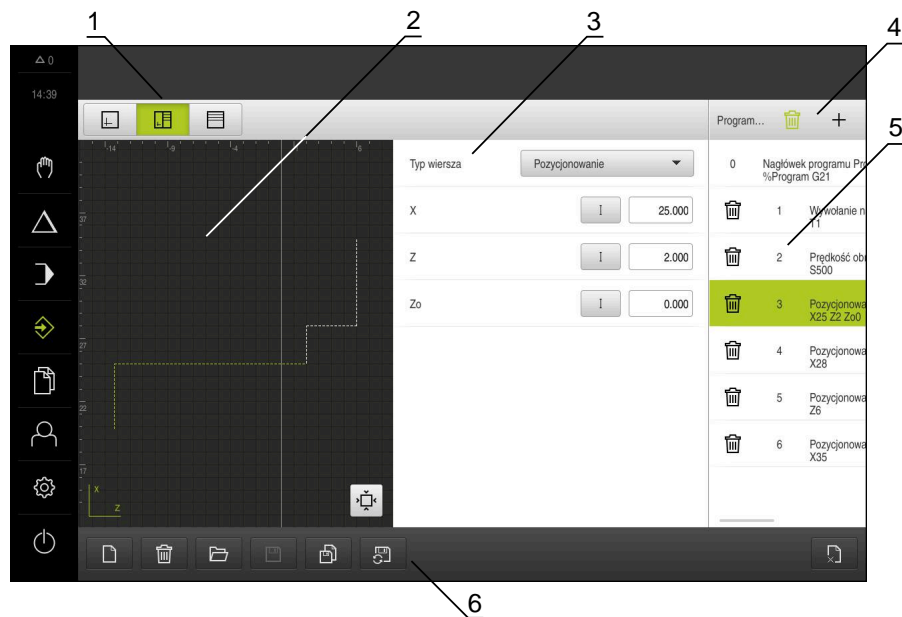
Pasek statusu oraz opcjonalny pasek OEM nie są dostępne w menu **Programowanie**.



Ilustracja 6: Menu **Programowanie**

- 1 Pasek widoku
- 2 Pasek narzędzi
- 3 Zarządzanie programem

Można także w opcjonalnym oknie symulacji prześledzić wizualizację wybranego wiersza programu.



Ilustracja 7: Menu **Programowanie** z otwartym oknem symulacji

- 1 Pasek widoku
- 2 Okno symulacji (opcjonalnie)
- 3 Parametry bloku
- 4 Pasek narzędzi
- 5 Wiersze programu
- 6 Zarządzanie programem

Menu **Programowanie** umożliwia generowanie programów i zarządzanie programami. W tym celu definiuje się pojedyncze kroki obróbki lub szablony obróbki jako wiersze programu. Sekwencja tych wierszy tworzy wówczas program.

Dalsze informacje: "Programowanie", Strona 261

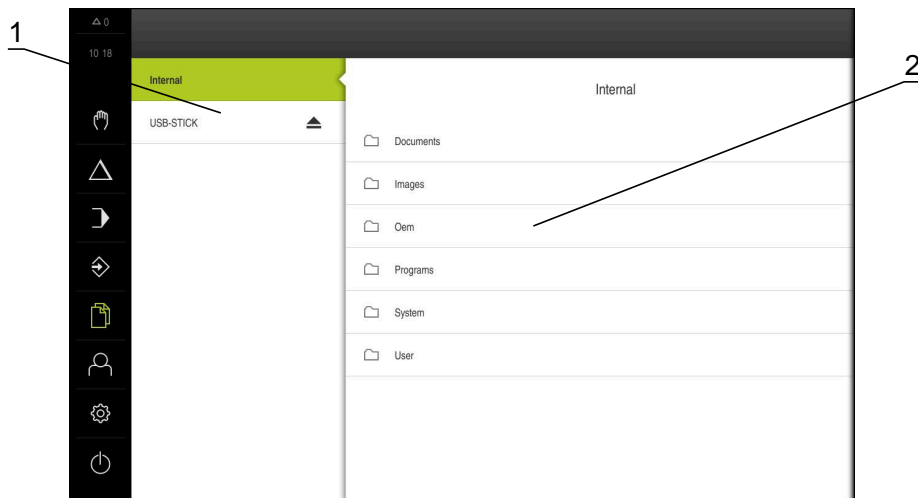
3.8.7 Menu Menedżer plików

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.
- Zostaje wyświetlona maska użytkownika z menedżerem plików

Krótki opis



Ilustracja 8: Menu **Menedżer plików**

- 1** Lista dostępnych lokalizacji w pamięci
- 2** Lista folderów w wybranej lokalizacji w pamięci

Menu **Menedżer plików** pokazuje przegląd plików zachowanych w pamięci urządzenia.

Ewentualnie podłączone nośniki pamięci masowej USB (format FAT32) oraz dostępne napędy sieciowe są wyświetlane na liście lokalizacji w pamięci.

Podłączone nośniki pamięci masowej USB oraz napędy sieciowe są wyświetlane z nazwą lub z oznaczeniem napędu.

Dalsze informacje: "Menedżer plików", Strona 177

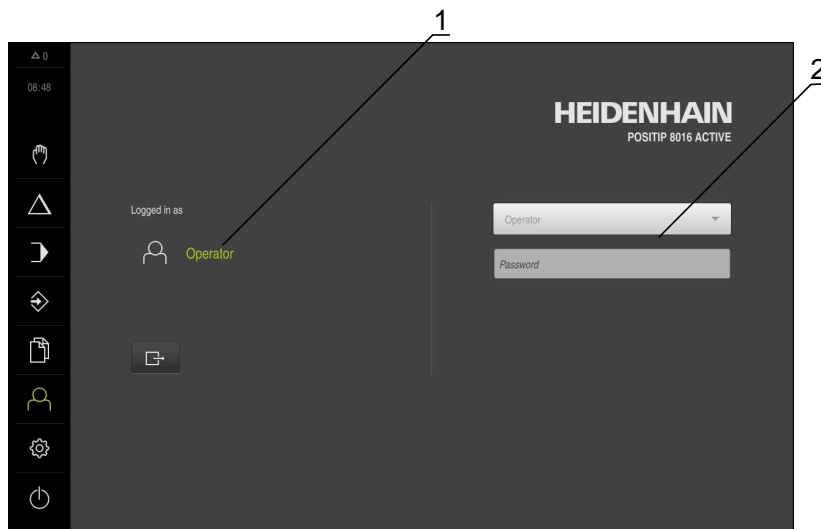
3.8.8 Menu Logowanie

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Logowanie**.
- Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla zalogowania i wylogowania użytkownika.

Krótki opis



Ilustracja 9: Menu **Logowanie**

- 1 Wyświetlanie zameldowanego użytkownika
- 2 Zalogowanie użytkownika

Menu **Logowanie** pokazuje zalogowanego użytkownika w lewej kolumnie. Zalogowanie nowego użytkownika wyświetlane jest w prawej kolumnie.

Aby zalogować innego użytkownika, należy wymeldować dotychczasowego użytkownika.

Dalsze informacje: "Zalogowanie użytkownika i wylogowanie", Strona 26

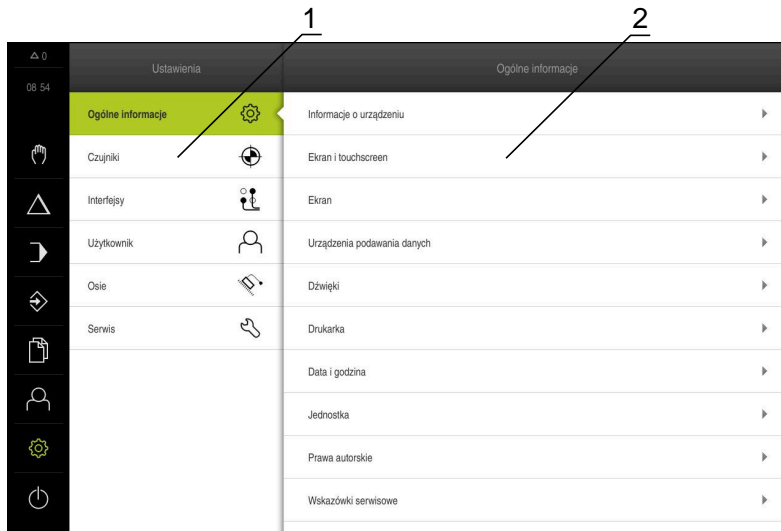
3.8.9 Menu Ustawienia

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia**.
- Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla ustawień urządzenia

Krótki opis



Ilustracja 10: Menu **Ustawienia**

- 1 Lista opcji ustawienia
- 2 Lista parametrów ustawienia

Menu **Ustawienia** pokazuje wszystkie opcje do konfigurowania urządzenia. Przy pomocy parametrów ustawienia dopasowuje się urządzenie do wymogów danego miejsca eksploatacji.

Dalsze informacje: "Ustawienia", Strona 184



Urządzenie dysponuje różnymi stopniami dostępu, określającymi szeroki lub ograniczony dostęp do funkcji administratora oraz do określonego zakresu obsługi przez użytkownika.

3.8.10 Menu Wyłącz

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Wyłącz**.
- Wyświetlane są elementy obsługi dla zamknięcia systemu operacyjnego, dla aktywowania trybu oszczędzania energii oraz dla aktywowania trybu czyszczenia.

Krótki opis

Menu **Wyłącz** pokazuje następujące opcje:

Element obsługi	Funkcja
	Zamknąć Zamyka system operacyjny
	Tryb oszczędzania energii Wyłącza ekran, system operacyjny zostaje przełączony na tryb oszczędzania energii
	Tryb czyszczenia Wyłącza ekran, system operacyjny pracuje dalej bez zmian

Dalsze informacje: "POSITIP 8000 włączanie i wyłączanie", Strona 25

Dalsze informacje: "Czyszczenie ekranu", Strona 205

3.9 Wyświetlacz położenia

Na odczycie położenia urządzenie pokazuje pozycje osi i niekiedy także informacje dodatkowe odnośnie skonfigurowanych osi.

Oprócz tego można połączyć wskazania osi i dysponować dostępem do funkcji wrzeciona.

3.9.1 Elementy obsługi cyfrowego odczytu pozycji


Symbol	Znaczenie
	Klawisz osiowy Funkcje klawisza osiowego: <ul style="list-style-type: none"> ■ Na klawisz osiowy kliknąć: otwiera pole wprowadzenia dla wartości pozycji (praca ręczna) lub dialog Wiersz MDI (tryb MDI) ■ Klawisz osiowy trzymać: aktualna pozycja zostaje ustawiona jako punkt zerowy ■ Klawisz osiowy przeciągnąć w prawo: otwiera menu, jeśli dostępne są funkcje dla danej osi
	Odczyt położenia pokazuje średnicę radialnej osi obróbki X . Dalsze informacje: "Ekran", Strona 188
	Szukanie znaczników referencyjnych zostało pomyślnie przeprowadzone
	Szukanie znaczników referencyjnych nie wykonane lub znaczniki nie rozpoznane


Symbol	Znaczenie
	<p>Oś Zo jest sprzężona z osią Z . Odczyt położenia podaje sumę obydwu wartości położenia</p> <p>Dalsze informacje: "Sprzężanie osi", Strona 43</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;">  Tylko oś Zo może być sprzężana z osią Z . </div>
	<p>Wybrany stopień wrzeciona przekładni</p> <p>Dalsze informacje: "Nastawienie stopnia przekładni dla wrzeciona", Strona 44</p>
	<p>Prędkość obrotowa wrzeciona nie może zostać osiągnięta na wybranym stopniu przekładni</p> <p>► Wybrać wyższy stopień przekładni</p>
	<p>Prędkość obrotowa wrzeciona nie może zostać osiągnięta na wybranym stopniu przekładni</p> <p>► Wybrać niższy stopień przekładni</p>
	<p>Tryb wrzeciona CSS (stała prędkość skrawania) jest aktywowany</p> <p>Dalsze informacje: "Ustawienie trybu wrzeciona", Strona 45</p> <p>Jeśli symbol miga, to obliczone obroty wrzeciona leżą poza zdefiniowanym zakresem obrotów. Pożądana prędkość skrawania nie może zostać osiągnięta. Wrzeciona obraca się dalej na maksymalnych lub minimalnych obrotach</p>
	<p>W trybie MDI w przebiegu programu stosowany jest współczynnik skalowania na osi</p> <p>Dalsze informacje: "Dopasowanie ustawień w menu szybkiego dostępu", Strona 47</p>
	<p>Oś jest w regulacji</p>
	<p>Rzeczywiste obroty wrzeciona</p>
	<p>Pole wpisu do sterowania prędkością obrotową wrzeciona</p> <p>Dalsze informacje: "Nastawienie prędkości obrotowej wrzeciona", Strona 44</p>
	<p>Wirtualne klawisze osiowe do obsługi osi NC</p>

3.9.2 Funkcje cyfrowego odczytu pozycji

Sprzęganie osi

Odczyt osi **Zo** może być sprzęgany z osią **Z**. W przypadku sprzężonych osi odczyt położenia pokazuje w osi **Z** wartości pozycji obydwu osi jako sumę.

 Jeśli osie **Z** i **Zo** zostały sprzężone, to tryb pracy Przebieg programu jest zablokowany.

 Wszystkie inne osie mogą zostać powiązane w menu .
Dalsze informacje: "Sprzęganie osi", Strona 139

Sprzęganie osi



▶ W strefie roboczej **klawisz osiowy Z** przeciągnąć w prawo



▶ Na **Sprzęgać** kliknąć

> Oś **Zo** zostaje sprzęgana z osią **Z**.



> Symbol dla sprzężanych osi zostaje wyświetlany obok **klawisza osiowego Z**.

> Wartość położenia dla sprzężonych osi jest wyświetlana jako suma.

Rozłączenie osi



▶ W strefie roboczej **klawisz osiowy Z** przeciągnąć w prawo













▶ Na **Rozłączyć** kliknąć

> Wyświetlona wartość sumy zostaje przejęta do osi **Z**.

> Oś **Zo** zostaje ustawiona na 0.

Przykład: sprzęganie osi

Poniższa grafika pokazuje wartości położenia przed, podczas i po sprzęganiu osi **Z** i **Zo**.

 Xø	19.250		 Xø	19.250		 Xø	19.250
 Zo	-5.000		 Z	-15.000		 Zo	0.000
 Z	-10.000					 Z	-15.000

Osie **Zo** i **Z** nie sprzężone.

Zo zostaje sprzężona z osią **Z**.

Suma obydwu osi jest wyświetlana w **Z**.

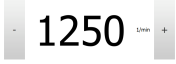

Zo zostaje odłączona od osi **Z**.

Suma jest wyświetlana w dalszym ciągu w osi **Z**.

Oś **Zo** jest zerowana.


Nastawienie prędkości obrotowej wrzeciona



W zależności od konfiguracji podłączonej obrabiarki można sterować prędkościami obrotowymi wrzeciona.


- 
- ▶ Aby przejść w razie konieczności od odczytu obrotów wrzeciona do pola wpisu, należy przeciągnąć odczyt w prawo
 - ▶ Pojawia się pole wpisu **Obroty wrzeciona**.
 - ▶ Wrzeciono ustawić poprzez kliknięciem lub trzymanie klawiszy **+** lub **-** na wymaganą wartość lub
 - ▶ Kliknąć na pole wpisu **Obroty wrzeciona**
 - ▶ Podać pożądaną wartość
 - ▶ Wpis potwierdzić z **RET**
 - ▶ Podana prędkość obrotowa wrzeciona zostaje przejęta przez urządzenie jako wartość zadana i nasterowana.
 - ▶ Aby powrócić do odczytu aktualnej obroty wrzeciona, należy przeciągnąć pole wpisu w lewo
- 

Nastawienie stopnia przekładni dla wrzeciona

Jeśli na obrabiarce stosowane jest wrzeciono przekładni, to można wybrać odpowiedni stopień przekładni.

 Wybór stopni przekładni może także być sterowany zewnętrznym sygnałem.
Dalsze informacje: "Oś wrzeciona S", Strona 130

-  ▶ W strefie roboczej **klawisz osiowy S** przeciągnąć w prawo
-  ▶ Na **Stopień przekładni** kliknąć
- ▶ Dialog **Nastawić bieg przekładni** jest wyświetlany.
- ▶ Kliknąć na pożądaną stopień przekładni
- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
- ▶ Wybrany stopień przekładni zostaje przejęty jako nowa wartość.
- ▶ **Klawisz osiowy S** przeciągnąć w lewo
- ▶ Symbol dla wybranego stopnia przekładni zostaje wyświetlony obok **klawisza osiowego S**.

 Jeśli pożądaną obroty wrzeciona nie mogą zostać osiągnięte na wybranym stopniu przekładni, to miga symbol dla stopnia przekładni ze strzałką w górę (wyższy stopień przekładni) lub ze strzałką w dół (niższy stopień przekładni).

Ustawienie trybu wrzeciona

Tu obsługujący może zdecydować, czy urządzenie korzysta ze standardowego trybu prędkości obrotowej albo wykorzystuje **CSS** (stała prędkość skrawania).

W trybie wrzeciona **CSS** urządzenie oblicza obroty wrzeciona tak, iż prędkość skrawania narzędzia tokarskiego pozostaje stała, niezależnie od geometrii obrabianego detalu.

Aktywowanie trybu wrzeciona CSS



- ▶ W strefie roboczej **klawisz osiowy S** przeciągnąć w prawo



- ▶ Kliknąć na **CSS-tryb**.
- ▶ Dialog **CSS aktywować** jest wyświetlany.
- ▶ Podać wartość dla **Maksymalne obroty wrzeciona**.



- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
- ▶ Tryb wrzeciona **CSS** zostaje aktywowany.
- ▶ Prędkość wrzeciona jest wyświetlana z jednostką **m/min**.



- ▶ **Klawisz osiowy S** przeciągnąć w lewo
- ▶ Symbol trybu wrzeciona **CSS** zostaje wyświetlony obok **klawisza osiowego S**.

Tryb prędkości obr. aktywować



- ▶ W strefie roboczej **klawisz osiowy S** przeciągnąć w prawo



- ▶ Kliknąć na **tryb obrotów**
- ▶ Dialog **Tryb prędkości obr. aktywować** jest wyświetlany.
- ▶ Podać wartość dla **Maksymalne obroty wrzeciona**.



- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
- ▶ Tryb obrotów zostaje aktywowany.
- ▶ Prędkość wrzeciona jest wyświetlana z jednostką **1/min**.
- ▶ **Klawisz osiowy S** przeciągnąć w lewo

Przemieszczenie przy użyciu wirtualnych klawiszy osiowych

Jeśli w urządzeniu skonfigurowano wirtualne klawisze osiowe, to możesz ich używać do przemieszczenia osi NC.

Przykład z ujemnym przemieszczeniem osi Y



- ▶ W strefie roboczej **klawisz osiowy Y** przeciągnąć w prawo
- ▶ Elementy obsługi **Minus** i **Plus** są wyświetlane.




- ▶ Jeśli to konieczne nacisnąć klawisz dla odblokowania klawiszy osiowych (tylko jeśli skonfigurowano)
- ▶ **Minus** trzymać



W zależności od konfiguracji, wirtualne klawisze osi są przyciskami (trzymać) lub przełącznikami (jog).

- ▶ Oś Y przemieszcza się w ujemnym kierunku.


3.10 Pasek stanu




 Pasek statusu oraz opcjonalny pasek OEM nie są dostępne w menu **Programowanie**.

Na pasku stanu urządzenie pokazuje prędkość posuwu i przemieszczenia. Oprócz tego przy pomocy elementów obsługi na pasku stanu możliwy jest dostęp do tablic punktów odniesienia i narzędzi jak i do programów dodatkowych Stoper i Kalkulator.

3.10.1 Elementy obsługi paska stanu


Na pasku stanu dostępne są następujące elementy obsługi:

Element obsługi	Funkcja
	<p>Menu szybkiego dostępu</p> <p>Ustawienie jednostek dla wartości linearnych i wartości kątowych, konfiguracja współczynnika skalowania, konfiguracja odczytu położenia dla promieniowych osi obróbki; kliknięcie otwiera menu szybkiego dostępu</p> <p>Dalsze informacje: "Dopasowanie ustawień w menu szybkiego dostępu", Strona 47</p>
	<p>Tabela punktów odniesienia</p> <p>Wyświetlanie aktualnego punktu odniesienia; kliknięcie otwiera tabelę punktów odniesienia</p> <p>Dalsze informacje: "Generowanie tablicy punktów odniesienia", Strona 173</p>
	<p>Tabela narzędzi</p> <p>Wyświetlanie aktualnego narzędzia; kliknięcie otwiera tabelę narzędzi</p> <p>Dalsze informacje: "Generowanie tabeli narzędzi", Strona 171</p>
	<p>Stoper</p> <p>Wskazanie czasu z funkcją start/stop w formacie h:mm:ss</p> <p>Dalsze informacje: "Stoper", Strona 49</p>
	<p>Kalkulator</p> <p>Kalkulator z najważniejszymi funkcjami matematycznymi, kalkulator obrotów i kalkulator form stożkowych</p> <p>Dalsze informacje: "Kalkulator", Strona 49</p>
	<p>Prędkość posuwu</p> <p>Wyświetlanie aktualnej prędkości posuwu najszybszej osi linearnej</p> <p>Jeśli wszystkie osie linearne są w bezruchu, to wyświetlana jest prędkość posuwu najszybszej osi rotacji</p> <p>W trybach pracy Praca ręczna i MDI wartość posuwu może być nastawiona; kliknięcie otwiera dialog</p>
	<p>Inkrementacja</p> <p>Wprowadzenie przyrostu (inkrementu) i aktywacja funkcji Inkrementacja w trybie pracy Praca ręczna; kliknięcie otwiera dialog</p> <p>Jeśli ta funkcja jest aktywna, to przedstawiona jest ona w postaci ikony</p>

Element obsługi	Funkcja
	<p>Override</p> <p>Wyświetlanie zmienionej prędkości przemieszczenia najszybszej osi linearnej.</p> <p>Jeśli wszystkie osie linearne są w bezruchu, to wyświetlana jest zmieniona prędkość najszybszej osi rotacji</p> <p>Zmiany dokonuje się przy pomocy zewnętrznego regulatora (potencjometru) na sterowanej NC obrabiarce</p>
	<p>Funkcje dodatkowe</p> <p>Funkcje dodatkowe w trybie pracy ręcznej</p> <p>Dalsze informacje: "Funkcje dodatkowe w trybie pracy ręcznej", Strona 50</p>
	<p>Wiersz MDI</p> <p>Generowanie bloków obróbki w trybie MDI</p>

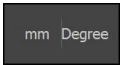

3.10.2 Dopasowanie ustawień w menu szybkiego dostępu

Przy pomocy menu szybkiego dostępu można dopasowywać następujące ustawienia:

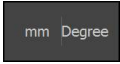


 Stosowna dostępność ustawień w menu szybkiego dostępu zależy od zalogowanego użytkownika.

- Jednostka dla wartości linearnych (**Milimetry** lub **Cale**)
- Jednostka dla wartości kątowych (**Radian**, **Stopień dziesiętny** lub **Sto-Min-Sek**)
- Odczyt **Radialne osie obróbki** (**Promień** lub **Średnica**)
- **Współcz. skalowania**, który przy odpracowywaniu **wiersza MDI** lub **bloku programu** jest mnożony przez zachowaną w pamięci pozycję

Ustawienie jednostek

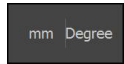
- 
- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **menu szybkiego dostępu**
 - ▶ Wybrać pożądaną **Jednostka dla wartości linearnych** .
 - ▶ Wybrać pożądaną **Jednostka dla wartości kąta** .
- 
- ▶ Aby zamknąć menu szybkiego dostępu, na **Zamknij** kliknąć
 - > Wybrane jednostki są wyświetlane w **menu szybkiego dostępu** .

Odczyt dla opcji Radialne osie obróbki aktywować

- 
- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **menu szybkiego dostępu** .
 - ▶ Wybrać pożądaną opcję
- 
- ▶ Aby zamknąć menu szybkiego dostępu, na **Zamknij** kliknąć
- 
- > Jeżeli została wybrana opcja **Średnica** , to pojawia się odpowiedni symbol na odczycie położenia.

Współcz. skalowania aktywować

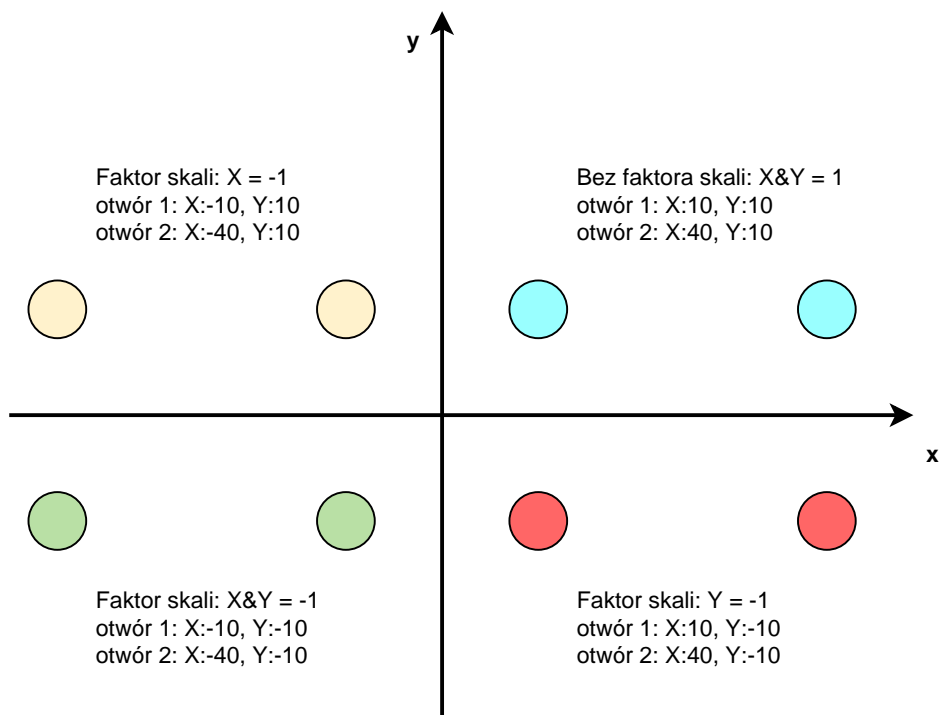
Współcz. skalowania przy odpracowywaniu **bloku MDI** lub **bloku programu** mnożony jest przez zdeponowaną w pamięci pozycję W ten sposób można **Wiersz MDI** lub **blok programu** poddawać odbiciu lustrzanemu na jednej lub kilku osiach albo skalować, nie zmieniając przy tym bloku.



- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **menu szybkiego dostępu** .
- ▶ Aby przejść do pożądanego ustawienia, obraz przeciągnąć w lewo
- ▶ **Współcz. skalowania** przełącznikiem suwakowym **ON/OFF** aktywować
- ▶ Podać dla każdej osi pożądaną **Współcz. skalowania** .
- ▶ Wpis potwierdzić każdorazowo z **RET** .
- ▶ Aby zamknąć menu szybkiego dostępu, na **Zamknij** kliknąć






- > Przy aktywnym współczynniku skalowania $\neq 1$ pojawia się odpowiedni symbol na odczycie położenia.

Przykład: zastosowanie faktora skali do odbicia lustrzanego

3.10.3 Stoper

Do pomiaru czasów obróbki itp. urządzenie oferuje stoper na pasku stanu. Wyświetlanie czasu w formacie h:mm:ss działa na zasadzie normalnego stopera, czyli mierzy upływający czas.

Element obsługi	Funkcja
	Start Rozpoczyna pomiar czasu lub kontynuuje pomiar czasu po przerwie
	Przerwa Przerywa mierzenie czasu
	Stop Zatrzymuje mierzenie czasu i resetuje na 0:00:00

3.10.4 Kalkulator

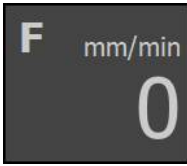
W celu przeprowadzania obliczeń urządzenie oferuje na pasku statusu rozmaite kalkulatory. Dla wprowadzenia wartości liczbowych używamy klawiszy numerycznych jak i w przypadku normalnego kalkulatora.

Kalkulator	Funkcja
Standard	Kalkulator z najważniejszymi funkcjami matematycznymi
Kalkulator obrotów	<ul style="list-style-type: none"> ▶ W przewidzianych polach wpisać Srednica (mm) i Predk.skrawania (m/min) > Obroty są obliczane automatycznie.
Kalkulator stożka	<ul style="list-style-type: none"> ▶ W przewidzianych polach wpisać D1, D2 i L . > Kąt obliczany jest automatycznie. > Forma stożkowa zostaje przedstawiona graficznie.

3.10.5 Ustawienie wartości posuwu

Ustawienie wartości posuwu

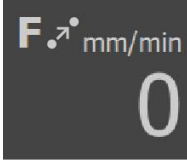
Dla trybów pracy **Praca ręczna** i **Tryb MDI** w dialogu **Posuw** może być nastawiona wartość posuwu.

Dialog	Funkcja
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Na pasku statusu kliknąć na Posuw . <ul style="list-style-type: none"> ■ Dla osi linearnych w polach mm/obr i mm/min ■ Dla osi rotacji w polu °/min <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Przy obracającym się wrzecionie osie linearne są przemieszczane w zależności od prędkości obrotowej wrzeciona. Urządzenie wykorzystuje wartość z pola mm/obr . Przy stojącym wrzecionie urządzenie wykorzystuje wartość z pola mm/min .</p> </div>

3.10.6 Wpisać wymiar przyrostowy i uaktywnić

Wprowadzenie inkrementu i aktywacja

W trybie pracy **Praca ręczna** możesz wprowadzić w dialogu **Posuw/Wymiar kroku** inkrement i dokonać jego aktywacji.


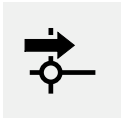

Dialog	Funkcja
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Na pasku statusu kliknąć na Posuw /Wymiar kroku ▶ Aktywacja wymiaru przyrostowego przełącznikiem suwakowym ON/OFF <ul style="list-style-type: none"> ■ Dla osi linearnych w polach mm/obr i mm/min ■ Dla osi rotacji w polu zapisu Inkrementacja °

3.10.7 Funkcje dodatkowe w trybie pracy ręcznej




- ▶ Aby wywołać funkcje dodatkowe, należy kliknąć na pasku statusu na **Funkcje dodatkowe**

Dostępne są tu następujące elementy obsługi:

Element obsługi	Funkcja
	<p>Znaczniki referencyjne Uruchomienie szukanie znaczników referencyjnych Dalsze informacje: "Włączenie szukania znaczników referencyjnych", Strona 143</p>
	<p>Punkty odniesienia Określenie punktów odniesienia Dalsze informacje: "Dotykanie punktów odniesienia", Strona 174</p>
	<p>Dane narzędzi Wymiarowanie narzędzia (dotykaniem) Dalsze informacje: "Kalibrowanie narzędzia", Strona 172</p>

3.11 OEM-pasek

 Pasek statusu oraz opcjonalny pasek OEM nie są dostępne w menu **Programowanie**.

Przy pomocy opcjonalnego paska OEM można w zależności od konfiguracji sterować funkcjami podłączonej obrabiarki.



3.11.1 Elementy obsługi w Menu OEM



Dostępne elementy obsługi na pasku OEM zależne są od konfiguracji urządzenia oraz podłączonej obrabiarki.

Dalsze informacje: "Menu OEM konfigurować", Strona 145

W **Menu OEM** dostępne są z reguły następujące elementy obsługi:

Element obsługi	Funkcja
	<p>Logo Pokazuje skonfigurowane logo OEM</p>
	<p>Prędkość obrotowa wrzeciona Pokazuje jedną lub kilka wartości zadanych dla prędkości obrotowej wrzeciona Dalsze informacje: "Konfigurowanie wartości zadanych dla prędkości obrotowej wrzeciona", Strona 147</p>

3.11.2 Wywołanie funkcji w Menu OEM .



Dostępne elementy obsługi na pasku OEM zależne są od konfiguracji urządzenia oraz podłączonej obrabiarki.

Dalsze informacje: "Menu OEM konfigurować", Strona 145

Przy pomocy elementów obsługi paska OEM można sterować specjalnymi funkcjami, np. funkcjami dotyczącymi wrzeciona.

Dalsze informacje: "Konfigurowanie funkcji specjalnych", Strona 149

Podawanie z góry prędkości obrotowej wrzeciona



- ▶ Na pasku OEM na požądane pole **Prędkość obrotowa wrzeciona** kliknąć
- > Urządzenie zadaje z góry wartość napięcia, którą osiąga przy nieobciążonym wrzecionie wybrana prędkość obrotowa wrzeciona podłączonej obrabiarki.

Programowanie prędkości obrotowej wrzeciona



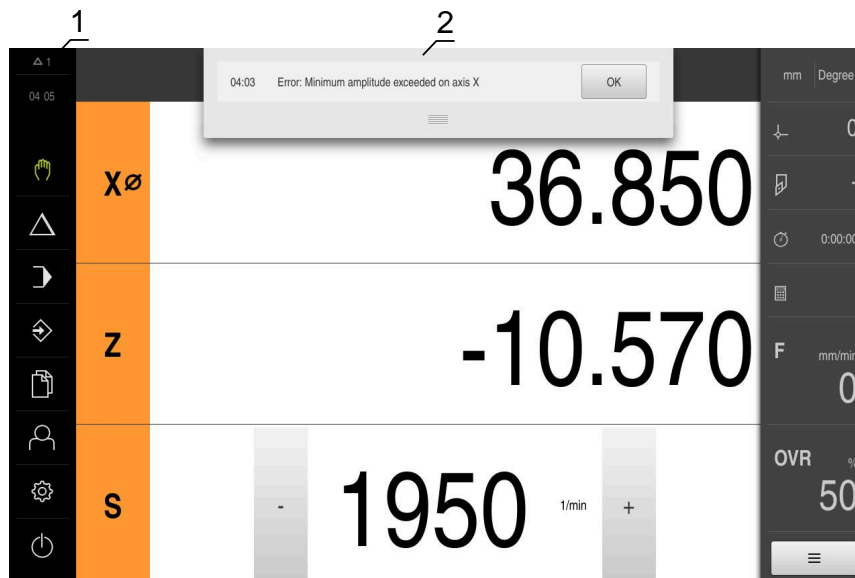
- ▶ Wrzeciono ustawić poprzez kliknięciem lub trzymanie klawiszy + lub - na wymaganą prędkość obrotową



- ▶ Na pasku OEM kliknąć na požądane pole **Prędkość obrotowa wrzeciona** i trzymać
- > Kolor tła aktywnego pola przechodzi na zielony.
- > Aktualna prędkość obrotowa wrzeciona zostaje przejęta przez urządzenie jako wartość zadana i jest ona wyświetlana w polu **Prędkość obrotowa wrzeciona** .

3.12 Komunikaty i informacja zwrotna audio

3.12.1 Komunikaty

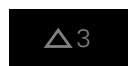


- 1 Obszar wyświetlania komunikatów
- 2 Lista komunikatów

Komunikaty w górnej części strefy roboczej mogą być zainicjalizowane, np. poprzez błąd obsługi lub nie zakończone procesy.

Komunikaty są wyświetlane wraz z pojawieniem się przyczyny komunikatów lub przez kliknięcie na obszar wskazania **Komunikaty** w lewej górnej części ekranu.

Wywołanie meldunków



- ▶ Na **Meldunki** kliknąć
- > Zostaje otwarta lista meldunków.

Dopasowanie obszaru wskazania



- ▶ Aby obszar wyświetlania meldunków powiększyć, należy przeciągnąć **uchwyt zmiany rozmiaru** w dół
- ▶ Aby obszar wyświetlania meldunków zmniejszyć, należy przeciągnąć **uchwyt zmiany rozmiaru** w górę
- ▶ Aby zamknąć obszar wskazania, należy **uchwyt zmiany rozmiaru** przeciągnąć w górę z ekranu
- > Liczba nie zamkniętych meldunków zostaje wyświetlana w **Meldunki**.

Zamknięcie meldunków

W zależności od treści komunikatów, można je zamykać następującymi elementami obsługi:

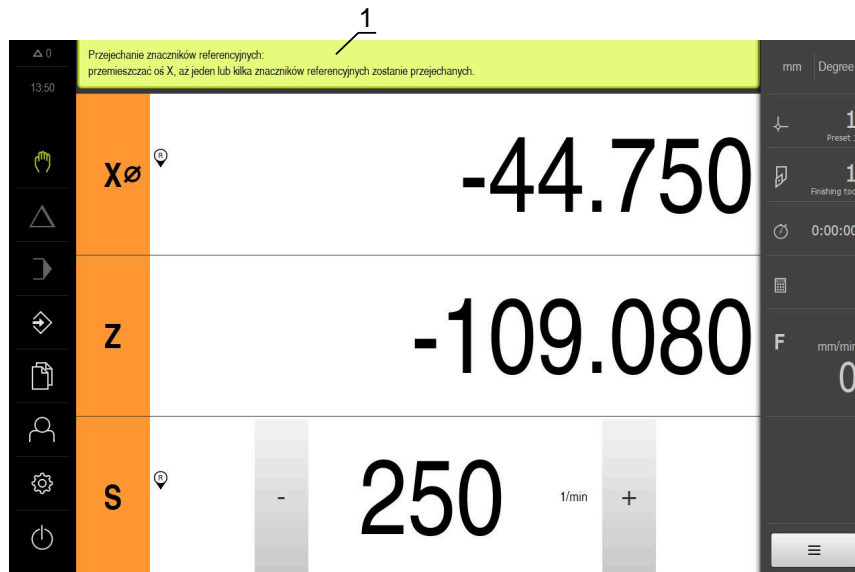


- ▶ Aby zamknąć komunikat o treści podpowiedzi, kliknąć na **Zamknij**.
- > Komunikat nie zostaje więcej wyświetlany.

lub

- ▶ Aby zamknąć komunikat z możliwymi oddziaływaniami na aplikację, kliknąć na **OK**.
- > Komunikat ten zostaje uwzględniany w razie konieczności przez aplikację.
- > Komunikat nie zostaje więcej wyświetlany.

3.12.2 Asystent








Ilustracja 11: Wspomaganie poszczególnych czynności przez Asystenta

1 Asystent (przykład)

Asystent wspomaga użytkownika przy odpracowaniu poszczególnych procedur i programów lub przy wykonywaniu operacji nauczania.

Następujące elementy obsługi Asystenta są wyświetlane w zależności od kroku roboczego lub operacji.

- 
 - ▶ Aby powrócić do ostatniego kroku roboczego lub powtórzyć operację, należy kliknąć na **Anuluj**.
- 
 - ▶ Aby potwierdzić wyświetlony krok roboczy, należy kliknąć na **Potwierdź**
 - ▶ Asystent przeskakuje do następnego kroku lub zamyka operację.
- 
 - ▶ Aby przejść do następnego wskazania, na **Następny** kliknąć
- 
 - ▶ Aby przejść do poprzedniego wskazania, na **Poprzedni** kliknąć
- 
 - ▶ Aby zamknąć Asystenta, na **Zamknij** kliknąć

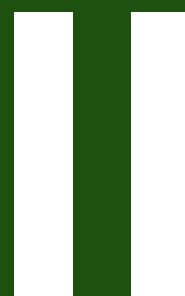
3.12.3 Informacja zwrotna audio

Urządzenie może podawać akustyczną informację zwrotną, aby zasygnalizować akcje obsługi, zakończone procesy lub zakłócenia.

Dostępne sygnały dźwiękowe są zestawione w grupy tematyczne. W obrębie jednej grupy tematycznej tony odróżniają się od siebie.

Ustawienia informacji zwrotnej audio można wykonać w menu **Ustawienia**.

Dalsze informacje: "Dźwięki", Strona 191



**Informacje dla OEM
i Setup**

Przegląd

Ta część dokumentacji zawiera ważne punkty dla użytkownika OEM i Setup, aby móc włączyć urządzenie do eksploatacji i dokonać konfiguracji.

Treść rozdziałów w części "Informacje dla OEM i Setup"

Poniższa tabela pokazuje:

- z jakich rozdziałów składa się część "Informacje dla OEM i Setup"
- jakie informacje zawierają poszczególne rozdziały
- do jakich grup docelowych odnoszą się poszczególne rozdziały

Rozdział	Treść	Grupa docelowa		
		OEM	Setup	Operator
Niniejszy rozdział zawiera informacje opisujące...				
1 "Transport i magazynowanie"	... transport produktu			
	... magazynowanie produktu	✓	✓	
	... zakres dostawy produktu			
	... Osprzęt i akcesoria do produktu			
2 "Montaż"	... zgodny z przeznaczeniem montaż produktu	✓	✓	
3 "Instalacja"	... zgodna z przeznaczeniem instalacja produktu	✓	✓	
4 "Uruchamianie"	... włączenie do eksploatacji produktu	✓		
5 "Konfiguracja"	... zgodne z przeznaczeniem konfigurowanie produktu		✓	
6 "Menedżer plików"	... funkcje menu "Menedżer plików"	✓	✓	✓
7 "Ustawienia"	... Opcje ustawienia i przynależne parametry ustawienia dla produktu	✓	✓	✓
8 "Serwis i konserwacja"	... ogólne prace konserwacyjne na produkcie	✓	✓	✓
9 "Demontaż i utylizacja"	... demontaż i utylizacja produktu	✓	✓	✓
	... Wytyczne odnośnie ochrony środowiska			
10 "Dane techniczne"	... dane techniczne produktu	✓	✓	✓
	... Wymiary produktu i wymiary montażowe (rysunki)			

Spis treści

1	Transport i magazynowanie.....	60
1.1	Przegląd.....	61
1.2	Wypakowanie urządzenia.....	61
1.3	Zakres dostawy i akcesoria.....	61
1.3.1	Zakres dostawy.....	61
1.3.2	Oprzyrządowanie i akcesoria.....	62
1.4	Eśli stwierdzono szkody transportowe.....	63
1.5	Ponowne pakowanie i magazynowanie.....	63
1.5.1	Pakowanie urządzenia.....	64
1.5.2	Magazynowanie urządzenia.....	64
2	Montaż.....	65
2.1	Przegląd.....	66
2.2	Składanie urządzenia.....	66
2.2.1	Montaż na nóżce stojakowej Single-Pos.....	67
2.2.2	Montaż na nóżce stojakowej Duo-Pos.....	68
2.2.3	Montaż na nóżce stojakowej Multi-Pos.....	69
2.2.4	Montaż na uchwycie Multi-Pos.....	70
3	Instalacja.....	71
3.1	Przegląd.....	72
3.2	Ogólne wskazówki.....	72
3.3	Przegląd urządzenia.....	73
3.4	Podłączenie enkoderów.....	75
3.5	Odrutowanie wejść i wyjść przełączenia.....	76
3.6	Podłączenie urządzeń zapisu danych.....	79
3.7	Peryferię sieciową podłączyć.....	79
3.8	Podłączyć napięcie zasilające.....	80
4	Uruchamianie.....	81
4.1	Przegląd.....	82
4.2	Zameldowanie dla rozpoczęcia eksploatacji.....	82
4.2.1	Zalogowanie użytkownika.....	82
4.2.2	Przeprowadzenie szukania znaczników referencyjnych po starcie.....	83
4.2.3	Ustawienie wersji językowej.....	83
4.2.4	Zmiana hasła.....	84
4.3	Pojedyncze kroki dla włączenia do eksploatacji.....	84
4.4	Aplikacja kliknąć na.....	86
4.5	Ustawienia podstawowe.....	86
4.5.1	Opcje software aktywować.....	86
4.5.2	Datę i godzinę ustawić.....	89
4.5.3	Nastawienie jednostki.....	89
4.6	Konfigurowanie osi.....	91
4.6.1	Podstawowe zagadnienia odnośnie konfiguracji osi.....	91
4.6.2	Przegląd typowych enkoderów.....	92
4.6.3	Konfigurowanie osi dla enkoderów z interfejsem EnDat.....	93
4.6.4	Konfigurowanie osi dla enkoderów z 1 V _{SS} - lub 11 μA _{SS} -interfejsem.....	94
4.6.5	Przeprowadzenie kompensacji błędów.....	100

4.6.6	Konfigurowanie centralnego napędu.....	105
4.6.7	Konfigurowanie specyficznych ustawień dla Os + NC.....	111
4.6.8	Konfigurowanie ogólnych ustawień dla Os + NC.....	123
4.6.9	Konfigurowanie osi wrzeciona ;.....	129
4.6.10	Elektroniczne kółko ręczne konfigurować.....	137
4.6.11	Sprzęganie osi.....	139
4.6.12	Oś średnicy.....	140
4.6.13	Konfigurowanie nacinania gwintu (opcja software NC).....	141
4.6.14	Znaczniki referencyjne.....	142
4.7	Konfigurowanie funkcji M.....	143
4.7.1	Standardowe funkcje M.....	144
4.7.2	Specyficzne funkcje M.....	144
4.8	Zakres OEM.....	144
4.8.1	Pobranie i dodanie dokumentacji.....	144
4.8.2	Ekran startowy dodać.....	145
4.8.3	Menu OEM konfigurować.....	145
4.8.4	Dopasowanie wskazania.....	151
4.8.5	Dopasowanie wykonania programu.....	151
4.8.6	Dopasowanie komunikatów o błędach.....	153
4.8.7	Zabezpieczanie i odtwarzanie ustawień OEM.....	155
4.8.8	Konfigurowanie urządzenia dla zrzutów ekranu.....	156
4.9	Zabezpieczenie danych.....	157
4.9.1	Zachowaj dane konfiguracji.....	157
4.9.2	Zabezpieczenie plików użytkownika.....	158

5 Konfiguracja..... 159

5.1	Przegląd.....	160
5.2	Zalogowanie dla konfigurowania.....	160
5.2.1	Zalogowanie użytkownika.....	160
5.2.2	Przeprowadzenie szukania znaczników referencyjnych po starcie.....	161
5.2.3	Ustawienie wersji językowej.....	161
5.2.4	Zmiana hasła.....	162
5.3	Pojedyncze kroki dla konfigurowania.....	163
5.3.1	Ustawienia podstawowe.....	163
5.3.2	Przygotowanie operacji obróbkowych.....	171
5.4	Zachowaj dane konfiguracji.....	175
5.5	Zabezpieczenie plików użytkownika.....	176

6 Menedżer plików..... 177

6.1	Przegląd.....	178
6.2	Typy plików.....	179
6.3	Zarządzanie folderami i plikami.....	179
6.4	Przegląd plików.....	182
6.5	Eksportowanie plików.....	182
6.6	Importowanie plików.....	183

7 Ustawienia..... 184

7.1	Przegląd.....	185
7.2	Ogólne informacje.....	186
7.2.1	Informacje o urządzeniu.....	186
7.2.2	Ekran i touchscreen.....	187
7.2.3	Ekran.....	188
7.2.4	Okno symulacji.....	189

7.2.5	User interface.....	190
7.2.6	Dźwięki.....	191
7.2.7	Drukarka.....	191
7.2.8	Prawa autorskie.....	191
7.2.9	Wskazówki serwisowe.....	191
7.2.10	Dokumentacja.....	192
7.3	Interfejsy.....	193
7.3.1	USB.....	193
7.3.2	Osie (funkcje przełączenia).....	193
7.3.3	Zależne od pozycji funkcje przełączenia.....	193
7.4	Użytkownik.....	195
7.4.1	OEM.....	195
7.4.2	Setup.....	196
7.4.3	Operator.....	197
7.5	Osie.....	198
7.5.1	Informacja.....	200
7.6	Serwis.....	201
7.6.1	Informacje oprogramowania firmowego.....	202

8 Serwis i konserwacja..... 204

8.1	Przegląd.....	205
8.2	Czyszczenie.....	205
8.3	Plan prac konserwacyjnych.....	206
8.4	Wznowienie eksploatacji.....	206
8.5	Aktualizowanie oprogramowania firmowego.....	207
8.6	Diagnoza enkoderów.....	209
8.6.1	Diagnoza dla enkoderów z interfejsem 1 V _{SS} /11 μA _{SS}	209
8.6.2	Diagnoza dla enkoderów z interfejsem EnDat.....	210
8.7	Odnawianie plików i folderów.....	213
8.7.1	Odnawianie folderów i plików OEM.....	213
8.7.2	Odtworzyć pliki użytkownika.....	214
8.7.3	Odtworzyć konfigurację.....	215
8.8	Wszystkie ustawienia zresetować.....	216
8.9	Zresetować na stan przy dostawie.....	216

9 Demontaż i utylizacja..... 217

9.1	Przegląd.....	218
9.2	Demontaż.....	218
9.3	Utylizacja.....	218

10 Dane techniczne..... 219

10.1	Przegląd.....	220
10.2	Dane urządzenia.....	220
10.3	Wymiary urządzenia i podłączenia.....	223
10.3.1	Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Single-Pos.....	225
10.3.2	Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Duo-Pos.....	225
10.3.3	Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Multi-Pos.....	226
10.3.4	Wymiary urządzenia z uchwytem mocującym Multi-Pos.....	226

1

**Transport i
magazynowanie**

1.1 Przegląd

Ten rozdział zawiera wszystkie informacje odnośnie transportu i magazynowania jak i zakresu dostawy oraz oprzyrządowania urządzenia.



Następujące kroki mogą być przeprowadzane tylko przez wykwalifikowany personel.

Dalsze informacje: "Kwalifikacje personelu", Strona 17

1.2 Wypakowanie urządzenia

- ▶ Otworzyć karton na górze
- ▶ Usunąć materiał pakowania
- ▶ Wyjąć zawartość
- ▶ Sprawdzić kompletność dostawy
- ▶ Skontrolować ewentualne szkody transportowe dostawy

1.3 Zakres dostawy i akcesoria

1.3.1 Zakres dostawy

W dostawie zawarte są następujące artykuły:

Oznaczenie	Opis
Załącznik Addendum (opcjonalnie)	Uzupełnia lub zamienia odpowiednie treści instrukcji eksploatacji oraz w razie potrzeby także instrukcji instalacji.
Instrukcja eksploatacji urządzenia	Wersja PDF instrukcji eksploatacji na nośniku pamięci w aktualnie dostępnych językach
Instrukcja instalacji	Drukowane wydanie instrukcji instalacji w aktualnie dostępnych językach
Nóżka stojakowa Single-Pos	Nóżka stojakowa do sztywnego montażu, nachylenie 20°, wzorzec otworów montażowych 100 mm x 100 mm

1.3.2 Oprzyrządowanie i akcesoria



Opcje software muszą być aktywowane na urządzeniu kodem licencyjnym. Przynależne komponenty hardware mogą być wykorzystywane dopiero po odblokowaniu odpowiedniej opcji oprogramowania.

Dalsze informacje: "Opcje software aktywować", Strona 86

Następujące artykuły osprzętu dostępne są opcjonalnie i mogą zostać zamówione w HEIDENHAIN :

Akcesoria	Oznaczenie	Opis	ID
do eksploatacji			
	Opcja oprogramowania POSITIP 8000 AEI1	Aktywowanie dodatkowego wejścia enkoderów	1089228-02
	Opcja oprogramowania POSITIP 8000 AEI1 Trial	Odblokowanie dodatkowego wejścia enkodera, czasowo ograniczona wersja testowa (60 dni)	1089228-52
	Opcja oprogramowania POSITIP 8000 NC1	Sterowanie jednej osi (silniki serwo i krokowe) obrabiarki	1089228-03
	Opcja oprogramowania POSITIP 8000 NC1 Trial	Sterowanie jednej osi (silniki serwo i krokowe) obrabiarki, czasowo ograniczona wersja testowa (60 dni)	1089228-53
do instalacji			
	Kabel sieciowy	Kabel zasilający sieciowy z wtyczką Euro (typ F), długość 3 m	223775-01
	Kabel USB	Kabel łączeniowy USB typ wtyczki A na typ wtyczki B	354770-xx
	Kabel łączeniowy	Kabel łączeniowy patrz prospekt "Kable i złącza wtykowe dla produktów HEIDENHAIN"	---
	Układ impulsowy TS 248	Układ impulsowy do próbkowania obrabianego detalu (określanie punktów odniesienia), wyjście kabla osiowo	683110-xx
	Układ impulsowy TS 248	Układ impulsowy do próbkowania obrabianego detalu (określanie punktów odniesienia), wyjście kabla radialne	683112-xx
	Wtyczka adaptera 1 Vss	Implementacja przyporządkowania interfejsu 1 V _{SS} z wtyczki montowanej Sub-D, 2-rzędowej, styk, 15-biegunowy na wtyczkę Sub-D, 2-rzędową, ze śrubami ryglującymi, styk, 15-biegunowy	1089214-01

Akcesoria	Oznaczenie	Opis	ID
do montażu			
	Nóżka stojakowa Duo-Pos	Nóżka stojakowa do sztywnego montażu, nachylenie 20° lub 45°, wzorzec otworów montażowych 100 mm x 100 mm	1089230-02
	Nóżka stojakowa Multi-Pos	Nóżka stojakowa do bezstopniowego odchylnego montażu zakres odchylenia 90°, wzorzec otworów montażowych 100 mm x 100 mm	1089230-03
	Nóżka stojakowa Single-Pos	Nóżka stojakowa do sztywnego montażu, nachylenie 20°, wzorzec otworów montażowych 100 mm x 100 mm	1089230-01
	Ramy montażowe	Ramy do montażu elektroniki peryferyjnej QUADRA-CHEK 3000 i POSITIP 8000 w panelu	1089208-02
	Uchwyt Multi-Pos	Uchwyt do zamocowania urządzenia na ramieniu, bezstopniowo odchylny, zakres odchylenia 90°, wzorzec otworów montażowych 100 mm x 100 mm	1089230-04

1.4 Eśli stwierdzono szkody transportowe

- ▶ To należy uzyskać potwierdzenie tej szkody u spedytora
- ▶ Materiały pakowania przechowywać dla zbadania.
- ▶ Powiadomić nadawcę o powstałych szkodach
- ▶ Proszę skontaktować się z przedstawicielem handlowym lub producentem odnośnie części zamiennych



Jeśli stwierdzono szkody transportowe:

- ▶ Materiały pakowania przechowywać dla zbadania
 - ▶ HEIDENHAIN lub producenta obrabiarki skontaktować
- Obowiązuje to także dla dostawy części zamiennych.

1.5 Ponowne pakowanie i magazynowanie

Proszę pakować i magazynować urządzenie ostrożnie i odpowiednio do ukazanych warunków.

1.5.1 Pakowanie urządzenia

Ponowne pakowanie powinno w jak największym stopniu odpowiadać oryginalnemu opakowaniu.

- ▶ Wszystkie komponenty montażowe i pokryvky przeciwpylowe tak umieścić na urządzeniu, jak były one umiejscowione przy dostawie lub tak opakować, jak były one opakowane.
- ▶ Tak zapakować urządzenie, aby
 - uderzenia i wstrząsy były tłumione przy transporcie
 - pył i wilgoć nie przenikały do opakowania
- ▶ Wszystkie przesłane w dostawie części osprzętu włożyć do opakowania
Dalsze informacje: "Zakres dostawy i akcesoria", Strona 61
- ▶ Całą załączoną w dostawie dokumentację włożyć do opakowania
Dalsze informacje: "Przechowywanie i udostępnianie dokumentacji", Strona 12



W przypadku przesyłek naprawczych urządzenia do serwisu:

- ▶ Przesłać urządzenie bez osprzętu, bez enkoderów i bez peryferii

1.5.2 Magazynowanie urządzenia

- ▶ Pakować urządzenie jak to opisano powyżej
- ▶ Uwzględnić regulacje odnośnie warunków otoczenia
Dalsze informacje: "Dane techniczne", Strona 219
- ▶ Sprawdzać urządzenie po każdym transporcie i po dłuższym magazynowaniu na uszkodzenia

2

Montaž

2.1 Przegląd

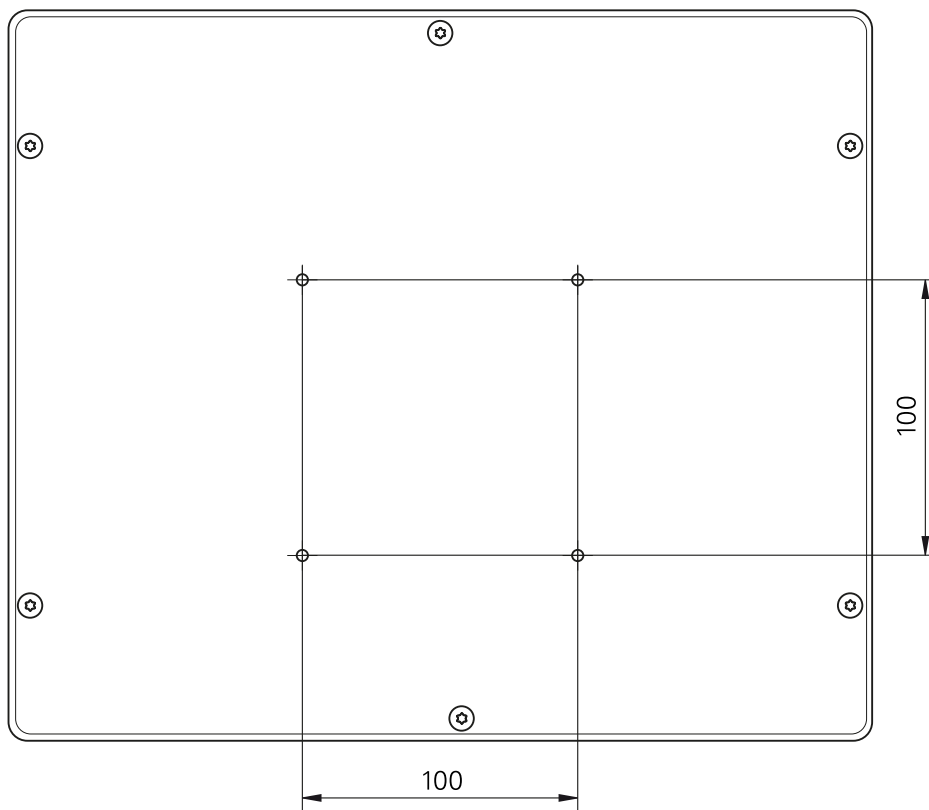
Ten rozdział opisuje montaż urządzenia. Tu znajdują się instrukcje, jak należy prawidłowo zamontować urządzenie na nóżkach montażowych lub w uchwytach.

i Następujące kroki mogą być przeprowadzane tylko przez wykwalifikowany personel.
Dalsze informacje: "Kwalifikacje personelu", Strona 17

2.2 Składanie urządzenia

Ogólne wskazówki montażowe

Uchwyt dla wariantów montażu znajduje się w tylnej części urządzenia. Złącze jest kompatybilne ze standardem VESA 100 mm x 100 mm.



Ilustracja 12: Wymiary strony tylnej urządzenia

Materiał dla zamocowania wariantów montażu na urządzeniu jest dołączony do osprzętu.

Dodatkowo konieczne są:

- śrubokręt Torx T20
- śrubokręt Torx T25
- Klucz imbusowy SW 2,5 (nóżka stojakowa Duo-Pos)
- materiał do zamocowania na powierzchni ustawienia

i Dla zgodnej z przeznaczeniem eksploatacji urządzenia należy ustawić je na nóżce stojakowej lub w uchwycie.

2.2.1 Montaż na nóżce stojakowej Single-Pos

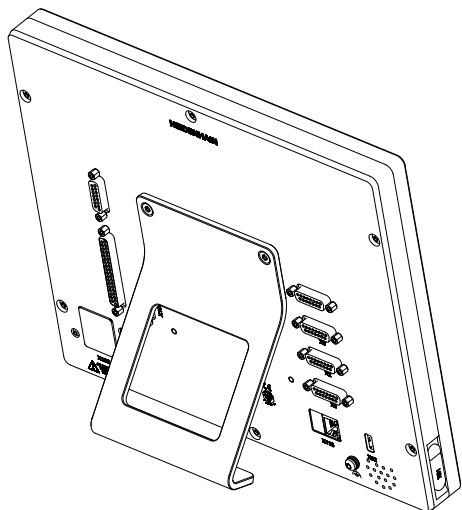
Można przykręcić nóżkę Duo-Pos albo pod kątem nachylenia 20° do urządzenia.

- ▶ Nóżkę zamocować dostarczonymi śrubami wpuszczanymi M4 x 8 ISO 14581 w górnych otworach z gwintem VESA 100na tylnej stronie urządzenia

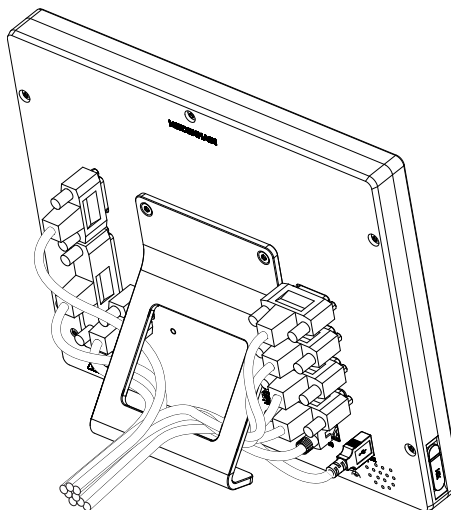


Uwzględnić dopuszczalny moment dokręcania wynoszący 2,6 Nm .

- ▶ Przykręcić nóżkę stojakową przy pomocy dwóch odpowiednich śrub od góry do powierzchni ustawienia
lub
- ▶ zamontować przesłane samoklejące stopki gumowe na dolną część stopki
- ▶ Kable przeprowadzić od tyłu przez otwór nóżki a następnie do złącz



Ilustracja 13: Urządzenie zamontowane na nóżce stojakowej Single-Pos



Ilustracja 14: Prowadzenie kabla na nóżce stojakowej Single-Pos

Dalsze informacje: "Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Single-Pos",
Strona 225

2.2.2 Montaż na nóżce stojakowej Duo-Pos

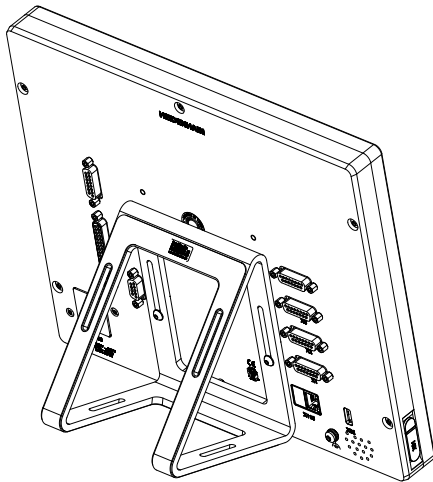
Można przykręcić nóżkę Duo-Pos albo pod kątem nachylenia 20° albo pod kątem 45° do urządzenia.

- ▶ Nóżkę zamocować dostarczonymi śrubami imbusowymi M4 x 8 ISO 7380 w dolnych otworach z gwintem VESA 100na tylnej stronie urządzenia

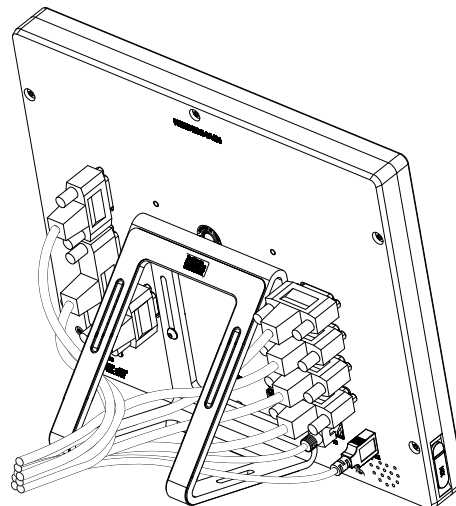


Uwzględnić dopuszczalny moment dokręcania wynoszący 2,6 Nm .

- ▶ Przykręcić nóżkę stojakową przy pomocy szczelin montażowych (szerokość = 4,5 mm) na powierzchni ustawienia
lub
- ▶ Urządzenie ustawić według uznania na pożądanym miejscu
- ▶ Kable przeprowadzić od tyłu przez obydwie podpórki nóżki a następnie przez boczne otwory do złącz



Ilustracja 15: Urządzenie zamontowane na nóżce stojakowej Duo-Pos



Ilustracja 16: Prowadzenie kabla na nóżce stojakowej Duo-Pos

Dalsze informacje: "Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Duo-Pos", Strona 225

2.2.3 Montaż na nóżce stojakowej Multi-Pos

- ▶ Nóżkę zamocować dostarczonymi śrubami wpuszczanymi M4 x 8 ISO 14581 (czarne) w otworach z gwintem VESA 100na tylnej stronie urządzenia

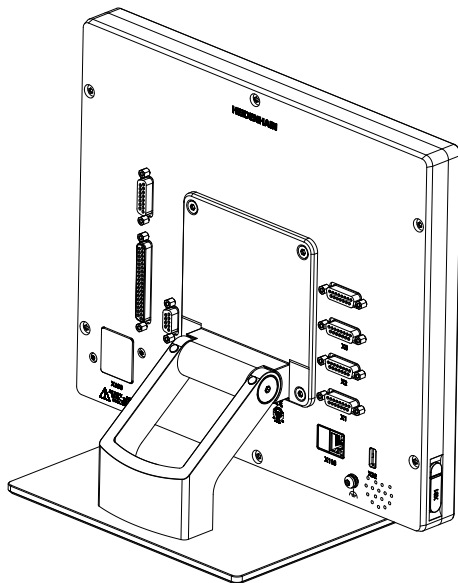
i Uwzględnić dopuszczalny moment dokręcania wynoszący 2,6 Nm .

- ▶ Opcjonalnie można przykręcić nóżkę dwoma śrubami M5 od dołu do powierzchni ustawienia
- ▶ Ustawić pożądany kąt odchylenia nóżki stojakowej w obrębie zakresu nachylenia 90° .
- ▶ Przymocować nóżkę: śrubę T25 dokręcić

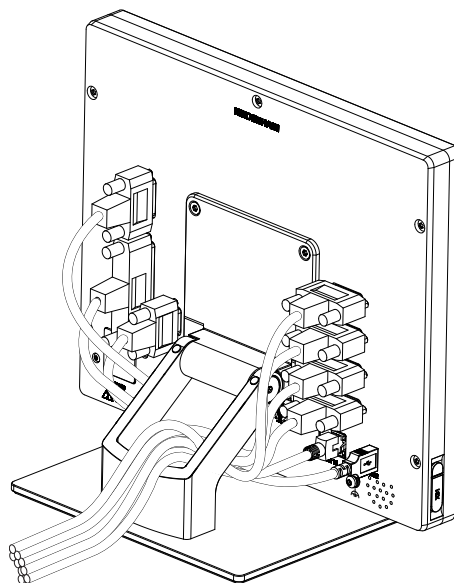
i Uwzględnić moment dokręcania dla śruby T25 .

- Zalecany moment dokręcania: 5,0 Nm
- Maksymalnie dopuszczalny moment dokręcania: 15,0 Nm

- ▶ Kable przeprowadzić od tyłu przez obydwie podpórki nóżki a następnie przez boczne otwory do złącz



Ilustracja 17: Urządzenie zamontowane na nóżce stojakowej Multi-Pos



Ilustracja 18: Prowadzenie kabla na nóżce stojakowej Multi-Pos

Dalsze informacje: "Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Multi-Pos", Strona 226

2.2.4 Montaż na uchwycie Multi-Pos

- ▶ Uchwyt zamocować dostarczonymi śrubami wpuszczanymi M4 x 8 ISO 14581 (czarne) w otworach z gwintem VESA 100-na tylnej stronie urządzenia



Uwzględnić dopuszczalny moment dokręcania wynoszący 2,6 Nm .

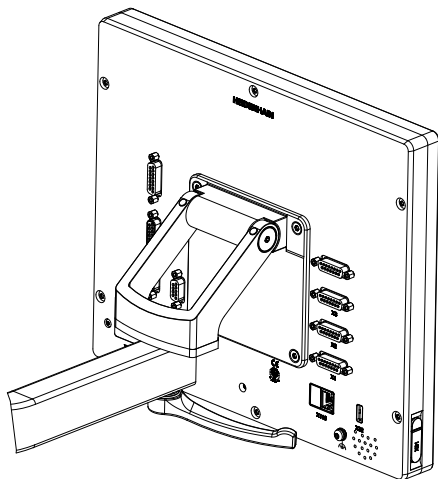
- ▶ Uchwyt zamontować przy pomocy dostarczonych śrub M8, wraz z podkładkami, uchwytem i nakrętką sześciokątną M8 na ramieniu lub
- ▶ Zamontować uchwyt dwoma śrubami <7 mm przez obydwa otwory na przewidzianej powierzchni
- ▶ Ustawić pożądany kąt odchylenia nóżki stojakowej w obrębie zakresu nachylenia 90° .
- ▶ Przymocować uchwyt: śrubę T25 dokręcić



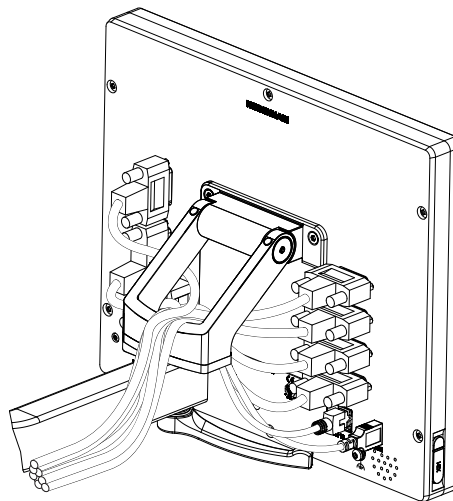
Uwzględnić moment dokręcania dla śruby T25 .

- Zalecany moment dokręcania: 5,0 Nm
- Maksymalnie dopuszczalny moment dokręcania: 15,0 Nm

- ▶ Kable przeprowadzić od tyłu przez obydwie nóżki uchwyty a następnie przez boczne otwory do złącz



Ilustracja 19: Urządzenie zamontowane na uchwycie Multi-Pos



Ilustracja 20: Prowadzenie kabla w uchwycie Multi-Pos

Dalsze informacje: "Wymiary urządzenia z uchwytem mocującym Multi-Pos", Strona 226

3

Instalacja

3.1 Przegląd

Ten rozdział opisuje instalowanie urządzenia. Tu znajdują się informacje do złączenia urządzenia i instrukcje, jak podłączyć prawidłowo urządzenia peryferyjne.



Następujące kroki mogą być przeprowadzane tylko przez wykwalifikowany personel.

Dalsze informacje: "Kwalifikacje personelu", Strona 17

3.2 Ogólne wskazówki

WSKAZÓWKA

Zakłócenia wywoływane źródłami wysokiej emisji elektromagnetycznej!

Urządzenia peryferyjne jak przetwornice częstotliwości bądź napędy mogą powodować zakłócenia.

Aby zwiększyć niewrażliwość na zakłócenia odnośnie czynników elektromagnetycznych, należy:

- ▶ wykorzystywać uziemienie funkcjonalne zgodnie z IEC/EN 60204-1
- ▶ Używać peryferii USB z pełnym ekranowaniem przy pomocy np. folii metalowej powlekanej i plecionki metalowej lub obudowy metalowej. Stopień pokrycia ekranu plecionego musi wynosić 85 % lub więcej. Ekran musi być podłączony wokół do wtyczki (podłączenie 360°).

WSKAZÓWKA

Usterki oraz uszkodzenia urządzenia powstałe przy produkcji bądź poluzowanie złączy wtykowych podczas eksploatacji!

Wewnętrzne elementy konstrukcji mogą zostać uszkodzone.

- ▶ Dokonywać połączeń i rozłączeń wtykowych tylko przy wyłączonym urządzeniu

WSKAZÓWKA

Wyładowanie elektrostatyczne (ESD)!

Ten produkt zawiera elektrostatycznie zagrożone komponenty, które poprzez wyładowanie elektrostatyczne mogą zostać uszkodzone.

- ▶ Uwzględnić koniecznie środki bezpieczeństwa przy eksploatacji wrażliwych na ESD komponentów
- ▶ Nie dotykać trzpieni złączeniowych lub pinów bez przewidzianego uziemienia
- ▶ Przy pracach podłączeniowych na urządzeniu nosić uziemioną opaskę na nadgarstek ESD

WSKAZÓWKA**Szkody na urządzeniu poprzez błędne okablowanie!**

Jeśli wejścia lub wyjścia zostaną błędnie okablowane, to mogą powstać szkody na urządzeniu lub peryferii.

- ▶ Uwzględnić rozkład pinów i złącz oraz dane techniczne urządzenia
- ▶ Zajmować wyłącznie wykorzystywane piny lub sploty

Dalsze informacje: "Dane techniczne", Strona 219

3.3 Przegląd urządzenia

Złącza na tylnej stronie urządzenia są zabezpieczone pokrywkami przeciwpyłowymi przed zabrudzeniem i uszkodzeniem.

WSKAZÓWKA**Zabrudzenie i uszkodzenie z powodu brakujących pokrywek przeciwpyłowych!**

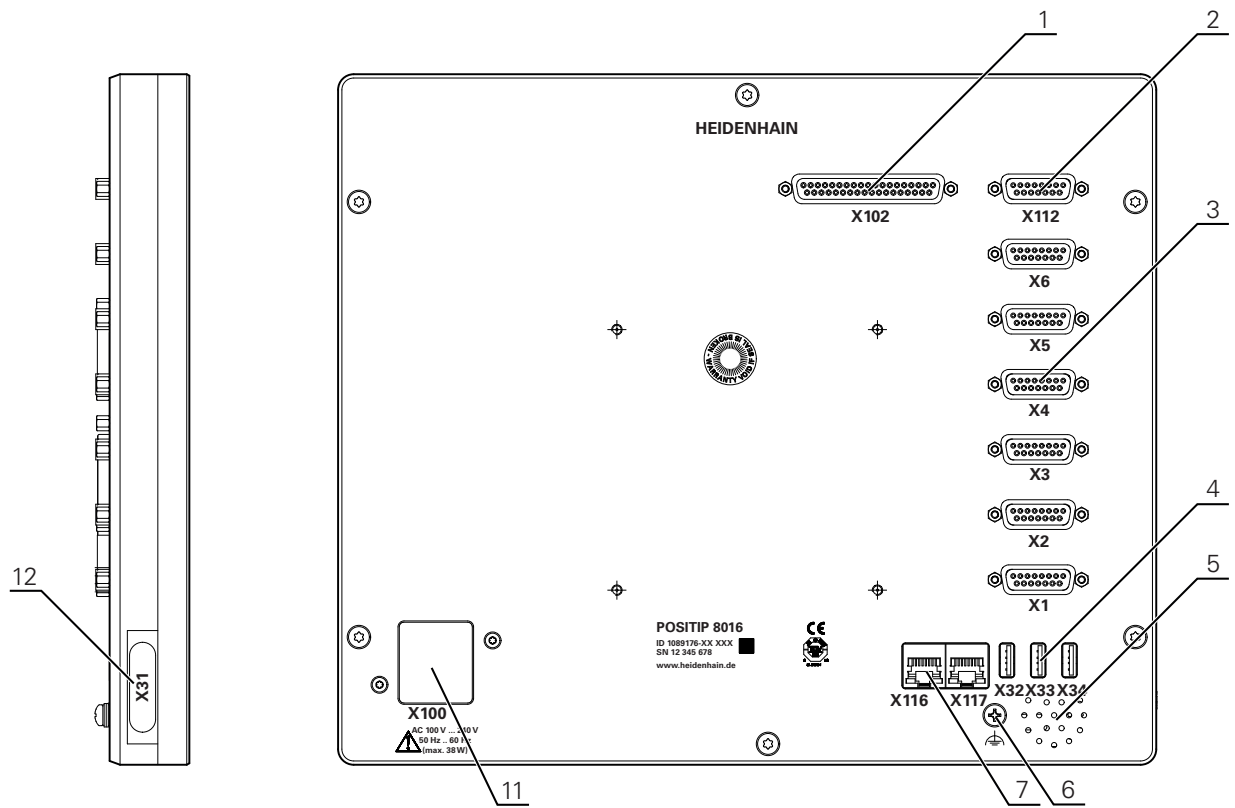
Jeśli na niewykorzystywane złącza nie zostaną nasadzone pokrywki przeciwpyłowe, to kontakty złącz mogą zostać uszkodzone bądź zniszczone.

- ▶ Pokrywki przeciwpyłowe usuwać tylko wtedy, kiedy są podłączane urządzenia pomiarowe lub peryferyjne
- ▶ Jeśli urządzenie pomiarowe lub peryferyjne zostanie usunięte, to nasadzić ponownie pokrywkę przeciwpyłową na złącze

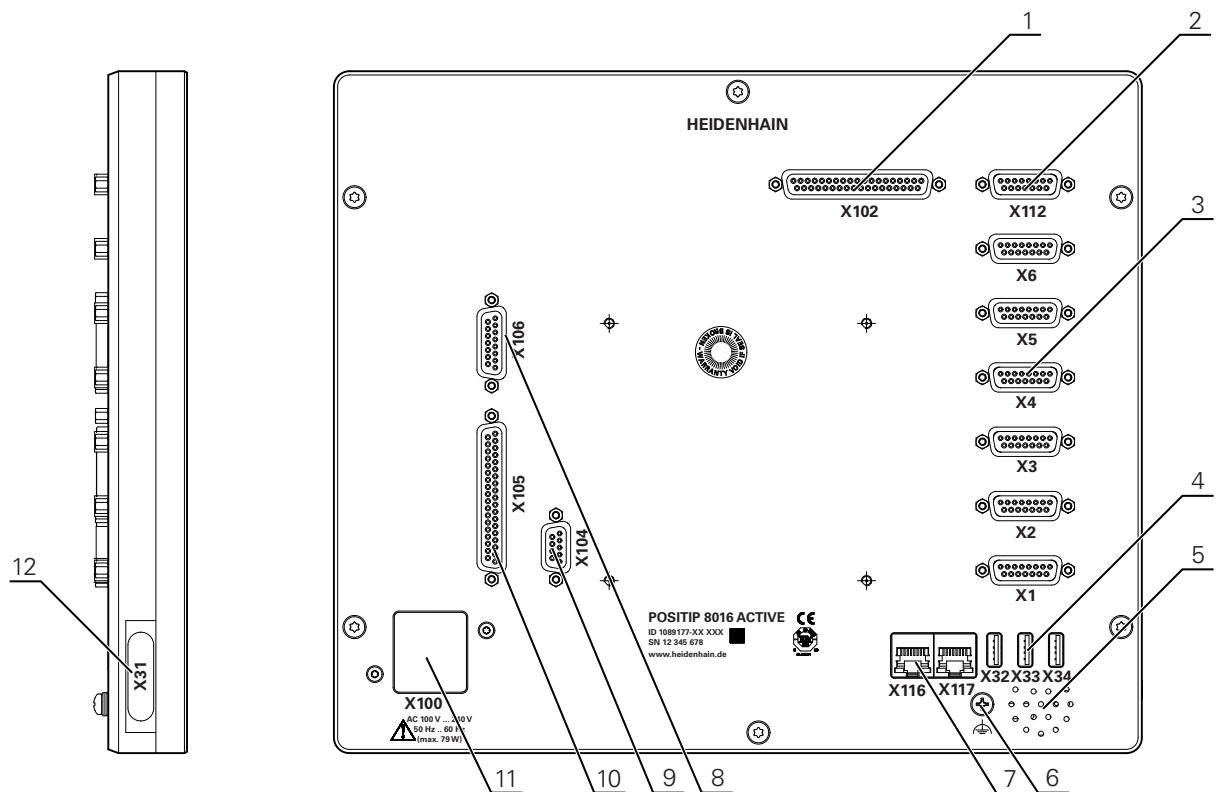


Rodzaje portów dla enkoderów są różne, w zależności od modelu urządzenia.

Strona tylna urządzenia bez pokrywek przeciwyfłowych



Ilustracja 21: Strona tylna w urządzeniach z ID 1089176-xx



Ilustracja 22: Strona tylna w urządzeniach z ID 1089177-xx

Porty

- 1 **X102:** 37-biegunowe Sub-D-złącze dla cyfrowego TTL-interfejsu (8 wejść, 16 wyjść)
- 2 **X112:** 15-biegunowe Sub-D-złącze dla układów impulsowych (np. HEIDENHAIN-układ impulsowy)
- 3 **X1-X6:** 15-biegunowe Sub-D-złącze dla enkoderów z interfejsami typu 1 V_{SS}, 11μA_{SS} lub EnDat 2.2
Standardowo 4 wejścia odblokowane, opcjonalnie 2 dalsze wejścia możliwe do odblokowania
- 4 **X32-X34:** USB 2.0 Hi-Speed-port (typ A) dla pamięci masowej USB
- 5 Głośniki
- 6 Uziemienie funkcjonalne zgodnie z IEC/EN 60204-1
- 7 **X116:** złącze RJ45-Ethernet złącze dla komunikacji i wymiany danych z kolejnymi systemami/PC
X117: na razie nie jest obsługiwane
- 11 **X100:** włącznik sieciowy i złącze sieciowe


Dodatkowe porty w urządzeniach z ID 1089177-xx:

- 8 **X106:** 15-biegunowe Sub-D-złącze dla analogowego interfejsu (4 wejścia, 4 wyjścia)
- 9 **X104:** 9-biegunowe Sub-D-złącze dla uniwersalnego interfejsu przekaźnikowego (2x przełączne kontakty przekaźnikowe)
- 10 **X105:** 37-biegunowe złącze Sub-D dla cyfrowego interfejsu (DC 24 V; 24 wejścia, 8 wyjść)

Lewa strona urządzenia

- 12 **X31** (pod pokrywą ochronną): USB 2.0 Hi-Speed-port (typ A) dla pamięci masowej USB

3.4 Podłączenie enkoderów

 W przypadku enkoderów z interfejsem EnDat-2.2: jeśli do osi przyporządkowano już odpowiednie wejście enkodera w ustawieniach, to podłączony enkoder zostaje automatycznie rozpoznany przy restarcie a ustawienia są dopasowywane. Alternatywnie można przypisać wejście enkodera, po jego podłączeniu.

- ▶ Uwzględnić poniższy rozkład pinów
- ▶ Pokrywkę przeciwpylową zdjąć i odłożyć dla przechowania
- ▶ Układać kabel w zależności od wariantu montażu
Dalsze informacje: "Składanie urządzenia", Strona 66
- ▶ Układy pomiarowe podłączyć mocno do odpowiednich portów.
Dalsze informacje: "Przegląd urządzenia", Strona 73
- ▶ Jeśli wtyki posiadają śruby: nie dociskać tych śrub zbyt mocno

Rozkład złącz X1, X2, X3, X4, X5, X6

1 V _{PP} , 11 μA _{PP} , EnDat 2.2								
	1	2	3	4	5	6	7	8
1 V _{PP}	A+	0 V	B+	U _P	/	/	R-	/
11 μA _{PP}	I ₁₊		I ₂₊		/	Internal shield	I ₀₋	/
EnDat	/		/		DATA		/	CLOCK
	9	10	11	12	13	14	15	
1 V _{PP}	A-	Sensor 0 V	B-	Sensor U _P	/	R+	/	
11 μA _{PP}	I ₁₋		I ₂₋		/	I ₀₊	/	
EnDat	/		/		DATA	/	CLOCK	

3.5 Odrutowanie wejść i wyjść przełączenia

⚠ OSTRZEŻENIE

Zagrożenie przy wykorzystywaniu wejść przełączenia dla funkcji bezpieczeństwa!

Jeśli wykorzystujemy wejścia przełączenia dla mechanicznych wyłączników krańcowych dla funkcji bezpieczeństwa, to następstwem mogą być poważne obrażenia bądź wypadki śmiertelne.

- ▶ Nie używać wejść przełączenia dla mechanicznych wyłączników krańcowych w przypadku funkcji bezpieczeństwa

i W zależności od podłączanej peryferii należy niekiedy korzystać z wiedzy fachowej elektrotechnika, który musi dokonywać tego podłączenia.
Przykład: przekroczenie napięcia bezpiecznego niskiego (SELV)
Dalsze informacje: "Kwalifikacje personelu", Strona 17

i Urządzenie spełnia wymogi normy IEC 61010-1, jeśli peryferia jest zasilana z obwodu wtórnego o ograniczonej mocy energii według IEC 61010-1^{3rd Ed.}, punkt 9.4 lub z obwodu wtórnego klasy 2 zgodnie z UL1310.
Zamiast IEC 61010-1^{3rd Ed.}, punkt 9.4 mogą być stosowane odpowiednie punkty norm DIN EN 61010-1, EN 61010-1, UL 61010-1 bądź CAN/CSA-C22.2 No. 61010-1 .

- ▶ Wejścia i wyjścia przełączenia odrutować zgodnie z poniższym rozkładem pinów
 - ▶ Pokrywkę przeciwpyłową zdjąć i odłożyć dla przechowania
 - ▶ Układać kabel w zależności od wariantu montażu
- Dalsze informacje:** "Składanie urządzenia", Strona 66

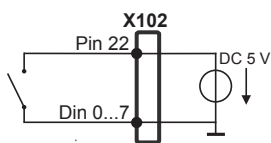
- ▶ Kabel peryferii podłączyć do odpowiednich złączy
Dalsze informacje: "Przegląd urządzenia", Strona 73
- ▶ Jeśli wtyki posiadają śruby: nie dociskać tych śrub zbyt mocno

i Cyfrowe lub analogowe wejścia i wyjścia należy przyporządkować w ustawieniach urządzenia do odpowiedniej funkcji przełączenia.

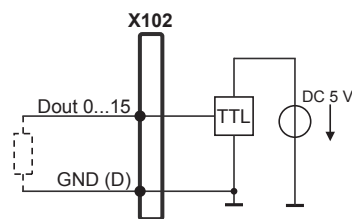
Konfiguracja pinu X112

1	2	3	4	5	6	7	8
GND	Din 1	Din 3	Din 4	Din 6	GND	Dout 0	Dout 2
9	10	11	12	13	14	15	16
Dout 4	GND	Dout 6	Dout 8	Dout 10	GND	Dout 12	Dout 14
17	18	19	20	21	22	23	24
/	/	GND	Din 0	Din 2	DC 5 V	Din 5	Din 7
25	26	27	28	29	30	31	32
GND	Dout 1	Dout 3	Dout 5	GND	Dout 7	Dout 9	Dout 11
33	34	35	36	37			
GND	Dout 13	Dout 15	/	/			

Digital inputs:



Digital outputs:

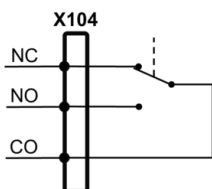


Obciążenie portu X104

1	2	3	4	5	6	7	8	9
R-0 NO	R-0 NC	/	R-1 NO	R-1 NC	R-0 CO	/	/	R-1 CO

CO - Change Over
 NO - Normally Open
 NC - Normally Closed

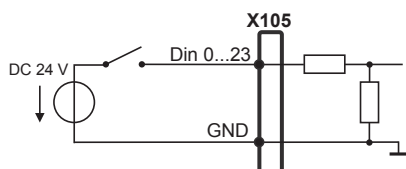
Wyjścia przekaźnika:



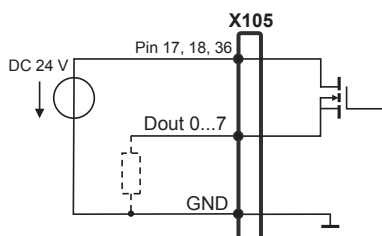
Konfiguracja portu X105

1	2	3	4	5	6	7	8
Din 0	Din 2	Din 4	Din 6	Din 8	Din 10	Din 12	Din 14
9	10	11	12	13	14	15	16
Din 16	Din 18	Din 20	Din 22	Dout 0	Dout 2	Dout 4	Dout 6
17	18	19	20	21	22	23	24
DC 24 V	DC 24 V	GND	Din 1	Din 3	Din 5	Din 7	Din 9
25	26	27	28	29	30	31	32
Din 11	Din 13	Din 15	Din 17	Din 19	Din 21	Din 23	Dout 1
33	34	35	36	37			
Dout 3	Dout 5	Dout 7	DC 24 V	GND			

Cyfrowe wejścia:



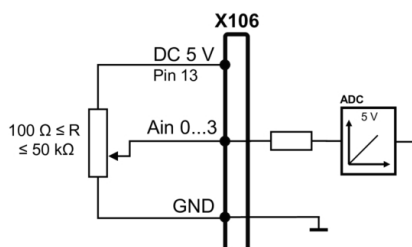
Cyfrowe wyjścia:



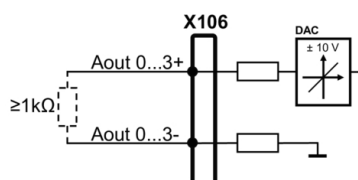
Konfiguracja portu X106

1	2	3	4	5	6	7	8
Aout 0+	Aout 1+	Aout 2+	Aout 3+	GND	GND	Ain 1	Ain 3
9	10	11	12	13	14	15	
Aout 0-	Aout 1-	Aout 2-	Aout 3-	DC 5 V	Ain 0	Ain 2	

Analogowe wejścia:



Analogowe wyjścia:



3.6 Podłączenie urządzeń zapisu danych

- ▶ Uwzględnić poniższy rozkład pinów
 - ▶ Pokrywkę przeciwpylową zdjąć i odłożyć dla przechowania
 - ▶ Układać kabel w zależności od wariantu montażu
- Dalsze informacje:** "Składanie urządzenia", Strona 66
- ▶ Myszki USB lub klawiaturę USB podłączyć do portu USB typ A (X31, X32, X33, X34). Wtyczka kabla USB musi być wsunięta do końca
- Dalsze informacje:** "Przegląd urządzenia", Strona 73

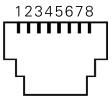
Rozkład pinów X31, X32, X33, X34

1	2	3	4
DC 5 V	Data (-)	Data (+)	GND

3.7 Peryferię sieciową podłączyć

- ▶ Uwzględnić poniższy rozkład pinów
 - ▶ Pokrywkę przeciwpylową zdjąć i odłożyć dla przechowania
 - ▶ Układać kabel w zależności od wariantu montażu
- Dalsze informacje:** "Składanie urządzenia", Strona 66
- ▶ Podłączyć peryferię sieciową przy pomocy dostępnego w handlu kabla CAT.5 do portu Ethernet X116. Wtyczka kabla musi zostać wstawiona w porcie z kliknięciem
- Dalsze informacje:** "Przegląd urządzenia", Strona 73

Rozmieszczenie styków X116

							
1	2	3	4	5	6	7	8
D1+ (TX+)	D1- (TX-)	D2+ (RX+)	D3+	D3-	D2- (RX-)	D4+	D4-

3.8 Podłączyć napięcie zasilające

⚠ OSTRZEŻENIE

Niebezpieczeństwo porażenia prądem!

Nieprawidłowo uziemione urządzenia mogą prowadzić do poważnych uszkodzeń lub śmierci poprzez porażenie prądem.

- ▶ Zasadniczo używać 3-żyłowego kabla sieciowego
- ▶ Zapewnić właściwe podłączenie przewodu ochronnego do instalacji budynku

⚠ OSTRZEŻENIE

Niebezpieczeństwo pożaru przy zastosowaniu niewłaściwego kabla!

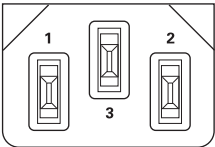
Zastosowanie kabli sieciowych, nie spełniających krajowych wymogów co do miejsca zainstalowania, może spowodować pożar.

- ▶ Stosować tylko kabel sieciowy, spełniający przynajmniej wymogi krajowe co do jego miejsca zainstalowania

- ▶ Uwzględnić poniższy rozkład pinów
- ▶ Podłączenie zasilania kablem, odpowiadającym wymogom, do gniazda z przewodem ochronnym

Dalsze informacje: "Przegląd urządzenia", Strona 73

Rozmieszczenie styków X100

		
1	2	3
L/N	N/L	⊕

4

Uruchamianie


4.1 Przegląd


Ten rozdział zawiera wszystkie informacje odnośnie włączenia urządzenia do eksploatacji.

Przy włączeniu do eksploatacji urządzenie jest konfigurowane przez odpowiedniego fachowca (**OEM**) producenta maszyn do użytku na odpowiedniej obrabiarki.

Ustawienia można zresetować ponownie na ustawienia fabryczne.

Dalsze informacje: "Wszystkie ustawienia zresetować", Strona 216

 Rozdział "Ogólne funkcje obsługi" musi zostać przeczytany i zrozumiany, zanim zostaną wykonane poniżej opisane czynności.
Dalsze informacje: "Ogólne funkcje obsługi", Strona 20

 Następujące kroki mogą być przeprowadzane tylko przez wykwalifikowany personel.
Dalsze informacje: "Kwalifikacje personelu", Strona 17


4.2 Zameldowanie dla rozpoczęcia eksploatacji

4.2.1 Zalogowanie użytkownika

Dla włączenia do eksploatacji urządzenia użytkownik **OEM** musi się zalogować.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Zalogowanie**.
- ▶ W razie konieczności zameldowanego użytkownika wylogować
- ▶ Użytkownika **OEM** wybrać
- ▶ Na pole zapisu **Hasło** kliknąć
- ▶ Hasło "**oem**" wpisać

 Jeśli hasło nie jest zgodne z ustawieniami standardowymi, należy zapytać u wykonującego konfigurację (**Setup**) lub producenta obrabiarki (**OEM**).
Jeśli hasło nie jest dostępne, należy kontaktować jedno z biur serwisowych HEIDENHAIN.



- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- ▶ Na **Zalogowanie** kliknąć
- > Użytkownik zostaje zalogowany.
- > Urządzenie otwiera tryb pracy **Praca ręczna**.

4.2.2 Przeprowadzenie szukania znaczników referencyjnych po starcie



Jeśli skonfigurowano urządzenie z **osią wrzeciona S**, to należy określić przed możliwą operacją obróbki górną granicę dla prędkości obrotowej wrzeciona.

Dalsze informacje: "Definiowanie górnej granicy dla prędkości obrotowej wrzeciona", Strona 233



Jeśli szukanie znaczników referencyjnych po uruchomieniu urządzenia jest włączone, to wszystkie jego funkcje zostają zablokowane, aż szukanie znaczników referencyjnych zostanie pomyślnie zakończone.

Dalsze informacje: "Znaczniki referencyjne (Enkoder)", Strona 98



W przypadku enkoderów z interfejsem EnDat może zostać pominięte szukanie znaczników referencyjnych, ponieważ osie są referencjonowane automatycznie.

Jeśli szukanie znaczników referencyjnych na urządzeniu jest aktywne, to asystent wymaga od obsługującego aby przejechał znaczniki referencyjne osi po starcie.

- ▶ Po zalogowaniu kierować się instrukcjami asystenta
- > Po udanym znalezieniu znaczników referencyjnych symbol referencji nie miga więcej

Dalsze informacje: "Elementy obsługi cyfrowego odczytu pozycji", Strona 41

Dalsze informacje: "Włączenie szukania znaczników referencyjnych", Strona 143

4.2.3 Ustawienie wersji językowej

Przy dostawie językiem interfejsu użytkownika jest język angielski. Interfejs użytkownika można przełączyć na wymaganą wersję językową.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia**.



- ▶ Na **Użytkownik** kliknąć
- > Zalogowany użytkownik zostaje oznaczony haczykiem..
- ▶ Wybrać zalogowanego użytkownika
- > Wybrany dla użytkownika język jest wyświetlony na liście rozwijanej **Język** z odpowiednią flagą.
- ▶ Na liście rozwijanej **Język** wybrać flagę wymaganego języka
- > Interfejs użytkownika jest wyświetlany w wybranym języku.

4.2.4 Zmiana hasła

Aby uniknąć nadużywania konfiguracji, należy zmieniać hasło. Hasło jest poufne i nie może być rozpowszechniane.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia** .



- ▶ Na **Użytkownik** kliknąć
- Zalogowany użytkownik zostaje oznaczony haczykiem.
- ▶ Wybrać zalogowanego użytkownika
- ▶ Na **Hasło** kliknąć
- ▶ Proszę zapisać aktualne hasło
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET** .
- ▶ Zapisać nowe hasło i powtórzyć
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET** .
- ▶ Na **OK** kliknąć
- ▶ Meldunek z **OK** zamknąć
- Nowe hasło dostępne jest od następnego zalogowania.

4.3 Pojedyncze kroki dla włączenia do eksploatacji



Poniższe pojedyncze kroki włączenia do eksploatacji opierają się na sobie nawzajem.

- ▶ Aby poprawnie włączyć urządzenie do eksploatacji, należy przeprowadzić poszczególne czynności w opisanej kolejności

Warunek: obsługujący jest zalogowany jako użytkownik typu **OEM** . (patrz "Zameldowanie dla rozpoczęcia eksploatacji", Strona 82).

Wybór aplikacji

- Aplikacja kliknąć na

Ustawienia podstawowe

- Opcje software aktywować
- Datę i godzinę ustawić
- Nastawienie jednostki

Konfigurowanie osi

Dla interfejsu EnDat:

- Konfigurowanie osi dla enkoderów z interfejsem EnDat
- Przeprowadzenie kompensacji błędów
- Określić liczbę kresk na obrót

Dla interfejsu 1 V_{SS}- lub 11

μA_{SS}:

- Włączenie szukania znaczników referencyjnych
- Konfigurowanie osi dla enkoderów z 1 V_{SS}- lub 11 μA_{SS}-interfejsem
- Przeprowadzenie kompensacji błędów
- Określić liczbę kresk na obrót

-
- Konfigurowanie centralnego napędu
 - Konfigurowanie specyficznych ustawień dla Oś + NC
 - Konfigurowanie osi wrzeciona ;
 - Elektroniczne kółko ręczne konfigurować
 - Sprzęganie osi
 - Oś średnicy
-

Konfigurowanie nacinania gwintu

- Konfigurowanie nacinania gwintu (opcja software NC)
-

Konfigurowanie funkcji M

- Standardowe funkcje M
 - Specyficzne funkcje M
-

Zakres OEM

- Pobranie i dodanie dokumentacji
 - Ekran startowy dodać
 - Menu OEM konfigurować
 - Dopasowanie wskazania
 - Dopasowanie komunikatów o błędach
 - Zabezpieczanie i odtwarzanie ustawień OEM
 - Konfigurowanie urządzenia dla zrzutów ekranu
-

Zabezpieczenie danych

- Zachowaj dane konfiguracji
- Zabezpieczenie plików użytkownika

WSKAZÓWKA

Straty lub uszkodzenie danych konfiguracji!

Jeśli urządzenie zostanie odłączone od źródła zasilania podczas gdy jest ono włączone, to dane konfiguracji mogą zostać zatracone lub skorumpowane.

- ▶ Utworzyć kopię zapasową danych konfiguracji i przechowywać dla odtworzenia.

4.4 Aplikacja kliknąć na

Przy włączeniu urządzenia do eksploatacji można wybierać między aplikacjami standardowymi **Frezowanie** i **Toczenie**.

Przy dostawie urządzenia wybrana jest aplikacja **Frezowanie**.

 Kiedy zostaje zmieniony tryb aplikacji urządzenia, to wszystkie ustawienia osi są resetowane.


Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Ustawienia

Parametry	Objaśnienie
Aplikacja	Rodzaj trybu aplikacji; modyfikacja będzie aktywna dopiero po nowym starcie Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Frezowanie ■ Toczenie Wartość standardowa: Frezowanie

4.5 Ustawienia podstawowe

4.5.1 Opcje software aktywować

Dodatkowe **Opcje software** są aktywowane poprzez **Kod licencyjny**.

 Można skontrolować aktywowane **Opcje software** na stronie przeglądowej.
Dalsze informacje: "Opcje software skontrolować", Strona 88

Zgłoszenie o nadanie kodu licencyjnego

Można generować zgłoszenie o nadanie kodu następującymi sposobami.

- Wczytanie informacji o urządzeniu dla zgłoszenia o nadanie kodu
- Generowanie wniosku o kod licencyjny

Wczytanie informacji o urządzeniu dla zgłoszenia o nadanie kodu



- W menu głównym kliknąć na **Ustawienia**.



- Na **Ogólne informacje** kliknąć
- Na **Informacje o urządzeniu** kliknąć
- > Zostaje otwarty przegląd informacji o urządzeniu
- > Wyświetlane jest odznaczenie produktu, numer identyfikacyjny części, numer serii i wersję oprogramowania sprzętowego
- Należy skontaktować się z biurem serwisowym HEIDENHAIN i poprzez podanie wyświetlanych informacji o urządzeniu przekazać zgłoszenie w celu otrzymania kodu licencyjnego
- > Kod licencyjny i plik licencyjny są generowane i przesyłane do odbiorcy mailem

Generowanie wniosku o kod licencyjny



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia** .



- ▶ Na **Serwis** kliknąć
- ▶ Na **Opcje software** kliknąć
- ▶ Aby otrzymać płatną opcję software, na **Zażądać opcji** kliknąć
- ▶ Aby otrzymać bezpłatną wersję testową, na **Zażądać opcji testowych** kliknąć
- ▶ Aby wybrać pożądaną opcję software, należy kliknąć na odpowiedni haczyk bądź z + i - wybrać liczbę opcji



- ▶ Aby zresetować wprowadzenie, przy odpowiedniej opcji software kliknąć na haczyk

- ▶ Na **Generowanie zlecenia** kliknąć
- ▶ W dialogu wybrać wymagane miejsce w pamięci, gdzie ma zostać zachowany wniosek licencyjny
- ▶ Podać odpowiednią nazwę pliku
- ▶ Wpis potwierdzić z **RET**
- ▶ Na **Zapisać jako** kliknąć
- ▶ Wniosek licencyjny zostaje wygenerowany i zachowany w wybranym folderze
- ▶ Jeśli wniosek licencyjny znajduje się na urządzeniu, to plik przenieść na podłączony nośnik pamięci masowej USB (format FAT32) lub na napęd sieciowy
Dalsze informacje: "Zarządzanie folderami i plikami", Strona 179
- ▶ Nośnik pamięci USB pewnie usunąć
- ▶ Kontaktować biuro serwisowe HEIDENHAIN, przesać wniosek licencyjny w celu otrzymania kodu licencyjnego
- ▶ Kod licencyjny i plik licencyjny są generowane i przesyłane do odbiorcy mailem

Aktywacja kodu licencyjnego

Kod licencyjny można aktywować w następującymi sposobami:

- Kod licencyjny może zostać wczytany na urządzeniu z pobranego pliku licencyjnego
- Kod licencyjny może zostać wpisany manualnie

Wczytanie kodu licencyjnego z pliku licencyjnego



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia**.



- ▶ Na **Serwis** kliknąć
- ▶ Otworzyć jedno po drugim:
 - **Opcje software**
 - **Opcje aktywować**
- ▶ Na **Wczytanie pliku licencyjnego** kliknąć
- ▶ Plik licencyjny w systemie plików, w pamięci masowej USB lub na napędzie sieciowym wybrać
- ▶ Wybór potwierdzić z **Wybrać** .
- ▶ Na **OK** kliknąć
- > Kod licencyjny jest aktywowany
- ▶ Na **OK** kliknąć
- > W zależności od opcji software może być koniecznym restart
- ▶ Restart z **OK** potwierdzić
- > Aktywowana opcja software jest dostępna

Wprowadzenie manualne kodu licencyjnego



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia**.



- ▶ Na **Serwis** kliknąć
- ▶ Otworzyć jedno po drugim:
 - **Opcje software**
 - **Opcje aktywować**
- ▶ W polu zapisu **Kod licencyjny** podać odpowiedni kod licencyjny
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- ▶ Na **OK** kliknąć
- > Kod licencyjny jest aktywowany
- ▶ Na **OK** kliknąć
- > W zależności od opcji software może być koniecznym restart
- ▶ Restart z **OK** potwierdzić
- > Aktywowana opcja software jest dostępna

Opcje software skontrolować

Na stronie przeglądowej można skontrolować, jakie **Opcje software** są odblokowane dla urządzenia.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia** .



- ▶ Na **Serwis** kliknąć
- ▶ Otworzyć jedno po drugim:
 - **Opcje software**
 - **Przegląd**
- > Lista odblokowanych **Opcje software** zostaje wyświetlona

4.5.2 Datę i godzinę ustawić

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Data i godzina

Parametry	Objaśnienie
Data i godzina	Aktualna data i aktualna godzina urządzenia <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: rok, miesiąc, dzień, godzina, minuta Ustawienie standardowe: aktualny czas systemowy
Format daty	Format wyświetlania daty Nastawienia: <ul style="list-style-type: none"> MM-DD-YYYY: miesiąc, dzień, rok DD-MM-YYYY: dzień, miesiąc, rok YYYY-MM-DD: rok, miesiąc, dzień Ustawienie standardowe: YYYY-MM-DD (np. "2016-01-31")

4.5.3 Nastawienie jednostki

Można nastawić różne parametry dla jednostek, operacji zaokrąglenia oraz miejsc po przecinku.

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Jednostka

Parametry	Objaśnienie
Jednostka dla wartości linearych	Jednostka dla wartości linearych <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: Milimetry lub Cale Ustawienie standardowe: Milimetry
Metoda zaokrąglania dla wartości linearych	Metoda zaokrąglania dla wartości linearych Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> Kupiecko: miejsca po przecinku od 1 do 4 zostają zaokrąglone, miejsca po przecinku od 5 do 9 zostają zaokrąglone w górę Zaokrąglić: miejsca po przecinku od 1 do 9 zostają zaokrąglone Zaokrąglanie: miejsca po przecinku od 1 do 9 zostają zaokrąglone w górę Odcinanie: miejsca po przecinku zostają odcinane bez żadnego zaokrąglania Zaokrąglić do 0 i 5: miejsca po przecinku ≤ 24 lub ≥ 75 są zaokrąglane na 0, miejsca po przecinku ≥ 25 lub ≤ 74 są zaokrąglane do 5 ("zaokrąglenie rappenów") Ustawienie standardowe: Kupiecko
Miejsca po przecinku dla wartości linearych	Liczba miejsc po przecinku wartości linearych Zakres ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> Milimetry: 0 ... 5 Cale: 0 ... 7 Wartość standardowa: <ul style="list-style-type: none"> Milimetry: 4 Cale: 6

Parametry	Objaśnienie
Jednostka dla wartości kąta	<p>Jednostka dla wartości kąta</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Radiant: kąt w radiantach (rad) ■ Stopień dziesiętny: kąt w stopniach (°) z miejscami po przecinku ■ Sto-Min-Sek: kąt w stopniach (°), minutach ['] i sekundach ["] ■ Ustawienie standardowe: Stopień dziesiętny
Metoda zaokrąglania dla wartości kąta	<p>Metoda zaokrąglania dla dziesiętnych wartości kąta</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Kupiecko: miejsca po przecinku od 1 do 4 zostają zaokrąglone, miejsca po przecinku od 5 do 9 zostają zaokrąglone w górę ■ Zaokrąglić: miejsca po przecinku od 1 do 9 zostają zaokrąglone ■ Zaokrąglenie: miejsca po przecinku od 1 do 9 zostają zaokrąglone w górę ■ Odcinanie: miejsca po przecinku zostają odcinane bez żadnego zaokrąglania ■ Zaokrąglać do 0 i 5: miejsca po przecinku ≤ 24 lub ≥ 75 są zaokrąglane na 0, miejsca po przecinku ≥ 25 lub ≤ 74 są zaokrąglane do 5 ("zaokrąglenie rappenów") ■ Ustawienie standardowe: Kupiecko
Miejsca po przecinku dla wartości kąta	<p>Liczba miejsc po przecinku wartości kąta</p> <p>Zakres ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Radiant: 0 ... 7 ■ Stopień dziesiętny: 0 ... 5 ■ Sto-Min-Sek: 0 ... 2 <p>Wartość standardowa:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Radiant: 5 ■ Stopień dziesiętny: 3 ■ Sto-Min-Sek: 0
Separator dziesiętny	<p>Znak rozdzielający dla prezentacji wartości</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: Punkt lub Przecinek ■ Ustawienie standardowe: Punkt

4.6 Konfigurowanie osi

Sposób wykonania zależy od typu interfejsu podłączonego enkodera oraz od typu osi:

- Enkodery z interfejsem typu EnDat:
Parametry są automatycznie przejmowane z przetwornika
Dalsze informacje: "Konfigurowanie osi dla enkoderów z interfejsem EnDat", Strona 93
- Enkodery z interfejsem typu 1 V_{SS} lub 11 μA_{SS}:
Parametry muszą być konfigurowane odręcznie
- Typ osi **Wrzeciono**, **Wrzeciono przekładniowe** i **Wrzeciono z orientacją**
Wejścia i wyjścia oraz dodatkowe parametry muszą być konfigurowane odręcznie
Dalsze informacje: "Oś wrzeciona S", Strona 130
- Typ osi **Oś + NC**, **Elektroniczne kółko ręczne** (opcja software): wejścia i wyjścia oraz dodatkowe parametry muszą być konfigurowane odręcznie
Dalsze informacje: "Konfigurowanie specyficznych ustawień dla Oś + NC", Strona 111
Dalsze informacje: "Elektroniczne kółko ręczne konfigurować", Strona 137

Parametry enkoderów firmy HEIDENHAIN, podłączanych typowo do urządzenia, znajdują się w przeglądzie standardowych enkoderów.

Dalsze informacje: "Przegląd typowych enkoderów", Strona 92

4.6.1 Podstawowe zagadnienia odnośnie konfiguracji osi

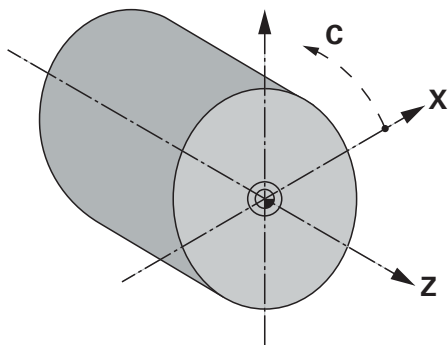


Aby móc wykorzystywać funkcje jak odpracowywanie bloków, konfiguracja osi musi odpowiadać konwencjom dla odpowiedniej aplikacji.

Układ odniesienia na tokarkach

Przy obróbce detalu na tokarce dane współrzędnych osi głównych X, Y i Z odnoszą się do punktu zerowego obrabianego przedmiotu. Osią odniesienia przy toczeniu jest oś rotacji wrzeciona. Tą osią jest oś Z. Oś X przebiega w kierunku promienia albo średnicy. Oś Y leży prostopadle do osi X oraz osi Z jest wykorzystywana do obróbki poza centrum detalu. Pozycja ostrza narzędzia zostaje opisana jednoznacznie przy pomocy pozycji X i Z.

Dane kątowe dla osi C odnoszą się do punktu zerowego osi C.



Ilustracja 23: Przyporządkowanie prostokątnego układu współrzędnych do detalu

4.6.2 Przegląd typowych enkoderów

Następujący przegląd zawiera parametry enkoderów firmy HEIDENHAIN, podłączanych zazwyczaj do urządzenia.

i Jeśli inne przyrządy pomiarowe są podłączane, to należy wyszukać konieczne parametry w odpowiedniej dokumentacji.

Liniały pomiarowe

Przykłady dla standardowo wykorzystywanych inkrementalnych enkoderów

Enkodery-Seria	Interfejs	Okres sygnału	Znacznik referencyjny	Maksymalny odcinek przemieszczenia
LS 383C	1 V _{SS}	20 μm	Kodowane	20 mm
LS 683C	1 V _{SS}	20 μm	Kodowane	20 mm
LS 187/487C	1 V _{SS}	20 μm	Kodowane	20 mm
LB 383C	1 V _{SS}	40 μm	Kodowane	80 mm

Przykłady dla standardowo wykorzystywanych absolutnych enkoderów

Enkodery-Seria	Interfejs	Krok pomiarowy
LC 415	EnDat 2.2	5 nm

Enkodery kątowe i selsyny

Przykłady dla standardowo wykorzystywanych inkrementalnych enkoderów

Enkodery-Seria	Interfejs	Liczba kresek/ sygnały wyjściowe na jeden obrót	Znacznik referencyjny	Odległość podstawowa
RON 285C	1 V _{SS}	18000	Kodowane	20°
RON 886C	1 V _{SS}	18000	Kodowane	20°
ROD 280C	1 V _{SS}	18000	Kodowane	20°
ROD 480	1 V _{SS}	1000 ... 5000	Jeden	-
ERN 180	1 V _{SS}	1000 ... 5000	Jeden	-
ERN 480	1 V _{SS}	1000 ... 5000	Jeden	-

i Przy pomocy następujących formuł można obliczyć odstęp podstawowy zakodowanych znaczników referencyjnych w przetwornikach pomiaru kąta:
 Odstęp podstawowy = $360^\circ \div \text{liczba znaczników referencyjnych} \times 2$
 Odstęp podstawowy = $(360^\circ \times \text{odstęp podstawowy w okresach sygnału}) \div \text{liczba kresek}$

Przykłady dla standardowo wykorzystywanych absolutnych enkoderów

Enkodery-Seria	Interfejs	Krok pomiarowy
ROC 425	EnDat 2.2	25 bit
RCN 5310	EnDat 2.2	26 bit

4.6.3 Konfigurowanie osi dla enkoderów z interfejsem EnDat

Jeśli do osi przyporządkowano już odpowiednie wejście enkodera, to podłączony enkoder z interfejsem EnDat zostaje automatycznie rozpoznany przy restarcie a ustawienia są dopasowywane. Alternatywnie można przypisać wejście enkodera, po jego podłączeniu.

Warunek: enkoder z interfejsem EnDat musi być podłączony do urządzenia.

Ustawienia ► **Osie** ► **<Nazwa osi>** ► **Enkoder**

Parametry	Objaśnienie
Wejście enkodera	Przyporządkowanie wejścia enkodera do osi urządzenia Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Nie połączony ■ X1 ■ X2 ■ X3 ■ X4 ■ X5 ■ X6 Dalsze informacje: "Przegląd urządzenia", Strona 73
Interfejs	Automatycznie rozpoznany typ interfejsu EnDat
Etykieta typu	Informacje o enkoderze, odczytane z elektronicznej tabliczki znamionowej
Diagnoza	Wyniki diagnozy przetworników, ocena funkcjonowania przetwornika np. z rezerwą funkcjonalności Dalsze informacje: "Diagnoza dla enkoderów z interfejsem EnDat", Strona 210
Typ enkodera	Typ podłączonego enkodera Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Enkoder liniowy: oś liniowa ■ Enkoder kątowy: oś obrotowa ■ Enkoder kątowy jako enkoder liniowy: oś obrotowa jest wyświetlana jako oś linearna ■ Wartość standardowa: w zależności od podłączonego enkodera
Mechaniczna przekładnia	Dla odczytu osi rotacyjnej jako osi linearnej: droga przemieszczenia w mm na obrót <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0.1 mm ... 1000 mm ■ Wartość standardowa: 1.0
Przesunięcie punktu referencyjnego	Konfigurowanie offsetu między znacznikiem referencyjnym i punktem zerowym Dalsze informacje: "Przesunięcie punktu referencyjnego", Strona 94

Zastosowanie Enkoder kątowy jako enkoder liniowy

Podczas konfiguracji enkodera kąтового bądź enkodera obrotowego jako enkodera liniowego należy przestrzegać pewnych parametrów, aby uniknąć przepięcia systemu.

- Przełożenie musi być tak dobrane, aby nie został przekroczony maksymalny zakres przemieszczenia 21474.483 mm
- Przesunięcie punktu referencyjnego należy stosować przy uwzględnieniu maksymalnego zakresu przemieszczenia ± 21474.483 mm, ponieważ ten limit działa z przesunięciem jak i bez przesunięcia punktu referencyjnego
- **Tylko w przypadku enkoderów obrotowych Multiturn z EnDat 2.2:** enkoder obrotowo-impulsowy musi być zamocowany w ten sposób, aby przepiętnienie enkodera obrotowego nie miało zakłócającego wpływu na współrzędne maszyny

Przesunięcie punktu referencyjnego

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► Enkoder ► Znaczniki referencyjne ► Przesunięcie punktu referencyjnego

Parametry	Objaśnienie
Przesunięcie punktu referencyjnego	Aktywowanie obliczenia offsetu między znacznikiem referencyjnym i punktem zerowym obrabiarki <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
Przesunięcie punktu referencyjnego	Manualne podanie offsetu (w mm lub stopniach, w zależności od wybranego typu enkodera) między znacznikiem referencyjnym i punktem zerowym Wartość standardowa: 0.00000
Aktualna pozycja dla przesunięcia punktu referencyjnego	Przejąć przejmuje aktualną pozycję jako offset (w mm lub stopniach, w zależności od wybranego typu enkodera) między znacznikiem referencyjnym i punktem zerowym

4.6.4 Konfigurowanie osi dla enkoderów z 1 V_{SS}- lub 11 μA_{SS}-interfejsem

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► Enkoder

Parametry	Objaśnienie
Wejście enkodera	Przyporządkowanie wejścia enkodera do osi urządzenia Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Nie połączony ■ X1 ■ X2 ■ X3 ■ X4 ■ X5 ■ X6 Dalsze informacje: "Przegląd urządzenia", Strona 73
Sygnal inkrementalny	Sygnal podłączonego enkodera Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ 1 V_{SS}: sinusoidalny sygnał napięcia ■ 11 μA: sinusoidalny sygnał prądowy ■ Wartość standardowa: 1 V_{SS}

Parametry	Objaśnienie
Typ enkodera	<p>Typ podłączonego enkodera</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Enkoder liniowy: oś linearna ■ Enkoder kątowy: oś obrotowa ■ Enkoder kątowy jako enkoder liniowy: oś obrotowa jest wyświetlana jako oś linearna ■ Wartość standardowa: w zależności od podłączonego enkodera
Okres sygnału	<p>Dla enkoderów długości długość okresu sygnału</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0.001 μm ... 1000000.000 μm ■ Wartość standardowa: 20 000
Liczba działek	<p>Dla enkoderów kątowych i odczytu osi rotacyjnej jako osi linearnej. Liczba kresek</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 1 ... 1000000 ■ Wartość standardowa: 1000
Operacja uczenia	<p>Uruchamia operację uczenia dla określenia Liczba działek enkoderów pomiaru kąta na podstawie zadanego kąta rotacji.</p>
Tryb wskazania	<p>Dla enkoderów kątowych i odczytu osi rotacyjnej jako osi linearnej. Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ -∞ ... ∞ ■ 0° ... 360° ■ -180° ... 180° ■ Wartość standardowa: -∞ ... ∞
Mechaniczna przekładnia	<p>Dla odczytu osi rotacyjnej jako osi linearnej: droga przemieszczenia w mm na obrót</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0.1 mm ... 1000 mm ■ Wartość standardowa: 1.0
Znaczniki referencyjne	<p>Konfiguracja Znaczniki referencyjne Dalsze informacje: "Znaczniki referencyjne (Enkoder)", Strona 98</p>
Częstotliwość filtra analogowego	<p>Wartość częstotliwości analogowego filtra dolnoprzepustowego Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ 33 kHz: tłumienie częstotliwości zakłóceń powyżej 33 kHz ■ 400 kHz: tłumienie częstotliwości zakłóceń powyżej 400 kHz ■ Wartość standardowa: 400 kHz
Opór końcowy	<p>Moc rezerwowa dla unikania odbić</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: ON

i Dla sygnałów inkrementalnych typu sygnał prądowy (11 μA_{SS}) dezaktywowany jest automatycznie opór zamykania.

Parametry	Objaśnienie
Monitorowanie błędów	<p>Monitorowanie błędów sygnałów</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Wyłączyć: monitorowanie błędów nie jest aktywne ■ Zabrudzenie: monitorowanie błędów amplitudy sygnału ■ Częstotliwość: monitorowanie błędów częstotliwości sygnału ■ Częstotliwość & zabrudzenie: monitorowanie błędów amplitudy sygnału i częstotliwości sygnału ■ Wartość standardowa: Częstotliwość & zabrudzenie <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <p>i Jeśli wartości graniczne dla monitorowania błędów zostaną przekroczone, to pojawia się meldunek ostrzegawczy albo komunikat o błędach.</p> </div> <p>Wartości graniczne zależne są od sygnału podłączonego enkodera:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Sygnał 1 Vss, ustawienie Zabrudzenie <ul style="list-style-type: none"> ■ Meldunek ostrzegawczy przy napięciu $\leq 0,45$ V ■ Komunikat o błędach przy napięciu $\leq 0,18$ V lub $\geq 1,34$ V ■ Sygnał 1 Vss, ustawienie Częstotliwość <ul style="list-style-type: none"> ■ Komunikat o błędach przy częstotliwości ≥ 400 kHz ■ Sygnał 11 μA, ustawienie Zabrudzenie <ul style="list-style-type: none"> ■ Meldunek ostrzegawczy przy prądzie $\leq 5,76$ μA ■ Komunikat o błędach przy prądzie $\leq 2,32$ μA lub $\geq 17,27$ μA ■ Sygnał 11 μA, ustawienie Częstotliwość <ul style="list-style-type: none"> ■ Komunikat o błędach przy częstotliwości ≥ 150 kHz
Kierunek zliczania	<p>Rozpoznanie sygnału podczas przemieszczenia osi</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Pozytyw: kierunek odpowiada kierunkowi zliczania enkodera ■ Negatyw: kierunek nie odpowiada kierunkowi zliczania enkodera ■ Wartość standardowa: Pozytyw
Diagnoza	<p>Wyniki diagnozy przetworników, ocena funkcjonowania przetwornika np. z krzywą Lissajous</p> <p>Dalsze informacje: "Diagnoza dla enkoderów z interfejsem 1 V_{SS}/11 μA_{SS}", Strona 209</p>

Określić liczbę kresk na obrót

W przypadku przetworników do pomiaru kąta typu 1 V_{SS} lub 11 μA_{SS} można w jednej operacji nauczania określić dokładną liczbę kresk na obrót.

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► Enkoder

- ▶ Na liście rozwijalnej **Typ enkodera** wybrać typ **Enkoder kątowy**.
- ▶ Dla **Tryb wskazania** wybrać opcję **-∞ ... ∞**.
- ▶ Na **Znaczniki referencyjne** kliknąć
- ▶ Na liście rozwijalnej **Znacznik referencyjny** wybrać jedną z opcji:
 - **Brak**: żaden znacznik referencyjny nie jest dostępny
 - **Jedno**: enkoder dysponuje jednym znacznikiem referencyjnym
- ▶ Aby przejść do poprzedniego wskazania, na **Powrót** kliknąć
- ▶ Aby uruchomić operację nauczania czyli tzw. przejście próbne, na **Start** kliknąć
- > Operacja nauczania zostaje uruchomiona i wyświetlany jest Asystent.
- ▶ Kierować się instrukcjami Asystenta
- > Określona w operacji nauczania liczba kresk zostaje przejęta do pola **Liczba działek**.



Jeśli po operacji nauczania wybierany jest inny tryb wyświetlania, to określona liczba działek zostaje zachowana.

Znaczniki referencyjne (Enkoder)

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► **Enkoder** ► **Znaczniki referencyjne**



W przypadku enkoderów z interfejsem EnDat może zostać pominięte szukanie znaczników referencyjnych, ponieważ osie są referencjonowane automatycznie.

Parametry	Objaśnienie
Znacznik referencyjny	<p>Określenie typu znaczników referencyjnych</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Brak: żaden znacznik referencyjny nie jest dostępny ■ Jedno: enkoder dysponuje jednym znacznikiem referencyjnym ■ Kodowane: enkoder dysponuje kodowanymi znacznikami referencyjnymi ■ Wartość standardowa: Jedno
Maksymalny odcinek przemieszczenia	<p>Enkodery liniowe z kodowanymi znacznikami referencyjnymi: maksymalny odcinek przemieszczenia do określenia absolutnej pozycji</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0.1 mm ... 10000.0 mm ■ Wartość standardowa: 20.0
Odległość podstawowa	<p>Enkodery kątowe z kodowanymi znacznikami referencyjnymi: maksymalny odstęp podstawowy do określenia absolutnej pozycji</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: > 0° ... 360° ■ Wartość standardowa: 10.0
Inwersja impulsów znaczników referencyjnych	<p>Określenie, czy impulsy znaczników referencyjnych są ewaluowane po inwersji</p> <p>Ustawienia</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: impulsy referencyjne są ewaluowane po inwersji ■ OFF: impulsy referencyjne są ewaluowane bez inwersji ■ Wartość standardowa: OFF
Przesunięcie punktu referencyjnego	<p>Konfigurowanie offsetu między znacznikiem referencyjnym i punktem zerowym</p> <p>Dalsze informacje: "Przesunięcie punktu referencyjnego", Strona 94</p>

Przesunięcie punktu referencyjnego

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► Enkoder ► Znaczniki referencyjne ►
Przesunięcie punktu referencyjnego

Parametry	Objaśnienie
Przesunięcie punktu referencyjnego	<p>Aktywowanie obliczenia offsetu między znacznikiem referencyjnym i punktem zerowym obrabiarki</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
Przesunięcie punktu referencyjnego	<p>Manualne podanie offsetu (w mm lub stopniach, w zależności od wybranego typu enkodera) między znacznikiem referencyjnym i punktem zerowym</p> <p>Wartość standardowa: 0.00000</p>
Aktualna pozycja dla przesunięcia punktu referencyjnego	<p>Przejąć przejmuje aktualną pozycję jako offset (w mm lub stopniach, w zależności od wybranego typu enkodera) między znacznikiem referencyjnym i punktem zerowym</p>

4.6.5 Przeprowadzenie kompensacji błędów

Wpływy mechaniczne jak np. błędy prowadnic, odchylenie na pozycjach końcowych, tolerancje powierzchni nośnej albo niekorzystne zamontowania (błędy Abbe) mogą prowadzić do powstawania błędów pomiaru. Przy pomocy kompensacji błędów urządzenie może automatycznie kompensować systematyczne błędy pomiaru podczas obróbki detalu. Poprzez porównywanie wartości zadanych i rzeczywistych można definiować jeden lub kilka współczynników kompensacji.

Przy tym rozróżnia się następujące metody:

- Liniowa kompensacja błędów (LEC): współczynnik kompensacji zostaje obliczony z zadanej długości wzorca pomiaru (zadana długość) i rzeczywistego dystansu przemieszczenia (długość rzeczywista). Współczynnik kompensacji zostaje zastosowany liniowo na całym zakresie pomiaru.
- Fragmentaryczna linearna kompensacja błędów (SLEC): oś jest dzielona za pomocą maks. 200 punktów oporowych na krótkie odcinki. Dla każdego fragmentu zostaje definiowany i zastosowany własny współczynnik kompensacji.

WSKAZÓWKA

Późniejsze zmiany ustawień enkoderów mogą prowadzić do powstawania błędów

Jeśli ustawienia enkoderów takie jak wejście enkodera, typ enkodera, okres sygnału lub znaczniki referencyjne zostaną zmienione, to określone uprzednio współczynniki kompensacji ewentualnie nie są więcej trafne.

- ▶ Jeśli ustawienia enkoderów są modyfikowane, to należy na nowo skonfigurować kompensację błędów

i Dla wszystkich metod musi zostać bardzo dokładnie zmierzony rzeczywisty przebieg błędów, np. przy pomocy porównawczego przyrządu pomiarowego lub wzorca kalibracji.

i Linearna kompensacja błędów oraz fragmentaryczna linearna kompensacja błędów nie mogą być ze sobą kombinowane.

i Jeśli aktywowane jest przesunięcie punktu referencyjnego, to należy następnie ponownie skonfigurować kompensację błędów. W ten sposób unika się błędów pomiaru.

Konfigurowanie liniowej kompensacji błędów (LEC)

W przypadku liniowej kompensacji błędów (LEC) urządzenie stosuje współczynnik kompensacji, obliczony z zadanej długości lub kąta wzorca pomiaru (zadana długość bądź zadany kąt) i rzeczywistego dystansu przemieszczenia (długość rzeczywista lub kąt rzeczywisty). Współczynnik kompensacji zostaje zastosowany na całym zakresie pomiaru.

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► Kompensacja błędów ►
Liniowa kompensacja błędów (LEC)

Parametry	Objaśnienie
Kompensacja	<p>Mechaniczne wpływy na osie maszyny są kompensowane</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: Kompensacja jest aktywna ■ OFF: Kompensacja nie jest aktywna ■ Wartość standardowa: OFF
	<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>i Jeśli Kompensacja jest aktywna, to Długość zadana i Długość rzeczywista nie mogą być poddawane edycji bądź generowane.</p> </div>
Długość zadana	<p>Pole wpisu długości wzorca pomiaru zgodnie z zaleceniami producenta</p> <p>Jednostka: milimetry lub stopnie (zależne od przyrządu pomiarowego)</p>
Długość rzeczywista	<p>Pole wpisu dla zmierzonej długości (rzeczywisty zakres przemieszczenia)</p> <p>Jednostka: milimetry lub stopnie (zależne od przyrządu pomiarowego)</p>

i **Liniowa kompensacja błędów (LEC)** może być zastosowana także dla enkoderów kątowych, jeżeli kąt rotacji wynosi mniej niż 360°.

Konfigurowanie fragmentarycznej liniowej kompensacji błędów (SLEC)

Dla przeprowadzenia fragmentarycznej liniowej kompensacji błędów oś jest dzielona za pomocą maks. 200 punktów oporowych na krótkie odcinki. Odchylenie pomiędzy rzeczywistą drogą przemieszczenia od długości odcinka na danym fragmencie daje wartość kompensacji, wyrównującą mechaniczne wpływy na osi.



Jeśli dla przetwornika do pomiaru kąta wybrano tryb odczytu $-\infty \dots \infty$, to kompensacja błędów przetworników pomiaru kąta nie działa na ujemne wartości tabeli punktów oporowych.

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► Kompensacja błędów ► Częściowa liniowa kompensacja błędów (SLEC)

Parametry	Objaśnienie
Kompensacja	<p>Mechaniczne wpływy na osie maszyny są kompensowane</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: Kompensacja jest aktywna ■ OFF: Kompensacja nie jest aktywna ■ Wartość standardowa: OFF
	<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>Jeśli Kompensacja jest aktywna, to Tabela punktów korekcji nie może być poddawana edycji bądź generowana.</p> </div>
Tabela punktów korekcji	<p>Otwiera tabelę punktów oporowych dla manualnej edycji</p> <p>W tabeli przedstawiono z poszczególnych odcinków toru:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Pozycje punktów oporowych (P) ■ Wartości kompensacji (D)
Tworzenie tabeli punktów oporowych	<p>Otwiera menu dla generowania nowej Tabela punktów korekcji</p> <p>Dalsze informacje: "Tworzenie tabeli punktów oporowych", Strona 103</p>

Tworzenie tabeli punktów oporowych

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► Kompensacja błędów ►

Częściowa liniowa kompensacja błędów (SLEC) ► Tworzenie tabeli punktów oporowych

Parametry	Objaśnienie
Liczba punktów korekcji	Liczba punktów oporowych na mechanicznej osi maszyny <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 2 ... 200 ■ Wartość standardowa: 2
Odległość punktów korekcji	Odstęp punktów oporowych na mechanicznej osi maszyny <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: 100.00000
punkt startu	Punkt startu definiuje od jakiej pozycji zostaje stosowana kompensacja na osi <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: 0.00000
Generować	Generuje na podstawie wpisywanych danych nową tabelę punktów oporowych

- ▶ Wartość kompensacji (D) "**0,0**" dla punktu oporowego **0** podać
- ▶ Określone w pomiarze wartości kompensacji podać w polu **Wartość kompensacji (D)** dla wygenerowanych punktów oporowych
- ▶ Zapisy z **RET** potwierdzić

Tworzenie tabeli punktów oporowych

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► Kompensacja błędów ►

Częściowa liniowa kompensacja błędów (SLEC) ► Tworzenie tabeli punktów oporowych

Parametry	Objaśnienie
Liczba punktów korekcji	Liczba punktów oporowych na mechanicznej osi maszyny <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 2 ... 200 ■ Wartość standardowa: 2
Odległość punktów korekcji	Odstęp punktów oporowych na mechanicznej osi maszyny <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: 100.00000
punkt startu	Punkt startu definiuje od jakiej pozycji zostaje stosowana kompensacja na osi <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: 0.00000
Generować	Generuje na podstawie wpisywanych danych nową tabelę punktów oporowych

Dopasowanie istniejącej tabeli punktów oporowych

Po wygenerowaniu tabeli punktów oporowych dla fragmentarycznej liniowej kompensacji błędów, tabela ta może być odpowiednio dopasowana w razie konieczności.

**Ustawienia ▶ Osie ▶ <Nazwa osi> ▶ Kompensacja błędów ▶
Częściowa liniowa kompensacja błędów (SLEC)**

- ▶ **Kompensacja** przełącznikiem suwakowym **ON/OFF** dezaktywować
- ▶ Na **Tabela punktów korekcji** kliknąć
- ▶ W tabeli punktów oporowych wyświetlane są **Pozycje punktów oporowych (P)** i **Wartości kompensacji (D)** odpowiednich fragmentów odcinka.
- ▶ **Wartość kompensacji (D)** dla punktów oporowych dopasować
- ▶ Zapisy z **RET** potwierdzić
- ▶ Aby przejść do poprzedniego wskazania, na **Powrót** kliknąć
- ▶ **Kompensacja** przełącznikiem suwakowym **ON/OFF** aktywować
- ▶ Dopasowana kompensacja błędów dla osi zostaje zastosowana.

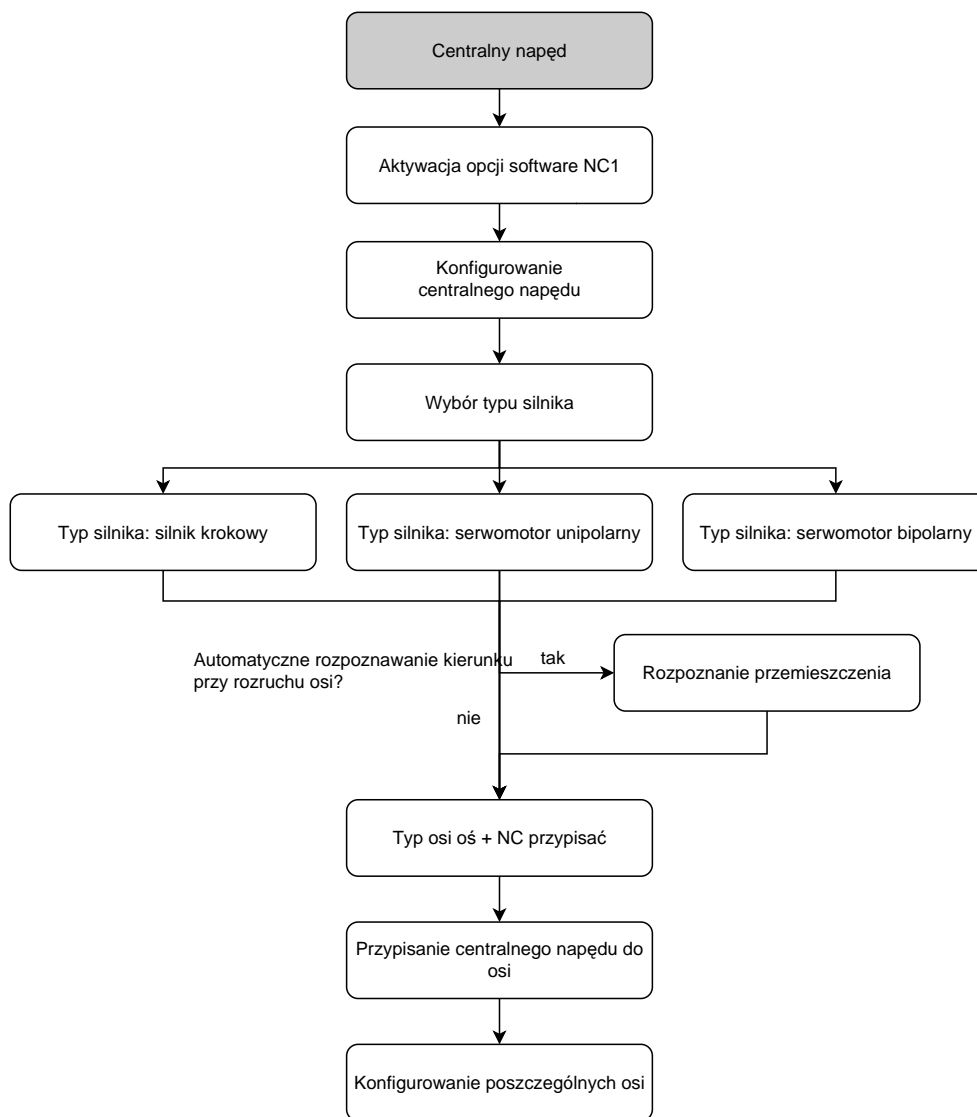


Dalsze informacje: "Konfigurowanie fragmentarycznej liniowej kompensacji błędów (SLEC)", Strona 102

4.6.6 Konfigurowanie centralnego napędu

Jeśli maszyna dysponuje centralnym napędem, to należy najpierw wprowadzić ogólne ustawienia silnika. Następnie można każdą oś, którą ma przemieszczać centralny napęd, przypisać do napędu i wprowadzić dalsze ustawienia dla każdej poszczególnej osi.

Poniższa grafika pokazuje wykonanie konfiguracji:



Centralny napęd: wprowadzenie ogólnych ustawień

W ogólnych ustawieniach możesz konfigurować centralny napęd.

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► Centralny napęd

Parametry	Objaśnienie
Centralny napęd	<p>Jeśli maszyna dysponuje centralnym napędem, to możesz tu uaktywnić napęd</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: centralny napęd zostaje aktywowany i można przeprowadzić konfigurowanie ■ OFF: centralny napęd nie może być przypisany do żadnej osi ■ Wartość standardowa: OFF

Typ silnika	<p>Wybór typu silnika</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Serwomotor bipolarny: -10 V ... 10 V ■ Serwomotor unipolarny: 0 V ... 10 V ■ Silnik krokowy
-------------	---

Typ silnika: serwomotor bipolarny

Parametry	Objaśnienie
Analogowe wyjście	<p>Przypisanie wyjścia analogowego serwo silnika zgodnie z obciążeniem pinów</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: Nie połączony
Umax	<p>Maksymalne napięcie, wydawane na wyjściu analogowym, dla osiągnięcia Fmax.</p> <p>Fmax możesz określić oddzielnie dla każdej osi</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 1000 mV ... 10000 mV ■ Wartość standardowa: 9000
Aktywowanie napędu	<p>Przypisanie wyjścia cyfrowego dla odblokowania napędu zgodnie z obciążeniem pinów</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: Nie połączony
Wejście dla sygnału błędu	<p>Przypisanie cyfrowego wejścia dla rozpoznawania sygnału błędu</p> <p>Pojawiający się sygnał prowadzi do zatrzymania napędu z odpowiednim komunikatem o błędach</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: nie aktywne
Sygnał jest low-aktywny	<p>Opcje wyboru jak sygnał błędu ma być rozpoznawany</p>
Elektroniczny zacisk osiowy dla aktywnej osi	<p>Opcje wyboru, czy oś ma być zaciskana, jeśli znajduje się na pozycji docelowej</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: oś jest trzymana w układzie sterowania ■ OFF: oś jest odłączana od sterowania ■ Wartość standardowa: OFF
Pozycja docelowa osiągnięta	<p>Przypisanie cyfrowego wyjścia, jeśli oś znajduje się w trybie MDI lub w przebiegu programu na Pozycja docelowa</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: Nie połączony

Parametry	Objaśnienie
Monitorowanie postoju dla niesterowanych osi	<p>Opcje wyboru, czy monitorowanie postoju ma być używane</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: monitorowanie jest aktywne; gdy oś aktywnie korzysta z napędu centralnego, wszystkie pozostałe osie skonfigurowane jako osie napędu centralnego są monitorowane pod kątem bezruchu. Gdy tolerancja pozycji zostanie przekroczona, to następuje wyłączenie centralnego napędu z odpowiednim komunikatem o błędach ■ OFF: monitorowanie jest wyłączone; gdy jedna oś ma dostęp do napędu centralnego, wszystkie inne osie mogą być swobodnie przemieszczane. ■ Wartość standardowa: OFF
Liniowa tolerancja położenia przy aktywnym monitor. postoju	<p>Od tej wartości progowej zakładany jest ruch niesterowanej osi liniowej i napęd centralny jest zatrzymywany z odpowiednim komunikatem o błędzie</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 005 mm ... 2 000 mm ■ Wartość standardowa: 0.05 mm
Radialna tolerancja położenia przy aktywnym monitor. postoju	<p>Od tej wartości progowej zakładany jest ruch niesterowanej osi rotacji i napęd centralny jest zatrzymywany z odpowiednim komunikatem o błędzie</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 005 ° ... 45 000 ° ■ Wartość standardowa: 0.5 °

Typ silnika: serwomotor unipolarny

Parametry	Objaśnienie
Analogowe wyjście	Przypisanie wyjścia analogowego serwo silnika zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Umax	Maksymalne napięcie, wydawane na wyjściu analogowym, dla osiągnięcia Fmax . <p>Fmax możesz określić oddzielnie dla każdej osi</p> <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 1000 mV ... 10000 mV Wartość standardowa: 9000
Aktywacja bieg prawoskrętny	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla aktywacji prawoskrętnego ruchu <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Aktywacja bieg lewoskrętny	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla aktywacji lewoskrętnego ruchu <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Aktywowanie napędu	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla odblokowania napędu zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Wejście dla sygnału błędu	Przypisanie cyfrowego wejścia dla rozpoznawania sygnału błędu <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: nie aktywne
Sygnal jest low-aktywny	Opcje wyboru jak sygnał błędu ma być rozpoznawany
Elektroniczny zacisk osiowy dla aktywnej osi	Opcje wyboru, czy oś ma być zaciskana, jeśli znajduje się na pozycji docelowej <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ON: oś jest zaciskana OFF: oś nie jest zaciskana Wartość standardowa: OFF
Pozycja docelowa osiągnięta	Przypisanie cyfrowego wyjścia, jeśli oś znajduje się w trybie MDI lub w przebiegu programu na Pozycja docelowa <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Monitorowanie postoju dla niesterowanych osi	Opcje wyboru, czy monitorowanie postoju ma być używane <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ON: monitorowanie jest aktywne OFF: monitorowanie jest wyłączone Wartość standardowa: OFF
Liniowa tolerancja położenia przy aktywnym monitor. postoju	Od tej wartości progowej zakładany jest ruch niesterowanej osi liniowej i napęd centralny jest zatrzymywany z odpowiednim komunikatem o błędzie <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 005 mm ... 2 000 mm Wartość standardowa: 0.05 mm
Radialna tolerancja położenia przy aktywnym monitor. postoju	Od tej wartości progowej zakładany jest ruch niesterowanej osi rotacji i napęd centralny jest zatrzymywany z odpowiednim komunikatem o błędzie <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 005 ° ... 45 000 ° Wartość standardowa: 0.5 °

Typ silnika: silnik krokowy

Parametry	Objaśnienie
Wyjście dla silnika krokowego	Przypisanie wyjścia silnika krokowego zgodnie z obłożeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Minimalna częstot.kroku	Definicja minimalnej częstotliwości kroku podłączonego silnika krokowego <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 kHz ... 1000 kHz Wartość standardowa: 0 000
Maksymalna częstot. kroku	Definicja maksymalnej częstotliwości krokowej podłączonego silnika krokowego <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 kHz ... 1000 kHz Wartość standardowa: 20 000
Aktywowanie napędu	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla odblokowania napędu zgodnie z obłożeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Wejście dla sygnału błędu	Przypisanie cyfrowego wejścia dla rozpoznawania sygnału błędu <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: nie aktywne
Sygnał jest low-aktywny	Opcje wyboru jak sygnał błędu ma być rozpoznawany
Elektroniczny zacisk osiowy dla aktywnej osi	Opcje wyboru, czy oś ma być zaciskana, jeśli znajduje się na pozycji docelowej Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ON: oś jest zaciskana OFF: oś nie jest zaciskana Wartość standardowa: OFF
Pozycja docelowa osiągnięta	Przypisanie cyfrowego wyjścia, jeśli oś znajduje się w trybie MDI lub w przebiegu programu na Pozycja docelowa <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Monitorowanie postoju dla niesterowanych osi	Opcje wyboru, czy monitorowanie postoju ma być używane Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ON: monitorowanie jest aktywne OFF: monitorowanie jest wyłączone Wartość standardowa: OFF
Liniowa tolerancja położenia przy aktywnym monitor. postoju	Od tej wartości progowej zakładany jest ruch niesterowanej osi liniowej i napęd centralny jest zatrzymywany z odpowiednim komunikatem o błędzie <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 005 mm ... 2 000 mm Wartość standardowa: 0.05 mm
Radialna tolerancja położenia przy aktywnym monitor. postoju	Od tej wartości progowej zakładany jest ruch niesterowanej osi rotacji i napęd centralny jest zatrzymywany z odpowiednim komunikatem o błędzie <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 005 ° ... 45 000 ° Wartość standardowa: 0.5 °

Rozpoznanie przemieszczenia

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► Centralny napęd ►
Rozpoznanie przemieszczenia

Parametry	Objaśnienie
Rozpoznanie przemieszczenia	<p>Opcje wyboru, czy ma następować rozpoznawanie przemieszczenia przy rozruchu osi</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: rozpoznanie przemieszczenia aktywne ■ OFF: dostęp do centralnego napędu może być realizowany tylko poprzez cyfrowe sygnały odblokowania poszczególnych osi ■ Wartość standardowa: OFF
U _{max}	<p>Napięcie, wydawane na wyjściu analogowym dla rozpoznawania przemieszczenia</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 10 mV ... 1000 mV ■ Wartość standardowa: 900
Czas rozruchu	<p>Konfiguracja zachowania przyspieszenia osi podczas uruchamiania w celu wykrywania ruchu; Wartość czasu narastania musi być dopasowana do U_{max}</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 5 ms ... 2880 ms ■ Wartość standardowa: 50
Minimalny odcinek przesuwu dla rozpoznania przemieszczenia	<p>Od tej wartości progowej rozpoznawanie przemieszczenia zakłada ruch liniowy</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 005 mm ... 2 000 mm ■ Wartość standardowa: 0.05
Minimalny kąt rotacji dla rozpoznania przemieszczenia	<p>Od tej wartości progowej rozpoznawanie przemieszczenia zakłada ruch rotacyjny</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 005° ... 45 000° ■ Wartość standardowa: 0.5
Limit czasu dla przerwania aktywnego rozpoznawania przemieszczenia	<p>Jeśli po upływie tego limitu czasu nie zostanie wykryty żaden ruch, wykrywanie ruchu zostanie przerwane z odpowiednim komunikatem o błędzie</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0.1 s ... 50 s ■ Wartość standardowa: 5
Stop przy przemieszczeniu niesterowanych osi	<p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: jeśli podczas detekcji ruchu zostanie wykryty ruch osi, która nie powinna być przemieszczana, proces zostanie przerwany z odpowiednim komunikatem o błędzie; monitorowane są tylko osie, do których przypisany jest napęd centralny ■ OFF: rozpoznawanie ruchu monitoruje tylko tę oś, która ma być przemieszczana. Wszystkie inne osie mogą się dowolnie przemieszczać podczas rozpoznawania ruchu ■ Wartość standardowa: OFF

Funkcja specjalna Uruchomienie centralnego napędu

Funkcja specjalna może być uplasowana na pasku OEM. Przy użyciu tej funkcji w trybie **Praca ręczna** może być uruchomiony silnik centralnego napędu. Napięcie wyjściowe wynika z aktualnego posuwu oraz z regulacji (override) posuwu.

Funkcja specjalna może być uaktywniona tylko w trybie **Praca ręczna**.

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Menu OEM ► Wpis w menu ► Funkcje specj.

Parametry	Objaśnienie
Start central drive	<p>Kierunek:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Pozytyw: silnik zostaje uruchomiony dla dodatniego ruchu przemieszczenia ■ Negatyw: silnik zostaje uruchomiony dla ujemnego ruchu przemieszczenia ■ Wartość standardowa: Pozytyw

i Jeśli do napędu przypisany jest silnik unipolarny bez zezwolenia na zmianę kierunku obrotów, wówczas kierunek obrotów nie może zostać ustawiony w tym miejscu.

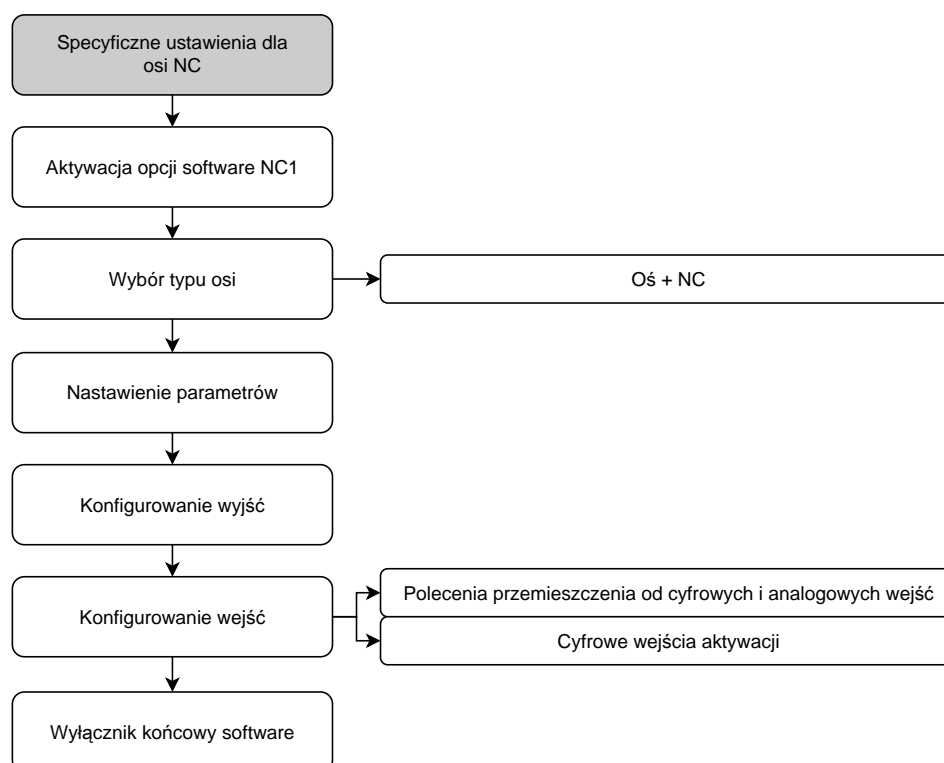
4.6.7 Konfigurowanie specyficznych ustawień dla Oś + NC

W zależności od konstrukcji podłączonej obrabiarki mogą być konfigurowane różne parametry dla sterowanych NC osi. Najpierw należy wykonać specyficzne ustawienia poszczególnych osi. Następnie możesz wykonywać Ogólne ustawienia.

Dalsze informacje: "Konfigurowanie specyficznych ustawień dla Oś + NC", Strona 111

Dalsze informacje: "Konfigurowanie ogólnych ustawień dla Oś + NC", Strona 123



Poniższa grafika pokazuje wykonanie konfiguracji specyficznych ustawień osi:



Oś + NC

W zależności od konfiguracji podłączonej obrabiarki należy przed eksploatacją skonfigurować wejścia i wyjścia oraz dalsze parametry osi NC.

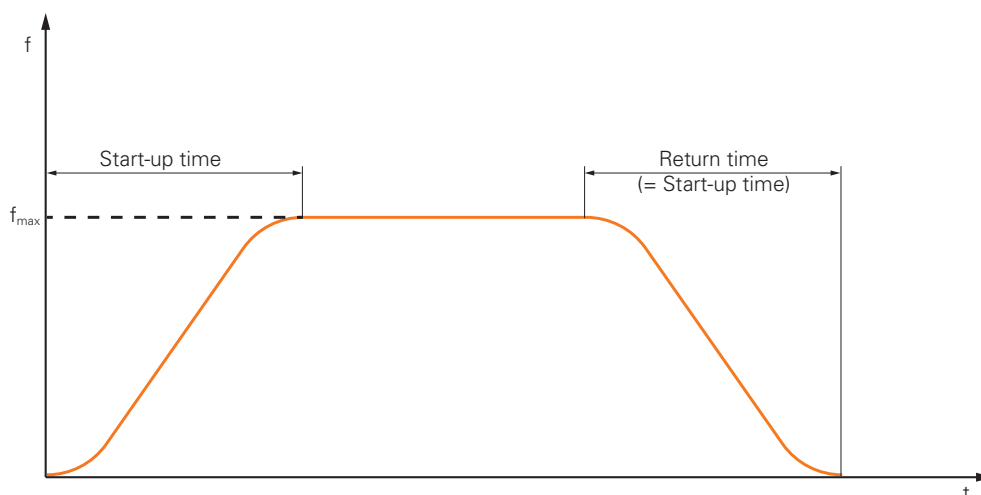
Ustawienia ► Osie ► Nazwa osi

Parametry	Objaśnienie
Nazwa osi	<p>Wybór nazwy osi, przedstawiany w podglądzie pozycji</p> <p>Ustawienie standardowe: Nie zdefiniowano</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 5px 0;"> <p> Następujące osie mogą być konfigurowane: X, Z, Zo, C, S.</p> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 5px 0;"> <p> Nazwa osi S pojawia się do wyboru, kiedy tylko pod typem osi zostanie wybrana opcja Wrzeciono, Wrzeciono przekładniowe lub Wrzeciono z orientacją.</p> </div>
Typ osi	<p>Definicja typu osi</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Oś + NC (możliwe dla do 3 osi łącznie): sterowana NC oś linearna bądź oś rotacji
Wyjścia	<p>Konfiguracja Wyjścia dla funkcji NC</p> <p>Dalsze informacje: "Wyjścia", Strona 114</p>
Wejścia	<p>Konfiguracja Wejścia dla funkcji NC</p> <p>Dalsze informacje: "Wejścia", Strona 118</p>
Wyłącznik końcowy software	<p>Konfiguracja Wyłącznik końcowy software</p> <p>Dalsze informacje: "Wyłącznik końcowy software", Strona 122</p>
Czas rozruchu	<p>Konfiguracja zachowania przy przyspieszaniu i przy hamowaniu osi; okres czasu, w którym napęd przyspiesza od postoju do maksymalnego posuwu Fmax lub wyhamowuje od maksymalnego posuwu do zatrzymania</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 50 ms ... 10000 ms ■ Wartość standardowa: 500
Kv-współczynnik P	<p>Część proporcjonalna regulatora położenia podczas pozycjonowania; działa podczas przesuwania osi, gdy nie jest ona pozycjonowana lub gdy okno pozycjonowania nie zostało jeszcze osiągnięte (przesuwanie na odległość błędu nadążania).</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0,3 m/(min x mm) ... 6 m/(min x mm) ■ Wartość standardowa: 2.5
Kv-współczynnik L	<p>Część proporcjonalna regulatora położenia podczas postoju; działa przy pozycjonowaniu na pozycję docelową, kiedy zostanie osiągnięte Okno pozycjonowania w trybie NC oraz przy zacisku osi (trzymanie na pozycji)</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0,3 m/(min x mm) ... 6 m/(min x mm) ■ Wartość standardowa: 2.5

Parametry	Objaśnienie
Maksymalny błąd pozycjonowania	Wprowadzenie maksymalnego błędu nadążania podczas pozycjonowania <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 5 μm ... 1000 μm ■ Wartość standardowa: 500
Maksymalny błąd zatrzymania	Wprowadzenie maksymalnego odchylenia od położenia podczas postoju <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 5 μm ... 1000 μm ■ Wartość standardowa: 100
Okno pozycjonowania	Podanie współczynnika skalowania dla pomocy pozycjonowania w trybie MDI (tylko dla obsługiwanych ręcznie osi linearnych) <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0020 mm ... 2 000 mm ■ Wartość standardowa: 0 100
Okno pozycjonowania w trybie NC	Podanie zakresu wokół punktu docelowego. Zakres jest punktem przełączenia na Kv-współczynnik L
Minimalny czas przebywania w oknie ręcznego pozycjonowania	Podanie czasu, jak długo osie muszą znajdować się w oknie pozycjonowania, aby wiersz mógł być zakończony (tylko dla obsługiwanych odrębnie osi linearnych) <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 ms ... 10000 ms ■ Wartość standardowa: 0 ms
Minimalny czas przebywania w oknie pozycjonowania	Podanie czasu, jak długo osie muszą znajdować się w oknie pozycjonowania, aby wiersz mógł być zakończony <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 ms ... 10000 ms ■ Wartość standardowa: 0 ms

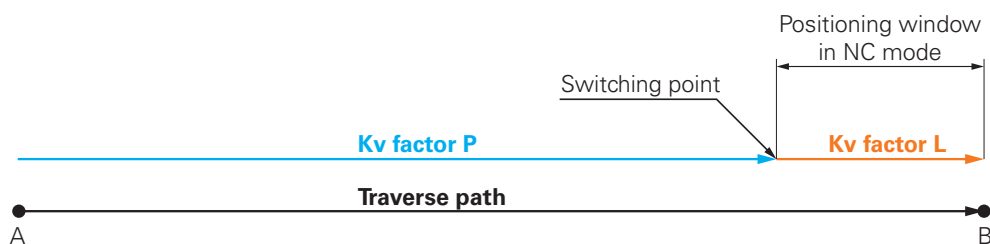
Czas rozruchu

Stosując czas rozruchu możesz sterować zachowaniem przyśpieszenia oraz zachowanie przy hamowaniu osi. Czas rozruchu odnosi się zawsze do f_{max} .



Kv-współczynnik P, Kv-współczynnik L und Okno pozycjonowania w trybie NC

Poniższa grafika pokazuje zależność między obydwoma parametrami **Kv-współczynnik P**, **Kv-współczynnik L** i **Okno pozycjonowania w trybie NC**.



Na drogę przemieszczenia oddziałują **Kv-współczynnik P**. Kiedy wartości zadane regulatora położenia, wynikające z ramp przyspieszenia, osiągną **Okno pozycjonowania w trybie NC**, następuje przełączenie na **Kv-współczynnik L**. Do regulatora położenia zostaje przekazana pozycja docelowa jako nowa wartość zadana.

HEIDENHAIN zaleca, aby nie ustawiać obydwu współczynników Kv zbyt daleko od siebie.

Wyjścia

W ustawieniach odnośnie wyjść konfigurujesz silnik. W zależności od typu silnika należy dokonać różnych ustawień.

Ustawienia ► Osie ► X, Y ... ► Wyjścia

Parametry	Objaśnienie
Typ silnika	Wybór typu silnika Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Serwomotor bipolarny: -10 V ... 10 V ■ Serwomotor unipolarny: 0 V ... 10 V ■ Silnik krokowy

Typ silnika: Serwomotor bipolarny

Parametry	Objaśnienie
Analogowe wyjście	Przypisanie wyjścia analogowego serwo silnika zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Analogowe wyjście jest odwrócone	Jeśli ta funkcja jest aktywna, to sygnał analogowy jest invertowany na wyjściu <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: nie aktywne
Otwarty obwód regulacji położenia	<p>Przy aktywnej funkcji oś jest eksploatowana przy otwartym obwodzie regulacji</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 5px 0;"> <p>i Jeśli urządzenie zostanie odpowiednio skonfigurowane, to można przemieszczać osie w otwartym obwodzie regulacji. Dzięki temu określone są odpowiednie parametry dla Fmax i Umax.</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: nie aktywne
Fmax	<p>Definicja posuwu, osiąganego przy Umax.</p> <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 100 mm/min ... 10000 mm/min Wartość standardowa: 2000 <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 5px 0;"> <p>i Wartość Maksymalna szybkość obrabiarki nie może być przekraczana, nawet jeśli dla pojedynczych osi zdefiniowano większy posuw.</p> </div> <p>Dalsze informacje: "Ustawienia specjalne", Strona 127</p>
Umax	<p>Maksymalne napięcie, wydawane na wyjściu analogowym, dla osiągnięcia Fmax.</p> <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 1000 mV ... 10000 mV Wartość standardowa: 9000
Aktywowanie napędu	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla odblokowania napędu zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Pozycja docelowa osiągnięta	Przypisanie cyfrowego wyjścia, jeśli oś znajduje się w trybie MDI lub w przebiegu programu na Pozycja docelowa <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony

Typ silnika: Serwomotor unipolarny

Parametry	Objaśnienie
Analogowe wyjście	Przypisanie wyjścia analogowego serwo silnika zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Analogowe wyjście jest odwrócone	Jeśli ta funkcja jest aktywna, to sygnał analogowy jest invertowany na wyjściu <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: nie aktywne
Otwarty obwód regulacji położenia	Przy aktywnej funkcji oś jest eksploatowana przy otwartym obwodzie regulacji <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Jeśli urządzenie zostanie odpowiednio skonfigurowane, to można przemieszczać osie w otwartym obwodzie regulacji. Dzięki temu określane są odpowiednie parametry dla Fmax i Umax.</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: nie aktywne
Fmax	Definicja posuwu, osiąganego przy Umax . <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 100 mm/min ... 10000 mm/min Wartość standardowa: 2000 <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Wartość Maksymalna szybkość obrabiarki nie może być przekraczana, nawet jeśli dla pojedynczych osi zdefiniowano większy posuw.</p> </div> <p>Dalsze informacje: "Ustawienia specjalne", Strona 127</p>
Umax	Maksymalne napięcie, wydawane na wyjściu analogowym, dla osiągnięcia Fmax . <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 1000 mV ... 10000 mV Wartość standardowa: 9000
Aktywacja bieg prawoskrętny	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla aktywacji prawoskrętnego ruchu <p>Wejście musi być konfigurowane przy wyborze typu silnika Serwomotor unipolarny .</p> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Aktywacja bieg lewoskrętny	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla aktywacji lewoskrętnego ruchu <p>Wejście musi być konfigurowane przy wyborze typu silnika Serwomotor unipolarny .</p> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Aktywowanie napędu	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla odblokowania napędu zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Pozycja docelowa osiągnięta	Przypisanie cyfrowego wyjścia, jeśli oś znajduje się w trybie MDI lub w przebiegu programu na Pozycja docelowa <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony

Typ silnika: Silnik krokowy

Parametry	Objaśnienie
Wyjście dla silnika krokowego	Przypisanie wyjścia silnika krokowego zgodnie z obłożeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Minimalna częstot.kroku	Definicja minimalnej częstotliwości kroku podłączonego silnika krokowego <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 kHz ... 1000 kHz Wartość standardowa: 0 000
Maksymalna częstot. kroku	Definicja maksymalnej częstotliwości krokowej podłączonego silnika krokowego <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 kHz ... 1000 kHz Wartość standardowa: 20 000
Sygnal kierunku jest odwrócony	Aktywacja funkcji, jeśli ma być zmieniany kierunek obrotu podłączonego silnika krokowego <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: nie aktywne
Otwarty obwód regulacji położenia	Przy aktywnej funkcji oś jest eksploatowana przy otwartym obwodzie regulacji <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Jeśli urządzenie zostanie odpowiednio skonfigurowane, to można przemieszczać osie w otwartym obwodzie regulacji. Dzięki temu określone są odpowiednie parametry dla Fmax i Umax.</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: nie aktywne
Fmax	Definicja posuwu, osiąganego przy Umax . <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 100 mm/min ... 10000 mm/min Wartość standardowa: 2000 <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Wartość Maksymalna szybkość obrabiarki nie może być przekraczana, nawet jeśli dla pojedynczych osi zdefiniowano większy posuw.</p> </div> <p>Dalsze informacje: "Ustawienia specjalne", Strona 127</p>
Aktywowanie napędu	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla odblokowania napędu zgodnie z obłożeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Pozycja docelowa osiągnięta	Przypisanie cyfrowego wyjścia, jeśli oś znajduje się w trybie MDI lub w przebiegu programu na Pozycja docelowa <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony

Wejścia

Ustawienia ► Osie ► X, Y ... ► Wejścia

Parametry	Objaśnienie
Polecenia przemieszczenia od cyfrowego wejścia	Konfiguracja rozkazów przemieszczenia zewnętrznego urządzenia sterującego przez cyfrowe wejście
Polecenia przemieszczenia od analogowego wejścia	Konfiguracja rozkazów przemieszczenia zewnętrznego urządzenia sterującego przez analogowe wejście
Polecenia przemieszczenia od elektr.kółka ręcznego	Konfigurowanie poleceń przemieszczenia elektronicznego kółka ręcznego Dalsze informacje: "Elektroniczne kółko ręczne konfigurować", Strona 137
Cyfrowe wejścia zwolnienia	Przyporządkowanie cyfrowych wejść dla odblokowania

Polecenia przemieszczenia od cyfrowego wejścia

Ustawienia ► Osie ► X, Y ... ► Wejścia ► Polecenia przemieszczenia od cyfrowego wejścia

Parametry	Objaśnienie
Zwolnić cyfrowe polecenia przemieszczenia	<p>Aktywacja zewnętrznych poleceń przemieszczenia (np. klawiszy jog na pulpicie obsługi obrabiarki) przez cyfrowe wejście</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Cyfrowe polecenia przemieszczenia są tylko dostępne, jeśli analogowe polecenia przemieszczenia są dezaktywowane. Dalsze informacje: "Polecenia przemieszczenia od analogowego wejścia", Strona 119</p> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Aby móc pracować z zewnętrznymi poleceniami przemieszczenia, należy konfigurować następujące wejścia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Wejście dla cyfrowego polecenia przemieszczenia w dodatnim kierunku ■ Wejście dla cyfrowego polecenia przemieszczenia w ujemnym kierunku </div>
Wejście dla cyfrowego polecenia przemieszczenia w dodatnim kierunku	Przypisanie wejścia cyfrowego dla rozkazu przemieszczenia w dodatnim kierunku zgodnie z obciążeniem pinów Wartość standardowa: Nie połączony
Wejście dla cyfrowego polecenia przemieszczenia w ujemnym kierunku	Przypisanie wejścia cyfrowego dla rozkazu przemieszczenia w ujemnym kierunku zgodnie z obciążeniem pinów Wartość standardowa: Nie połączony

Polecenia przemieszczenia od analogowego wejścia

Ustawienia ► Osie ► X, Y ... ► Wejścia ► Polecenia przemieszczenia od analogowego wejścia

Parametry	Objaśnienie
Odblokuj analogowe polecenia przemiesz.	<p>Aktywacja rozkazów przemieszczenia zewnętrznego urządzenia sterującego (np. joystick) przez analogowe wejście</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Analogowe polecenia przemieszczenia są tylko dostępne, jeśli cyfrowe polecenia przemieszczenia są dezaktywowane.</p> <p>Dalsze informacje: "Polecenia przemieszczenia od cyfrowego wejścia", Strona 118</p> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Aby móc pracować z zewnętrznymi poleceniami przemieszczenia, należy konfigurować Wejście dla analogowych poleceń przemieszczenia.</p> </div>
Wejście dla analogowych poleceń przemieszczenia	<p>Przypisanie wejścia analogowego dla rozkazów przemieszczenia zgodnie z obciążeniem pinów Analogowe napięcie na tych wejściach musi leżeć w zakresie od 0 V...5 V</p> <p>Wartość standardowa: Nie połączony</p>
Zakres martwy	<p>Dane wejściowe w procentach całkowitego zakresu napięcia. Zakres martwy definiuje zakres napięcia wejściowego przy położeniu zerowym, przy którym występujące napięcie nie jest jeszcze interpretowane jako polecenie przemieszczenia. Ta wielkość odnosi się do całego zakresu napięcia</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 % ... 100 % ■ Wartość standardowa: 10 %
Odwróć analogowe wejście	<p>Przy aktywnej funkcji analogowe wejście jest invertowane. Przy invertowanym wejściu wyższe napięcie wejściowe prowadzi do posuwu w ujemnym kierunku. Nieznaczne napięcie wejściowe prowadzi do posuwu w dodatnim kierunku.</p> <p>Wartość standardowa: nie aktywne</p>
Fmax	<p>Fmax definiuje maksymalny posuw osi, który może zostać osiągnięty poprzez polecenia przemieszczenia od analogowego wejścia</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 100 mm/min ... 2000 mm/min ■ Wartość standardowa: 2000

Parametry	Objaśnienie
Fmax dla niewielkiego posuwu	<p>Definiowanie posuwu dla wolniejszego posuwu przy w pełni odchylonym joysticku</p> <ul style="list-style-type: none">■ Zakres ustawienia: 100 mm/min ... 2000 mm/min■ Wartość standardowa: 200 <div data-bbox="686 526 1460 728" style="border: 1px solid black; padding: 5px;"><p>i Aby móc korzystać z tej funkcji, należy pod Wybór nieznacznego posuwu dla analogowych poleceń przemieszczenia przyporządkować wejście. Dalsze informacje: "Wejścia (Funkcje przełączania)", Strona 123</p></div>
Określić napięcie wejściowe	Uruchamia operację nauczania dla określenia napięcia wejściowego

Cyfrowe wejścia aktywacji

Ustawienia ► Osie ► X, Y ... ► Wejścia ► Cyfrowe wejścia zwolnienia

Parametry	Objaśnienie
Wejście dla sygnału błędu	<p>Przypisanie cyfrowego wejścia zgodnie z obłożeniem pinów</p> <p>Podłączony wzmacniacz napędu wydaje sygnał. Urządzenie interpretuje ten sygnał jako sygnał błędu. Jeśli na wejściu wystąpi błąd, to oś jest przełączana na bezprądowy tryb i bez rampy zostaje od razu zatrzymana. Na urządzeniu pojawia się komunikat o błędach</p> <p>Wartość standardowa: Nie połączony</p> <p>Sygnał jest low-aktywny</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Przy aktywnej funkcji sygnał na poziomie "low" na wejściu interpretowany jest błąd. Aktywacja następuje przy sygnale "high"
Wejście dla puszczenia mechanicznego kółka ręcznego	<p>Przydzielenie cyfrowego wejścia, dla aktywacji mechanicznego kółka ręcznego</p> <p>Jeśli wejście jest aktywne, to nie można wykonać osi żadnych przemieszczeń NC. Jeśli oś znajduje się w regulacji a Wejście dla puszczenia mechanicznego kółka ręcznego przełącza, to oś zostaje wyhamowana z odpowiednim wysterowaniem i wykluczana z regulacji. Jeśli wejście nie jest więcej aktywne, to można wykonać osi przemieszczenia z wysterowaniem</p> <p>Wartość standardowa: Nie połączony</p> <p>Sygnał jest low-aktywny</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Przy aktywnej funkcji sygnał na poziomie "low" na wejściu interpretowane jest aktywne mechaniczne kółko ręczne
Wejście dla aktywnego dostępu do centralnego napędu	<p>Przydzielenie cyfrowego wejścia, dla aktywacji dostępu do centralnego napędu</p> <p>Jeśli na wejściu pojawia się sygnał, to oś uzyskuje dostęp do centralnego napędu</p> <p>Wartość standardowa: Nie połączony</p> <p>Sygnał jest low-aktywny</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Przy aktywnej funkcji z sygnałem na poziomie "low" na wejściu możliwy jest dostęp do napędu centralnego
Wejście dla ujemnego kierunku przemieszczenia osi	<p>Przypisanie cyfrowego wejścia dla odblokowania ujemnego kierunku przemieszczenia osi</p> <p>Jeśli na tym wejściu pojawia się sygnał, to zostaje odblokowany ujemny kierunek przemieszczenia osi poprzez centralny napęd W innym przypadku kierunek przemieszczenia dodatni</p> <p>Wartość standardowa: Nie połączony</p> <p>Sygnał jest low-aktywny</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Przy aktywnej funkcji z sygnałem na poziomie "low" na wejściu odblokowanie rozpoznane

Wyłącznik końcowy software

Funkcjonalność wyłączników końcowych software

Wyłączniki krańcowe software limitują dopuszczalny zakres przemieszczenia sterowanej NC osi w dodatnim oraz w ujemnym kierunku. Przy aktywnych wyłącznikach krańcowych oś zostaje we właściwym czasie wyhamowana, tak iż zatrzymuje się ona najpóźniej przy osiągnięciu wyłącznika krańcowego software.

Jeśli dany krok programu zawiera pozycję zadaną, leżącą poza dopuszczalnym zakresem przemieszczenia, to ten krok programu jest kwitowany z komunikatem o błędach i oś nie jest przemieszczana. Jeśli pozycja rzeczywista osi znajduje się poza dopuszczalnym zakresem przemieszczenia, to może być ona przemieszczana tylko w kierunku punktu zerowego obrabiarki. Na urządzeniu pojawia się odpowiednia wskazówka



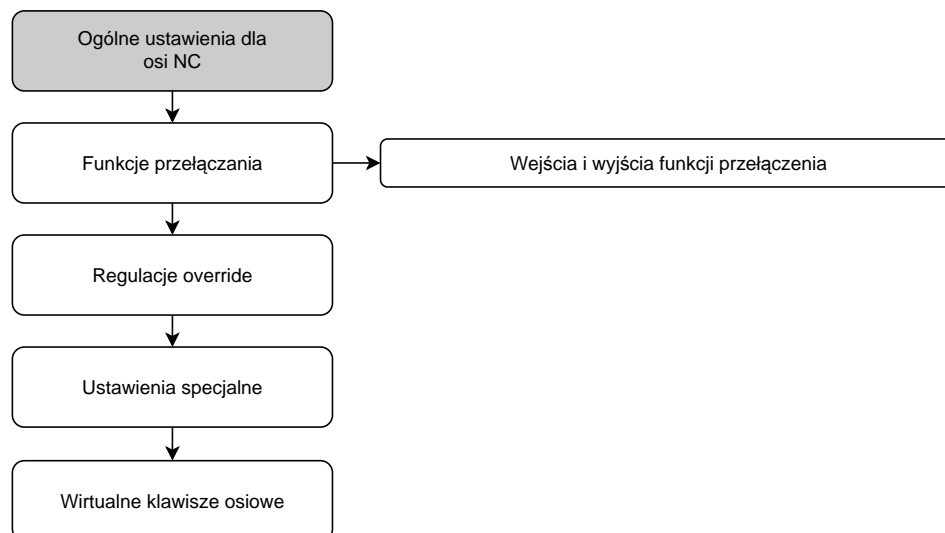
Wyłączniki krańcowe software muszą zostać określone przed ustawieniem punktu odniesienia.

Ustawienia ► Osie ► X, Y ... ► Wyłącznik końcowy software

Parametry	Objaśnienie
Wyłącznik końcowy software	Wykorzystywanie wyłącznika krańcowego software <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
Wyłącznik końcowy software w dodatnim kierunku	Odległość wyłącznika krańcowego software do punktu zerowego obrabiarki w dodatnim kierunku (włącznie z Przesunięcie punktu referencyjnego , jeśli aktywne) Jednostka: milimetry <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: 0
Wyłącznik końcowy software w ujemnym kierunku	Odległość wyłącznika krańcowego software do punktu zerowego obrabiarki w ujemnym kierunku (włącznie z Przesunięcie punktu referencyjnego , jeśli aktywne) Jednostka: milimetry <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: 0

4.6.8 Konfigurowanie ogólnych ustawień dla Oś + NC

Po wykonaniu specyficznych ustawień na każdej osi Achse+NC, możesz wprowadzić teraz ogólne ustawienia dla wyregulowanych osi. W zależności konstrukcji maszyny nie muszą być wprowadzane wszystkie ustawienia. Poniższa grafika pokazuje wykonanie konfiguracji ogólnych ustawień osi:



Funkcje przełączania

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► Funkcje przełączania

i Funkcje przełączania nie mogą być wykorzystywane jako część składowa funkcji bezpieczeństwa funkcjonalnego.

Parametry	Objaśnienie
Wejścia	Przypisanie cyfrowego wejścia do odpowiedniej funkcji przełączenia zgodnie z obłożeniem pinów Dalsze informacje: "Wejścia (Funkcje przełączania)", Strona 123
Wyjścia	Przypisanie cyfrowego wyjścia do odpowiedniej funkcji przełączenia zgodnie z obłożeniem pinów Dalsze informacje: "Wyjścia (Funkcje przełączania)", Strona 125

Wejścia (Funkcje przełączania)

i Funkcje przełączania nie mogą być wykorzystywane jako część składowa funkcji bezpieczeństwa funkcjonalnego.

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► Funkcje przełączania ► Wejścia

Parametry	Objaśnienie
Napięcie sterowania on/ein	Przyporządkowanie cyfrowego wejścia dla odpytania zewnętrznego napięcia sterowania (np. dla sterowanej obrabiarki) ■ Wartość standardowa: Nie połączony
Wyłączenie awaryjne (Not-Aus) aktywne	Przyporządkowanie cyfrowego wejścia dla odpytania, czy zewnętrze podłączony wyłącznik awaryjny został aktywowany ■ Wartość standardowa: Nie połączony

Parametry	Objaśnienie
Bieg szybki	<p>Przyporządkowanie cyfrowego wejścia dla czujnika, przy pomocy którego aktywowany jest posuw szybki. Posuw szybki pozostaje tak długo aktywny, jak długo przycisk jest naciśnięty. Aktywowany posuw szybki powoduje, iż ograniczenie posuwu zmodyfikowane przez regulację posuwu (override) jest ignorowane i osie przemieszczają się z maksymalnym posuwem</p> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Automatyczny posuw	<p>Przyporządkowanie cyfrowego wejścia dla czujnika z następującym działaniem:</p> <ul style="list-style-type: none"> Praca ręczna: naciśnięcie czujnika aktywuje automatyczny posuw podczas przemieszczania osi sterowanych klawiszami jog. Oś przemieszcza się dalej, aż osiągnie ona następny wyłącznik krańcowy lub czujnik zostanie ponownie naciśnięty. Automatyczny posuw funkcjonuje tylko dla osi, dla których skonfigurowano wyłączniki krańcowe Tryb MDI i Przebieg programu: czujnik funkcjonuje jako NC-START-klawisz. Naciśnięcie czujnika uruchamia i przerywa cykle wiersza programowego. Wartość standardowa: Nie połączony <div data-bbox="687 1032 1461 1160" style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>i Ponowne naciśnięcie przycisku działa wówczas jako przerwa w działaniu bądź stop, jeśli nie skonfigurowano własnego wejścia dla Stop automatycznego posuwu.</p> </div> <div data-bbox="687 1189 1461 1346" style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>i Jeśli do parametru Automatyczny posuw nie przypisano cyfrowego wejścia, to przy odpracowywaniu bloku MDI lub programu pojawia się element obsługi NC-START-klawisz.</p> </div>
Stop automatycznego posuwu	<p>Przyporządkowanie cyfrowego wejścia dla czujnika z następującym działaniem:</p> <ul style="list-style-type: none"> Praca ręczna: naciśnięcie czujnika zatrzymuje automatyczny posuw podczas przemieszczania osi sterowanych klawiszami jog. Tryb MDI i Przebieg programu: czujnik funkcjonuje jako NC-STOP-klawisz. Naciśnięcie czujnika zatrzymuje i przerywa cykle wiersza programowego. Wartość standardowa: Nie połączony
Wybór nieznacznego posuwu dla analogowych poleceń przemieszczenia	<p>Przyporządkowanie cyfrowego wejścia dla osiągnięcia bardziej płynnego przemieszczenia, jeśli wykorzystywany jest cały zakres napięcia wejściowego.</p> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony <p>Dalsze informacje: "Polecenia przemieszczenia od analogowego wejścia", Strona 119</p>

Parametry	Objaśnienie
Aktywacja niezal.od wrzeciona ręcznych poleceń przemiesz.	<p>Przydzielenie cyfrowego wejścia, dla wykonania odręcznie niezależnych od wrzeciona przemieszczeń NC. Wrzeciono jest zatrzymane a osie są przemieszczane z posuwem mm/min</p> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Niezależne od wrzeciona ręczne przemieszczenia są możliwe tylko, jeśli na wejściu występuje poziom high.</p> </div>

Wyjścia (Funkcje przełączania)

i Funkcje przełączania nie mogą być wykorzystywane jako część składowa funkcji bezpieczeństwa funkcjonalnego.

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► Funkcje przełączania ► Wyjścia

Parametry	Objaśnienie
Chłodziwo	<p>Przyporządkowanie cyfrowego wyjścia dla aktywowania bądź dezaktywowania zaopatrzenia obrabiarki w chłodziwo.</p> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Gotowość do pracy	<p>Przypisanie wyjścia przełącznika, który jest wyznaczany, jeśli pojawi się poważny błąd regulacji położenia (np. błąd pozycjonowania, błąd podczas przestoju) na osi. Błąd powoduje przerwanie sterowania osią i odłączenie skonfigurowanych wyjść analogowych osi.</p> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Definiowana przez użytkownika funkcja przełączenia	<p>Przypisanie wyjścia przełącznika, który włącza się kilka sekund po wyłączeniu urządzenia.</p> <p>Przykład: ten obwód może sprzęgać włączanie i wyłączenie urządzenia z włączaniem i wyłączeniem sterowanej obrabiarki.</p> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Światło autostart	<p>Przypisanie cyfrowego wyjścia do optycznego odczytu statusu wykonania programu.</p> <p>Oświetlenie jest aktywne, jeśli w trybie MDI lub Przebieg programu obrabiany jest cykl lub jeśli w trybie pracy ręcznej aktywowany jest automatyczny posuw.</p> <p>Oświetlenie miga, jeśli aktywny cykl jest przerwany i naciśnięciem klawisza NC-START może być kontynuowany</p> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony

NaęAenia

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► NaęAenia

Parametry	Objašnienie
Wejście dla narzucania posuwu	Przypisanie wejścia analogowego (np. potencjometru posuwu) dla narzucania posuwu zgodnie z obłożeniem pinów Wartość standardowa: Nie połączony
Umax	Definicja maksymalnego napięcia wyjściowego. Maksymalne napięcie odpowiada 100 % potencjometru posuwu <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 mV ... 5000 mV ■ Wartość standardowa: 5000
Dolna strefa martwa	Definicja dolnej strefy martwej. Dolna strefa martwa rozpoczyna się przy 0 % i określa zakres, w którym nie następuje jeszcze żadne przemieszczenie <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 % ... 100 % ■ Wartość standardowa: 0 000

Ustawienia specjalne

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► Ustawienia specjalne

Parametry	Objaśnienie
Elektroniczny zacisk osi przy postoju	<p>Ustawienie elektronicznego zacisku osi przy postoju</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: oś jest zaciskana przy postoju ■ OFF: oś nie jest zaciskana przy postoju ■ Wartość standardowa: OFF
Tylko ruch pojedynczych osi klawiszami przemieszczenia	<p>Ustawienie możliwych przemieszczeń osi klawiszami przemieszczenia</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: tylko pojedyncza oś może być przemieszczana ■ OFF: kilka osi może być przemieszczanych jednocześnie ■ Wartość standardowa: OFF
Maksymalna prędkość obrabiarki dla przemieszczeń linearnych	<p>Definicja najwyższej szybkości, z którą sterowane NC osie linearnie mogą być przemieszczane</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 100 mm/min ... 10000 mm/min ■ Wartość standardowa: 2000 <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Wartość Maksymalna szybkość obrabiarki nie może być przekraczana, nawet jeśli dla pojedynczych osi zdefiniowano większy posuw.</p> </div>
Maksymalna prędkość obrabiarki dla przemieszczeń radialnych	<p>Definicja najwyższej szybkości, z którą sterowane NC osie rotacji mogą być przemieszczane</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 72000 °/min ... 3600000 °/min ■ Wartość standardowa: 720000
Prędkość posuwu szybkiego dla przemieszczeń linearnych	<p>Definicja szybkości, z którą sterowane NC osie linearnie mogą być przemieszczane na posuwie szybkim</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 100 mm/min ... 10000 mm/min ■ Wartość standardowa: 2000
Prędkość posuwu szybkiego dla przemieszczeń radialnych	<p>Definicja szybkości, z którą sterowane NC osie rotacji mogą być przemieszczane na posuwie szybkim</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 72000 °/min ... 3600000 °/min ■ Wartość standardowa: 720000
Kontrola prędkości posuwu dla regulacji położenia	<p>Ustawienie pod Kontrola prędkości posuwu dla regulowania położenia interpolowanych przemieszczeń NC. Redukowanie błędu nadążania działa bezpośrednio na obwód regulacji obrotów</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Brak ■ t - 2 ms ■ t - 4 ms ■ t - 6 ms ■ Wartość standardowa: Brak

Funkcja kontroli prędkości posuwu


Kontrola prędkości posuwu wpływa na zachowanie napędu z wysterowaniem położenia. Działa ona jako charakterystyka sterowania bezpośrednio na obwód regulacji obrotów i może zredukować błąd nadążania, bez zagrożenia stabilności obwodu regulacji.

Jeśli zostanie skonfigurowany parametr **Kontrola prędkości posuwu dla regulacji położenia**, to kontrola prędkości posuwu oblicza błąd nadążania, wynikający ze względu na aktualną szybkość w sterowniku położenia a tym samym określa na tej podstawie wartość zadaną szybkości, dodawaną do danej wyjściowej sterownika położenia.

Konfigurowanie wirtualnych klawiszy osi

W zależności od konstrukcji podłączonej obrabiarki mogą być konfigurowane różne klawisze osiowe, przy pomocy których przemieszczane są osie NC.

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► Virtual axis keys

Parametry	Objaśnienie
Enable movement commands for virtual axis keys	Przypisanie wejścia cyfrowego dla przycisku potwierdzenia, np. na pulpicie sterowniczym maszyny, w celu odblokowania wirtualnych przycisków przemieszczenia Przypisanie wejścia jest opcjonalne, jeśli takie wejście jest przypisywane, to wirtualne klawisze osiowe działają tylko, kiedy pojawi się sygnał na skonfigurowanym wejściu Wartość standardowa: Nie połączony
	Dodawanie wirtualnych klawiszy osi (klawiszy JOG) do osi; naciśnięcie przycisku Dodaj otwiera okno dialogowe, w którym można wybrać żadaną oś
Oś	Opcje wyboru, która oś ma być przemieszczana przy użyciu wirtualnych klawiszy osiowych
Start-Stop traverse mode	Określenie, czy klawisze mają być traktowane jako przełączniki czy jako przyciski Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: przycisk osi jest traktowany jako przełącznik. Ruch przemieszczenia może być uruchomiony jednym kliknięciem i zatrzymany jeszcze jednym kliknięciem ■ OFF: przycisk osi jest traktowany jako przycisk. Ruch przemieszczeniowy jest wykonywany tylko podczas trzymania tego przycisku Wartość standardowa: OFF
Wpis usuń	Klawisze osiowe dla danej osi są kasowane

4.6.9 Konfigurowanie osi wrzeciona ;

W zależności od konfiguracji podłączonej obrabiarki należy przed eksploatacją skonfigurować wejścia i wyjścia oraz dalsze parametry osi wrzeciona. Jeśli na obrabiarce stosowane jest **Wrzeciono przekładniowe** , to można także konfigurować odpowiednie stopnie przekładni.

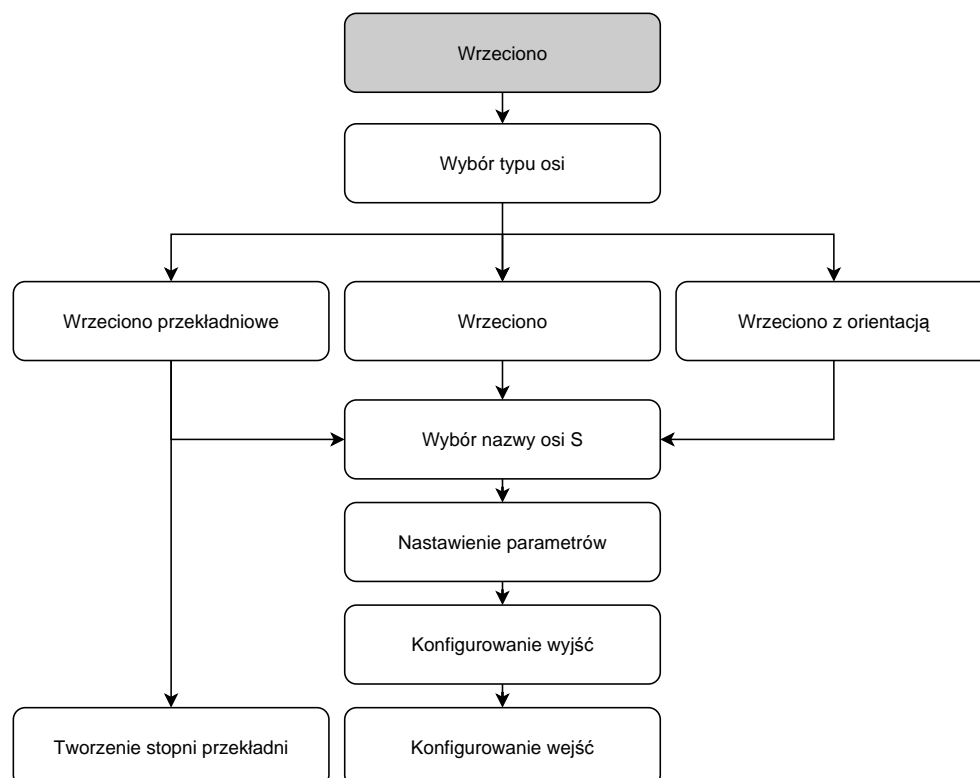
Oprócz tego może być konfigurowane **Wrzeciono z orientacją** . **Wrzeciono z orientacją** można stosować także dla opcji **nacinanie gwintu** .

Oś wrzeciona jest uruchamiana bądź zatrzymywana przy pomocy **M-funkcje** M3/M4 lub odręcznie.

Jeśli **M-funkcje** M3/M4 nie są dostępne, to wrzeciono może być obsługiwane tylko odręcznie. W tym celu należy skonfigurować parametry cyfrowych wejść **Wrzeciono start** i **Wrzeciono stop**.

Wysterowanie osi wrzeciona	Analogowe wyjście	Wejścia	
		Wrzeciono start	Wrzeciono stop
odręcznie	przyporządkowane	przyporządkowane	przyporządkowane
M-funkcje M3/M4	przyporządkowane	nie połączone	nie połączone

Poniższa grafika pokazuje wykonanie konfiguracji:



Oś wrzeciona S

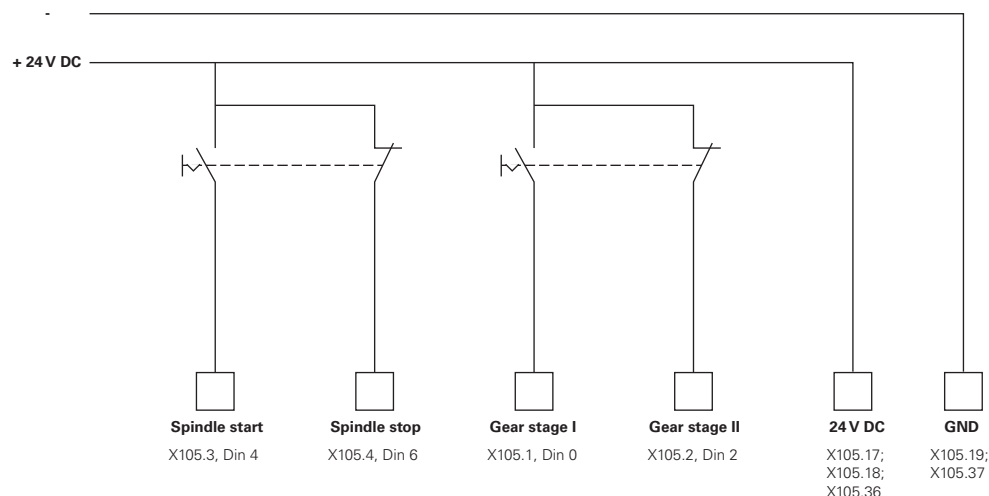
Ustawienia ► Osie ► Oś wrzeciona S

Parametry	Objaśnienie
Nazwa osi	Definicja nazwy osi przedstawianej w podglądzie pozycji Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ S ■ Ustawienie standardowe: S
Typ osi	Definicja typu osi Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Nie zdefiniowano ■ Wrzeciono ■ Wrzeciono przekładniowe ■ Wrzeciono z orientacją
Enkoder	Konfiguracja podłączonego enkodera Dalsze informacje: "Przegląd typowych enkoderów", Strona 92
Kompensacja błędów	Konfigurowanie linearnej kompensacji błędów LEC lub fragmentarycznej linearnej kompensacji błędów SLEC Dalsze informacje: "Przeprowadzenie kompensacji błędów", Strona 100
Wyjścia	Konfiguracja Wyjścia dla wrzeciona Dalsze informacje: "Wyjścia (S)", Strona 132
Wejścia	Konfiguracja Wejścia dla wrzeciona Dalsze informacje: "Wejścia (S)", Strona 134
Biegi przekładni	Konfiguracja Biegi przekładni dla Wrzeciono przekładniowe Dalsze informacje: "Biegi przekładni", Strona 137
Wybór biegu przekładni zewnętrznym sygnałem	Wybór opcji Biegi przekładni Wrzeciono przekładniowe sygnałami zewnętrznymi. Aby móc zmienić Biegi przekładni , musi być przyłożone napięcie DC 24 V do styku X105.17/18/36 Ustawienia <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: wybór Biegi przekładni następuje sygnałami zewnętrznymi ■ OFF: wybór Biegi przekładni następuje manualnie w trybach pracy ■ Wartość standardowa: OFF
Czas rozruchu dla górnego zakresu obrotów wrzeciona	Ustawienie opcji Czas rozruchu od postoju do maksymalnych obrotów Smax dla górnego zakresu obrotów <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 50 ms ... 10000 ms ■ Wartość standardowa: 500
Czas rozruchu dla dolnego zakresu obrotów wrzeciona	Ustawienie opcji Czas rozruchu od postoju do maksymalnych obrotów Smax dla dolnego zakresu obrotów <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 50 ms ... 10000 ms ■ Wartość standardowa: 500

Parametry	Objaśnienie
Punkt załamania charakterystyk czasów rozruchu	Definicja granicy między górnym i dolnym zakresem obrotów wrzeciona. Wartość czasu rozruchu musi być dopasowana do Smax <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 1/min ... 2000 1/min ■ Wartość standardowa: 1500
Minimalna prędkość obrotowa	Ustawienie minimalnej prędkości obrotowej wrzeciona <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 1/min ... 500 1/min ■ Wartość standardowa: 50
Maksymalna prędkość obrotowa wrzeciona dla nastawionego stop wrzeciona	Ustawienie maksymalnych obrotów wrzeciona dla nastawionego stop wrzeciona <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 1/min ... 500 1/min ■ Wartość standardowa: 30
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;"> <p>i Aby móc korzystać z tej funkcji, należy przydzielić wejście do parametru Pozycja wrzeciona . Dalsze informacje: "Wejścia (S)", Strona 134</p> </div>	
Maksymalna prędkość obrotowa wrzeciona dla nacinania gwintu	Ustawienie maksymalnych obrotów wrzeciona dla nacinania gwintu przy gwintowaniu <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 100 1/min ... 2000 1/min ■ Wartość standardowa: 1000
Maksymalna prędkość obrotowa wrzeciona przy pozycjonowaniu	Ustawienie maksymalnych obrotów wrzeciona w sterowanym trybie pracy dla cykli obróbki nacinania gwintów w aplikacji toczenia <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 100 1/min ... 200 1/min ■ Wartość standardowa: 1500

Wybór biegu przekładni zewnętrznym sygnałem

Aby móc zmienić **Biegi przekładni** , musi być przyłożone napięcie zewnętrzne DC 24 V do styku X105.17, X105.18 bądź X105.36.



Czasy rozruchu wrzeciona

Wartość **Punkt załamania charakterystyk czasów rozruchu** rozdziela obroty wrzeciona na dwa zakresy. Dla każdego zakresu może być definiowany własny czas rozruchu:

- **Czas rozruchu dla górnego zakresu obrotów wrzeciona:** Okres czasu, w którym napęd przyspiesza z postoju do maksymalnych obrotów **Smax**
- **Czas rozruchu dla dolnego zakresu obrotów wrzeciona:** Okres czasu, w którym napęd przyspiesza z postoju do maksymalnych obrotów **Smax**

Wyjścia (S)

W ustawieniach wyjść konfigurujesz silnik. W zależności od typu silnika należy dokonać różnych ustawień.

Ustawienia ► Osie ► S ► Wyjścia

Parametry	Objaśnienie
Typ silnika	<ul style="list-style-type: none"> ■ Serwomotor bipolarny: -10 V ... 10 V ■ Serwomotor unipolarny: 0 V ... 10 V ■ Silnik krokowy

Typ silnika: Serwomotor bipolarny

Ustawienia ► Osie ► S ► Wyjścia

Parametry	Objaśnienie
Analogowe wyjście	Przypisanie wyjścia analogowego zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: Nie połączony
Analogowe wyjście jest odwrócone	Jeśli ta funkcja jest aktywna, to sygnał analogowy jest invertowany na wyjściu <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: nie aktywne
Smax	Definicja Prędkość obrotowa wrzeciona , osiąganą przy Umax . <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 1 1/min ... 10000 1/min ■ Wartość standardowa: 2000 Dalsze informacje: "Ustawienia specjalne", Strona 127
Umax	Maksymalne napięcie, wydawane na wyjściu analogowym, dla osiągnięcia Smax . <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 1000 mV ... 10000 mV ■ Wartość standardowa: 9000
Aktywowanie napędu	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla odblokowania napędu zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: Nie połączony

Typ silnika: Serwomotor unipolarny

Ustawienia ► Osie ► S ► Wyjścia

Parametry	Objaśnienie
Analogowe wyjście	Przypisanie wyjścia analogowego zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Analogowe wyjście jest odwrócone	Jeśli ta funkcja jest aktywna, to sygnał analogowy jest invertowany na wyjściu <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: nie aktywne
Smax	Definicja Prędkość obrotowa wrzeczona , osiąganą przy Umax . <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 1 1/min ... 10000 1/min Wartość standardowa: 2000 Dalsze informacje: "Ustawienia specjalne", Strona 127
Umax	Maksymalne napięcie, wydawane na wyjściu analogowym, dla osiągnięcia Smax . <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 1000 mV ... 10000 mV Wartość standardowa: 9000
Aktywacja bieg prawoskrętny	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla aktywacji prawoskrętnego ruchu Wejście musi być skonfigurowane przy wyborze typu silnika Serwomotor unipolarny . <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Aktywacja bieg lewoskrętny	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla aktywacji prawoskrętnego ruchu Wejście musi być skonfigurowane przy wyborze typu silnika Serwomotor unipolarny . <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Aktywowanie napędu	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla odblokowania napędu zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony

Typ silnika: Silnik krokowy

Parametry	Objaśnienie
Wyjście dla silnika krokowego	Przypisanie wyjścia silnika krokowego zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Minimalna częstot.kroku	Definicja minimalnej częstotliwości kroku podłączonego silnika krokowego <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 kHz ... 1000 kHz Wartość standardowa: 0 000
Maksymalna częstot. kroku	Definicja maksymalnej częstotliwości krokowej podłączonego silnika krokowego <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 kHz ... 1000 kHz Wartość standardowa: 20 000
Sygnal kierunku jest odwrócony	Aktywacja funkcji, jeśli ma być zmieniany kierunek obrotu podłączonego silnika krokowego <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: nie aktywne
Smax	Definicja Prędkość obrotowa wrzeciona , osiąganą przy Umax . <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 1 1/min ... 10000 1/min Wartość standardowa: 2000 Dalsze informacje: "Ustawienia specjalne", Strona 127
Aktywowanie napędu	Przypisanie wyjścia cyfrowego dla odblokowania napędu zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony

Wejścia (S)

Ustawienia ► Osie ► S ► Wejścia

Parametry	Objaśnienie
Polecenia przemieszczenia od cyfrowego wejścia	Konfiguracja poleceń przemieszczenia dla cyfrowego wejścia wrzeciona nie np. klawisze Jog dla startu wrzeciona i stopu wrzeciona
Cyfrowe wejścia zwolnienia	Konfiguracja cyfrowych wejść dla odblokowania wrzeciona
Odczyt obrotów przez cyfrowe wejście	Konfiguracja odczytu rzeczywistych obrotów; przypisać wejście, jeśli ma być wyświetlana rzeczywista prędkość obrotowa; podanie prędkości obrotowej przy napięciu wejściowym 5 V



Polecenia przemieszczenia od cyfrowego wejścia (S)

Ustawienia ► Osie ► S ► Wejścia ► Polecenia przemieszczenia od cyfrowego wejścia

Parametry	Objaśnienie
Zwolnić cyfrowe polecenia przemieszczenia	Wykorzystanie cyfrowych rozkazów przemieszczenia <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: ON lub OFF Wartość standardowa: OFF
Wrzecziono start	Przypisanie cyfrowego wejścia dla startu wrzeciona zgodnie z obłożeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Wrzecziono stop	Przypisanie cyfrowego wejścia dla stop wrzeciona zgodnie z obłożeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony

Cyfrowe wejścia aktywacji (S)

Ustawienia ► Osie ► S ► Wejścia ► Cyfrowe wejścia zwolnienia

Parametry	Objaśnienie
Gotowość wrzeciona	Przypisanie cyfrowego wejścia, pokazuje, iż wrzecziono znajduje się w bezbłędnym stanie <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Przerwanie działania wrzeciona	Przypisanie cyfrowego wejścia; przełącza aktywny stan skonfigurowanego analogowego wyjścia wrzeciona natychmiast bezprądowo. Ruch wrzeciona zostaje zatrzymany bez rampy, niekiedy zatrzymuje się automatycznie przemieszczana oś i powstrzymano jest aktywowanie wrzeciona. <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p> Za natychmiastowe zatrzymanie wrzeciona odpowiada producent obrabiarek.</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Zabezpieczenie ochronne wrzeciona	Przypisanie cyfrowego wejścia, pokazuje, czy dostępne zabezpieczenie wrzeciona jest otwarte czy też zamknięte Ten sygnał wpływa na komunikaty o błędach i przebieg programu. <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p> Za natychmiastowe zatrzymanie wrzeciona przy otwartym zabezpieczeniu wrzeciona odpowiada producent obrabiarek.</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Położenie końcowe pinoli +	Przypisanie cyfrowego wejścia dla górnego wyłącznika końcowego pinoli. Wejście wykorzystywane jest dla rewersowania wrzeciona przy nacinaniu gwintu <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Położenie końcowe pinoli -	Przypisanie cyfrowego wejścia dla dolnego wyłącznika końcowego pinoli. Wejście wykorzystywane jest dla rewersowania wrzeciona przy nacinaniu gwintu <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony

Parametry	Objaśnienie
Pozycja wrzeciona	Przydzielenie cyfrowego wejścia; sygnał odłącza wrzeciono przy nastawionych pod Maksymalna prędkość obrotowa wrzeciona dla nastawionego stop wrzeciona obrotach od zasilania przy zatrzymaniu w żądanym położeniu <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Aktywowanie wrzeciona bieg lewoskrętny	Przydzielenie cyfrowego wejścia dla kierunku obrotu wrzeciona w ruchu lewoskrętnym zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Zewnętrzny sygnał wejściowy ma priorytet odnośnie kierunku obrotu ustawionego w Menu OEM bądź w menu Programowanie</p> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Zewnętrzny sygnał jest ewaluowany tylko, jeśli na cyfrowym wejściu dla Wrzeciono start występuje stały poziom high.</p> </div>


Odczyt obrotów przez cyfrowe wejście (S)

Ustawienia ► Osie ► S ► Wejścia ► Odczyt obrotów przez cyfrowe wejście

Parametry	Objaśnienie
Odczyt obrotów przez cyfrowe wejście	Aktywacja wyświetlania obrotów wrzeciona w odczycie położenia <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: ON lub OFF Wartość standardowa: OFF
Wejście dla odczytu obrotów	Przydzielenie cyfrowego wejścia zgodnie z obciążeniem pinów <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Nie połączony
Obroty przy napięciu wejściowym 5 V	Wpisywanie obrotów wrzeciona przy napięciu wejściowym wynoszącym 5 V <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: 2000 <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Zmierzone napięcie wejściowe jest przeliczane ze współczynnikiem Obroty przy napięciu wejściowym 5 V. Wynik pojawia się w odczycie położenia jako rzeczywiste obroty.</p> </div>

Biegi przekładni dołączyć

Ustawienia ► Osie ► S ► Biegi przekładni ► +

Parametry	Objaśnienie
	Dołączenie nowego stopnia przekładni z nazwą domyślną

Biegi przekładni

Ustawienia ► Osie ► S ► Biegi przekładni

Parametry	Objaśnienie
Nazwa	Podanie nazwy dla stopnia przekładni <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Stage [n]
Smax	Definicja Prędkość obrotowa wrzeciona , osiąganą przy Umax . <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 1 1/min ... 10000 1/min Wartość standardowa: 2000
Czas rozruchu dla górnego zakresu obrotów wrzeciona	Ustawienie koniecznego Czas rozruchu aż zostanie osiągnięte Smax . <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 50 ms ... 10000 ms Wartość standardowa: 500
Czas rozruchu dla dolnego zakresu obrotów wrzeciona	Ustawienie koniecznego Czas rozruchu aż zostanie osiągnięte Smax . <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 50 ms ... 10000 ms Wartość standardowa: 500
Punkt załamania charakterystyk czasów rozruchu	Ustawienie obrotów wrzeciona, zaznaczające przejście od górnego do dolnego zakresu obrotów wrzeciona <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 1/min ... 2000 1/min Wartość standardowa: 1500
Minimalna prędkość obrotowa	Ustawienie minimalnej prędkości obrotowej wrzeciona <ul style="list-style-type: none"> Zakres ustawienia: 0 1/min ... 10000 1/min Wartość standardowa: 50
Usunąć	Usuwanie wybranego stopnia przekładni

4.6.10 Elektroniczne kółko ręczne konfigurować

Aby móc przemieszczać oś za pomocą elektronicznego kółka ręcznego, należy skonfigurować różne parametry. Poniżej znajduje się przegląd konfiguracji elektronicznego kółka ręcznego.

Proszę postąpić następująco:

- Wybrać typ osi **Elektroniczne kółko ręczne** .
- Wprowadzić ustawienia enkoderów dla używanego kółka ręcznego
- Przypisać kółko ręczne do pożądanej osi

Wybrać typ osi Elektroniczne kółko ręczne .

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi>

Parametry	Objaśnienie
Typ osi	Definicja typu osi <ul style="list-style-type: none"> Elektroniczne kółko ręczne

Konfigurowanie enkodera elektronicznego kółka ręcznego

Najpierw należy podać parametry używanego enkodera dla elektronicznego kółka ręcznego.

Ustawienia ► Osie ► H1, H2, ... ► Enkoder

Dalsze informacje: "Konfigurowanie osi dla enkoderów z 1 V_{SS}- lub 11 μA_{SS}- interfejsem", Strona 94

Dalsze informacje: "Konfigurowanie osi dla enkoderów z interfejsem EnDat", Strona 93

Przypisanie kółka i dopasowanie

Teraz należy przypisać kółko ręczne do pożądanej osi i wprowadzić ustawienia dla kółka ręcznego. Należy dopasować je ewentualnie do specyficznych właściwości obrabiarki.

Ustawienia ► Osie ► X, Y ... ► Wejścia ► Polecenia przemieszczenia od elektr.kółka ręcznego

Parametry	Objaśnienie
Polecenia przemieszczenia od elektr.kółka ręcznego włączyć	Aktywacja poleceń przemieszczenia elektronicznego kółka ręcznego <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
Wybór elektronicznego kółka ręcznego	Na liście rozwijalnej wybrać pożądane kółko ręczne
Inwertowanie kierunku zliczania	Jeśli kierunek zliczania ma być odwrócony to należy aktywować funkcję
Przeliczenie narzucenia posuwu w trybie pracy kółka ręcz.	Przy aktywnej funkcji aktualne narzucenie zmiany posuwu jest przeliczane przy przemieszczaniu kółka ręcznego
Obliczanie posuwu docelow. w trybie pracy z kółkiem ręcznym	Przy aktywnej funkcji aktualne narzucenie zmiany posuwu jest przeliczane przy przemieszczaniu kółka ręcznego
Różnica pozycji na jeden obrót	Wprowadzenie różnicy pozycji na jeden obrót. Za pomocą tego parametru określane jest przemieszczenie linearne na jeden obrót kółka <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0001 mm ... 8000 mm ■ Wartość standardowa: 2.5
Maksymalna różnica pozycji	Wpisywanie maksymalnej różnicy pozycji. Przy pomocy tego parametru można ograniczyć wygenerowany zapas kółka odnośnie osi linearnej <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0005 mm ... 20000 mm ■ Wartość standardowa: 20
Rozdzielczość	Wpis rozdzielczości elektronicznego kółka ręcznego, jak ma ono się przemieszczać. W tym parametrze określamy, jak precyzyjnie bądź zgrubnie przesuwa się oś <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 1 μm ... 65000 μm ■ Wartość standardowa: 1
Klawisz zezwolenia dla instrukcji przemieszczenia od el.kółka ręcznego	Przypisanie cyfrowego wejścia, dla aktywacji elektronicznego kółka ręcznego

4.6.11 Sprzężanie osi

Jeśli osie są sprzężane ze sobą, to urządzenie przelicza wartości położenia obydwu osi odpowiednio do wybranego rodzaju przeliczenia. Na odczycie położenia wyświetlana jest tylko oś główna z obliczoną wartością położenia.



Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi>

Parametry	Objaśnienie
Typ osi	<p>Definicja typu osi</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Sprzężona oś: oś, której wartość położenia jest przeliczana z osią główną <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 5px 0;"> <p>i Osie sprzężenia nie pojawiają się w odczycie położenia. Oś położenia pokazuje tylko oś główną z obliczoną wartością położenia obydwu osi.</p> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 5px 0;"> <p>i W przypadku osi sprzężenia urządzenie dopasowuje nazwę osi automatycznie. Nazwa osi składa się z nazwy osi głównej oraz wybranej metody przeliczania, np. +X.</p> </div>
Sprzężona oś główna	<p>Wybór osi głównej, z którą sprzężana jest dana oś</p> <p>Wartość standardowa: brak</p>
Przeliczenie z osią główną	<p>Rodzaj przeliczenia wartości położenia osi głównej i osi sprzężenia</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ +: wartości położenia są dodawane (oś główna + oś sprzężenia) ■ -: wartości położenia są odejmowane (oś główna - oś sprzężenia) ■ Wartość standardowa: +

4.6.12 Oś średnicy

Jeśli nie chcesz pracować z tabelą punktów odniesienia lub tabelą narzędzi, możesz aktywować bezpośrednio wprowadzanie danych za pomocą etykiety osi X.

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► Oś średnicy


Parametry	Objaśnienie
Ustawienie punktu odniesienia poprzez etykietę osi	<p>Ustalenie, czy ma zostać uaktywnione szybkie ustawienie punktu odniesienia poprzez etykietę (label) osi</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <p> Ustawienie punktu odniesienia poprzez etykietę osi może prowadzić do nieprzewidzianego przesuwania punktu odniesienia dalej od centrum obrabianego detalu.</p> </div> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: ustawienie punktu odniesienia poprzez etykietę osi jest aktywne ■ OFF: ustawienie punktu odniesienia poprzez etykietę osi nie jest aktywne ■ Wartość standardowa: OFF
Uwzględnić punkty odniesienia przy CSS	<p>Ustalenie, czy punkty odniesienia mają być uwzględniane przy CSS</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <p> Uwzględnianie punktów odniesienia przy CSS może prowadzić do stanu, przy którym CSS nie oddziałuje więcej na fizyczny punkt środkowy obrabianego detalu.</p> </div> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: uwzględnianie wartości punktów odniesienia przy CSS jest aktywne ■ OFF: uwzględnianie wartości punktów odniesienia przy CSS nie jest aktywne ■ Wartość standardowa: OFF

4.6.13 Konfigurowanie nacinania gwintu (opcja software NC)

Dostępna jest możliwość toczenia gwintu na tokarce z wysterowaniem NC. Jako oś rotacji dla nacinania gwintu może być stosowane wrzeciono z orientacją S lub jako oś NC skonfigurowana oś C.

Warunki:

- Oś Z skonfigurowana jako oś NC
- Oś X skonfigurowana jako oś NC
- Oś C skonfigurowana jako oś NC lub skonfigurowane wrzeciono z orientacją

 Należy zwrócić uwagę, aby w przypadku **Ustawienia enkoderów dla osi C Tryb wskazania** był skonfigurowany albo od **0° ... 360°** albo od **-180° ... 180°**. Tryb wskazania **-∞ ... ∞** nie jest obsługiwany.

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► nacinanie gwintu

Parametry	Objaśnienie
Oś rotacji	Wybór osi rotacji dla nacinania gwintu W zależności od konstrukcji obrabiarki oraz od konfiguracji osi dostępne są następujące osie rotacji: <ul style="list-style-type: none"> ■ Brak ■ Oś S (wrzeciono) ■ Oś C
Prędkość dla prepozycjonowania osi rotacji	Ustawienie szybkości dla pozycjonowania wstępnego osi rotacji S : <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 1/min ... 2000 1/min ■ Wartość standardowa: 0
Posuw prepozycjonowania osi rotacji	Ustawienie posuwu dla pozycjonowania wstępnego osi rotacji C : <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 °/min ... 2000 °/min ■ Wartość standardowa: 0

4.6.14 Znaczniki referencyjne


Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► Znaczniki referencyjne


Parametry	Objaśnienie
Szukanie znaczników referencyjnych po starcie urządzenia	<p>Ustawienie szukania znaczników referencyjnych po starcie urządzenia</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: szukanie znaczników referencyjnych musi być wykonane po starcie urządzenia ■ OFF: szukanie znaczników referencyjnych po starcie urządzenia nie jest wymagane ■ Wartość standardowa: ON
Anulowanie szukania znaczników referencyjnych możliwe dla wszystkich użytkowników	<p>Określenie, czy szukanie znaczników referencyjnych może być przerwane przez wszystkie typy użytkowników</p> <p>Ustawienia</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: każdy typ użytkownika może przerwać szukanie znaczników referencyjnych ■ OFF: tylko typ użytkownika OEM lub Setup może anulować szukanie znaczników referencyjnych ■ Wartość standardowa: OFF
Szukanie znaczników referencyjnych	Start uruchamia szukanie znaczników referencyjnych i otwiera strefę roboczą
Status szukania znaczników referencyjnych	<p>Wskazanie, czy szukanie znaczników referencyjnych było udane</p> <p>Wskazanie:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Udana ■ Nieudana
Anulowanie szukania znaczników referencyjnych	<p>Wskazanie, czy szukanie znaczników referencyjnych zostało przerwane</p> <p>Wskazanie:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Tak ■ Nie

Włączenie szukania znaczników referencyjnych

Przy pomocy znaczników referencyjnych urządzenie może referencjonować stół obrabiarki względem obrabiarki. Przy włączonym szukaniu znaczników referencyjnych zostaje po starcie urządzenia wyświetlany asystent, żądający od obsługującego, przemieszczenia osi w celu szukania znaczników referencyjnych.

Warunek: zamontowane przetworniki dysponują znacznikami referencyjnymi, skonfigurowanymi w parametrach osiowych.

 W przypadku enkoderów z interfejsem EnDat może zostać pominięte szukanie znaczników referencyjnych, ponieważ osie są referencjonowane automatycznie.

 W zależności od konfiguracji automatyczne szukanie znaczników referencyjnych może także zostać anulowane po uruchomieniu urządzenia.
Dalsze informacje: "Znaczniki referencyjne (Enkoder)", Strona 98



▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia** .



- ▶ Na **Osie** kliknąć
- ▶ Otworzyć jedno po drugim:
 - **Ogólne nastawienia**
 - **Znaczniki referencyjne**
- ▶ **Szukanie znaczników referencyjnych po starcie urządzenia** suwakiem **ON/OFF** aktywować
- Znaczniki referencyjne muszą zostać przejechane po każdym starcie urządzenia.
- Funkcjonalność urządzenia dostępna jest dopiero po operacji szukania znaczników referencyjnych.
- Po udanym znalezieniu znaczników referencyjnych symbol referencji nie miga więcej.
Dalsze informacje: "Elementy obsługi cyfrowego odczytu pozycji", Strona 41

4.7 Konfigurowanie funkcji M

Dla zabiegów obróbkowych można także, w zależności od konfiguracji obrabiarki, wykorzystywać funkcje M (funkcje maszynowe). Za pomocą funkcji M można wpływać na następujące czynniki:

- funkcje obrabiarki, jak na przykład włączanie i wyłączanie obrotów wrzeciona i chłodziwa
- przebieg programu

Można stosować funkcje M jako typ bloku przy programowaniu i w przebiegu programu.

Dalsze informacje: "Funkcje maszynowe", Strona 264

Można opcjonalnie do wywołania funkcji M w przebiegu programu wyświetlać grafikę.

Dalsze informacje: "Konfigurowanie funkcji M", Strona 152

W urządzeniu rozróżniane są standardowe funkcje M oraz specyficzne funkcje M producenta.

4.7.1 Standardowe funkcje M

Urządzenie obsługuje następujące standardowe funkcje M (zorientowane na DIN 66025/ISO 6983):

Kod	Opis
M2	Przebieg programu STOP, wrzeciono STOP, chłodziwo OFF
M3	Obrót wrzeciona w kierunku ruchu wskazówek zegara
M4	Obrót wrzeciona przeciwnie do ruchu wskazówek zegara
M5	Wrzeciono STOP
M8	Chłodziwo ON
M9	Chłodziwo OFF
M30	Przebieg programu STOP, wrzeciono STOP, chłodziwo OFF

Te funkcje M są faktycznie niezależne od obrabiarki, jednakże niektóre funkcje M są zależne od konfiguracji obrabiarki (np. funkcje wrzeciona).

4.7.2 Specyficzne funkcje M

 Specyficzne funkcje M producenta M100 do M120 są tylko dostępne, jeśli podłączone wyjście zostanie uprzednio skonfigurowane.

Urządzenie obsługuje także specyficzne funkcje M z następującymi właściwościami:

- zakres numerów definiowalny od M100 do M120
- funkcja zależna od producenta obrabiarki
- wykorzystanie na pasku OEM

Dalsze informacje: "Menu OEM konfigurować", Strona 145


4.8 Zakres OEM

W strefie **Zakres OEM** fachowiec przeprowadzający włączenie do eksploatacji ma możliwość dokonywania specyficznych dopasowań na urządzeniu:

- **Dokumentacja:** OEM-dokumentacja, np. dołączenie wskazówek serwisowych
- **Ekran startowy:** definiowanie ekranu startowego z własnym logo firmowym
- **Menu OEM:** konfigurowanie paska OEM ze specyficznymi funkcjami
- **Ustawienia:** wybrać aplikację, elementy odczytu i dopasować komunikaty
- **Zrzuty ekranu:** skonfigurować urządzenie z programem ScreenshotClient dla generowania zrzutów ekranu

4.8.1 Pobranie i dodanie dokumentacji

Można zachować dokumentację urządzenia na urządzeniu oraz dokonywać jej przeglądu bezpośrednio na urządzeniu.

 Można pobierać tylko dokumenty w formacie *.pdf jako dokumentację. Dokumenty innych formatów plików urządzenie nie są pokazywane.

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Dokumentacja

Parametry	Objaśnienie
Wybór dokumentacji	Wybór pliku (typ pliku: PDF). Plik zostaje automatycznie skopiowany do odpowiedniego foldera urządzenia

4.8.2 Ekran startowy dodać

W włączeniu urządzenia można wyświetlać specyficzny dla OEM ekran startowy, np. z nazwą firmy lub z logo firmowym. W tym celu należy zachować w urządzeniu plik grafiki z następującymi właściwościami:

- Typ plików: PNG lub JPG
- Rozdzielczość: 96 dpi
- Format grafiki: 16:10 (w innych formatach są odpowiednio skalowane)
- Wielkość zdjęcia: max. 1280 x 800 px

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Ekran startowy

Parametry	Objaśnienie
Wybór ekranu startowego	Wybór pliku zdjęcia, który ma być wyświetlany jako ekran startowy (typ pliku: PNG lub JPG) Dalsze informacje: "Ekran startowy dodać", Strona 145
Usuń ekran startowy	Usuń usuwa zdefiniowany przez użytkownika ekran startowy i odtwarza podgląd standardowy



Jeśli zostają zachowywane w pamięci pliki użytkownika, to zachowywany jest także specyficzny ekran startowy OEM i może on być odtworzony później.

Dalsze informacje: "Zabezpieczenie plików użytkownika", Strona 158

4.8.3 Menu OEM konfigurować

Można dokonywać konfiguracji wyświetlanego ekranu i wpisów w menu paska OEM.



Jeśli należy konfigurować więcej wpisów w menu, niż może być wyświetlanych w **Menu OEM**, to można **Menu OEM** przewijać pionowo.

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Menu OEM

Parametry	Objaśnienie
Menu wyświetlić	Wyświetlenie Menu OEM Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: Menu OEM zostaje wyświetlane w masce odpowiednich trybów pracy ■ OFF: Menu OEM nie zostaje wyświetlane Wartość standardowa: OFF
Wpisy w menu	Konfiguracja Wpisy w menu w Menu OEM

Dodanie wpisów na pasku

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Menu OEM ► Wpisy w menu ► +

Parametry	Objaśnienie
Opis	Opis wpisu na pasku w Menu OEM
Typ	Wybór nowego wpisu na pasku w Menu OEM Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Puste ■ Logo ■ Prędkość obrotowa wrzeciona ■ Funkcja M ■ Funkcje specj. ■ Dokument Wartość standardowa: Puste
Parametry	Dostępne parametry zależne są od typu wybranego wpisu na pasku: <ul style="list-style-type: none"> ■ Logo ■ Prędkość obrotowa wrzeciona ■ M-funkcje ■ Funkcje specj. ■ Dokument
Usunąć wpis w menu	Usuwanie wpisu na pasku z Menu OEM

Konfigurowanie logo OEM

Na pasku OEM można wyświetlać specyficzne dla OEM logo firmy Opcjonalnie można kliknięciem na logo OEM otworzyć plik PDF z dokumentacją OEM.

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Menu OEM ► Wpisy w menu ► Logo

Parametry	Objaśnienie
Opis	Opis wpisu na pasku w Menu OEM
Typ	Logo
Wybrać logo	Wybrać pożądaną ilustrację dla prezentacji
Powiązanie z dokumentacją	Wykorzystywanie logo do wywołania powiązanej dokumentacji Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Brak ■ Instrukcja obsługi ■ OEM wskazówki serwisowe Wartość standardowa: Brak
Załadować plik obrazów	Kopiowanie wybranego pliku graficznego w lokalizacji pamięci /Oem/Images <ul style="list-style-type: none"> ■ Typ pliku: PNG, JPG, PPM, BMP lub SVG ■ Wielkość obrazu: max. 140 x 70 px
Usunąć wpis w menu	Usuwanie wpisu na pasku z Menu OEM

Konfigurowanie wartości zadanych dla prędkości obrotowej wrzeciona

Na pasku OEM można definiować wpisy w menu, sterujące w zależności od konfiguracji obrabiarki prędkościami obrotowymi wrzeciona.



Można także skonfigurowane prędkości obrotowe wrzeciona kliknięciem i trzymaniem pola **Prędkość obrotowa wrzeciona** nadpisywać wartością aktualnie nastawionej prędkości obrotowej osi wrzeciona.

Dalsze informacje: "Wywołanie funkcji w Menu OEM .", Strona 51

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Menu OEM ► Wpisy w menu ►
Prędkość obrotowa wrzeciona

Parametry	Objaśnienie
Opis	Opis wpisu na pasku w Menu OEM
Typ	Prędkość obrotowa wrzeciona
Wrzeciono	S
Prędkość obrotowa wrzeciona	Ustawienie prędkości obrotowej wrzeciona <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: w zależności od konfiguracji osi wrzeciona S ■ Wartość standardowa: 0
Usunąć wpis w menu	Usuwanie wpisu na pasku z Menu OEM

Konfigurowanie funkcji M

Na pasku OEM można definiować wpisy w menu, sterujące w zależności od konfiguracji obrabiarki zastosowaniem funkcji M.



Specyficzne funkcje M producenta M100 do M120 są tylko dostępne, jeśli podłączone wyjście zostanie uprzednio skonfigurowane.

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Menu OEM ► Wpisy w menu ►
Funkcja M

Parametry	Objaśnienie
Opis	Opis wpisu na pasku w Menu OEM
Typ	Funkcja M
Numer funkcji M	Wybór pożądanej funkcji M Zakresy ustawienia <ul style="list-style-type: none"> ■ 100.T ... 120.T (TOGGLE: przełącza przy naciśnięciu między stanami) ■ 100.P ... 120.P (PULSE: długość może być ustawiona poprzez Okres trwania impulsu) ■ Wartość standardowa: puste
Okres trwania impulsu	Wybór długości high-aktywnego impulsu Zakres ustawienia <ul style="list-style-type: none"> ■ 8 ms ... 1500 ms ■ Wartość standardowa: 500 ms
Restart	Restart okresu trwania impulsu <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
Wybrać obraz dla aktywnej funkcji	Wybrać pożądaną grafikę dla prezentacji aktywnej funkcji
Wybrać obraz dla nieaktywnej funkcji	Wybrać pożądaną grafikę dla prezentacji nieaktywnej funkcji
Załadować plik obrazów	Kopiowanie wybranego pliku graficznego w lokalizacji pamięci /Oem/Images <ul style="list-style-type: none"> ■ Typ pliku: PNG, JPG, PPM, BMP lub SVG ■ Wielkość zdjęcia: max. 100 x 70 px
Usunąć wpis w menu	Usuwanie wpisu na pasku z Menu OEM

Konfigurowanie funkcji specjalnych

Na pasku OEM można definiować wpisy w menu, sterujące specjalnymi funkcjami podłączonej obrabiarki.



Dostępne funkcje zależne są od konfiguracji urządzenia oraz podłączonej obrabiarki.

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Menu OEM ► Wpisy w menu ►
Funkcje specj.

Parametry	Objaśnienie
Opis	Opis wpisu na pasku w Menu OEM
Typ	Funkcje specj.
Funkcja	Wybór pożądanej funkcji specjalnej Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ nacinanie gwintu ■ Kierunek wrzeciona ■ Chłodziwo ■ Chłodziwo przy pracy wrzeciona ■ Oś zablokować ■ Remove axes from control ■ Oś narzędzia wyzerować ■ Start central drive Wartość standardowa: nacinanie gwintu
Kierunek	Tylko dla funkcji Start central drive : Wybór kierunku przemieszczenia (dodatni lub ujemny) Jeśli do napędu przypisany jest silnik unipolarny bez zezwolenia na zmianę kierunku obrotów, wówczas kierunek może zostać ustawiony w tym miejscu
Otwarty obwód regulacji położenia	Tylko dla funkcji Start central drive : Parametr ten powoduje, że osie centralnego napędu nie są sterowane, a na wyjściu pojawia się tylko napięcie <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
Oś obrotu	Tylko dla funkcji Start central drive : To ustawienie definiuje, czy chodzi o oś obrotu <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
Fmax	Tylko dla funkcji Start central drive : To ustawienie definiuje maksymalną szybkość, która jest ustawiana odnośnie maksymalnego napięcia konfiguracji centralnego napędu <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 100 mm/min ... 10000 mm/min ■ Wartość standardowa: 100

Parametry	Objaśnienie
Czas rozruchu	Tylko dla funkcji Start central drive : Konfiguracja zachowania przy przyśpieszaniu i przy hamowaniu; okres czasu, w którym napęd przyśpiesza od postoju do maksymalnego posuwu Fmax lub wyhamowuje od maksymalnego posuwu do zatrzymania <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 100 ms ... 10000 ms ■ Wartość standardowa: 0
Wybrać oś	Tylko dla funkcji Oś zablokować i Remove axes from control : Wybrać osie, które mają być zaciskane bądź wyłączone z układu sterowania Wielokrotny wybór jest możliwy
Wrzeciono	Tylko dla funkcji Kierunek wrzeciona : S
Wybrać obraz dla kierunku wrzeciona zgodnie z RWZ	Tylko dla funkcji Kierunek wrzeciona : Wybrać pożądaną ilustrację dla kierunku obrotów wrzeciona zgodnie z RWZ
Wybrać obraz dla kierunku wrzeciona przeciwnie do RWZ	Tylko dla funkcji Kierunek wrzeciona : Wybrać pożądaną ilustrację dla kierunku obrotów wrzeciona przeciwnie do RWZ
Wybrać obraz dla aktywnej funkcji	Wybrać pożądaną grafikę dla prezentacji aktywnej funkcji
Wybrać obraz dla nieaktywnej funkcji	Wybrać pożądaną grafikę dla prezentacji nieaktywnej funkcji
Załadować plik obrazów	Kopiowanie wybranego pliku graficznego w lokalizacji pamięci /Oem/Images <ul style="list-style-type: none"> ■ Typ pliku: PNG, JPG, PPM, BMP lub SVG ■ Wielkość zdjęcia: max. 100 x 70 px
Usunąć wpis w menu	Usuwanie wpisu na pasku z Menu OEM

Konfigurowanie dokumentów

Na pasku OEM można definiować wpisy menu, wyświetlające dodatkowe dokumenty. W tym celu należy zachować w urządzeniu odpowiedni plik w formacie PDF.

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Menu OEM ► Wpisy w menu ► Dokument

Parametry	Objaśnienie
Opis	Opis wpisu na pasku w Menu OEM
Typ	Dokument
Wybrać dokument	Wybrać pożądaną dokument
Wybrać obraz dla wskazania	Wybrać pożądaną grafikę dla prezentacji funkcji
Załadować plik obrazów	Kopiowanie wybranego pliku graficznego w lokalizacji pamięci /Oem/Images
Usunąć wpis w menu	Usuwanie wpisu na pasku z Menu OEM

4.8.4 Dopasowanie wskazania

Można dopasować wskazanie potencjometrów override w menu **Praca ręczna** i **Tryb MDI**. Poza tym można definiować układ klawiatury dla klawiatury ekranowej.

Wskazanie regulacji override dopasować

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Ustawienia

Parametry	Objaśnienie
Wskazanie regulacji override	Rodzaj odczytu override w trybach pracy Praca ręczna i MDI Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Procent: regulacja override jest wyświetlana w procentach od nastawionego maksymalnego posuwu ■ Wartość: regulacja override jest wyświetlana w mm/min Wartość standardowa: Procent

Definiowanie układu klawiatury

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Ustawienia

Parametry	Objaśnienie
Design klawiatury	Wybór układu klawiatury Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Standard: potwierdzenie wprowadzenia z (Return) ■ TNC: potwierdzenie wprowadzenia z (Enter) Wartość standardowa: Standard

4.8.5 Dopasowanie wykonania programu

Jako OEM możesz konfigurować rodzaj wykonania programu. Możesz konfigurować np. funkcje M. Jeśli stosowany jest napęd centralny, to możesz zmodyfikować obraz standardowy dla centralnego napędu.


Wykonanie programu

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Ustawienia ► Wykonanie programu

Parametry	Objaśnienie
Use rapid traverse key to ignore programmed feed rate	Ustawiony bądź zaprogramowany posuw jest ignorowany w trybach pracy MDI bądź Przebieg programu przy naciśnięciu klawisza posuwu szybkiego <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
Automatyczne dalsze przełączenie przy osiągnięciu górnego położenia końcowego pinoli	Automatyczne dalsze przełączenie przy odpracowywaniu wzorców odwiertów następuje zawsze wtedy, kiedy górny wyłącznik krańcowy pinoli zostanie osiągnięty <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
M-funkcje	Konfiguracja patrz "Konfigurowanie funkcji M", Strona 152
Centralny napęd	Przypisanie grafiki, wyświetlanej przy wykonaniu wiersza odpracowywania dla ustawienia kierunku osi; patrz "Konfigurowanie centralnego napędu", Strona 153

Konfigurowanie funkcji M

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Ustawienia ► Wykonanie programu ► M-funkcje

Parametry	Objaśnienie
Numer funkcji M	<p>Podanie numeru nowej funkcji M</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: M2.0 ... M120.0 (0: przypisane do funkcji M wyjście jest przełączane na nieaktywne) ■ Zakres ustawienia: M2.1 ... M120.1 (1: przypisane do funkcji M wyjście jest przełączane na aktywne) ■ Zakres ustawienia: M2.2 ... M120.2 (2: przypisane do funkcji M wyjście wydaje high-aktywny impuls 8 ms)
Automatyczne wykonanie	<p>Ustawienie, czy pojedyncza funkcja M ma być wykonywana automatycznie podczas przebiegu programu czy też należy pokwitować meldunek.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Ustawienie standardowe: OFF wykonanie należy pokwitować ■ ON wykonanie nie musi być kwitowane
Wybrać obraz dla dialogu podczas wykonania programu	<p>Wybrać pożądaną grafikę dla prezentacji podczas przebiegu programu</p>
Załadować plik obrazów	<p>Kopiowanie wybranego pliku graficznego w lokalizacji pamięci /Oem/Images</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Typ pliku: PNG, JPG, PPM, BMP lub SVG ■ Wielkość obrazu: max. 160 x 160 px
Help text ID or help text for programming	<p>Wybór pożądanego typu tekstu. Można podać ID tekstu i tym samym wybrać tekst komunikatu z bazy danych tekstowych. Alternatywnie można bezpośrednio wpisać nowy tekst komunikatu</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p> Gdy dokonuje się zmiany języka użytkownika urządzenia, to wyświetlane są tłumaczenia tekstów meldunków z bazy danych. Bezpośrednio wprowadzane teksty komunikatów nie są wyświetlane z tłumaczeniem.</p> </div> <p>Dalsze informacje: "GenerowanieBaza danych tekstowych", Strona 154</p>
Wpis usuń	<p>Usuwanie wpisu</p>

Konfigurowanie centralnego napędu

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Ustawienia ► Wykonanie programu ► Centralny napęd

Parametry	Objaśnienie
Oś	Nazwa osi <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: np. X, X+, X- Mogą być wybierane tylko skonfigurowane osie
Wybrać obraz dla dialogu podczas wykonania programu	Wybrać pożądaną grafikę dla prezentacji podczas przebiegu programu
Załadować plik obrazów	Kopiowanie wybranego pliku graficznego w lokalizacji pamięci /Oem/Images <ul style="list-style-type: none"> ■ Typ pliku: PNG, JPG, PPM, BMP lub SVG ■ Wielkość obrazu: max. 160 x 160 px
Wpis usuń	Usuwanie wpisu

4.8.6 Dopasowanie komunikatów o błędach

Przy autoryzacji OEM można definiować specyficzne komunikaty o błędach, które albo nadpisują standardowe komunikaty albo są wyświetlane jako dodatkowe komunikaty, generowane przez zdefiniowane sygnały wejściowe. W tym celu może być utworzona baza danych, zawierająca specyficzne komunikaty o błędach.

Generowanie Baza danych tekstowych

Urządzenie daje możliwość importowania własnej bazy danych tekstowych. Przy pomocy parametru **Komunikaty** można wyświetlać różne komunikaty.

Dla bazy danych tekstowych ze specyficznymi dla OEM komunikatami o błędach generowany jest na komputerze plik typu "*.xml" a w pliku tym zachowywane są wpisy pojedynczych tekstów meldunków.

Plik XML musi posiadać kodowanie plików UTF-8. Poniższa ilustracja pokazuje poprawną strukturę pliku XML:

```

1  <?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
2  <source version="1">
3    <entry id="ID_OEM_EMERGENCY_STOP">
4      <text lang="de">Der Not-Aus ist aktiv.</text>
5      <text lang="cs">Nouzové zastavení je aktivní.</text>
6      <text lang="en">The emergency stop is active.</text>
7      <text lang="fr">L&apos;arr&eacute;t d&apos;urgence est actif.</text>
8      <text lang="it">L&apos;arresto d&apos;emergenza è attivo.</text>
9      <text lang="es">La parada de emergencia está activa.</text>
10     <text lang="ja">緊急停止がアクティブです。</text>
11     <text lang="pl">Wyłączenie awaryjne jest aktywne.</text>
12     <text lang="pt">O desligamento de emergência está ativo.</text>
13     <text lang="ru">Активен аварийный останов.</text>
14     <text lang="zh">急停激活。</text>
15     <text lang="zh-tw">緊急停止啟動。</text>
16     <text lang="ko">비상 정지가 작동 중입니다.</text>
17     <text lang="tr">Acil kapatma etkin.</text>
18     <text lang="nl">De noodstop is actief.</text>
19   </entry>
20   <entry id="ID_OEM_CONTROL_VOLTAGE">
21     <text lang="de">Es liegt keine Steuerspannung an.</text>
22     <text lang="cs">Není použito žádné řídicí napětí.</text>
23     <text lang="en">No machine control voltage is being applied.</text>
24     <text lang="fr">Aucune tension de commande n&apos;est appliquée.</text>
25     <text lang="it">Non è applicata alcuna tensione di comando.</text>
26     <text lang="es">No está aplicada la tensión de control.</text>
27     <text lang="ja">御電圧は適用されていません。</text>
28     <text lang="pl">Brak zasilania sterowania.</text>
29     <text lang="pt">Não existe tensão de comando.</text>
30     <text lang="ru">Управляющее напряжение отсутствует.</text>
31     <text lang="zh">无控制电压。</text>
32     <text lang="zh-tw">並無供應控制電壓。</text>
33     <text lang="ko">공급된 제어 전압이 없습니다.</text>
34     <text lang="tr">Kumanda gerilimi mevcut de&gill;il.</text>
35     <text lang="nl">Er is geen sprake van stuurspanning.</text>
36   </entry>
37 </source>

```

Ilustracja 24: Przykład –Plik XML dla bazy danych tekstowych

Plik XML importowany jest następnie przy pomocy nośnika pamięci masowej USB (format FAT32) do urządzenia np. w katalogu **Internal/Oem**.

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Ustawienia ► Baza danych tekstowych

Parametry	Objaśnienie
Wybierz bazę danych tekstowych	Wybór jednej z zachowanych w urządzeniu baz danych tekstowych z typem pliku "*.xml" Dalsze informacje: "Generowanie Baza danych tekstowych", Strona 154
Anuluj bazę danych tekstowych	Anulowanie wybranej aktualnie bazy danych tekstowych

Konfigurowanie komunikatów o błędach

Komunikaty o błędach OEM mogą zostać powiązane z wejściami jako dodatkowe komunikaty. Komunikaty o błędach są wyświetlane, kiedy tylko wejście zostaje przełączone na aktywne. W tym celu należy przyporządkować komunikaty o błędach do pożądanego sygnału wejściowych.

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Ustawienia ► Komunikaty

Parametry	Objaśnienie
Nazwa	Opis komunikatu bądź meldunku
ID tekstu lub tekst	Wybór przewidzianego do wyświetlenia meldunku. Można podać ID tekstu i tym samym wybrać tekst komunikatu z bazy danych tekstowych. Alternatywnie można bezpośrednio wpisać tekst komunikatu
	<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>i Jeśli dokonuje się zmiany języka użytkownika urządzenia, to wyświetlane są tłumaczenia tekstów meldunków z bazy danych. Bezpośrednio wprowadzane teksty komunikatów nie są wyświetlane z tłumaczeniem.</p> </div>
	Dalsze informacje: "GenerowanieBaza danych tekstowych", Strona 154
Typ komunikatu	Wybór pożądanego typu meldunku Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Standard: komunikat jest wyświetlany, jak długo wejście jest aktywne ■ Pokwitowanie przez użytkownika: komunikat jest wyświetlany do momentu jego pokwitowania przez użytkownika ■ Wartość standardowa: Standard
Wejście	Przypisanie cyfrowego wejścia zgodnie z konfiguracją pinów, dla wyświetlania komunikatu <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: Nie połączony
Wpis usuń	Usuwanie wpisanej treści meldunku

4.8.7 Zabezpieczanie i odtwarzanie ustawień OEM

Wszystkie ustawienia strefy OEM mogą zostać zachowane jako plik, aby były dostępne po zresetowaniu na ustawienia fabryczne lub dla instalacji na kilku urządzeniach.

Ustawienia strefy OEM mogą być zachowane jako plik ZIP na nośniku pamięci masowej USB lub na podłączonym napędzie sieciowym.

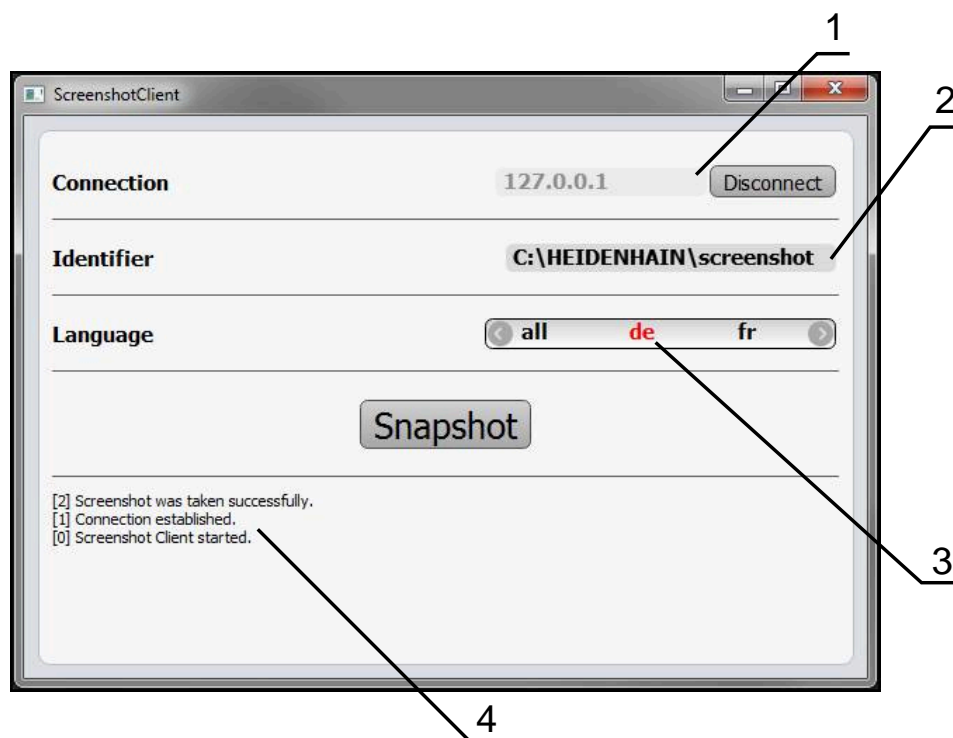
Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć

Parametry	Objaśnienie
Zabezpiecz foldery i pliki OEM	Zabezpieczenie ustawień strefy OEM jako pliku ZIP
Odtwórz foldery i pliki OEM	Odtwarzanie ustawień strefy OEM jako pliku ZIP

4.8.8 Konfigurowanie urządzenia dla zrzutów ekranu

ScreenshotClient

Przy pomocy oprogramowania dla PC ScreenshotClient mogą być generowane z komputera zrzuty aktywnego ekranu urządzenia.



Ilustracja 25: Interfejs użytkownika w ScreenshotClient

- 1 Status połączenia
- 2 Ścieżka pliku oraz nazwa pliku
- 3 Wybór języka
- 4 Meldunki o statusie

i ScreenshotClient jest zawarty w instalacji standardowej wersji **POSITIP 8000 Demo**.

📖 Szczegółowy opis znajduje się w **instrukcji obsługi dla użytkownika POSITIP 8000 Demo**.

- ▶ https://www.heidenhain.de/de_DE/software/
- ▶ Wybór kategorii
- ▶ Wybór grupy produktów
- ▶ Wybór języka dialogu

Dalsze informacje: "Oprogramowanie demo do produktu", Strona 9

Aktywowanie zdalnego dostępu do zdjęć ekranu

Aby móc połączyć ScreenshotClient od komputera z urządzeniem, należy aktywować na urządzeniu **Dostęp zdalny do zdjęć ekranu**.

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM

Parametry	Objaśnienie
Dostęp zdalny do zdjęć ekranu	<p>Zezwolenie połączenia sieciowego z programem ScreenshotClient, aby ScreenshotClient mógł wykonywać zrzuty ekranu urządzenia z komputera</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: dostęp zdalny jest możliwy ■ OFF: dostęp zdalny nie jest możliwy ■ Wartość standardowa: OFF



Przy wyłączeniu urządzenia **Dostęp zdalny do zdjęć ekranu** zostaje automatycznie dezaktywowany.

4.9 Zabezpieczenie danych

4.9.1 Zachowaj dane konfiguracji

Ustawienia urządzenia mogą zostać zachowane jako plik, aby były dostępne po zresetowaniu na ustawienia fabryczne lub dla instalacji na kilku urządzeniach.

Ustawienia ► Serwis ► Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć

Parametry	Objaśnienie
Zachowaj dane konfiguracji	Zachowanie ustawień urządzenia

Pełne zabezpieczenie przeprowadzić

Przy pełnym zabezpieczeniu konfiguracji są zachowywane wszystkie ustawienia urządzenia.

- ▶ Na **Pełne zabezpieczenie** kliknąć
- ▶ W razie konieczności podłączyć pamięć masową USB (format FAT32) do portu USB urządzenia.
- ▶ Wybrać folder, do którego mają być skopiowane dane konfiguracji
- ▶ Podać wymaganą nazwę danych konfiguracji, np. "<yyyy-mm-dd>_config"
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- ▶ Na **Zapisać jako** kliknąć
- ▶ Udane zabezpieczenie konfiguracji z **OK** potwierdzić
- > Plik konfiguracji został zapisany do pamięci.

Nośnik pamięci masowej USB pewnie usunąć



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.
- ▶ Nawigacja do listy lokalizacji pamięci
- ▶ Na **Pewnie usuń** kliknąć
- > Pojawia się meldunek **Nośnik danych może zostać usunięty**.
- ▶ Nośnik pamięci masowej USB odłączyć

4.9.2 Zabezpieczenie plików użytkownika

Pliki użytkownika urządzenia mogą zostać zachowane jako plik, aby były dostępne po zresetowaniu na ustawienia przy dostawie. Wraz z zachowaniem w pamięci ustawień może w ten sposób zostać zabezpieczona kompletna konfiguracja urządzenia.



Jako pliki użytkownika zostają zabezpieczone wszystkie pliki wszystkich grup użytkowników, zachowane w odpowiednich folderach, a także mogą one zostać odtworzone.

Pliki w folderze **System** nie zostają odtwarzane.

Ustawienia ► Serwis ► Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć

Parametry	Objaśnienie
Zabezpieczenie plików użytkownika	Zachowanie plików użytkowników urządzenia

Przeprowadzenie zabezpieczenia

Pliki użytkownika mogą być zachowane jako plik ZIP na nośniku pamięci masowej USB lub na podłączonym napędzie sieciowym.

- ▶ Otworzyć jedno po drugim:
 - **Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć**
 - **Zabezpieczenie plików użytkownika**
- ▶ Na **Zachowaj jako ZIP** kliknąć
- ▶ W razie konieczności podłączyć pamięć masową USB (format FAT32) do portu na urządzeniu
- ▶ Wybrać folder, do którego ma być skopiowany plik ZIP
- ▶ Podać pożądaną nazwę pliku ZIP, n. p. "<yyyy-mm-dd>_config"
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- ▶ Na **Zapisać jako** kliknąć
- ▶ Udane zabezpieczenie plików użytkownika z **OK** potwierdzić
- > Pliki użytkownika zostały zapisane do pamięci.

Nośnik pamięci masowej USB pewnie usunąć



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.

- ▶ Nawigacja do listy lokalizacji pamięci

- ▶ Na **Pewnie usuń** kliknąć



- > Pojawia się meldunek **Nośnik danych może zostać usunięty**.

- ▶ Nośnik pamięci masowej USB odłączyć

5

Konfiguracja

5.1 Przegląd

Ten rozdział zawiera wszystkie informacje odnośnie konfigurowania urządzenia.

Przy konfigurowaniu urządzenie jest przygotowywane przez odpowiedniego fachowca (**Setup**) do użytku na obrabiarce w odpowiednich aplikacjach. Do tego zalicza się np. konfigurowanie użytkowników, generowanie tablic punktów odniesienia i tabeli narzędzi.



Rozdział "Ogólne funkcje obsługi" musi zostać przeczytany i zrozumiany, zanim zostaną wykonane poniżej opisane czynności.

Dalsze informacje: "Ogólne funkcje obsługi", Strona 20



Następujące kroki mogą być przeprowadzane tylko przez wykwalifikowany personel.

Dalsze informacje: "Kwalifikacje personelu", Strona 17

5.2 Zalogowanie dla konfigurowania

5.2.1 Zalogowanie użytkownika

Dla konfigurowania urządzenia musi zalogować się użytkownik **Setup**.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Zalogowanie**.
- ▶ W razie konieczności zameldowanego użytkownika wylogować
- ▶ Użytkownika **Setup** wybrać
- ▶ Na pole zapisu **Hasło** kliknąć
- ▶ Hasło "**setup**" wpisać



Jeśli hasło nie jest zgodne z ustawieniami standardowymi, należy zapytać u wykonującego konfigurację (**Setup**) lub producenta obrabiarki (**OEM**).

Jeśli hasło nie jest dostępne, należy kontaktować jedno z biur serwisowych HEIDENHAIN.



- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- ▶ Na **Zalogowanie** kliknąć

5.2.2 Przeprowadzenie szukania znaczników referencyjnych po starcie



Jeśli skonfigurowano urządzenie z **osią wrzeciona S**, to należy określić przed możliwą operacją obróbki górną granicę dla prędkości obrotowej wrzeciona.

Dalsze informacje: "Definiowanie górnej granicy dla prędkości obrotowej wrzeciona", Strona 233



Jeśli szukanie znaczników referencyjnych po uruchomieniu urządzenia jest włączone, to wszystkie jego funkcje zostają zablokowane, aż szukanie znaczników referencyjnych zostanie pomyślnie zakończone.

Dalsze informacje: "Znaczniki referencyjne (Enkoder)", Strona 98



W przypadku enkoderów z interfejsem EnDat może zostać pominięte szukanie znaczników referencyjnych, ponieważ osie są referencjonowane automatycznie.

Jeśli szukanie znaczników referencyjnych na urządzeniu jest aktywne, to asystent wymaga od obsługującego aby przejechał znaczniki referencyjne osi po starcie.

- ▶ Po zalogowaniu kierować się instrukcjami asystenta
- > Po udanym znalezieniu znaczników referencyjnych symbol referencji nie miga więcej

Dalsze informacje: "Elementy obsługi cyfrowego odczytu pozycji", Strona 41

Dalsze informacje: "Włączenie szukania znaczników referencyjnych", Strona 143

5.2.3 Ustawienie wersji językowej

Przy dostawie językiem interfejsu użytkownika jest język angielski. Interfejs użytkownika można przełączyć na wymaganą wersję językową.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia**.



- ▶ Na **Użytkownik** kliknąć
- > Zalogowany użytkownik zostaje oznaczony haczykiem..
- ▶ Wybrać zalogowanego użytkownika
- > Wybrany dla użytkownika język jest wyświetlony na liście rozwijanej **Język** z odpowiednią flagą.
- ▶ Na liście rozwijanej **Język** wybrać flagę wymaganego języka
- > Interfejs użytkownika jest wyświetlany w wybranym języku.

5.2.4 Zmiana hasła

Aby uniknąć nadużywania konfiguracji, należy zmieniać hasło.
Hasło jest poufne i nie może być rozpowszechniane.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia** .



- ▶ Na **Użytkownik** kliknąć
- > Zalogowany użytkownik zostaje oznaczony haczykiem.
- ▶ Wybrać zalogowanego użytkownika
- ▶ Na **Hasło** kliknąć
- ▶ Proszę zapisać aktualne hasło
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET** .
- ▶ Zapisać nowe hasło i powtórzyć
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET** .
- ▶ Na **OK** kliknąć
- ▶ Meldunek z **OK** zamknąć
- > Nowe hasło dostępne jest od następnego zalogowania.

5.3 Pojedyncze kroki dla konfigurowania

- i** Poniższe pojedyncze kroki konfigurowania opierają się na sobie nawzajem.
- ▶ Aby poprawnie skonfigurować urządzenie, należy przeprowadzić poszczególne czynności w opisanej kolejności

Warunek: obsługujący jest zalogowany jako użytkownik typu **Setup** . (patrz "Zalogowanie dla konfigurowania", Strona 160).

Nastawienia podstawowe

- Datę i godzinę ustawić
- Nastawienie jednostki
- Generowanie i konfigurowanie użytkownika
- Dołączenie instrukcji eksploatacji
- Konfigurowanie sieci
- Napęd sieciowy konfigurować
- Konfigurowanie obsługi myszką lub na ekranie dotykowym (touch screen)

Przygotowanie operacji obróbkowych

- Generowanie tabeli narzędzi
- Generowanie tablicy punktów odniesienia

Zabezpieczenie danych

- Zachowaj dane konfiguracji
- Zabezpieczenie plików użytkownika

WSKAZÓWKA

Straty lub uszkodzenie danych konfiguracji!

Jeśli urządzenie zostanie odłączone od źródła zasilania podczas gdy jest ono włączone, to dane konfiguracji mogą zostać zatraczone lub skorumpowane.

- ▶ Utworzyć kopię zapasową danych konfiguracji i przechowywać dla odtworzenia.

5.3.1 Ustawienia podstawowe

- i** Ewentualnie fachowiec włączający do eksploatacji (**OEM**) dokonał już niektórych ustawień podstawowych.

Datę i godzinę ustawić

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Data i godzina

Parametry	Objaśnienie
Data i godzina	Aktualna data i aktualna godzina urządzenia <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: rok, miesiąc, dzień, godzina, minuta Ustawienie standardowe: aktualny czas systemowy
Format daty	Format wyświetlania daty Nastawienia: <ul style="list-style-type: none"> MM-DD-YYYY: miesiąc, dzień, rok DD-MM-YYYY: dzień, miesiąc, rok YYYY-MM-DD: rok, miesiąc, dzień Ustawienie standardowe: YYYY-MM-DD (np. "2016-01-31")

Nastawienie jednostki

Można nastawić różne parametry dla jednostek, operacji zaokrąglania oraz miejsc po przecinku.

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Jednostka

Parametry	Objaśnienie
Jednostka dla wartości linearnych	Jednostka dla wartości linearnych <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: Milimetry lub Cale Ustawienie standardowe: Milimetry
Metoda zaokrąglania dla wartości linearnych	Metoda zaokrąglania dla wartości linearnych Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> Kupiecko: miejsca po przecinku od 1 do 4 zostają zaokrąglone, miejsca po przecinku od 5 do 9 zostają zaokrąglone w górę Zaokrąglić: miejsca po przecinku od 1 do 9 zostają zaokrąglone Zaokrąglenie: miejsca po przecinku od 1 do 9 zostają zaokrąglone w górę Odcinanie: miejsca po przecinku zostają odcinane bez żadnego zaokrąglania Zaokrąglać do 0 i 5: miejsca po przecinku ≤ 24 lub ≥ 75 są zaokrąglane na 0, miejsca po przecinku ≥ 25 lub ≤ 74 są zaokrąglane do 5 ("zaokrąglenie rappenów") Ustawienie standardowe: Kupiecko
Miejsca po przecinku dla wartości linearnych	Liczba miejsc po przecinku wartości linearnych Zakres ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> Milimetry: 0 ... 5 Cale: 0 ... 7 Wartość standardowa: <ul style="list-style-type: none"> Milimetry: 4 Cale: 6

Parametry	Objaśnienie
Jednostka dla wartości kąta	Jednostka dla wartości kąta Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Radiant: kąt w radiantach (rad) ■ Stopień dziesiętny: kąt w stopniach (°) z miejscami po przecinku ■ Sto-Min-Sek: kąt w stopniach (°), minutach ['] i sekundach ["] ■ Ustawienie standardowe: Stopień dziesiętny
Metoda zaokrąglania dla wartości kąta	Metoda zaokrąglania dla dziesiętnych wartości kąta Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Kupiecko: miejsca po przecinku od 1 do 4 zostają zaokrąglone, miejsca po przecinku od 5 do 9 zostają zaokrąglone w górę ■ Zaokrąglić: miejsca po przecinku od 1 do 9 zostają zaokrąglone ■ Zaokrąglenie: miejsca po przecinku od 1 do 9 zostają zaokrąglone w górę ■ Odcinanie: miejsca po przecinku zostają odcinane bez żadnego zaokrąglania ■ Zaokrąglić do 0 i 5: miejsca po przecinku ≤ 24 lub ≥ 75 są zaokrąglane na 0, miejsca po przecinku ≥ 25 lub ≤ 74 są zaokrąglane do 5 ("zaokrąglenie rappenów") ■ Ustawienie standardowe: Kupiecko
Miejsca po przecinku dla wartości kąta	Liczba miejsc po przecinku wartości kąta Zakres ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Radiant: 0 ... 7 ■ Stopień dziesiętny: 0 ... 5 ■ Sto-Min-Sek: 0 ... 2 Wartość standardowa: <ul style="list-style-type: none"> ■ Radiant: 5 ■ Stopień dziesiętny: 3 ■ Sto-Min-Sek: 0
Separator dziesiętny	Znak rozdzielający dla prezentacji wartości <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: Punkt lub Przecinek ■ Ustawienie standardowe: Punkt

Generowanie i konfigurowanie użytkownika

W stanie dostawczym urządzenia są skonfigurowane następujące typy użytkownika z różnymi uprawnieniami autoryzacji:

- **OEM**
- **Setup**
- **Operator**

Utworzenie użytkownika i hasła

Można generować nowych użytkowników typu **Operator**. Dla ID użytkownika i dla hasła dozwolone są wszystkie znaki. Rozróżniana jest pisownia dużą i małą literą.

Warunek: zameldowany jest użytkownik typu **OEM** lub **Setup**.



Nowi użytkownicy typu **OEM** lub **Setup** nie mogą zostać na nowo utworzeni.

Ustawienia ► Użytkownik ► +

Parametry	Objaśnienie
	Dołączenie nowego użytkownika typu Operator Nie można dołączyć dalszych użytkowników typu OEM i Setup .
ID użytkownika	ID użytkownika jest wyświetlane dla wyboru użytkownika, np. w masce logowania użytkownika. ID użytkownika nie może później zostać zmienione.
Nazwa	Nazwa użytkownika
Hasło	Nadać hasło dla zameldowania
Powtórzyć hasło	Powtórzyć hasło dla potwierdzenia
Pokaż hasło	Treść obydwu pól hasła można wyświetlić tekstem otwartym i ponownie skryć.

Konfiguracja i usuwanie użytkowników

Ustawienia ► Użytkownik ► Nazwa użytkownika

Parametry	Objaśnienie
Nazwa	Nazwa/nazwisko użytkownika
Imię	Imię użytkownika
Oddział	Oddział użytkownika
Grupa	Dane, do jakiej grupy należy użytkownik
Hasło	Określone hasło może zostać zmienione
Język	Opcje wyboru, jaka wersja językowa ma być wyświetlana dla użytkownika
Automatyczne zalogowanie	<p>Opcje wyboru, czy użytkownik może być zalogowany automatycznie bez podawania hasła.</p> <p>Użytkownik musi być zalogowany przed wyłączeniem urządzenia.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Jeśli Automatyczne Zalogowanie jest aktywowane dla jednego lub więcej użytkowników, to przy włączeniu zameldowany jest automatycznie ostatni użytkownik. Przy tym nie musi być podawane ID użytkownika ani hasło.</p> </div>
Otworzyć konto użytkownika	<p>Użytkownik może być usuwany przez użytkownika o autoryzacji OEM bądź Setup.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>i Użytkownicy typu OEM i Setup nie mogą zostać usunięci.</p> </div>

Dołączenie instrukcji eksploatacji

Urządzenie udostępnia możliwość załadowania przynależnej instrukcji obsługi w wymaganym języku. Instrukcja obsługi może zostać skopiowana z dostarczanego wraz z urządzeniem nośnika pamięci masowej USB.

Aktualna wersja może zostać pobrana na stronie internetowej www.heidenhain.com

Ustawienia ► Serwis ► Dokumentacja

Parametry	Objaśnienie
Dołączyć instrukcję obsługi.	Dołączenie instrukcji eksploatacji w preferowanym języku

Konfigurowanie sieci

Ustawienia sieciowe konfigurować



Należy zwrócić się do administratora sieci, aby uzyskać właściwe ustawienia sieciowe do konfigurowania urządzenia.

Ustawienia ► Interfejsy ► Sieć ► X116

Parametry	Objaśnienie
MAC-adres	Jednoznaczny adres hardware adaptera sieciowego
DHCP	Dynamicznie przypisywany adres sieciowy urządzenia <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: ON
IPv4-adres	Adres sieciowy z czterema blokami cyfr Adres sieciowy zostaje nadawany automatycznie przy aktywowanym DHCP lub może być podawany manualnie <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0.0.0.1 ... 255.255.255.255
IPv4-subnet maska	Oznaczenie w obrębie sieci z czterema blokami cyfr Maska podsieci zostaje nadawana automatycznie przy aktywowanym DHCP lub może być podawana manualnie <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0.0.0.0 ... 255.255.255.255
IPv4-standardgateway	Adres sieciowy routera, łączącego sieć <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p> Adres sieciowy zostaje nadawany automatycznie przy aktywowanym DHCP lub może być podawany manualnie.</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0.0.0.1 ... 255.255.255.255
IPv6-SLAAC	Adres sieciowy z rozszerzonym polem adresowym Konieczny tylko, jeśli obsługiwany w sieci <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
IPv6-adres	Przy aktywnym IPv6-SLAAC nadawany automatycznie
IPv6-długość prefixu subnetu	Prefix podsieci w IPv6-sieciach
IPv6-standardgateway	Adres sieciowy routera, łączącego sieć
Prefereowany DNS-serwer	Nadrzędny serwer dla realizowania adresu IP
Alternatywny DNS-serwer	Opcjonalny serwer dla realizowania adresu IP

Napęd sieciowy konfigurować

Do konfigurowania napędu sieciowego konieczne są następujące dane:

- **Nazwa**
- **Adres serwera IP lub hostname**
- **zwolniony katalog**
- **Nazwa użytkownika**
- **Hasło**
- **Opcje napędu sieciowego**

Dalsze informacje: "Peryferię sieciową podłączyć", Strona 79



Należy zwrócić się do administratora sieci, aby uzyskać właściwe ustawienia sieciowe do konfigurowania urządzenia.

Ustawienia ► Interfejsy ► Napęd sieciowy

Parametry	Objaśnienie
Nazwa	Nazwa foldera dla wyświetlania w menedżerze plików Wartość standardowa: Share (nie może zostać zmieniona)
Adres serwera IP lub hostname	Nazwa lub adres sieciowy serwera
zwolniony katalog	Nazwa zwolnionego katalogu
Nazwa użytkownika	Nazwa autoryzowanego użytkownika
Hasło	Hasło autoryzowanego użytkownika
Pokaż hasło	Wyświetlanie hasła tekstem otwartym <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
Opcje napędu sieciowego	Konfiguracja Autoryzacja do zakodowania hasła w sieci Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Brak ■ Kerberos V5 autoryzacja ■ Kerberos V5 autoryzacja i sygnatura pakietu ■ NTLM haszowanie hasła ■ NTLM haszowanie hasła z sygnaturą ■ NTLMv2 haszowanie hasła ■ NTLMv2 haszowanie hasła z sygnaturą ■ Wartość standardowa: Brak Konfiguracja Opcje połączenia Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość standardowa: nounix,noserverino

Konfigurowanie obsługi myszką lub na ekranie dotykowym (touch screen)

Urządzenie może być obsługiwane na ekranie dotykowym lub podłączoną myszką (USB). Kiedy urządzenie znajduje się w stanie dostawczym, to dotknięcie ekranu prowadzi do dezaktywowania myszki. Alternatywnie można określić, czy urządzenie może być obsługiwane albo tylko myszką albo tylko na ekranie dotykowym.

Warunek: myszka USB jest podłączona do urządzenia.

Dalsze informacje: "Podłączenie urządzeń zapisu danych", Strona 79

Aby umożliwić obsługiwane w szczególnych warunkach, można nastawić wrażliwość dotykową ekranu (np. obsługa w rękawiczkach).

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Urządzenia podawania danych

Parametry	Objaśnienie
Wrażliwość touchscreen	<p>Wrażliwość dotykową touchscreena można nastawić trójstopniowo.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Niska (zabrudzenie): pozwala na obsługę przy zabrudzonym touchscreenie ■ Normalna (standard): umożliwia obsługę w normalnych warunkach ■ Wysoka (rękawice): umożliwia obsługę w rękawiczkach ■ Ustawienie standardowe: Normalna (standard)
Zamiennik myszy dla gestów multitouch	<p>Ustawienie, czy obsługa myszką ma zastępować obsługę na ekranie touchscreen (multitouch)</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Auto (do pierwszego multitouch): dotknięcie ekranu touchscreen prowadzi do dezaktywowania myszy ■ On (bez multitouch): obsługa wyłącznie myszką, ekran dotykowy jest dezaktywowany ■ Off (tylko multitouch): obsługa wyłącznie na ekranie dotykowym, myszka jest dezaktywowana ■ Ustawienie standardowe: Auto (do pierwszego multitouch)
Obciążenie klawiatury USB	<p>Jeśli podłączona jest klawiatura USB:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Wybór wersji językowej układu klawiatury

5.3.2 Przygotowanie operacji obróbkowych

W zależności od przewidzianego zastosowania fachowiec konfigurujący (**Setup**) może przygotować urządzenie dla specjalnej aplikacji a mianowicie poprzez utworzenie tabel narzędzi oraz tablic punktów odniesienia.

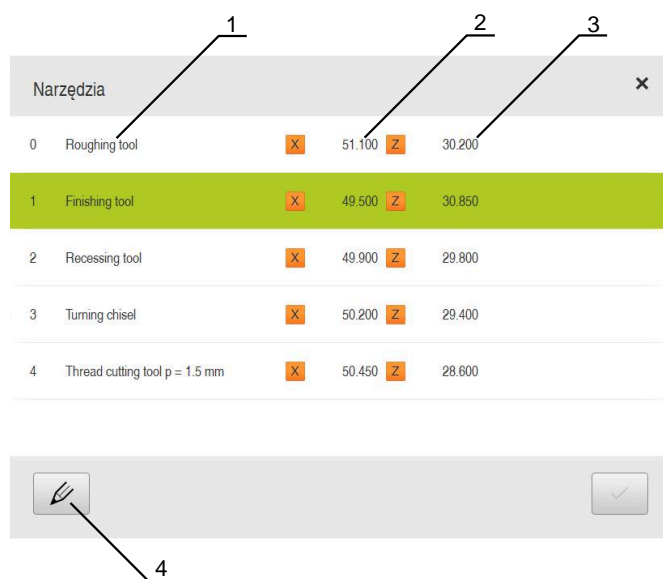
i Następujące czynności mogą przeprowadzić użytkownicy typu **Operator**.

Generowanie tabeli narzędzi

Z reguły programuje się współrzędne tak, jak został wymiarowany obrabiany detal na rysunku technicznym.

Należy podać współrzędną narzędzia **X** i współrzędną narzędzia **Z** wykorzystywanego narzędzia tokarskiego. Narzędzie mogą być wymiarowane przy pomocy funkcji **Określenie danych narzędziowych** bezpośrednio na tokarce.

Na pasku statusu możliwy jest dostęp do tabeli narzędzia, w której zawarte są specyficzne parametry do każdego wykorzystywanego narzędzia. Urządzenie zachowuje maks. 99 narzędzi w tabeli narzędzi.



- 1 Typ narzędzia
- 2 Średnica narzędzia
- 3 Długość narzędzia
- 4 Edycja tabeli narzędzi

Parametry narzędzia

Można definiować następujące parametry:

Opis	Parametry	
Typ narzędzia Oznaczenie, jednoznacznie identyfikujące narzędzie	Współrzędna narzędzia X Wierzchołek ostrza narzędzia w osi Z	Współrzędna narzędzia Z Wierzchołek ostrza narzędzia w osi X

Generowanie narzędzi



- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Narzędzia**.
- > Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.



- ▶ Na **Otworzyć tabelę** kliknąć
- > Dialog **Tabela narzędzi** jest wyświetlany.



- ▶ Na **Dołączyć** kliknąć
- ▶ W polu zapisu **Typ narzędzia** podać nazwę
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- ▶ Kliknąć na pola wpisu jedno po drugim i podać odpowiednie wartości
- ▶ W razie konieczności przełączyć w menu wyboru jednostkę miary
- > Podane wartości są przeliczane.
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- > Zdefiniowane narzędzie zostaje wstawione do tabeli narzędzi.



- ▶ Aby zabezpieczyć wpisane narzędzie od nieumyślnej zmiany bądź omyłkowego usunięcia, za wpisem narzędzia na **Blokuj** kliknąć



- > Symbol zmienia się i wpis danych jest zabezpieczony.



- ▶ Na **Zamknij** kliknąć
- > Dialog **Tabela narzędzi** zostaje zamknięty.

Kalibrowanie narzędzia



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Praca ręczna**.
- > Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla pracy ręcznej.



- ▶ Na pasku statusu na **Funkcje dodatkowe** kliknąć



- ▶ W dialogu na **Dane narzędzi** kliknąć
- > Dialog **Określenie danych narzędziowych** zostaje otwarty.
- ▶ Narzędzie przemieścić na pożądaną pozycję



- ▶ Na **Zachowaj pozycję** kliknąć
- > Aktualna pozycja narzędzia zostaje zachowana.
- ▶ Narzędziem przejechać na bezpieczną pozycję
- ▶ W polach zapisu podać pożądane dane położenia



- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
- > Dialog **Wybrać narzędzie** zostaje otwarty.
- ▶ W polu **Wybrane narzędzie** wybrać pożądane narzędzie:
 - ▶ Aby nadpisać istniejące narzędzie, należy wybrać wpis z tablicy narzędzi
 - ▶ Aby utworzyć nowe narzędzie, zapisać do tablicy narzędzi jeszcze nie nadany dotychczas numer i z **RET** potwierdzić



- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
- > Wypróbkowane współrzędne zostają przejęte do danych narzędzia.

Usuwanie narzędzi



- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Narzędzia**.
- > Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.



- ▶ Na **Otworzyć tabelę** kliknąć
- > Dialog **Tabela narzędzi** jest wyświetlany.
- ▶ Aby wybrać jedno lub kilka narzędzi, kliknąć na kwadracik odpowiedniego wiersza
- > Kolor tła aktywnego kwadracika przechodzi na zielony.



Wpisane dane narzędzia mogą zostać zabezpieczone od omyłkowego zmieniania lub usuwania.

- ▶ Za wpisem na **Odblokuj** kliknąć
- > Symbol zmienia się i wpis danych narzędzia jest odblokowany.



- ▶ Na **Usuń** kliknąć
- > Wyświetlany jest meldunek.
- ▶ Meldunek z **OK** zamknąć
- > Wybrane narzędzie zostaje usunięte z tabeli narzędzi.



- ▶ Na **Zamknij** kliknąć
- > Dialog **Tabela narzędzi** zostaje zamknięty.

Generowanie tablicy punktów odniesienia

Na pasku statusu mamy dostęp do tablicy punktów odniesienia. Tabela punktów odniesienia zawiera absolutne pozycje punktów odniesienia w odniesieniu do znacznika referencyjnego. Urządzenie zachowuje maks. 99 punktów odniesienia w tablicy.

Punkty odniesienia			
0		0.000	0.000
1	Preset 1	-54.250	78.230
2	Preset 2	183.998	-69.251



- 1 Oznaczenie
- 2 Współrzędne
- 3 Edycja tablicy punktów odniesienia

Generowanie punktu odniesienia

Można definiować tablicę punktów odniesienia przy pomocy następujących metod:

Oznaczenie	Opis
Dotykanie	Próbkowanie detalu narzędziem. Należy przy tym odpowiednią pozycję narzędzia definiować manualnie jako punkt odniesienia.
wprowadzenie numeryczne	Przy tym należy podać wartości numeryczne punktów odniesienia manualnie do tablicy punktów odniesienia



Definiowanie punktów odniesienia następuje w zależności od aplikacji także przez użytkownika typu **Operator**.

Dotykanie punktów odniesienia



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Praca ręczna** .
- Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla pracy ręcznej.



- ▶ Na pasku statusu na **Funkcje dodatkowe** kliknąć



- ▶ W dialogu na **Punkty odniesienia** kliknąć
- Dialog **Określenie danych punktu odniesienia** zostaje otwarty.



- ▶ Narzędzie przemieścić na pożądaną pozycję
- ▶ Na **Zachowaj pozycję** kliknąć
- Aktualna pozycja narzędzia zostaje zachowana.
- ▶ Narzędziem przejechać na bezpieczną pozycję
- ▶ W polach zapisu podać pożądane dane położenia



- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
- Dialog wyboru punktu odniesienia zostaje otwarty.
- ▶ W polu **Wybrany punkt odniesienia** wybrać pożądany punkt odniesienia:

- ▶ Aby nadpisać istniejący punkt odniesienia, należy wybrać wpis z tabeli punktów odniesienia
- ▶ Aby utworzyć nowy punkt odniesienia, zapisać w tablicy punktów odniesienia jeszcze nie nadany numer i z **RET** potwierdzić



- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
- Wypróbkowane współrzędne zostają przejęte jako punkt odniesienia.

5.4 Zachowaj dane konfiguracji

Ustawienia urządzenia mogą zostać zachowane jako plik, aby były dostępne po zresetowaniu na ustawienia fabryczne lub dla instalacji na kilku urządzeniach.

Ustawienia ► Serwis ► Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć

Parametry	Objaśnienie
Zachowaj dane konfiguracji	Zachowanie ustawień urządzenia

Pełne zabezpieczenie przeprowadzić

Przy pełnym zabezpieczeniu konfiguracji są zachowywane wszystkie ustawienia urządzenia.

- ▶ Na **Pełne zabezpieczenie** kliknąć
- ▶ W razie konieczności podłączyć pamięć masową USB (format FAT32) do portu USB urządzenia .
- ▶ Wybrać folder, do którego mają być skopiowane dane konfiguracji
- ▶ Podać wymaganą nazwę danych konfiguracji, np. "<yyyy-mm-dd>_config"
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- ▶ Na **Zapisać jako** kliknąć
- ▶ Udane zabezpieczenie konfiguracji z **OK** potwierdzić
- > Plik konfiguracji został zapisany do pamięci.

Nośnik pamięci masowej USB pewnie usunąć



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.
- ▶ Nawigacja do listy lokalizacji pamięci
- ▶ Na **Pewnie usuń** kliknąć
- > Pojawia się meldunek **Nośnik danych może zostać usunięty**.
- .
- ▶ Nośnik pamięci masowej USB odłączyć

5.5 Zabezpieczenie plików użytkownika

Pliki użytkownika urządzenia mogą zostać zachowane jako plik, aby były dostępne po zresetowaniu na ustawienia przy dostawie. Wraz z zachowaniem w pamięci ustawień może w ten sposób zostać zabezpieczona kompletna konfiguracja urządzenia.



Jako pliki użytkownika zostają zabezpieczone wszystkie pliki wszystkich grup użytkowników, zachowane w odpowiednich folderach, a także mogą one zostać odtworzone.

Pliki w folderze **System** nie zostają odtwarzane.

Ustawienia ► Serwis ► Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć

Parametry

Objaśnienie

Zabezpieczenie plików użytkownika Zachowanie plików użytkowników urządzenia

Przeprowadzenie zabezpieczenia

Pliki użytkownika mogą być zachowane jako plik ZIP na nośniku pamięci masowej USB lub na podłączonym napędzie sieciowym.

- ▶ Otworzyć jedno po drugim:
 - **Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć**
 - **Zabezpieczenie plików użytkownika**
- ▶ Na **Zachowaj jako ZIP** kliknąć
- ▶ W razie konieczności podłączyć pamięć masową USB (format FAT32) do portu na urządzeniu
- ▶ Wybrać folder, do którego ma być skopiowany plik ZIP
- ▶ Podać pożądaną nazwę pliku ZIP, n. p. "<yyyy-mm-dd>_config"
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- ▶ Na **Zapisać jako** kliknąć
- ▶ Udane zabezpieczenie plików użytkownika z **OK** potwierdzić
- ▶ Pliki użytkownika zostały zapisane do pamięci.

Nośnik pamięci masowej USB pewnie usunąć



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.
- ▶ Nawigacja do listy lokalizacji pamięci
- ▶ Na **Pewnie usuń** kliknąć
- ▶ Pojawia się meldunek **Nośnik danych może zostać usunięty**.
- ▶ Nośnik pamięci masowej USB odłączyć

6

Menedżer plików

6.1 Przegląd

Niniejszy rozdział opisuje menu **Menedżer plików** oraz funkcje tego menu.



Rozdział "Ogólne funkcje obsługi" musi zostać przeczytany i zrozumiany, zanim zostaną wykonane poniżej opisane czynności.

Dalsze informacje: "Ogólne funkcje obsługi", Strona 20

Krótki opis

Menu **Menedżer plików** pokazuje przegląd plików zachowanych w pamięci urządzenia .

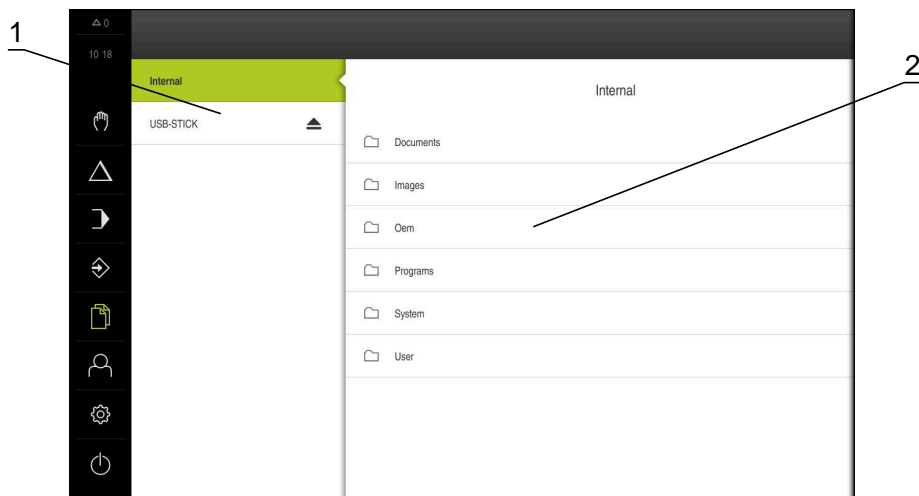
Ewentualnie podłączone nośniki pamięci masowej USB (format FAT32) oraz dostępne napędy sieciowe są wyświetlane na liście lokalizacji w pamięci.

Podłączone nośniki pamięci masowej USB oraz napędy sieciowe są wyświetlane z nazwą lub z oznaczeniem napędu.

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików** .
- Zostaje wyświetlona maska użytkownika z menedżerem plików



Ilustracja 26: Menu **Menedżer plików**

- 1 Lista dostępnych lokalizacji w pamięci
- 2 Lista folderów w wybranej lokalizacji w pamięci

6.2 Typy plików

W menu **Menedżer plików** można pracować z następującymi typami plików:


Typ	Zastosowanie	Zarządzanie	Przejrzeć	Otwórz	Drukuj
*.i	Programy	✓	–	–	–
*.mcc	Pliki konfiguracji	✓	–	–	–
*.dro	Pliki oprogramowania firmowego	✓	–	–	–
*.svg, *.ppm	Pliki graficzne	✓	–	–	–
*.jpg, *.png, *.bmp	Pliki graficzne	✓	✓	–	–
*.csv	Pliki tekstowe	✓	–	–	–
*.txt, *.log, *.xml	Pliki tekstowe	✓	✓	–	–
*.pdf	Pliki PDF	✓	✓	–	✓






6.3 Zarządzanie folderami i plikami




Struktura folderów

W menu **Menedżer plików** pliki są zachowywane w lokalizacji **Internal** w następujących folderach:

Folder	Zastosowanie
Documents	Pliki dokumentów
Images	Pliki graficzne i pliki zdjęć
Oem	Pliki do konfiguracji paska OEM (widoczne tylko dla użytkowników typu OEM)
System	Pliki audio i pliki systemowe
User	Dane użytkowników

Element obsługi	Funkcja
	<p>Utworzenie nowego foldera</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Symbol katalogu, w którym ma być utworzony nowy folder, przeciągnąć w prawo > Wyświetlane są elementy obsługi. ▶ Na Utwórz nowy folder kliknąć ▶ W dialogu kliknąć na pole wprowadzenia i wpisać nową nazwę foldera ▶ Wpis potwierdzić z RET ▶ Na OK kliknąć > Nowy folder zostaje utworzony.

Element obsługi	Funkcja
	<p>Przesuwanie foldera</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Symbol foldera, który ma być przesunięty, przeciągnąć w prawo > Wyświetlane są elementy obsługi. ▶ Na Przesuń do kliknąć ▶ W dialogu wybrać katalog, do którego ma być przesunięty folder ▶ Na Wybrać kliknąć > Folder zostaje przesunięty.
	<p>Kopiowanie foldera</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Symbol foldera, który ma być skopiowany, przeciągnąć w prawo > Wyświetlane są elementy obsługi. ▶ Na Kopiuj do kliknąć ▶ W dialogu wybrać katalog, do którego ma być skopiowany folder ▶ Na Wybrać kliknąć > Folder zostaje skopiowany.
	<p>Zmiana nazwy foldera</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Symbol foldera, którego nazwa ma być zmieniona, przeciągnąć w prawo > Wyświetlane są elementy obsługi. ▶ Na Zmiana nazwy foldera kliknąć ▶ W dialogu kliknąć na pole wprowadzenia i wpisać nową nazwę foldera ▶ Wpis potwierdzić z RET ▶ Na OK kliknąć > Folder otrzymuje nową nazwę.
	<p>Przesuwanie pliku</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Symbol pliku, który ma być przesunięty, przeciągnąć w prawo > Wyświetlane są elementy obsługi. ▶ Na Przesuń do kliknąć ▶ W dialogu wybrać katalog, do którego ma być przesunięty plik ▶ Na Wybrać kliknąć > Plik zostaje przesunięty. <div data-bbox="501 1794 1219 1919" style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p> Kiedy plik jest kopiowany do foldera, w którym jest on zachowany pod tą samą nazwą, to plik jest nadpisywany.</p> </div>

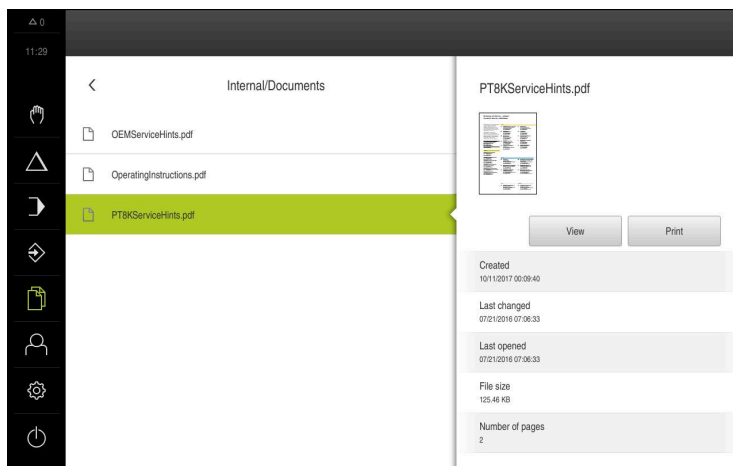
Element obsługi	Funkcja
	Kopiowanie pliku <ul style="list-style-type: none">▶ Symbol pliku, który ma być skopiowany, przeciągnąć w prawo> Wyświetlane są elementy obsługi.▶ Na Skopiować do kliknąć▶ W dialogu wybrać katalog, do którego ma być skopiowany plik▶ Na Wybrać kliknąć> Plik zostaje skopiowany.
	Zmiana nazwy pliku <ul style="list-style-type: none">▶ Symbol pliku, którego nazwa ma być zmieniona, przeciągnąć w prawo> Wyświetlane są elementy obsługi.▶ Na Zmiana nazwy pliku kliknąć▶ W dialogu kliknąć na pole wprowadzenia i wpisać nową nazwę pliku▶ Wpis potwierdzić z RET▶ Na OK kliknąć> Zostaje zmieniona nazwa pliku.
	Usuwanie foldera bądź pliku <p>Przy operacji usunięcia foldery i pliki zostają bezpowrotnie skasowane. Wszystkie zawarte w usuwanym folderze podfoldery i pliki zostają wraz z nim usunięte.</p> <ul style="list-style-type: none">▶ Symbol foldera lub pliku, który ma być usunięty, przeciągnąć w prawo> Wyświetlane są elementy obsługi.▶ Na Wybór usuń kliknąć▶ Na Usuwanie kliknąć> Folder lub plik zostaje usunięty.

6.4 Przegląd plików

Przeglądanie plików



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.
- ▶ Nawigować do lokalizacji w pamięci pożądanego pliku
- ▶ Kliknąć na plik
- Obraz podglądu (tylko dla plików PDF i plików graficznych) oraz informacje do pliku są wyświetlane.



Ilustracja 27: Menu **Menedżer plików** z podglądem i informacjami o pliku

- ▶ Na **Przejrzyć** kliknąć
- Zawartość pliku zostaje wyświetlana.
- ▶ Aby zamknąć ten widok, na **Zamknij** kliknąć



6.5 Eksportowanie plików

Plik może być eksportowany na zewnętrzny nośnik pamięci masowej USB (format FAT32) lub na napęd sieciowy. Pliki można albo kopiować albo przesunąć w inne miejsce:

- Jeśli pliki są kopiowane, to pozostają ich duplikaty na urządzeniu
- Jeśli pliki są przesuwane w inne miejsce, to zostają one usunięte z urządzenia



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.
- ▶ W lokalizacji pamięci **Internal** nawigować do tego pliku, który chcemy eksportować
- ▶ Symbol pliku przeciągnąć na prawo
- Wyświetlane są elementy obsługi.
- ▶ Aby skopiować plik, na **Kopiuj plik** kliknąć



- ▶ Aby przesunąć plik, na **Przesuń plik** kliknąć
- ▶ W dialogu wybrać lokalizację w pamięci, do której ma być eksportowany plik
- ▶ Na **Wybrać** kliknąć
- Plik jest eksportowany na zewnętrzny nośnik pamięci masowej USB lub na napęd sieciowy.

Nośnik pamięci masowej USB pewnie usunąć

- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.

- ▶ Nawigacja do listy lokalizacji pamięci



- ▶ Na **Pewnie usuń** kliknąć

- ▶ Pojawia się meldunek **Nośnik danych może zostać usunięty**.

- ▶ Nośnik pamięci masowej USB odłączyć

6.6 Importowanie plików

Plik może być importowany z zewnętrznego nośnika pamięci masowej USB (format FAT32) lub z napędu sieciowego do urządzenia. Pliki można albo kopiować albo przesunąć w inne miejsce:

- Jeśli pliki są kopiowane, to duplikaty tych plików pozostają na nośniku pamięci USB lub na napędzie sieciowym
- Jeśli pliki są przesuwane w inne miejsce, to zostają one usunięte z nośnika pamięci USB lub z napędu sieciowego



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.

- ▶ Na nośniku pamięci USB lub na napędzie sieciowym nawigować do tego pliku, który chcemy importować

- ▶ Symbol pliku przeciągnąć na prawo

- ▶ Wyświetlane są elementy obsługi.



- ▶ Aby skopiować plik, na **Kopiuj plik** kliknąć



- ▶ Aby przesunąć plik, na **Przesuń plik** kliknąć

- ▶ W dialogu wybrać lokalizację w pamięci, w której ma być zachowany plik

- ▶ Na **Wybrać** kliknąć

- ▶ Plik zostaje zachowany na urządzeniu.

Nośnik pamięci masowej USB pewnie usunąć

- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.

- ▶ Nawigacja do listy lokalizacji pamięci



- ▶ Na **Pewnie usuń** kliknąć

- ▶ Pojawia się meldunek **Nośnik danych może zostać usunięty**.

- ▶ Nośnik pamięci masowej USB odłączyć

7

Ustawienia

7.1 Przegląd

Ten rozdział opisuje opcje ustawienia i przynależne parametry ustawienia dla urządzenia.

Podstawowe opcje ustawienia i parametry ustawienia dla włączenia do eksploatacji i konfigurowania zostały przedstawione w odpowiednich rozdziałach:

Dalsze informacje: "Uruchamianie", Strona 81

Dalsze informacje: "Konfiguracja", Strona 159

Streszczenie



W zależności od typu zalogowanego na urządzeniu użytkownika ustawienia i parametry ustawień mogą być poddawane edycji oraz zmieniane (autoryzacja edycji).

Jeśli zalogowany na urządzeniu użytkownik nie posiada autoryzacji edycji dla ustawienia lub parametru ustawienia, to są one przedstawione również szarym kolorem, nie mogą zostać otwarte lub poddane edycji.



W zależności od aktywowanych na urządzeniu opcji software dostępne są rozmaite ustawienia i parametry ustawień w tych ustawieniach.

Jeśli np. nie aktywowano Opcja oprogramowania POSITIP 8000 NC1 na urządzeniu, to konieczne dla tych opcji software parametry ustawień nie są wyświetlane.

Funkcja	Opis
Ogólne informacje	Ogólne ustawienia i informacje
Interfejsy	Konfigurowanie interfejsów i napędów sieciowych
Użytkownik	Konfigurowanie użytkowników
Osie	Konfigurowanie podłączonych enkoderów i kompensacji błędów
Serwis	Konfigurowanie opcji software, funkcje serwisowe i informacje

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia**.

7.2 Ogólne informacje

Niniejszy rozdział opisuje ustawienia konfiguracji obsługi i prezentacji.

Parametry	Dalsze informacje
Informacje o urządzeniu	"Informacje o urządzeniu", Strona 186
Ekran i touchscreen	"Ekran i touchscreen", Strona 187
Ekran	"Ekran", Strona 188
User interface	"User interface", Strona 190
Okno symulacji	"Okno symulacji", Strona 189
Urządzenia podawania danych	"Konfigurowanie obsługi myszką lub na ekranie dotykowym (touch screen)", Strona 170
Dźwięki	"Dźwięki", Strona 191
Drukarka	"Drukarka", Strona 191
Data i godzina	"Datę i godzinę ustawić", Strona 89
Jednostka	"Nastawienie jednostki", Strona 89
Prawa autorskie	"Prawa autorskie", Strona 191
Wskazówki serwisowe	"Wskazówki serwisowe", Strona 191
Dokumentacja	"Dokumentacja", Strona 192

7.2.1 Informacje o urządzeniu

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Informacje o urządzeniu

Przegląd pokazuje podstawowe informacje do software.

Parametr(y)	Pokazuje informację
Typ urządzenia	Oznaczenie produktowe urządzenia
Numer części	Numer identyfikacyjny urządzenia
Numer seryjny	Numer seryjny urządzenia
Wersja firmware	Numer wersji oprogramowania firmowego
Firmware generowane w	Data generowania oprogramowania firmowego
Ostatnia aktualizacja firmware	Data ostatniej aktualizacji oprogramowania firmowego
Wolne miejsce pamięci	Wolna pamięć wewnętrznej lokalizacji pamięci Internal
Wolna pamięć robocza (RAM)	Wolna pamięć robocza systemu
Liczba startów urządzenia	Liczba startów urządzenia z aktualnym oprogramowaniem firmowym
Przepracowany czas	Czas eksploatacji urządzenia z aktualnym oprogramowaniem firmowym


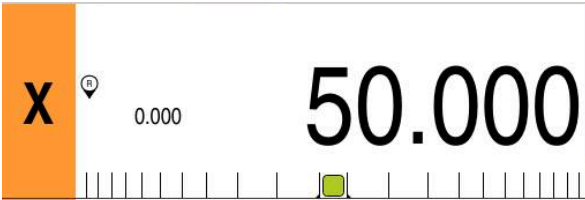
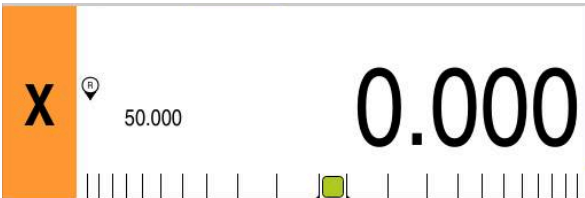

7.2.2 Ekran i touchscreen

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Ekran i touchscreen

Parametr(y)	Objaśnienie
Jasność	Jasność wyświetlania na ekranie <ul style="list-style-type: none">■ Zakres nastawienia: 1 % ... 100 %■ Nastawienie standardowe: 85 %
Aktywowanie trybu oszczędności energii	Okres, kiedy jest aktywowany tryb oszczędności energii <ul style="list-style-type: none">■ Zakres ustawienia: 0 min ... 120 min wartość "0" dezaktywuje tryb oszczędzania energii■ Nastawienie standardowe: 30 minut
Zakończenie trybu oszczędzania energii	Konieczne akcje, aby aktywować ponownie ekran <ul style="list-style-type: none">■ Kliknąć i przeciągnąć: dotknąć touchscreena i przeciągnąć strzałkę od dolnego brzegu w górę■ Kliknięcie: dotknąć touchscreena■ Kliknąć lub ruch osi: dotknąć touchscreena lub przemieścić oś■ Ustawienie standardowe: Kliknąć i przeciągnąć

7.2.3 Ekran

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Ekran

Parametry	Objaśnienie
Wyświetlacz położenia	<p>Konfiguracja odczytu pozycji w trybie pracy MDI oraz w trybie Przebieg programu. Konfiguracja określa także instrukcje wydawane przez Asystenta w trybie pracy MDI oraz w trybie Przebieg programu:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Pozycja z dystansem do pokonania - Asystent wymaga przemieszczenia osi na wyświetloną pozycję. ■ Dystans do pokonania z pozycją - Asystent wymaga przemieszczenia osi na 0 i pojawia się wspomaganie pozycjonowania. <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Pozycja: pozycja jest wyświetlana w dużym formacie  <ul style="list-style-type: none"> ■ Pozycja z dystansem do pokonania: pozycja jest wyświetlana w dużym formacie, dystans do pokonania w małym  <ul style="list-style-type: none"> ■ Dystans do pokonania z pozycją: dystans do pokonania jest wyświetlany w dużym formacie, pozycja w małym  <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienie standardowe: Dystans do pokonania z pozycją
Wartości położenia	<p>Wartości położenia mogą przedstawiać wartości rzeczywiste albo wartości zadane osi.</p> <p>Ustawienia:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Wartość rzeczywista ■ Wartość zadana ■ Ustawienie standardowe: Wartość rzeczywista
Wskaźnik dystansu do pokonania	<p>Odczyt indykatora dystansu do zadanego punktu w trybie MDI</p>  <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: ON

Parametry	Objaśnienie
Miejsca do przecinka dla dopas. wielkości prezentacji osi	Liczba miejsc do przecinka zadaje, w jakiej wielkości są przedstawiane wartości położenia. Jeśli liczba miejsc do przecinka zostanie przekroczona, to odczyt zmniejsza się, tak, iż wszystkie miejsca mogą być przedstawione. <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 1 ... 6 ■ Wartość standardowa: 3
Okno symulacji	Konfiguracja okna symulacji dla trybu MDI i Przebiegu programu. Dalsze informacje: "Okno symulacji", Strona 189
Radialne osie obróbki	Odczyt radialnej osi obróbki Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Promień ■ Średnica ■ Wartość standardowa: Promień

7.2.4 Okno symulacji

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Ekran ► Okno symulacji

Parametry	Objaśnienie
Grubość linii pozycji narzędzia	Grubość linii dla prezentacji pozycji narzędzia <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: Standard lub Tłusta czcionka ■ Wartość standardowa: Standard
Kolor pozycji narzędzia	Definicja koloru dla prezentacji pozycji narzędzia <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: Skala kolorów ■ Ustawienie standardowe: Pomarańczowy
Grubość linii aktualnego elementu konturu	Grubość linii dla prezentacji aktualnego elementu konturu <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: Standard lub Tłusta czcionka ■ Wartość standardowa: Standard
Kolor aktualnego elementu konturu	Definicja koloru dla prezentacji aktualnego elementu konturu <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: Skala kolorów ■ Ustawienie standardowe: Zielony
Ścieżka narzędzia	Wykorzystywanie ścieżki narzędzia <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: ON
Narzędzie zawsze widoczne	Narzędzie jest zawsze widoczne w oknie symulacji. Przedstawiany jest kontur i aktualna pozycja narzędzia. Zakres ten skaluje podczas przemieszczenia <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Wartość standardowa: OFF
Poziome ustawienie	Pozioma orientacja układu współrzędnych w oknie symulacji Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Na prawo: wartości rosnące w prawo ■ W lewo: wartości rosnące w lewo ■ Wartość standardowa: Na prawo

Parametry	Objaśnienie
Pionowe ustawienie	Pionowa orientacja układu współrzędnych w oknie symulacji Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Do góry: wartości rosnące w górę ■ W dół: wartości rosnące w dół ■ Wartość standardowa: Do góry
Minimum display range	Obszar w oknie symulacji, do którego nie następuje dalsze powiększanie. Obszar ten pozostaje zawsze widoczny <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 0 mm ... 1000 mm ■ Wartość standardowa: 0



Przyciskiem **Anuluj** można zresetować definicje kolorów dla okna symulacji ponownie na ustawienia fabryczne.

7.2.5 User interface

Ustawienia ► Ogólne informacje ► User interface

Parametry	Objaśnienie
Response time for zeroing via axis label	Czas, w którym label osi musi być trzymany dla wyzerowania <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 500 ms ... 5000 ms ■ Wartość standardowa: 500
Response time for applying values in OEM bar	Czas, jak długo wpis na pasku OEM musi być trzymany, aby przejąć wartość; parametr pojawia się, jeśli pasek OEM jest aktywowany w strefie OEM <ul style="list-style-type: none"> ■ Zakres ustawienia: 500 ms ... 5000 ms ■ Wartość standardowa: 2000

7.2.6 Dźwięki

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Dźwięki

Dostępne sygnały dźwiękowe są zestawione w grupy tematyczne. W obrębie jednej grupy tematycznej tony odróżniają się od siebie.

Parametry	Objaśnienie
Głośniki	Wykorzystanie głośnika zamontowanego na tylnej stronie urządzenia <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: ON lub OFF Ustawienie standardowe: ON
Głośność	Głośność głośnika urządzenia <ul style="list-style-type: none"> Zakres nastawienia: 0 % ... 100 % Nastawienie standardowe: 50 %
Wiadomość i błąd	Temat sygnału dźwiękowego przy wyświetlaniu meldunku Po wyborze rozbrzmiewa sygnał dźwiękowy wybranego tematu <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: Standard, Gitara, Robot, Kosmos, Brak dźwięku Ustawienie standardowe: Standard
Dźwięk klawiszy	Temat sygnału dźwiękowego przy obsłudze pulpitu Po wyborze rozbrzmiewa sygnał dźwiękowy wybranego tematu <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: Standard, Gitara, Robot, Kosmos, Brak dźwięku Ustawienie standardowe: Standard

7.2.7 Drukarka

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Drukarka



Aktualne oprogramowanie firmowe urządzenia tej serii nie obsługuje tej funkcji.

7.2.8 Prawa autorskie

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Prawa autorskie

Parametry	Znaczenie i funkcja
Oprogramowanie Open-Source	Wskazanie licencji wykorzystywanego oprogramowania

7.2.9 Wskazówki serwisowe

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Wskazówki serwisowe

Parametry	Znaczenie i funkcja
HEIDENHAIN	Wyświetlanie dokumentu z adresami serwisu HEIDENHAIN
OEM wskazówki serwisowe	Wyświetlanie dokumentu ze wskazówkami serwisowymi producenta maszyny <ul style="list-style-type: none"> Standard: dokument z adresami serwisu HEIDENHAIN Dalsze informacje: "Pobranie i dodanie dokumentacji", Strona 144

7.2.10 Dokumentacja

Ustawienia ► Ogólne informacje ► Dokumentacja

Parametry	Znaczenie i funkcja
Instrukcja obsługi	Wyświetlanie zachowanej w urządzeniu instrukcji obsługi <ul style="list-style-type: none">Standard: dokument nie dostępny, dokument w pożądanym języku może zostać dołączony Dalsze informacje: "Dołączenie instrukcji eksploatacji", Strona 167

7.3 Interfejsy

Ten rozdział opisuje ustawienia do konfiguracji sieci, napędów sieciowych i nośników pamięci masowej USB.

Parametry	Dalsze informacje
Sieć	"Konfigurowanie sieci", Strona 168
Napęd sieciowy	"Napęd sieciowy konfigurować", Strona 169
USB	"USB", Strona 193
Osie (funkcje przełączenia)	"Osie (funkcje przełączenia)", Strona 193
Zależne od pozycji funkcje przełączenia	"Zależne od pozycji funkcje przełączenia", Strona 193

7.3.1 USB


Ustawienia ► Interfejsy ► USB

Parametry	Objaśnienie
Podłączoną pamięć USB rozpoznawać automatycznie	Automatyczne rozpoznawanie nośnika pamięci USB <ul style="list-style-type: none"> ■ Ustawienia: ON lub OFF ■ Ustawienie standardowe: ON

7.3.2 Osie (funkcje przełączenia)

Ustawienia ► Interfejsy ► Funkcje przełączania ► Osie

W trybach Praca ręczna oraz MDI można wyzerować wszystkie osie lub pojedyncze osie, aktywując przypisane do nich cyfrowe wejście.

 W zależności od modelu wykonania produktu, konfiguracji oraz podłączonych enkoderów niekiedy nie są dostępne wszystkie opisane parametry bądź opcje.

Parametry	Objaśnienie
Ogólne nastawienia	Przypisanie cyfrowego wejścia zgodnie z konfiguracją pinów, dla wyzerowania wszystkich osi Ustawienie standardowe: Nie połączony
<Nazwa osi>	Przypisanie cyfrowego wejścia zgodnie z konfiguracją pinów, dla wyzerowania osi Ustawienie standardowe: Nie połączony

7.3.3 Zależne od pozycji funkcje przełączenia

Ustawienia ► Interfejsy ► Zależne od pozycji funkcje przełączenia ► +

Przy pomocy funkcji przełączenia odnośnie pozycji można w zależności od pozycji osi wyznaczyć wyjścia logiczne w określonym układzie referencyjnym. Do dyspozycji znajdują się w tym celu pozycje przełączenia oraz interwały pozycji.



W zależności od modelu wykonania produktu, konfiguracji oraz podłączonych enkoderów niekiedy nie są dostępne wszystkie opisane parametry bądź opcje.

Parametry	Objaśnienie
Nazwa	Nazwa funkcji przełączenia
Funkcja przełączenia	Opcje wyboru, czy funkcja jest aktywowana czy też dezaktywowana <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: ON lub OFF Ustawienie standardowe: ON
Układ referencyjny	Wybór pożądanego układu referencyjnego <ul style="list-style-type: none"> Układ współrzędnych obrabiarki Punkt bazowy Pozycja docelowa ostrze narzędzia
Oś	Wybór pożądanego osi
Punkt przełącz.	Wybór pozycji osi w punkcie przełączenia Ustawienie standardowe: 0.0000
Rodzaj przełączenia	Wybór pożądanego rodzaju przełączenia <ul style="list-style-type: none"> Flanka z Low na High Flanka z High na Low Interwał z Low na High Interwał z High na Low Ustawienie standardowe: flanka z Low na High
Wyjście	Wybór pożądanego wyjścia <ul style="list-style-type: none"> X105.13 ... X105.16 (Dout 0, Dout 2, Dout 4, Dout 6) X105.32 ... X105.35 (Dout 1, Dout 3, Dout 5, Dout 7) X113.04 (Dout 0)
Wyjście jest odwrócone	Przy aktywnej funkcji zostaje ustawione wyjście, jeśli warunek przełączenia nie jest spełniony lub jeśli funkcja przełączenia nie jest aktywna <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: nie aktywne
Impuls	Opcje wyboru, czy puls jest aktywowany czy też dezaktywowany <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: ON lub OFF Ustawienie standardowe: ON
Okres trwania impulsu	Wybór pożądanego czasu trwania impulsu <ul style="list-style-type: none"> 0.1 s ... 999 s Ustawienie standardowe: 0.0 s
Dolna granica	Wybór dolnej granicy pozycji osi, na której ma nastąpić przełączenie (tylko rodzaj przełączenia Interwał)
Górna granica	Wybór górnej granicy pozycji osi, na której ma nastąpić przełączenie (tylko rodzaj przełączenia Interwał)
Wpis usuń	Kasowanie zależnej od pozycji funkcji przełączenia

7.4 Użytkownik

Ten rozdział opisuje ustawienia do konfiguracji użytkowników i grup użytkowników.

Parametry	Dalsze informacje
OEM	"OEM", Strona 195
Setup	"Setup", Strona 196
Operator	"Operator", Strona 197
Użytkownik dodać	"Utworzenie użytkownika i hasła", Strona 166

7.4.1 OEM

Ustawienia ► Użytkownik ► OEM

Użytkownik **OEM** (Original Equipment Manufacturer) posiada najwyższy stopień autoryzacji. Może on dokonywać konfigurowania urządzenia (np. podłączenia enkoderów i czujników). Może on wprowadzać użytkowników typu **Setup** i **Operator** oraz konfigurować użytkowników **Setup** i **Operator**. Użytkownik **OEM** nie może być powielany lub skasowany. Nie może on zostać automatycznie zalogowany.

Parametry	Objaśnienie	Autoryzacja edycji
Nazwa	Nazwa użytkownika ■ Wartość standardowa: OEM	–
Imię	Imię użytkownika ■ Wartość standardowa: –	–
Oddział	Oddział użytkownika ■ Wartość standardowa: –	–
Grupa	Grupa użytkownika ■ Wartość standardowa: oem	–
Hasło	Hasło użytkownika ■ Wartość standardowa: oem	OEM
Język	Język użytkownika	OEM
Automatyczne zalogowanie	Przy nowym starcie urządzenia: automatyczne zalogowanie ostatnio zameldowanego użytkownika ■ Wartość standardowa: OFF	–
Otworzyć konto użytkownika	Usuwanie konta użytkownika	–

7.4.2 Setup

Ustawienia ► Użytkownik ► Setup

Użytkownik **Setup** konfiguruje urządzenie dla użytku w miejscu eksploatacji. Może on generować użytkownika typu **Operator**. Użytkownik **Setup** nie może być powielany lub skasowany. Nie może on zostać automatycznie zalogowany.

Parametry	Objaśnienie	Autoryzacja edycji
Nazwa	Nazwa użytkownika ■ Wartość standardowa: Setup	–
Imię	Imię użytkownika ■ Wartość standardowa: –	–
Oddział	Oddział użytkownika ■ Wartość standardowa: –	–
Grupa	Grupa użytkownika ■ Wartość standardowa: setup	–
Hasło	Hasło użytkownika ■ Wartość standardowa: setup	Setup, OEM
Język	Język użytkownika	Setup, OEM
Automatyczne zalogowanie	Przy nowym starcie urządzenia: automatyczne zalogowanie ostatnio zameldowanego użytkownika ■ Wartość standardowa: OFF	–
Otworzyć konto użytkownika	Usuwanie konta użytkownika	–

7.4.3 Operator

Ustawienia ► Użytkownik ► Operator

Użytkownik **Operator** dysponuje autoryzacją wykonywania podstawowych funkcji urządzenia.

Użytkownik typu **Operator** nie może generować dalszych użytkowników i nie może zmienić swojej nazwy ani swojego języka. Użytkownik z grupy **Operator** może zostać zameldowany automatycznie, kiedy urządzenie zostanie włączone.

Parametry	Objaśnienie	Autoryzacja edycji
Nazwa	Nazwa użytkownika <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: Operator 	Operator, Setup, OEM
Imię	Imię użytkownika	Operator, Setup, OEM
Oddział	Oddział użytkownika <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: – 	Operator, Setup, OEM
Grupa	Grupa użytkownika <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: operator 	–
Hasło	Hasło użytkownika <ul style="list-style-type: none"> Wartość standardowa: operator 	Operator, Setup, OEM
Język	Język użytkownika	Operator, Setup, OEM
Automatyczne zalogowanie	Przy nowym starcie urządzenia: automatyczne zalogowanie ostatnio zameldowanego użytkownika <ul style="list-style-type: none"> Ustawienia: ON lub OFF Wartość standardowa: OFF 	Operator, Setup, OEM
Otworzyć konto użytkownika	Usuwanie konta użytkownika	Setup, OEM

7.5 Osie

Ten rozdział opisuje ustawienia do konfiguracji osi i przynależnych urządzeń.



W zależności od modelu wykonania produktu, konfiguracji oraz podłączonych enkoderów niekiedy nie są dostępne wszystkie opisane parametry bądź opcje.

Ogólne nastawienia

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia

Parametry	Dalsze informacje
Znaczniki referencyjne	"Znaczniki referencyjne", Strona 142
Informacja	"Informacja", Strona 200
Funkcje przełączania	"Funkcje przełączania", Strona 123
Wejścia (Funkcje przełączania)	"Wejścia (Funkcje przełączania)", Strona 123
Wyjścia (Funkcje przełączania)	"Wyjścia (Funkcje przełączania)", Strona 125
NaęoÅenia	"NaęoÅenia", Strona 126
M-funkcje dodać	"Konfigurowanie funkcji M", Strona 143
M-funkcje konfigurować	"Konfigurowanie funkcji M", Strona 143
Oś średnicy	"Oś średnicy", Strona 140
Ustawienia specjalne	"Ustawienia specjalne", Strona 127
Centralny napęd	"Konfigurowanie centralnego napędu", Strona 105
Virtual axis keys	"Konfigurowanie wirtualnych klawiszy osi", Strona 128
nacinanie gwintu	"Konfigurowanie nacinania gwintu (opcja software NC)", Strona 141

Poosiowe ustawienia

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> (ustawienia osi)

Parametry	Dalsze informacje
<Nazwa osi> (ustawienia osi)	"Konfigurowanie osi", Strona 91
Enkoder	"Konfigurowanie osi dla enkoderów z interfejsem EnDat", Strona 93 "Konfigurowanie osi dla enkoderów z 1 V _{SS} - lub 11 μA _{SS} -interfejsem", Strona 94
Znaczniki referencyjne (Enkoder)	1 V _{SS} : "Znaczniki referencyjne (Enkoder)", Strona 98
Przesunięcie punktu referencyjnego	EnDat: "Przesunięcie punktu referencyjnego", Strona 94 1 V _{SS} : "Przesunięcie punktu referencyjnego", Strona 94
Diagnoza dla enkoderów z EnDat	"Diagnoza dla enkoderów z interfejsem EnDat", Strona 210
Diagnoza dla enkoderów z 1 V _{SS} /11 μA _{SS}	"Diagnoza dla enkoderów z interfejsem 1 V _{SS} /11 μA _{SS} ", Strona 209
Liniowa kompensacja błędów (LEC)	"Konfigurowanie linearnej kompensacji błędów (LEC)", Strona 101
Częściowa liniowa kompensacja błędów (SLEC)	"Konfigurowanie fragmentarycznej liniowej kompensacji błędów (SLEC)", Strona 102
Tworzenie tabeli punktów oporowych	"Tworzenie tabeli punktów oporowych", Strona 103
Wyjścia	"Wyjścia", Strona 114
Wejścia	"Wejścia", Strona 118
Polecenia przemieszczenia od cyfrowego wejścia	"Polecenia przemieszczenia od cyfrowego wejścia", Strona 118
Polecenia przemieszczenia od analogowego wejścia	"Polecenia przemieszczenia od analogowego wejścia", Strona 119
Polecenia przemieszczenia od elektr. kółka ręcznego	"Elektroniczne kółko ręczne konfigurować", Strona 137
Cyfrowe wejścia zwolnienia	"Cyfrowe wejścia aktywacji", Strona 121
Wyłącznik końcowy software	"Wyłącznik końcowy software", Strona 122
Oś wrzeczona S	"Oś wrzeczona S", Strona 130
Wyjścia (S)	"Wyjścia (S)", Strona 132
Wejścia (S)	"Wejścia (S)", Strona 134
Polecenia przemieszczenia od cyfrowego wejścia (S)	"Polecenia przemieszczenia od cyfrowego wejścia (S)", Strona 135
Cyfrowe wejścia zwolnienia (S)	"Cyfrowe wejścia aktywacji (S)", Strona 135
Odczyt obrotów przez cyfrowe wejście (S)	"Odczyt obrotów przez cyfrowe wejście (S)", Strona 136
Biegi przekładni dodać	"Biegi przekładni dołączyć", Strona 136
Biegi przekładni	"Biegi przekładni", Strona 137

7.5.1 Informacja

Ustawienia ► Osie ► Ogólne nastawienia ► Informacja

Parametry	Objaśnienie
Przyporządkowanie wejść enkoderów do osi	Przyporządkowanie wejść enkoderów do osi
Przyporządkowanie analogowych wyjść do osi	Przyporządkowanie wyjść analogowych do osi
Przyporządkowanie analogowych wejść do osi	Przyporządkowanie wejść analogowych do osi
Przyporządkowanie cyfrowych wyjść do osi	Przyporządkowanie wyjść cyfrowych do osi
Przyporządkowanie cyfrowych wejść do osi	Przyporządkowanie wejść cyfrowych do osi



Przyciskami **Resetowanie** można ponownie zresetować przyporządkowanie wejść i wyjść.

7.6 Serwis

Niniejszy rozdział opisuje ustawienia konfiguracji urządzenia, prac konserwacyjnych oprogramowania firmowego i odblokowania opcji software.

Parametry	Dalsze informacje
Informacje oprogramowania firmowego	"Informacje oprogramowania firmowego", Strona 202
Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć	"Zachowaj dane konfiguracji", Strona 157 "Zabezpieczenie plików użytkownika", Strona 158 "Odtworzyć pliki użytkownika", Strona 214 "Odtworzyć konfigurację", Strona 215
Firmware-update	"Aktualizowanie oprogramowania firmowego", Strona 207
Resetowanie	"Wszystkie ustawienia zresetować", Strona 216 "Zresetować na stan przy dostawie", Strona 216
Zakres OEM	"Zakres OEM", Strona 144
Dokumentacja (OEM wskazówki serwisowe)	"Pobranie i dodanie dokumentacji", Strona 144
Ekran startowy	"Ekran startowy dodać", Strona 145
Menu OEM	"Menu OEM konfigurować", Strona 145
Dodanie elementów na pasku OEM	"Menu OEM konfigurować", Strona 145
Elementy na pasku OEM Logo	"Konfigurowanie logo OEM", Strona 146
Elementy na pasku OEM Prędkość obrotowa wrzeciona	"Konfigurowanie wartości zadanych dla prędkości obrotowej wrzeciona", Strona 147
Elementy na pasku OEM Funkcja M	"Konfigurowanie funkcji M", Strona 148
Elementy na pasku OEM Funkcje specj.	"Konfigurowanie funkcji specjalnych", Strona 149
Elementy na pasku OEM Dokument	"Konfigurowanie dokumentów", Strona 150
Ustawienia (Zakres OEM)	"Zakres OEM", Strona 144
Wykonanie programu	"Dopasowanie wykonania programu", Strona 151
Funkcja M dodać	"Konfigurowanie funkcji M", Strona 152
Baza danych tekstowych	"GenerowanieBaza danych tekstowych", Strona 154
Komunikaty	"Konfigurowanie komunikatów o błędach", Strona 155
Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć (Zakres OEM)	"Zabezpieczanie i odtwarzanie ustawień OEM", Strona 155
Dokumentacja	"Dołączenie instrukcji eksploatacji", Strona 167
Opcje software	"Opcje software aktywować", Strona 86

7.6.1 Informacje oprogramowania firmowego

Ustawienia ► Serwis ► Informacje oprogramowania firmowego

Dla serwisu i konserwacji wyświetlane są następujące informacje do pojedynczych modułów software.

Parametry	Objaśnienie
Core version	Numer wersji mikrojądra
Microblaze bootloader version	Numer wersji programu startowego Microblaze
Microblaze firmware version	Numer wersji oprogramowania firmowego Microblaze
Extension PCB bootloader version	Numer wersji programu startowego (płytko rozszerzenia)
Extension PCB firmware version	Numer wersji oprogramowania firmowego (płytko rozszerzenia)
Boot ID	Numer identyfikacyjny operacji startu
HW Revision	Numer rewizji sprzętu
C Library Version	Numer wersji biblioteki C
Compiler Version	Numer wersji kompilatora
Touchscreen Controller version	Numer wersji sterownika touchscreena
Number of unit starts	Liczba operacji włączenia urządzenia
Qt build system	Numer wersji oprogramowania kompilacji Qt
Qt runtime libraries	Numer wersji biblioteki czasu przebiegu Qt
Rdzeń	Numer wersji rdzenia Linux
Login status	Informacje do zalogowanego użytkownika
SystemInterface	Numer wersji modułu interfejs użytkownika
BackendInterface	Numer wersji modułu interfejsy
GuiInterface	Numer wersji modułu interfejs użytkownika
TextDataBank	Numer wersji modułu baza danych tekstowych
Optical edge detection	Numer wersji modułu optyczna detekcja krawędzi
NetworkInterface	Numer wersji modułu interfejs sieciowy
OSInterface	Numer wersji modułu interfejs systemu operacyjnego
PrinterInterface	Numer wersji modułu interfejs drukarki
system.xml	Numer wersji parametrów systemowych
axes.xml	Numer wersji parametrów osi
encoders.xml	Numer wersji parametrów enkodera
ncParam.xml	Numer wersji parametrów NC
spindle.xml	Numer wersji parametrów wrzeciona
io.xml	Błędne ustawienia parametrów wejść i wyjść
mFunctions.xml	Numer wersji parametrów dla funkcji M
peripherals.xml	Numer wersji parametrów peryferii
slec.xml	Numer wersji parametrów fragmentarycznej liniowej kompensacji błędów SLEC
lec.xml	Numer wersji parametrów liniowej kompensacji błędów LEC

Parametry	Objaśnienie
microBlazePVRegister.xml	Numer wersji "Processor Version Register" MicroBlaze
info.xml	Numer wersji parametrów informacyjnych
audio.xml	Numer wersji parametrów audio
network.xml	Numer wersji parametrów sieci
os.xml	Numer wersji parametrów systemu operacyjnego
runtime.xml	Numer wersji parametrów czasu przebiegu
users.xml	Numer wersji parametrów użytkownika
GI Patch Level	Stan Patch Golden Image (GI)

8

Serwis i konserwacja

8.1 Przegląd

Ten rozdział opisuje ogólne prace konserwacyjne na urządzeniu.



Następujące kroki mogą być przeprowadzane tylko przez wykwalifikowany personel.

Dalsze informacje: "Kwalifikacje personelu", Strona 17



Niniejszy rozdział zawiera tylko opis prac konserwacyjnych urządzenia. Konieczne prace konserwacyjne na urządzeniach peryferyjnych nie są opisane w tym rozdziale.

Dalsze informacje: dokumentacja producenta odpowiednich urządzeń peryferyjnych

8.2 Czyszczenie

WSKAZÓWKA

Czyszczenie ostrymi lub agresywnymi środkami

Urządzenie zostaje uszkodzone przez niewłaściwe czyszczenie.

- ▶ Nie używać silnie ścierających lub agresywnych środków czyszczących lub rozpuszczalników
- ▶ Silnych zabrudzeń nie usuwać ostrymi przedmiotami

Czyszczenie korpusu

- ▶ Powierzchnie zewnętrzne wycierać ściereczką zwilżoną wodą z łagodnym środkiem czyszczącym

Czyszczenie ekranu

Aby dokonać czyszczenia ekranu, należy aktywować tryb czyszczenia. Przy tym urządzenie przechodzi w stan nieaktywny, bez przerywania zasilania. W tym stanie ekran zostaje wyłączony.



- ▶ Aby aktywować tryb czyszczenia, w menu głównym na **Wyłącz** kliknąć



- ▶ Na **Tryb czyszczenia** kliknąć
- ▶ Ekran wyłącza się.
- ▶ Ekran czyścić niestrzępiącą się ściereczką i dostępnym w handlu środkiem do czyszczenia szyb




- ▶ Aby dezaktywować tryb czyszczenia, kliknąć w dowolnym miejscu ekranu dotykowego
- ▶ W dolnej części pojawia się strzałka.
- ▶ Strzałkę przeciągnąć w górę
- ▶ Ekran włącza się i ostatnio wyświetlany interfejs użytkownika pojawia się na ekranie.

8.3 Plan prac konserwacyjnych

Urządzenie nie wymaga w zasadzie konserwacji.

WSKAZÓWKA
<p>Eksploatacja uszkodzonych urządzeń</p> <p>Eksploatacja uszkodzonych urządzeń może prowadzić do poważnych szkód.</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Nie eksploatować urządzenia w przypadku usterki i nie naprawiać we własnym zakresie. ▶ Urządzenia z usterką natychmiast wymienić lub kontaktować biuro serwisu HEIDENHAIN.

<p> Następujące kroki mogą być przeprowadzane tylko przez wykwalifikowany personel!</p> <p>Dalsze informacje: "Kwalifikacje personelu", Strona 17</p>

Krok konserwacji	Interwał	Korygowanie błędów
▶ Wszystkie odznaczenia, napisy i symbole na urządzeniu sprawdzić na ich czytelność	Rocznie	▶ Kontaktować biuro serwisu HEIDENHAIN
▶ Sprawdzenie połączeń elektrycznych na uszkodzenie i prawidłowe funkcjonowanie	Rocznie	▶ Wymiana uszkodzonych bądź niewłaściwych przewodów. W razie konieczności kontaktować biuro serwisu HEIDENHAIN
▶ Sprawdzić kabel sieciowy na niewłaściwą izolację lub uszkodzenia	Rocznie	▶ Kabel sieciowy wymienić zgodnie ze specyfikacją

8.4 Wznowienie eksploatacji

Przy wznowieniu eksploatacji, np. przy reinstalacji następujące po naprawie lub ponownym montażu, konieczne są te same działania i wymogi wobec personelu jak przy pierwotnym montażu i instalowaniu.

Dalsze informacje: "Montaż", Strona 65

Dalsze informacje: "Instalacja", Strona 71

Podmiot eksploatujący urządzenie musi przy podłączeniu urządzeń peryferyjnych (np. pomiarowych) zapewnić bezpieczne i pewne wznowienie eksploatacji oraz zatrudnić autoryzowany personel z odpowiednimi kwalifikacjami.

Dalsze informacje: "Obowiązki przedsiębiorcy", Strona 17

8.5 Aktualizowanie oprogramowania firmowego

Oprogramowanie firmowe to system operacyjny urządzenia. Można importować nowe wersje oprogramowania firmowego poprzez port USB urządzenia lub port sieciowy.



Przed aktualizacją oprogramowania firmowego należy uwzględnić uwagi do wydania (release notes) odnośnie odpowiedniej wersji firmware i zawarte w nich informacje dotyczące kompatybilności wstecz.



Jeśli oprogramowanie firmowe urządzenia jest aktualizowane, to należy dla pewności zabezpieczyć aktualne ustawienia.

Warunek

- Nowe oprogramowanie firmowe dostępne jest jako *.dro-plik
- Dla aktualizacji oprogramowania firmowego poprzez interfejs USB aktualna wersja tego oprogramowania musi być zachowana na nośniku pamięci masowej USB (format FAT32)
- Dla aktualizacji oprogramowania firmowego poprzez interfejs sieci aktualna wersja tego oprogramowania musi być dostępna w katalogu na napędzie sieciowym

Uruchomienie aktualizacji oprogramowania firmowego



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Ustawienia** .
- ▶ Na **Serwis** kliknąć
- ▶ Otworzyć jedno po drugim:
 - **Firmware-update**
 - **Dalej**
- > Aplikacja serwisowa zostaje uruchomiona.

Wykonać aktualizację oprogramowania firmowego

Aktualizacja oprogramowania firmowego może nastąpić z nośnika pamięci masowej USB (format FAT32) lub poprzez napęd sieciowy.



- ▶ Na **Firmware-update** kliknąć
- ▶ Na **Wybierz** kliknąć
- ▶ W razie konieczności podłączyć pamięć masową USB do portu na urządzeniu
- ▶ Nawigować do foldera, zawierającego nowe oprogramowanie firmowe



Jeśli omyłkowo wybrano inny folder, to można nawigować z powrotem do pierwotnego foldera.

- ▶ Kliknąć na nazwę pliku na liście

- ▶ Wybór oprogramowania firmowego
- ▶ Aby potwierdzić wybór, na **Wybrać** kliknąć
- ▶ Zostają wyświetlane informacje o wersji oprogramowania firmowego.
- ▶ Aby zamknąć dialog, na **OK** kliknąć



Aktualizacja oprogramowania firmowego nie może zostać przerwana po starcie transmisji danych.

- ▶ Aby uruchomić aktualizację, na **Start** kliknąć
- ▶ Ekran pokazuje postęp aktualizacji.
- ▶ Aby potwierdzić udaną aktualizację, na **OK** kliknąć
- ▶ Aby zakończyć aplikację serwisową, na **Zakończyć** kliknąć
- ▶ Aplikacja serwisowa zostaje zakończona.
- ▶ Główna aplikacja zostaje uruchomiona.
- ▶ Jeśli automatyczne zalogowanie użytkownika jest aktywowane, to pojawia się odpowiedni interfejs użytkownika w menu **Praca ręczna**.
- ▶ Jeśli automatyczne zalogowanie użytkownika nie jest aktywowane, to pojawia się menu **Logowanie**.

Nośnik pamięci masowej USB pewnie usunąć



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.
- ▶ Nawigacja do listy lokalizacji pamięci
- ▶ Na **Pewnie usuń** kliknąć
- ▶ Pojawia się meldunek **Nośnik danych może zostać usunięty**.
- ▶ Nośnik pamięci masowej USB odłączyć

8.6 Diagnoza enkoderów

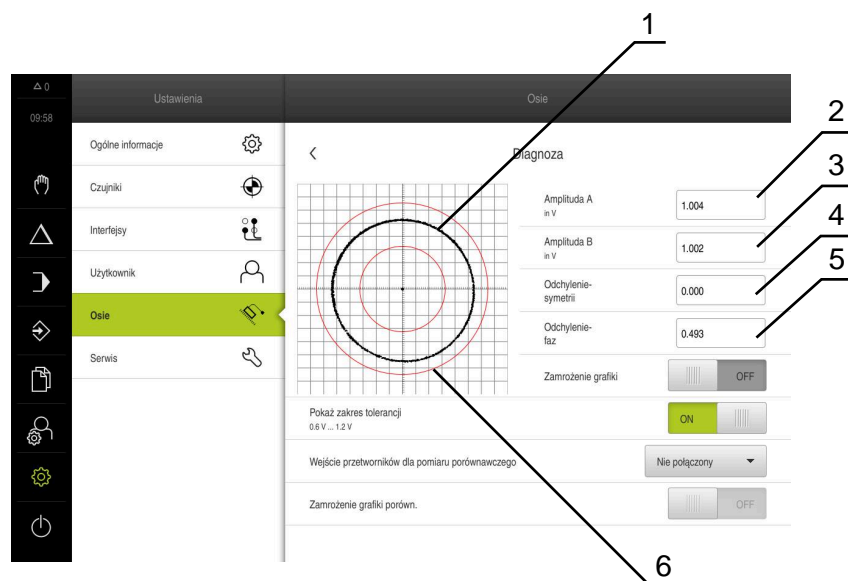
Przy pomocy funkcji diagnozy może być sprawdzana funkcjonalność podłączonych przetworników. W przypadku absolutnych enkoderów z interfejsem EnDat wyświetlane są meldunki enkoderów jak i rezerwy funkcjonalności. W przypadku inkrementalnych enkoderów z interfejsem 1 V_{SS} bądź 11 μA_{SS} można stwierdzić na podstawie wyświetlanych wartości zasadniczą funkcjonalność enkoderów. Na podstawie tych pierwszych możliwości diagnozy dla enkoderów możliwe jest podjęcie dalszych działań dla następnego badania bądź naprawy.



Dalsze możliwości kontroli i testowania udostępnia PWT 101 bądź PWM 21 firmy HEIDENHAIN. Szczegóły znajdują się na www.heidenhain.com.

8.6.1 Diagnoza dla enkoderów z interfejsem 1 V_{SS}/11 μA_{SS}



Dla przetworników z interfejsem 1 V_{SS}/11 μA_{SS} można ocenić funkcjonowanie przetwornika poprzez ocenę amplitudy sygnałów, odchyłeń symetrii i odchylenia fazy. Wartości te są przedstawiane także graficznie w postaci krzywej Lissajous.



- 1 Krzywa Lissajous
- 2 Amplituda A
- 3 Amplituda B
- 4 Odchylenie od symetrii
- 5 Odchylenie fazy
- 6 Tolerancje amplitud

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► Enkoder ► Diagnoza

Parametry	Objaśnienie
Amplituda A	Wyświetlanie amplitudy A w V
Amplituda B	Wyświetlanie amplitudy B w V
Odchylenie-symetrii	Wartość odchylenia symetrii
Odchylenie-faz	Odchylenie fazy od 90°

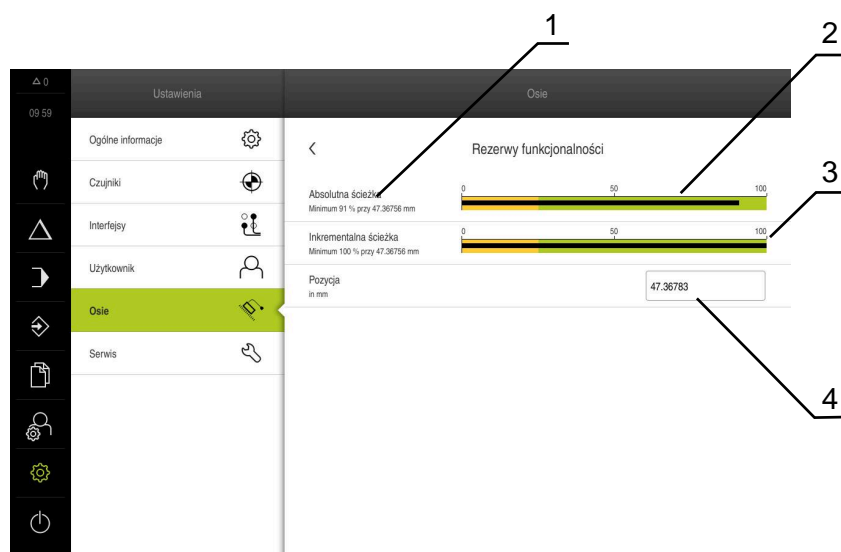
Parametry	Objaśnienie
Zamrożenie grafiki	Zamrożenie krzywej Lissajousa Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: grafika jest zamrożona i nie jest aktualizowana przy przemieszczeniu ■ OFF: grafika nie jest zamrożona i jest aktualizowana przy przemieszczeniu ■ Wartość standardowa: OFF
Pokaż zakres tolerancji	Wyświetlanie zakresów (okręgów) tolerancji przy 0.6 V...1.2 V Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: wyświetlane są dwa czerwone okręgi ■ OFF: okręgi tolerancji są skrywane ■ Wartość standardowa: OFF
Wejście przetworników dla pomiaru porównawczego	Wyświetlanie innego enkodera innego wejścia enkodera dla porównania; okręgi mogą być nakładane na siebie, używać w tym celu parametru zamrożenia grafiki Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ Wybór pożądanego wejścia enkodera ■ Wartość standardowa: nie połączony <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p> Parametr jest dostępny tylko, jeśli dalszy enkoder z interfejsem 1 V_{SS} bądź 11 μA_{SS} jest podłączony.</p> </div>
Zamrożenie grafiki porówn.	Zamrożenie figury Lissajousa enkodera na wejściu przetwornika dla pomiaru porównawczego Ustawienia: <ul style="list-style-type: none"> ■ ON: grafika jest zamrożona i nie jest aktualizowana przy przemieszczeniu ■ OFF: grafika nie jest zamrożona i jest aktualizowana przy przemieszczeniu ■ Wartość standardowa: OFF <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p> Parametr jest dostępny tylko, jeśli dalszy enkoder z interfejsem 1 V_{SS} bądź 11 μA_{SS} jest podłączony.</p> </div>

8.6.2 Diagnostyka dla enkoderów z interfejsem EnDat

W przypadku enkoderów z interfejsem EnDat funkcjonalność jest sprawdzana poprzez odczytanie błędów lub ostrzeżeń oraz poprzez ocenę rezerw funkcji.

W zależności od enkodera nie wszystkie rezerwy funkcji bądź meldunki są obsługiwane.

Rezerwy funkcyjne



Ilustracja 28: Przykład rezerw funkcjonalności czujnika pomiarowego

- 1 Podanie wartości minimalnej dla pozycji
- 2 Absolutna ścieżka
- 3 Inkrementalna ścieżka
- 4 Aktualna pozycja enkodera

Ścieżka: **Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► Enkoder ► Diagnostyka ► Rezerwy funkcjonalności**

Parametry	Objaśnienie
Absolutna ścieżka	Pokazuje rezerwę funkcjonalności ścieżki absolutnej
Inkrementalna ścieżka	Pokazuje rezerwę funkcjonalności ścieżki inkrementalnej
Obliczanie wartości położenia	Pokazuje rezerwę funkcjonalności generowania wartości pozycji
Pozycja	Pokazuje rzeczywistą aktualną pozycję enkodera

Urządzenie przedstawia rezerwy funkcjonalności w postaci diagramu belkowego:

Zakres kolorów	Zakres	Ocena
Żółty	0 % ... 25 %	Zalecany serwis/konserwacja; zalecane zbadanie z np. PWT 101
Zielony	25 % ... 100 %	Enkoder znajduje się w zakresie specyfikacji

Błędy i ostrzeżenia

Ustawienia ► Osie ► <Nazwa osi> ► Enkoder ► Diagnoza

Komunikaty	Opis
Błędy/usterki enkoderów	<p>Błędy/usterki enkoderów wskazują, iż ma miejsce niewłaściwe funkcjonowanie enkodera</p> <p>Następujące błędy enkoderów mogą być np. wyświetlane:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Usterka oświetlenia ■ Niewłaściwa amplituda sygnału ■ Błędna pozycja ■ Przepięcie ■ Zaniżone napięcie zasilające ■ Prąd przeciążeniowy ■ Usterka baterii
Ostrzeżenie enkodera	<p>Ostrzeżenia enkoderów wskazują, iż określone granice tolerancji dla przetwornika zostały osiągnięte bądź przekroczone</p> <p>Następujące ostrzeżenia enkoderów mogą być np. wyświetlane:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Kolizja częstotliwości ■ Przekroczenie temperatury ■ Rezerwa oświetlenia ■ Załadowanie baterii ■ Punkt referencyjny

Komunikaty mogą mieć następujący status:

Stan	Ocena
OK!	Enkoder znajduje się w zakresie specyfikacji
Nie jest wspomagane	Meldunek nie jest obsługiwany przez enkoder
Błąd!	Zalecany serwis/konserwacja; zalecane dokładniejsze zbadanie z np. PWT 101

8.7 Odnawianie plików i folderów

Dostępna jest możliwość odnowienia zachowanych plików i ustawień na urządzeniu. Następująca kolejność powinna zostać dotrzymana przy odnawianiu:

- Odnawianie folderów i plików OEM
- Odtworzyć pliki użytkownika
- Odtworzyć konfigurację

Dopiero po odnowieniu ustawień następuje automatyczny restart urządzenia.

8.7.1 Odnawianie folderów i plików OEM

Zabezpieczone foldery i pliki OEM urządzenia mogą zostać załadowane w urządzeniu. Wraz z odnawianiem ustawień może w ten sposób zostać odtworzona kompletna konfiguracja urządzenia.

Dalsze informacje: "Odtworzyć konfigurację", Strona 215

W przypadku ingerencji serwisu można eksploatować urządzenie zamienne po odtworzeniu, z konfiguracją uszkodzonego urządzenia. Pod warunkiem, iż wersje oprogramowania firmowego są zgodne z nowym oprogramowaniem firmowym lub wersje są kompatybilne.

Ustawienia ► Serwis ► Zakres OEM ► Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć

Parametry	Objaśnienie
Odtwórz foldery i pliki OEM	Odtwarzanie ustawień strefy OEM jako pliku ZIP

- ▶ **Odtwórz foldery i pliki OEM**
- ▶ Na **Załaduj jako ZIP** kliknąć
- ▶ W razie konieczności podłączyć pamięć masową USB (format FAT32) do portu USB na urządzeniu
- ▶ Nawigować do foldera, zawierającego plik zabezpieczenia
- ▶ Wybór pliku zabezpieczenia
- ▶ Na **Wybrać** kliknąć
- ▶ Pomyślne kopiowanie z **OK** potwierdzić



Przy odnawianiu folderów i plików OEM nie następuje automatycznie restart. Ten restart następuje przy odnowieniu ustawień.

Dalsze informacje: "Odtworzyć konfigurację", Strona 215

- ▶ Aby urządzenie restartować z przesłanymi folderami i plikami OEM, należy urządzenie wyłączyć i ponownie włączyć

Nośnik pamięci masowej USB pewnie usunąć



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.
- ▶ Nawigacja do listy lokalizacji pamięci
- ▶ Na **Pewnie usuń** kliknąć
- ▶ Pojawia się meldunek **Nośnik danych może zostać usunięty**.
- ▶ Nośnik pamięci masowej USB odłączyć



8.7.2 Odtworzyć pliki użytkownika

Zabezpieczone pliki użytkownika mogą zostać ponownie załadowane w urządzeniu. Dostępne do tej pory pliki użytkownika są przy tym nadpisywane. Wraz z odtwarzaniem ustawień może w ten sposób zostać odtworzona kompletna konfiguracja urządzenia.

W przypadku ingerencji serwisu można eksploatować urządzenie zamienne po odtworzeniu, z konfiguracją uszkodzonego urządzenia. Pod warunkiem, iż wersja starego oprogramowania firmowego jest zgodna z nowym oprogramowaniem firmowym lub obie wersje są kompatybilne.



Jako pliki użytkownika zostają zabezpieczone wszystkie pliki wszystkich grup użytkowników, zachowane w odpowiednich folderach, a także mogą one zostać odtworzone.

Pliki w folderze **System** nie zostają odtwarzane.

Ustawienia ► Serwis ► Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć

Parametry	Objaśnienie
Odtworzyć pliki użytkownika	Odtwarzanie plików użytkowników urządzenia

- ▶ **Odtworzyć pliki użytkownika**
- ▶ Na **Załaduj jako ZIP** kliknąć
- ▶ W razie konieczności podłączyć pamięć masową USB (format FAT32) do portu USB na urządzeniu
- ▶ Nawigować do foldera, zawierającego plik zabezpieczenia
- ▶ Wybór pliku zabezpieczenia
- ▶ Na **Wybrać** kliknąć
- ▶ Pomyślne kopiowanie z **OK** potwierdzić



Przy odnawianiu plików użytkownika nie następuje automatycznie restart. Ten restart następuje przy odnowieniu ustawień.

"Odtworzyć konfigurację"

- ▶ Aby urządzenie restartować z przesłanymi plikami użytkownika, należy urządzenie wyłączyć i ponownie włączyć

Nośnik pamięci masowej USB pewnie usunąć



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.
- ▶ Nawigacja do listy lokalizacji pamięci
- ▶ Na **Pewnie usuń** kliknąć
- ▶ Pojawia się meldunek **Nośnik danych może zostać usunięty**.
- ▶ Nośnik pamięci masowej USB odłączyć

8.7.3 Odtworzyć konfigurację

Zabezpieczone ustawienia mogą zostać ponownie załadowane w urządzeniu. Aktualna konfiguracja urządzenia zostaje przy tym nadpisana.



Opcje software, które są aktywowane przy zabezpieczaniu ustawień, należy aktywować przed odtworzeniem konfiguracji.

Odtwarzanie może być konieczne w następujących przypadkach:

- Przy włączaniu do eksploatacji ustawienia są nastawiane na jednym urządzeniu i przesyłane do wszystkich identycznych urządzeń
Dalsze informacje: "Pojedyncze kroki dla włączenia do eksploatacji", Strona 84
- Po zresetowaniu ustawienia są kopiowane ponownie do urządzenia
Dalsze informacje: "Wszystkie ustawienia zresetować", Strona 216

Ustawienia ► Serwis ► Zabezpieczyć konfigurację i odtworzyć

Parametry	Objaśnienie
Odtworzyć konfigurację	Odtworzenie zachowanych ustawień

- ▶ **Odtworzyć konfigurację**
- ▶ Na **Pełne odtworzenie** kliknąć
- ▶ W razie konieczności podłączyć pamięć masową USB (format FAT32) do portu USB urządzenia
- ▶ Nawigować do foldera, zawierającego plik zabezpieczenia
- ▶ Wybór pliku zabezpieczenia
- ▶ Na **Wybrać** kliknąć
- ▶ Pomyślne kopiowanie z **OK** potwierdzić
- > System zostaje zamknięty.
- ▶ Aby urządzenie restartować z przesłanymi danymi konfiguracji, urządzenie wyłączyć i ponownie włączyć

Nośnik pamięci masowej USB pewnie usunąć



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.
- ▶ Nawigacja do listy lokalizacji pamięci
- ▶ Na **Pewnie usuń** kliknąć
- > Pojawia się meldunek **Nośnik danych może zostać usunięty**.
- ▶ Nośnik pamięci masowej USB odłączyć

8.8 Wszystkie ustawienia zresetować

Ustawienia urządzenia można zresetować ponownie na ustawienia fabryczne. Opcje software zostają dezaktywowane i muszą być ponownie aktywowane dostępnym kodem licencyjnym.

Ustawienia ► Serwis ► Resetowanie

Parametry	Objaśnienie
Wszystkie ustawienia zresetować	Resetowanie ustawień na ustawienia fabryczne
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Wszystkie ustawienia zresetować ▶ Wprowadzenie hasła ▶ Wpis potwierdzić z RET ▶ Aby wyświetlić hasło tekstem otwartym, Pokaż hasło aktywować ▶ Aby potwierdzić operację, na OK kliknąć ▶ Aby potwierdzić zresetowanie, na OK kliknąć ▶ Aby potwierdzić zamknięcie urządzenia, na OK kliknąć > Urządzenie zostaje wyłączone. > Wszystkie ustawienia zostają zresetowane. > Aby urządzenie restartować, urządzenie wyłączyć i ponownie włączyć.

8.9 Zresetować na stan przy dostawie

Ustawienia urządzenia można w razie potrzeby zresetować ponownie na ustawienia fabryczne a pliki użytkowników skasować z pamięci urządzenia. Opcje software zostają dezaktywowane i muszą być ponownie aktywowane dostępnym kodem licencyjnym.

Ustawienia ► Serwis ► Resetowanie

Parametry	Objaśnienie
Zresetować na stan przy dostawie	Resetowanie ustawień na ustawienia fabryczne i usuwanie plików użytkowników z pamięci urządzenia
	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Zresetować na stan przy dostawie ▶ Wprowadzenie hasła ▶ Wpis potwierdzić z RET ▶ Aby wyświetlić hasło tekstem otwartym, Pokaż hasło aktywować ▶ Aby potwierdzić operację, na OK kliknąć ▶ Aby potwierdzić zresetowanie, na OK kliknąć ▶ Aby potwierdzić zamknięcie urządzenia, na OK kliknąć > Urządzenie zostaje wyłączone. > Wszystkie ustawienia zostają zresetowane a pliki użytkowników skasowane. > Aby urządzenie restartować, urządzenie wyłączyć i ponownie włączyć.

9

**Demontaż i
utyliczacja**

9.1 Przegląd

Niniejszy rozdział zawiera wskazówki oraz wytyczne odnośnie przepisów ochrony środowiska, które należy uwzględnić dla prawidłowego demontażu i utylizacji urządzenia.

9.2 Demontaż



Demontaż urządzenia może być przeprowadzany tylko przez wykwalifikowany personel.

Dalsze informacje: "Kwalifikacje personelu", Strona 17

W zależności od podłączanej peryferii należy przy demontażu korzystać z wiedzy fachowej elektrotechnika.

Należy uwzględnić również wskazówki dotyczące bezpieczeństwa, podane przy montażu i instalacji odpowiednich komponentów.

Demontaż urządzenia

Należy demontować urządzenie w odwrotnej kolejności instalowania i montażu.

Dalsze informacje: "Instalacja", Strona 71

Dalsze informacje: "Montaż", Strona 65

9.3 Utylizacja



WSKAZÓWKA

Niewłaściwa utylizacja urządzenia!

Jeśli urządzenie jest niewłaściwie utylizowane, to następstwem mogą być szkody dla środowiska naturalnego.

- ▶ Elektrozłom i komponenty elektroniki nie wyrzucać do śmieci z gospodarstw domowych
- ▶ Wmontowaną baterię utylizować oddzielnie, nie z urządzeniem
- ▶ Urządzenie i baterię utylizować zgodnie z lokalnymi przepisami ochrony środowiska

- ▶ W przypadku pytań odnośnie utylizacji urządzenia skontaktować biuro serwisu HEIDENHAIN

10

Dane techniczne

10.1 Przegląd

Niniejszy rozdział zawiera przegląd danych urządzenia oraz rysunki z wymiarami urządzenia oraz wymiarami montażowymi.

10.2 Dane urządzenia

Urządzenie

Korpus	Frezowany korpus aluminiowy
Wymiary korpusu	314 mm x 265 mm x 36 mm
Rodzaj zamocowania, wymiary złącz	VESA MIS-D, 100 100 mm x 100 mm

Odczyt

Ekran	<ul style="list-style-type: none"> ■ LCD Widescreen (16:10) ekran kolorowy 30,7 cm (12,1") ■ 1280 x 800 pikseli
Inkrementacja wskazania	nastawialna, min. 0,00001 mm
Interfejsużytkownika	Maska użytkownika (GUI) z touchscreen

Dane elektryczne

Napięcie zasilające	<ul style="list-style-type: none"> ■ AC 100 V ... 240 V ($\pm 10\%$) ■ 50 Hz ... 60 Hz ($\pm 5\%$) ■ Dla urządzeń z ID 1089176-xx: moc wejściowa maks. 38 W ■ Dla urządzeń z ID 1089177-xx: moc wejściowa maks. 79 W
Bateria bufora	Bateria litowa typ CR2032; 3,0 V
Kategoriaprzepięcia	II
Liczba wejść-enkoderów	Aplikacja frezowania: 4 (2 dodatkowe wejścia na opcję software możliwe do odblokowania) Aplikacja toczenia: 4
Interfejsyenkoderów	<ul style="list-style-type: none"> ■ 1 V_{SS}: maksymalny prąd 300 mA, max. częstotliwość wejściowa 400 kHz ■ 11 μA_{SS}: maksymalny prąd 300 mA, max. częstotliwość wejściowa 150 kHz ■ EnDat 2.2: maksymalny prąd 300 mA
Interpolacja przy 1 V _{SS}	4096-krotnie
Złącze sondy impulsowej	<ul style="list-style-type: none"> ■ Napięcie zasilające DC 5 V lub DC 12 V ■ Wyjście przełączenia 5 V lub bezpotencjałowe ■ Maks. długość kabla z HEIDENHAIN-kablem 30 m

Dane elektryczne

Wejścia cyfrowe	TTL DC 0 V ... +5 V		
	Poziom	Zakres napięcia	Zakres zasilania prądem
	High	DC 11 V ... 30 V	2,1 mA ... 6,0 mA
	Low	DC 3 V ... 2,2 V	0,43 mA

Wyjścia cyfrowe	TTL DC 0 V ... +5 V maksymalne obciążenie 1 k Ω Zakres napięcia DC 24 V (20,4 V ... 28,8 V) prąd wyjściowy maks. 150 mA na kanał
-----------------	--

Wyjścia przekaźników	W urządzeniach z ID 1089177-xx: <ul style="list-style-type: none"> ■ maks. napięcie przełączenia AC 30 V / DC 30 V ■ maks. prąd przełączenia 0,5 A ■ maks. moc przełączenia 15 W ■ maks. prąd stały 0,5 A
----------------------	---

Wejścia analogowe	W urządzeniach z ID 1089177-xx: Zakres napięcia DC 0 V ... +5 V Opór 100 Ω \leq R \leq 50 k Ω
-------------------	---

Wyjścia analogowe	W urządzeniach z ID 1089177-xx: Zakres napięcia DC -10 V ... +10 V maksymalne obciążenie 1 k Ω
-------------------	--

5-V-wyjścia napięcia	Tolerancja napięcia \pm 5 %, Maksymalne natężenie prądu 100 mA
----------------------	--

Interfejsdanych	<ul style="list-style-type: none"> ■ 4 USB 2.0 Hi-Speed (typ A), maksymalny prąd 500 mA na port USB ■ 1 Ethernet 10/100 MBit/1 GBit (RJ45)
-----------------	--

Otoczenie

Temperatura robocza	0 °C ... +45 °C
---------------------	-----------------

Temperatura magazynowa	-20 °C ... +70 °C
------------------------	-------------------

Względna wilgotność powietrza	10 % ... 80 % r.H. nie kondensująca
-------------------------------	-------------------------------------

Wysokość	\leq 2000 m
----------	---------------

Ogólne informacje

Wytyczne	<ul style="list-style-type: none"> ■ EMV-wytyczna 2014/30/EU ■ Wytyczna zaniżonego napięcia 2014/35/EU ■ RoHS-wytyczna 2011/65/EU
----------	--

Stopień zabrudzenia	2
---------------------	---

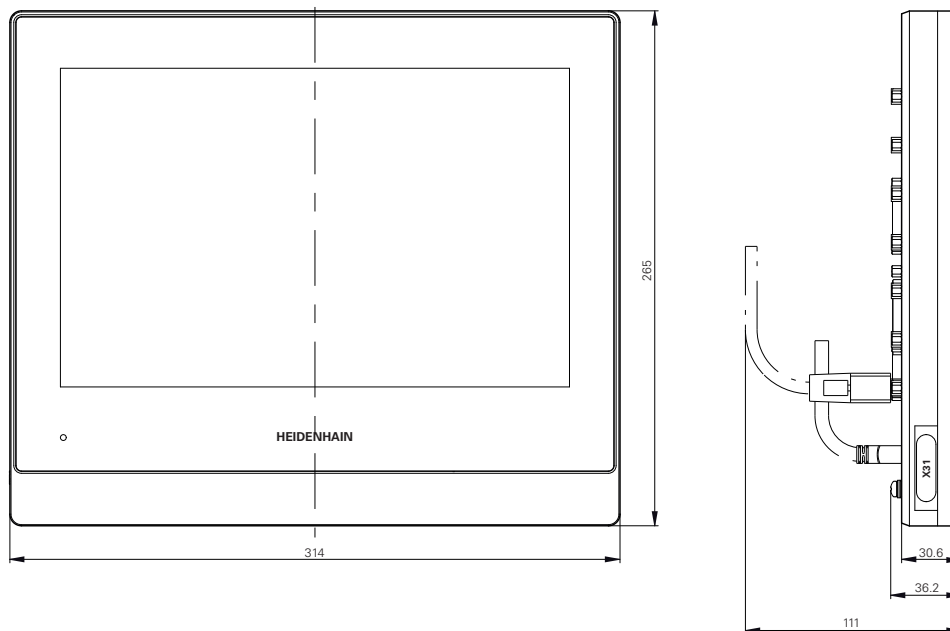
Stopień ochrony EN 60529	<ul style="list-style-type: none"> ■ Strona przednia i boczne: IP65 ■ Strona tylna: IP40
--------------------------	--

Ogólne informacje

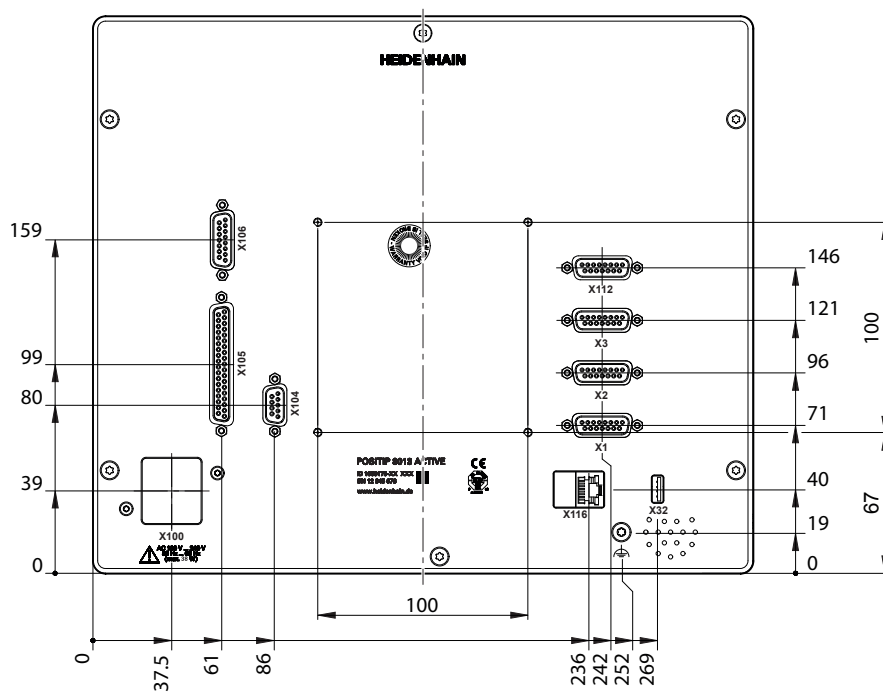
Masa	<ul style="list-style-type: none">■ 3,5 kg■ z nóżką Single-Pos: 3,6 kg■ z nóżką Duo-Pos: 3,8 kg■ z nóżką Multi-Pos: 4,5 kg■ z uchwytem Multi-Pos: 4,1 kg
------	--

10.3 Wymiary urządzenia i podłączenia

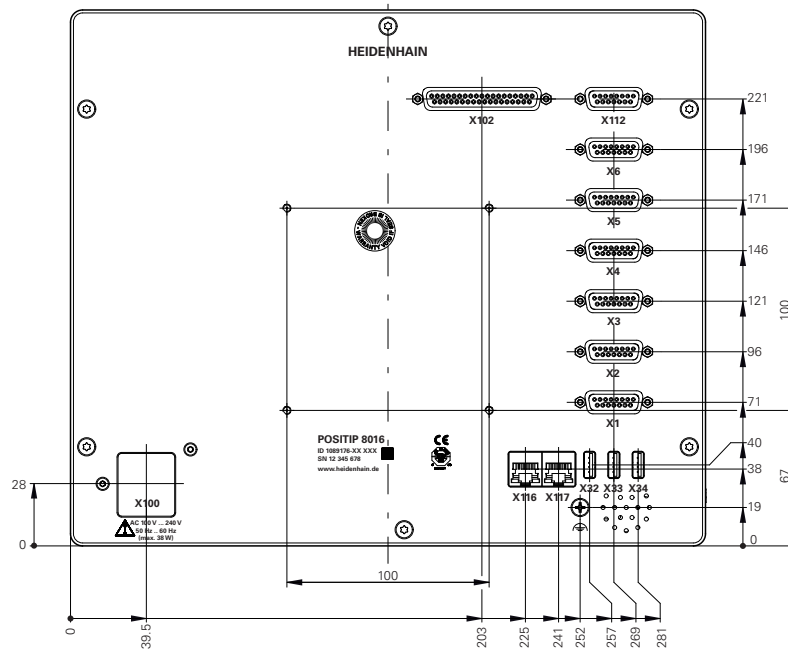
Wszystkie wymiary na rysunkach są podane w mm.



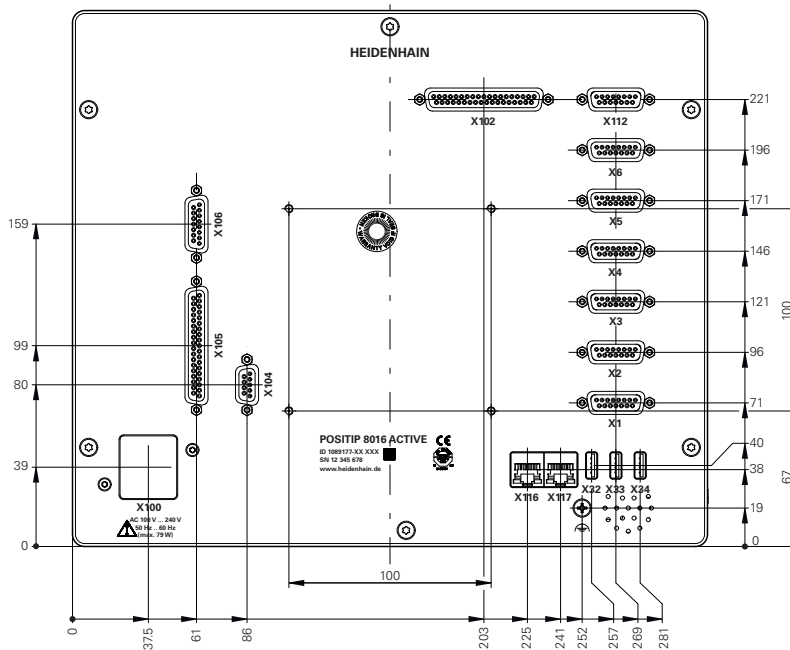
Ilustracja 29: Wymiary korpusu



Ilustracja 30: Wymiary panelu tylnego urządzenia

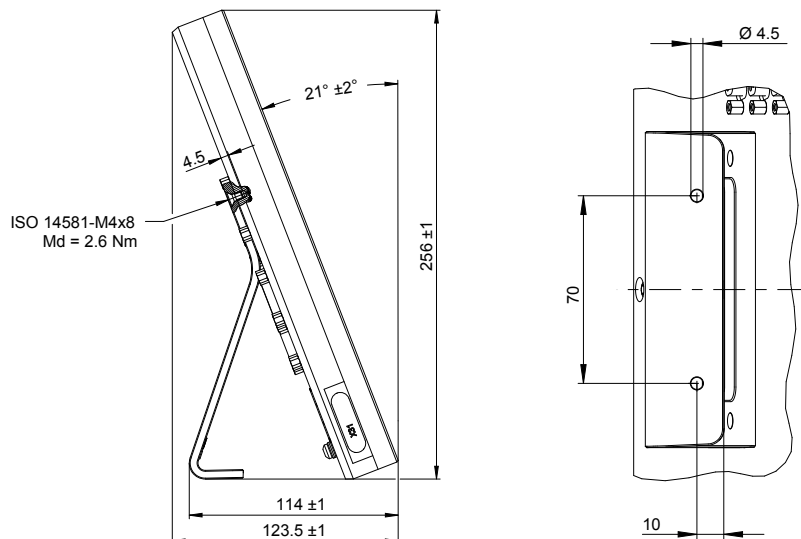


Ilustracja 31: Wymiary panelu tylnego urządzeń z ID 1089176-xx



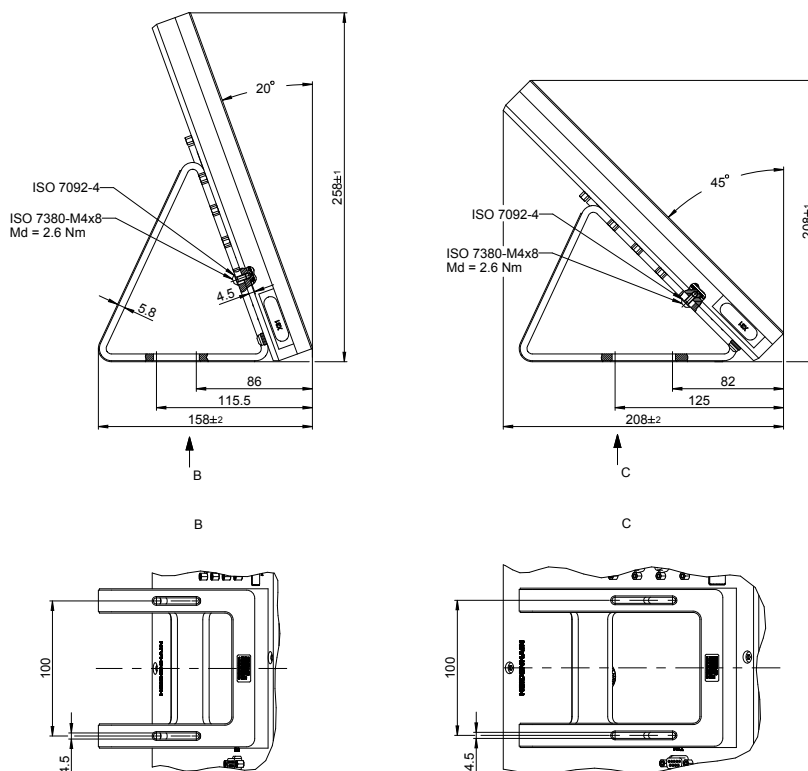
Ilustracja 32: Wymiary panelu tylnego urządzeń z ID 1089177-xx

10.3.1 Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Single-Pos



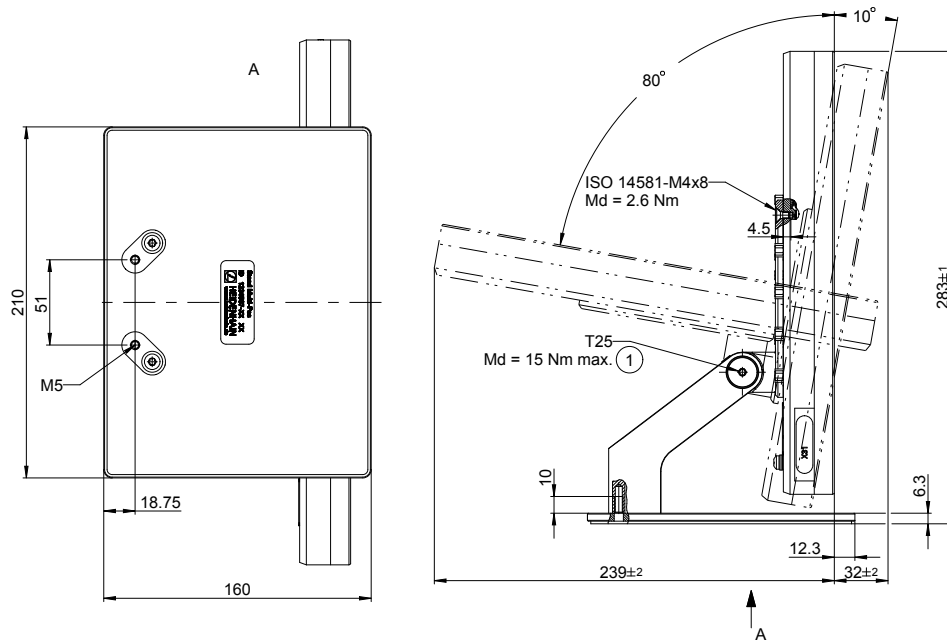
Ilustracja 33: Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Single-Pos

10.3.2 Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Duo-Pos



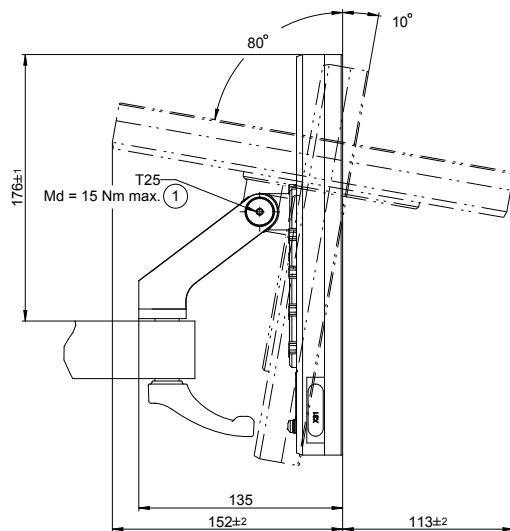
Ilustracja 34: Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Duo-Pos

10.3.3 Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Multi-Pos



Ilustracja 35: Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Multi-Pos

10.3.4 Wymiary urządzenia z uchwytem mocującym Multi-Pos



Ilustracja 36: Wymiary urządzenia z uchwytem mocującym Multi-Pos



**Informacje dla
obsługującego**

Przegląd

Ta część dokumentacji zawiera ważne punkty dla użytkownika, aby mógł on obsługiwać urządzenie.

W tej części dokumentacji zawarte są treści informacyjne do poszczególnych trybów pracy:

- "Praca ręczna", Strona 231
- "Tryb MDI", Strona 240
- "Przebieg programu ", Strona 252
- "Programowanie ", Strona 261

Ponadto znajdziesz tam przykład zastosowania, treści dotyczące obsługi i konserwacji oraz treści dotyczące rozwiązywania problemów:

- "Przykładzastosowania", Strona 273
- "Serwis i konserwacja", Strona 204
- "Co zrobić, jeśli....", Strona 291

Treść rozdziałów w części "Informacje dla obsługującego"

Poniższa tabela pokazuje:

- z jakich rozdziałów składa się część "Informacje dla obsługującego"
- jakie informacje zawierają poszczególne rozdziały
- do jakich grup docelowych odnoszą się poszczególne rozdziały

Rozdział	Treść	Grupa docelowa		
		OEM	Setup	Operator
Niniejszy rozdział zawiera informacje opisujące...				
1 "Praca ręczna"	... tryb pracy "Praca ręczna" ... zastosowanie trybu pracy "Praca ręczna"		✓	✓
2 "Tryb MDI"	... tryb pracy "Tryb MDI" ... zastosowanie trybu pracy "Tryb MDI" ... odpracowanie pojedynczych wierszy		✓	✓
3 "Przebieg programu "	... tryb pracy "Przebieg programu" ... zastosowanie trybu pracy "Przebieg programu" ... wykonanie zapisanych uprzednio programów		✓	✓
4 "Programowanie "	... tryb pracy "Przebieg programu" ... zastosowanie trybu pracy "Przebieg programu" ... wykonanie zapisanych uprzednio programów		✓	✓
5 "Przykładzastosowania"	... typowy przebieg wytwarzania na podstawie detalu przykładowego			✓
6 "Co zrobić, jeśli...."	... Przyczyny usterek i zakłóceń funkcjonalności produktu ... Środki usuwania i zakłóceń funkcjonalności produktu	✓	✓	✓

Spis treści

1	Praca ręczna.....	231
1.1	Przegląd.....	232
1.2	Definiowanie górnej granicy dla prędkości obrotowej wrzeciona.....	233
1.3	Wykonać szukanie znaczników referencyjnych.....	234
1.4	Definiowanie punktów odniesienia.....	235
1.4.1	Dotykanie punktów odniesienia.....	235
1.4.2	Wyznaczenie pozycji jako punktu odniesienia.....	236
1.5	Utworzenie narzędzia.....	237
1.6	Kalibrowanie narzędzi.....	238
1.7	Wybór narzędzia.....	238
1.8	Przemieszczenie z inkrementacją.....	239
2	Tryb MDI.....	240
2.1	Przegląd.....	241
2.2	Definiowanie górnej granicy dla prędkości obrotowej wrzeciona.....	243
2.3	Typy wierszy.....	244
2.3.1	Pozycjonowania.....	244
2.3.2	Cykl obróbki.....	244
2.4	Wiersze wykonać.....	247
2.5	Wykorzystanie okna symulacji.....	248
2.5.1	Prezentacja jako podgląd konturu.....	249
2.6	Praca z pomocą pozycjonowania.....	250
2.7	Zastosowanie Współcz. skalowania.....	250
3	Przebieg programu.....	252
3.1	Przegląd.....	253
3.2	Wykorzystanie programu.....	254
3.2.1	Odpracowywanie programu.....	256
3.2.2	Nawigacja do wierszy programu.....	257
3.2.3	Przerwanie odpracowywania.....	257
3.2.4	Korzystanie z okna symulacji.....	257
3.2.5	Zastosowanie Współcz. skalowania.....	259
3.2.6	Nastawienie prędkości obrotowej wrzeciona.....	259
3.3	Menedżer programów.....	260
3.3.1	Otwarcie programu.....	260
3.3.2	Zamknięcie programu.....	260
4	Programowanie.....	261
4.1	Przegląd.....	262
4.2	Typy wierszy.....	263
4.2.1	Pozycjonowania.....	263
4.2.2	Układy współrzędnych.....	263
4.2.3	Funkcje maszynowe.....	264
4.2.4	Cykl obróbki.....	264
4.3	Generowanie programu.....	267
4.3.1	Wspomaganie programowania.....	268
4.3.2	Utworzenie nagłówka programu.....	268
4.3.3	Dołączenie wierszy.....	268

4.3.4	Usuwanie wierszy.....	269
4.3.5	Zachowanie programu w pamięci.....	269
4.4	Używanie okna symulacji.....	269
4.4.1	Prezentacja jako podgląd konturu.....	270
4.4.2	Aktywowanie okna symulacji.....	270
4.4.3	Sprawdzanie programu w oknie symulacji.....	271
4.5	Menedżer programów.....	271
4.5.1	Otwarcie programu.....	271
4.5.2	Zamknięcie programu.....	271
4.5.3	Zachowanie programu w pamięci.....	271
4.5.4	Zachowanie programu pod inną nazwą.....	272
4.5.5	Automatyczne zachowanie programu w pamięci.....	272
4.5.6	Usuwanie programu.....	272
4.6	Edycja wierszy programu.....	272

5 Przykład zastosowania..... 273

5.1	Przegląd.....	274
5.2	Zalogowanie dla przykładu zastosowania.....	275
5.3	Warunki.....	275
5.4	Konfigurowanie tokarki.....	278
5.4.1	Wymiarowanie narzędzia wyjściowego.....	279
5.4.2	Pomiar narzędzi.....	280
5.4.3	Określenie punktu odniesienia.....	281
5.5	Obróbka zgrubna konturu zewnętrznego.....	281
5.6	Nacięcie toczyć.....	284
5.7	Toczenie fazki.....	285
5.8	Obróbka na gotowo konturu zewnętrznego.....	285
5.9	Wytwarzanie gwintu.....	288
5.9.1	Definiowanie gwintu.....	289
5.9.2	Toczenie gwintu.....	290

6 Co zrobić, jeśli..... 291

6.1	Przegląd.....	292
6.2	Eksportowanie plików logging.....	292
6.3	Awaria systemu lub przerwa w zasilaniu.....	292
6.3.1	Odtworzenie oprogramowania firmowego.....	293
6.3.2	Odtworzyć konfigurację.....	293
6.4	Usterki.....	293
6.4.1	Usuwanie usterek.....	294

1

Praca ręczna

1.1 Przegląd

Niniejszy rozdział opisuje tryb Praca ręczna i jak w tym trybie pracy przeprowadzać proste zabiegi obróbkowe na detalu.

i Rozdział "Ogólne funkcje obsługi" musi zostać przeczytany i zrozumiany, zanim zostaną wykonane poniżej opisane czynności.
Dalsze informacje: "Ogólne funkcje obsługi", Strona 20

Krótki opis

Poprzez przejechanie znaczników referencyjnych na podziałkach enkoderów umożliwia się określenie absolutnej pozycji. W trybie pracy ręcznej po znalezieniu znaczników referencyjnych wyznacza się punkty odniesienia, służące jako podstawa dla zgodnej z wymogami rysunku technicznego obróbki detalu.

i Wyznaczenie punktów odniesienia w trybie pracy ręcznej jest warunkiem do wykorzystania urządzenia w trybie MDI.

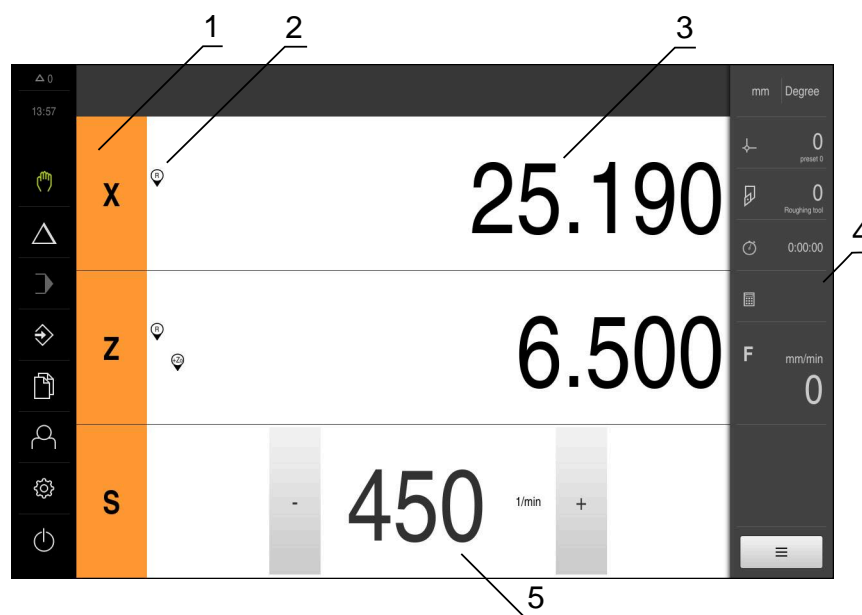
i W przypadku enkoderów z interfejsem EnDat może zostać pominięte szukanie znaczników referencyjnych, ponieważ osie są referencjonowane automatycznie.

Dla prostych zabiegów obróbkowych w trybie pracy ręcznej zostają opisane pomiary pozycji oraz wybór narzędzia.

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Praca ręczna**.
- Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla pracy ręcznej.



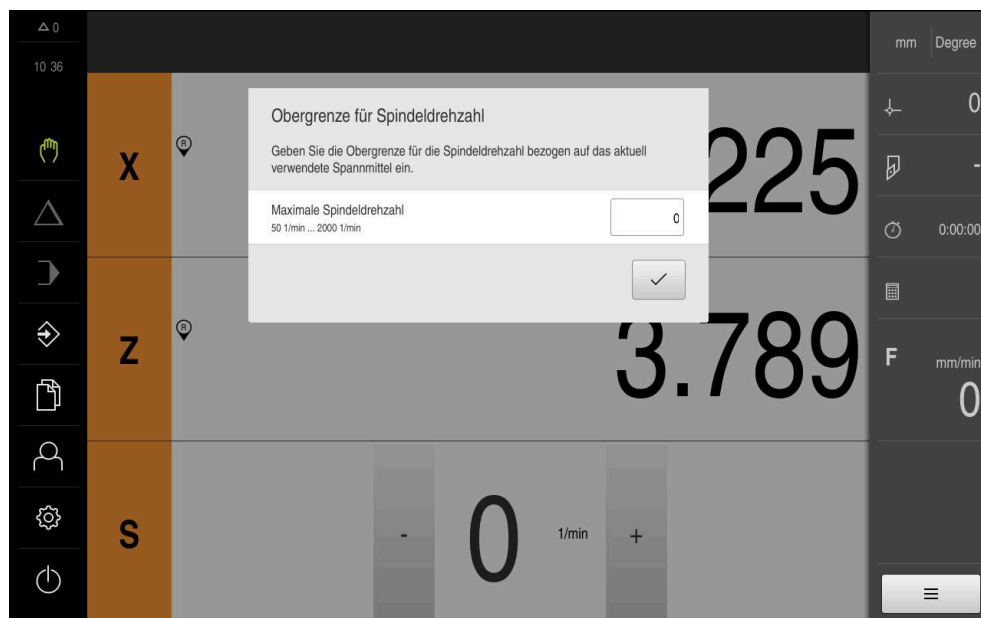
Ilustracja 37: Menu **Praca ręczna**

- 1 Klawisz osiowy
- 2 Referencja
- 3 Wyświetlacz położenia
- 4 Pasek stanu
- 5 Prędkość obrotowa wrzeczona (obrabiarka)

1.2 Definiowanie górnej granicy dla prędkości obrotowej wrzeciona

Jeśli skonfigurowano urządzenie z **osią wrzeciona S**, to należy określić przed możliwą operacją obróbki górną granicę dla prędkości obrotowej wrzeciona.

W tym celu wyświetlany jest po każdym włączeniu dialog **Górna gran. obrotów wrzeciona**



Ilustracja 38: Dialog **Górna gran. obrotów wrzeciona**

- ▶ Na pole zapisu **Maksymalne obroty wrzeciona** kliknąć
- ▶ Podać górną granicę obrotów wrzeciona w odniesieniu do aktualnie stosowanego mocowania
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
- > Górna granica zostaje przejęta przez urządzenie.
- > Dialog **Górna gran. obrotów wrzeciona** zostaje zamknięty.



1.3 Wykonać szukanie znaczników referencyjnych

Przy pomocy znaczników referencyjnych urządzenie może przyporządkować pozycje osi przyrządu pomiarowego do obrabiarki.

Jeśli niedostępne są znaczniki referencyjne dla przyrządu pomiarowego poprzez zdefiniowany układ współrzędnych, to przed rozpoczęciem pomiaru należy przeprowadzić szukanie znaczników referencyjnych.



Jeśli skonfigurowano urządzenie z **osią wrzeciona S**, to należy określić przed możliwą operacją obróbki górną granicę dla prędkości obrotowej wrzeciona.

Dalsze informacje: "Definiowanie górnej granicy dla prędkości obrotowej wrzeciona", Strona 233



Jeśli szukanie znaczników referencyjnych po uruchomieniu urządzenia jest włączone, to wszystkie jego funkcje zostają zablokowane, aż szukanie znaczników referencyjnych zostanie pomyślnie zakończone.

Dalsze informacje: "Znaczniki referencyjne (Enkoder)", Strona 98



W przypadku enkoderów z interfejsem EnDat może zostać pominięte szukanie znaczników referencyjnych, ponieważ osie są referencjonowane automatycznie.

Jeśli szukanie znaczników referencyjnych na urządzeniu jest aktywne, to asystent wymaga od obsługującego aby przejechał znaczniki referencyjne osi po starcie.

- ▶ Po zalogowaniu kierować się instrukcjami asystenta
- > Po udanym znalezieniu znaczników referencyjnych symbol referencji nie miga więcej

Dalsze informacje: "Elementy obsługi cyfrowego odczytu pozycji", Strona 41

Dalsze informacje: "Włączenie szukania znaczników referencyjnych", Strona 143

Uruchomienie manualne szukania znaczników referencyjnych

Jeśli szukanie znaczników referencyjnych po starcie nie zostało wykonane, to można uruchomić te operacje manualnie.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Praca ręczna**.
- > Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla pracy ręcznej.
- ▶ Na pasku statusu na **Funkcje dodatkowe** kliknąć



- ▶ Na **Znaczniki referencyjne** kliknąć
- > Dostępne znaczniki referencyjne są usuwane.
- > Symbol referencji miga.
- ▶ Kierować się instrukcjami Asystenta
- > Po udanym znalezieniu znaczników referencyjnych symbol referencji nie miga więcej.

1.4 Definiowanie punktów odniesienia

W trybie pracy ręcznej można definiować punkty odniesienia na detalu przy pomocy następujących metod:

- Próbkiwanie detalu narzędziem ("dotykanie"). Należy przy tym odpowiednią pozycję narzędzia definiować jako punkt odniesienia.
- Najazd pozycji i określenie jako punkt odniesienia lub nadpisywanie wartości pozycji



Ustawienia w tablicy punktów odniesienia wykonał ewentualnie już fachowiec konfigurujący (**Setup**).

Dalsze informacje: "Generowanie tablicy punktów odniesienia", Strona 173



Przy próbkowaniu ("dotykaniu") narzędziem urządzenie wykorzystuje parametry zachowane w tabeli narzędzi.

Dalsze informacje: "Generowanie tabeli narzędzi", Strona 171

Warunek:

- Obrabiany detal jest zamocowany na obrabiarce
- Osie są referencjonowane

1.4.1 Dotykanie punktów odniesienia



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Praca ręczna** .
- Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla pracy ręcznej.



- ▶ Na pasku statusu na **Funkcje dodatkowe** kliknąć



- ▶ W dialogu na **Punkty odniesienia** kliknąć
- Dialog **Określenie danych punktu odniesienia** zostaje otwarty.



- ▶ Narzędzie przemieścić na pożądaną pozycję
- ▶ Na **Zachowaj pozycję** kliknąć
- Aktualna pozycja narzędzia zostaje zachowana.
- ▶ Narzędziem przejechać na bezpieczną pozycję



- ▶ W polach zapisu podać pożądane dane położenia
- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
- Dialog wyboru punktu odniesienia zostaje otwarty.
- ▶ W polu **Wybrany punkt odniesienia** wybrać pożądany punkt odniesienia:

- ▶ Aby nadpisać istniejący punkt odniesienia, należy wybrać wpis z tabeli punktów odniesienia
- ▶ Aby utworzyć nowy punkt odniesienia, zapisać w tablicy punktów odniesienia jeszcze nie nadany numer i z **RET** potwierdzić



- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
- Wypróbkowane współrzędne zostają przejęte jako punkt odniesienia.

1.4.2 Wyznaczenie pozycji jako punktu odniesienia

Dla prostych zabiegów obróbkowych można wykorzystywać aktualną pozycję jako punkt odniesienia i przeprowadzać proste obliczenia pozycji.

Warunek:

- Obrabiany detal jest zamocowany na obrabiarce
- Osie są referencjonowane

i W systemie ze znacznikami referencyjnymi zerowanie i wyznaczanie punktów odniesienia możliwe jest tylko, jeśli zostanie wykonane wcześniej referencjonowanie.

Po restarcie urządzenia te punkty odniesienia nie byłyby więcej identyfikowalne bez referencjonowania. Oprócz tego tablica punktów odniesienia traci swoją ważność bez referencjonowania, ponieważ zachowanie w pamięci punkty nie mogą być poprawnie najechane.

Dalsze informacje: "Wykonać szukanie znaczników referencyjnych", Strona 234

i Bezpośredni wpis poprzez etykietę (label) osi X przesuwają aktualny punkt odniesienia. Przez to punkt środkowy jest wysuwany ze środka wrzeciona. Bezpośredni wpis poprzez etykietę (label) osi X może zostać zablokowany.

Dalsze informacje: "Oś średnicy", Strona 140

Aktualną pozycję określić jako punkt odniesienia



- ▶ Pożądaną pozycję najechać
- ▶ **Klawisz osiowy** trzymać
- Aktualna pozycja nadpisuje w tablicy punktów odniesienia aktywny punkt odniesienia.
- Aktywny punkt odniesienia zostaje przejęty jako nowa wartość.
- ▶ Przeprowadzić konieczną obróbkę

Definiowanie wartości aktualnej pozycji



- ▶ Pożądaną pozycję najechać
- ▶ W strefie roboczej na **klawisz osiowy** lub wartość położenia kliknąć
- ▶ Podać pożądaną wartość pozycji
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- Wartość pozycji zostaje przejęta dla aktualnej pozycji.
- Podana wartość pozycji zostaje połączona z aktualną pozycją oraz nadpisuje w tablicy punktów odniesienia aktywny punkt odniesienia.
- Aktywny punkt odniesienia zostaje przejęty jako nowa wartość.
- ▶ Przeprowadzić konieczną obróbkę

1.5 Utworzenie narzędzia

W trybie pracy ręcznej można dołączyć wykorzystywane narzędzia do tabeli narzędzi.



Ustawienia w tablicy punktów odniesienia wykonał ewentualnie już fachowiec konfigurujący (**Setup**).

Dalsze informacje: "Generowanie tabeli narzędzi", Strona 171

- Obrabiany detal jest zamocowany na obrabiarce
- Osie są referencjonowane



- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Narzędzia** .
- > Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.



- ▶ Na **Otworzyć tabelę** kliknąć
- > Dialog **Tabela narzędzi** jest wyświetlany.



- ▶ Na **Dołączyć** kliknąć
- ▶ W polu zapisu **Typ narzędzia** podać nazwę
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET** .
- ▶ Kliknąć na pola wpisu jedno po drugim i podać odpowiednie wartości
- ▶ W razie konieczności przełączyć w menu wyboru jednostkę miary
- > Podane wartości są przeliczane.
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET** .
- > Zdefiniowane narzędzie zostaje wstawione do tabeli narzędzi.
- ▶ Aby zabezpieczyć wpisane narzędzie od nieumyślnej zmiany bądź omyłkowego usunięcia, za wpisem narzędzia na **Blokuj** kliknąć
- > Symbol zmienia się i wpis danych jest zabezpieczony.
- ▶ Na **Zamknij** kliknąć
- > Dialog **Tabela narzędzi** zostaje zamknięty.



1.6 Kalibrowanie narzędzi

Aby określić współrzędne narzędzia **X** i **Z** oraz zachować je w tabeli narzędzi, można wymierzyć narzędzie przy pomocy funkcji **Określenie danych narzędziowych** na tokarce.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Praca ręczna**.
- Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla pracy ręcznej.
- ▶ Na pasku statusu na **Funkcje dodatkowe** kliknąć



- ▶ W dialogu na **Dane narzędzi** kliknąć
- Dialog **Określenie danych narzędziowych** zostaje otwarty.
- ▶ Narzędzie przemieścić na pożądaną pozycję



- ▶ Na **Zachowaj pozycję** kliknąć
- Aktualna pozycja narzędzia zostaje zachowana.
- ▶ Narzędziem przejechać na bezpieczną pozycję
- ▶ W polach zapisu podać pożądaną dane położenia



- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
- Dialog **Wybrać narzędzie** zostaje otwarty.
- ▶ W polu **Wybrane narzędzie** wybrać pożądaną narzędzie:
 - ▶ Aby nadpisać istniejące narzędzie, należy wybrać wpis z tablicy narzędzi
 - ▶ Aby utworzyć nowe narzędzie, zapisać do tablicy narzędzi jeszcze nie nadany dotychczas numer i z **RET** potwierdzić



- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
- Wypróbkowane współrzędne zostają przejęte do danych narzędzia.

1.7 Wybór narzędzia

Na pasku statusu zostaje wyświetlone aktualnie wybrane narzędzie. Tu mamy dostęp do tabeli narzędzi, w której można wybrać pożądaną narzędzie. Odpowiednie parametry narzędzia zostają automatycznie przejęte z urządzenia.



Ustawienia w tablicy punktów odniesienia wykonał ewentualnie już fachowiec konfigurujący (**Setup**).

Dalsze informacje: "Generowanie tabeli narzędzi", Strona 171



- ▶ Na pasku statusu na **Narzędzia** kliknąć
- Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.
- ▶ Kliknąć na pożądaną narzędzie



- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
- Odpowiednie parametry narzędzia zostają automatycznie przejęte z urządzenia.
- Wybrane narzędzie zostaje wyświetlane na pasku statusu.
- ▶ Wybrane narzędzie zamontować na obrabiarce

1.8 Przesunięcie z inkrementacją

W trybie pracy ręcznej można wykonywać ruchy przemieszczeniowe przyrostowo przy pomocy funkcji Przesunięcie inkrementalnie.



- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Posuw/Wymiar kroku**
- > Zostaje otwierany dialog **Posuw/Wymiar kroku**.
- ▶ Aktywacja wymiaru przyrostowego przełącznikiem suwakowym **ON/OFF**
- ▶ Podać wartość przyrostową w odpowiednim polu wpisu
 - Dla osi linearnych w polach **mm/obr** i **mm/min**
 - Dla osi rotacji w polu zapisu **Inkrementacja °**



- ▶ Aby zamknąć dialog, na **Zamknij** kliknąć
- > Osie mogą być przemieszczane z podaną wartością inkrementacji.



- > Uaktywniony wymiar przyrostowy (inkrement) zostaje wyświetlany w postaci ikony

2

Tryb MDI

2.1 Przegląd

Niniejszy rozdział opisuje tryb pracy MDI (Manual Data Input) i jak w tym trybie pracy przeprowadzać zabiegi obróbkowe pojedynczymi wierszami.



Rozdział "Ogólne funkcje obsługi" musi zostać przeczytany i zrozumiany, zanim zostaną wykonane poniżej opisane czynności.

Dalsze informacje: "Ogólne funkcje obsługi", Strona 20

Krótki opis

Tryb MDI daje możliwość, dokładnego wykonania za każdym razem wiersza obróbki. Podawane wartości można przejąć z jednoznacznie wymiarowanego, zgodnego z wymogami wytwarzania rysunku do odpowiednich pól.



Warunkiem dla wykorzystywania urządzenia w trybie MDI jest określenie punktów odniesienia w trybie pracy ręcznej.

Dalsze informacje: "Definiowanie punktów odniesienia", Strona 235

Funkcje trybu MDI umożliwiają efektywne wytwarzanie pojedynczych detali. Dla małych serii można programować zabiegi obróbkowe w trybie programowania i wykorzystywać te kroki obróbkowe później w trybie przebiegu programu.

Dalsze informacje: "Programowanie", Strona 261

Dalsze informacje: "Przebieg programu", Strona 252

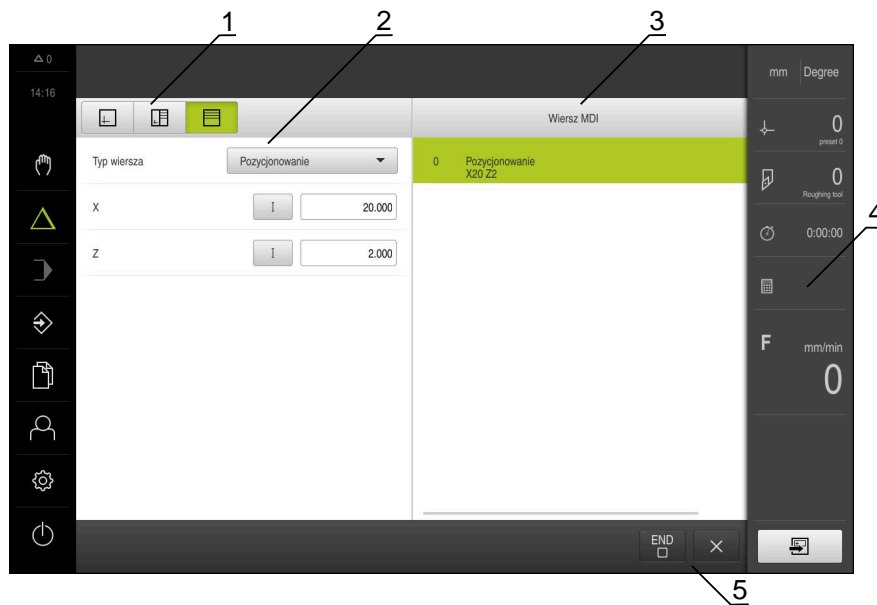
Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Tryb MDI**.



- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Utworzyć**.
- ▶ Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla trybu MDI.



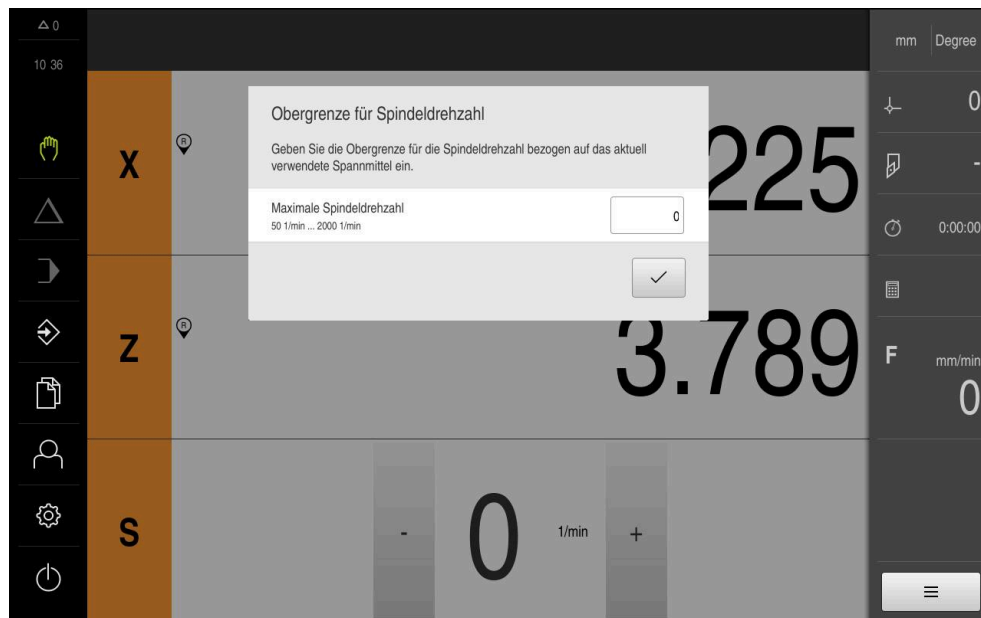
Ilustracja 39: Menu **Tryb MDI**

- 1 Pasek widoku
- 2 Parametry bloku
- 3 Wiersz MDI
- 4 Pasek stanu
- 5 Narzędzia bloku

2.2 Definiowanie górnej granicy dla prędkości obrotowej wrzeciona

Jeśli skonfigurowano urządzenie z **osią wrzeciona S**, to należy określić przed możliwą operacją obróbki górną granicę dla prędkości obrotowej wrzeciona.

W tym celu wyświetlany jest po każdym włączeniu dialog **Górna gran. obrotów wrzeciona**



Ilustracja 40: Dialog **Górna gran. obrotów wrzeciona**

- ▶ Na pole zapisu **Maksymalne obroty wrzeciona** kliknąć
- ▶ Podać górną granicę obrotów wrzeciona w odniesieniu do aktualnie stosowanego mocowania
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET**.
- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
- > Górna granica zostaje przejęta przez urządzenie.
- > Dialog **Górna gran. obrotów wrzeciona** zostaje zamknięty.



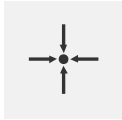
2.3 Typy wierszy

Przy obróbce w trybie MDI można wykorzystywać następujące typy wierszy:

- Funkcje pozycjonowania
- Cykl obróbki

2.3.1 Pozycjonowania

Można definiować wartości do pozycjonowania manualnie. W zależności od konfiguracji podłączonej obrabiarki można następnie albo automatycznie najechać te pozycje lub samodzielnie.



Pozycja rzeczywista

Przejmuję w polach wpisu rozmaitych typów bloków aktualną pozycję osi bądź aktualną prędkość obrotową wrzeciona

Następujące parametry znajdują się do dyspozycji:

Typ bloku Pozycjonowanie

Parametry	Opis
I	Wartość pozycji inkrementalna, czyli odnosi się do aktualnej pozycji

2.3.2 Cykl obróbki

Jeśli tokarka jest skonfigurowana do nacinania gwintów, to dostępne są dwa cykle obróbki. Nacinanie gwintu (proste) umożliwia proste nacinanie gwintu bez głębokiego wcięcia w materiał. Przy nacinaniu gwintu (rozszerzonym) może być definiowany rozszerzony cykl gwintu z głębokim wcięciem w materiał.

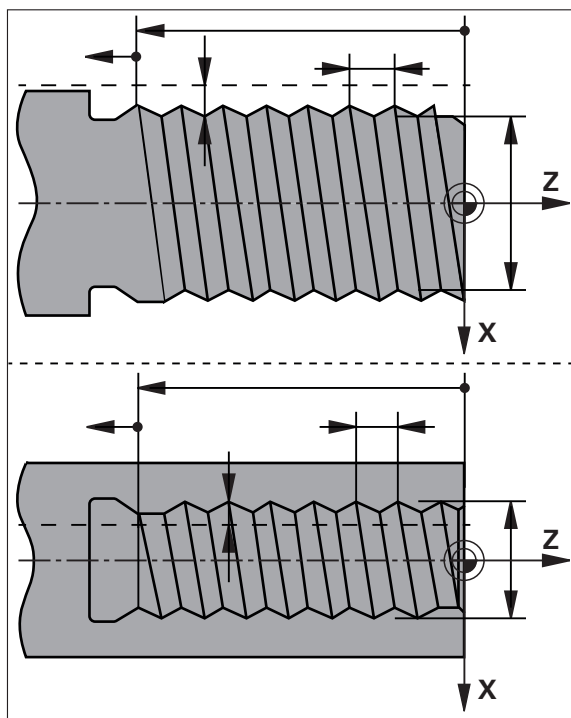


Przed definiowaniem wzorca obróbki, należy



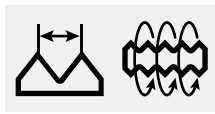
- zdefiniować odpowiednie narzędzie w tabeli narzędzi
- wybrać narzędzie na pasku statusu

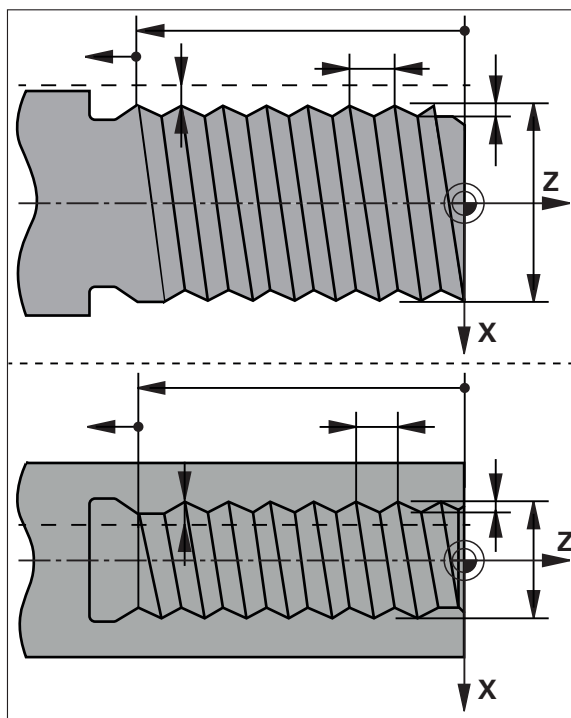
Dalsze informacje: "Generowanie tabeli narzędzi", Strona 171




Blok Nacinięcie gwintu (proste)



Ilustracja 41: Schematyczne przedstawienie bloku **Nacinięcie gwintu (proste)**

Parametry	Opis
Położenie gwintu 	Pozycja gwintu <ul style="list-style-type: none"> ■ Gwint zewnętrzny ■ Gwint wewnętrzny
Kierunek obrotu 	Kierunek obrotu osi rotacji <ul style="list-style-type: none"> ■ w prawo ■ w lewo
Odstęp bezpieczeństwa	Inkrementalnie do głębokości gwintu, wymiar radialny
Głębokość gwintu (średnica)	Głębokość gwintu, wymiar średnicy
Skok gwintu 	Skok gwintu <ul style="list-style-type: none"> ■ w mm ■ w zwojach na cal
Start konturu Z	Start gwintu w Z
Koniec konturu Z	Koniec gwintu w Z
Wybieg	Odcinek przy końcu gwintu dla zatrzymania osi
Kąt startu	Kąt wejścia w osi rotacji
Prędkość rotacji	Prędkość rotacji w obr/min
Posuw X	Posuw dla wejścia na głębokość gwintu

Blok nacinanie gwintu (rozszerzone)Ilustracja 42: Schematyczne przedstawienie bloku **Nacinanie gwintu (rozszerzone)**

Parametry	Opis
Położenie gwintu 	Pozycja gwintu <ul style="list-style-type: none"> ■ Gwint zewnętrzny ■ Gwint wewnętrzny
Kierunek obrotu 	Kierunek obrotu osi rotacji <ul style="list-style-type: none"> ■ w prawo ■ w lewo
Odstęp bezpieczeństwa X	Inkrementalnie do średnicy gwintu, wymiar radialny
Średnica gwintu	Nominalna średnica gwintu (wymiar średnicy)
Głębokość gwintu	Inkrementalnie do średnicy gwintu, wymiar radialny
Naddatek na obróbkę wykańczającą	Naddatek na wejście na głębokość, wymiar radialny
Skok gwintu 	skok gwintu <ul style="list-style-type: none"> ■ w mm ■ w zwojach na cal
Start konturu Z	Start gwintu w Z
Koniec konturu Z	Koniec gwintu w Z
Wybieg	Odcinek przy końcu gwintu dla zatrzymania osi
Kąt startu	Kąt wejścia w osi rotacji

Parametry	Opis
Prędkość rotacji	Prędkość rotacji w obr/min
Posuw X	Posuw dla wejścia na głębokość gwintu
Puste przejścia	Liczba przejść jałowych przy końcu (0-10)

2.4 Wiersze wykonać

Można wybrać funkcję pozycjonowania i wykonać ten wiersz.



Jeśli brak sygnału odblokowania, to zatrzymuje się bieżący program i napędy obrabiarki zostają zatrzymane.

Dalsze informacje: dokumentacja producenta obrabiarki

Wiersze wykonać



- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Utworzyć** .
- > Wyświetlany jest nowy wiersz lub
- > Zostaje załadowany ostatni programowany wiersz MDI wraz z parametrami.
- ▶ Na liście rozwijalnej **Typ wiersza** wybrać pożądany typ
- ▶ W zależności od typu wiersza zdefiniować odpowiednie parametry



- ▶ Aby przejąć aktualną pozycję osi, w odpowiednich polach kliknąć na **Przejąć pozycję rzeczywistą** .
- ▶ Zapisy za każdym razem z **RET** potwierdzić

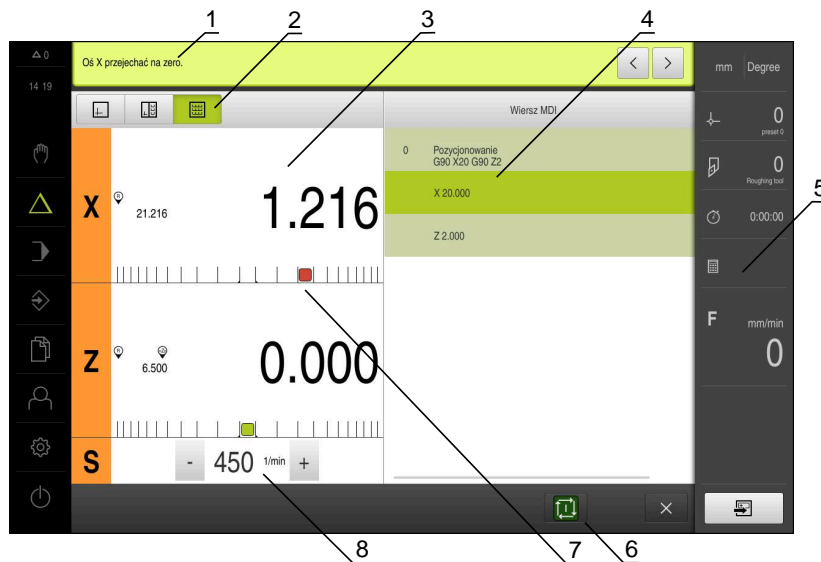


- ▶ Aby odpracować wiersz, na **END** kliknąć
- > Zostaje wyświetlana pomoc pozycjonowania.
- > Jeśli okno symulacji jest aktywne, to aktualny wiersz jest wizualizowany.
- > Niekiedy, w zależności od wiersza konieczna jest ingerencja obsługującego, Asystent pokazuje odpowiednią instrukcję.
- ▶ Kierować się instrukcjami Asystenta
- ▶ W przypadku osi sterowanych NC na urządzeniu lub na obrabiarce kliknąć na klawisz **NC-START** lub nacisnąć





- ▶ W przypadku wielostopniowych bloków jak np. wzorach obróbkowych w Asystencie z **Dalej** przejść do następnej instrukcji




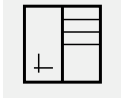

Ilustracja 43: Przykład wiersza w trybie pracy MDI

- 1 Asystent
- 2 Pasek widoku
- 3 Wskazanie dystansu do zadanego punktu
- 4 Wiersz MDI
- 5 Pasek stanu
- 6 Klawisz NC-START
- 7 Pomoc pozycjonowania
- 8 Prędkość obrotowa wrzeczona (obrabiarka)

2.5 Wykorzystanie okna symulacji

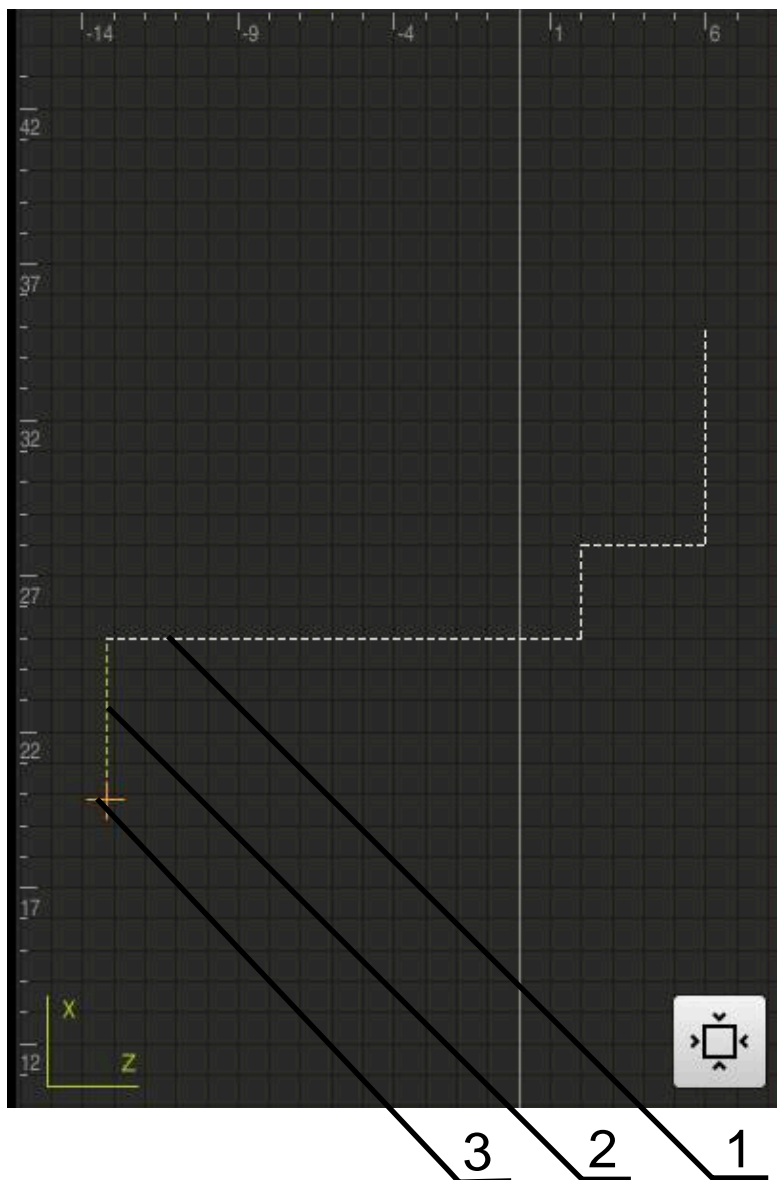
Można w opcjonalnym oknie symulacji prześledzić wizualizację wybranego wiersza programu.

Na pasku podglądu dostępne są następujące opcje:

Element obsługi	Funkcja
	Grafika Wyświetlanie symulacji i wierszy
	Pozycja grafiki Wyświetlanie symulacji, parametrów (także niekiedy wartości pozycji przy wykonaniu) i wierszy
	Pozycja Wyświetlanie parametrów (także niekiedy wartości pozycji przy wykonaniu) i wierszy

2.5.1 Prezentacja jako podgląd konturu

Okno symulacji pokazuje kontur. Podgląd konturu pomaga przy dokładnym pozycjonowaniu narzędzia lub przy powielaniu konturu na płaszczyźnie obróbki. W podglądzie konturu stosowane są następujące kolory (wartości standardowe):



Ilustracja 44: Okno symulacji z podglądem konturu

- 1 Wzorzec obróbki (biały)
- 2 Aktualny wiersz lub pozycja obróbki (zielony)
- 3 Kontur narzędzia, pozycja narzędzia i tor narzędzia (pomarańczowy)

Aktywowanie okna symulacji



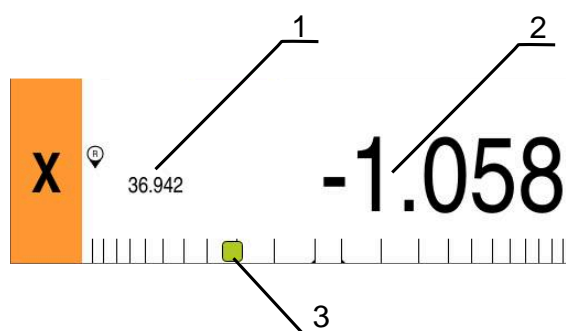
- ▶ Na **Pozycja grafiki** kliknąć
- ▶ Wyświetlane jest okno symulacji dla aktualnie zaznaczonego wiersza.



- ▶ Aby powiększyć okno symulacji, na pasku podglądu na **Grafika** kliknąć
- ▶ Podgląd parametrów jest skrywany a okno symulacji zostaje powiększone.

2.6 Praca z pomocą pozycjonowania

Przy pozycjonowaniu na następną pozycję zadaną urządzenie wspomaga obsługującego, wyświetlając graficzną pomoc pozycjonowania ("przejazd na zero"). Urządzenie wyświetla skalę wymiarową poniżej osi, które należy wyzerować. Jako graficzna pomoc pozycjonowania służy mały kwadracik, symbolizujący pozycję docelową narzędzia.



Ilustracja 45: Podgląd **Dystans do pokonania z pozycją** z graficzną pomocą pozycjonowania

- 1 Wartość rzeczywista
- 2 Dystans do pokonania
- 3 Pomoc pozycjonowania

Pomoc pozycjonowania przemieszcza się wzdłuż skali pomiarowej, jeśli środek narzędzia znajdzie się w zakresie ± 5 mm od pozycji zadanej. Dodatkowo zmienia się kolor w następujący sposób:

Wyświetlanie pomocy pozycjonowania	Znaczenie
Czerwony	środek narzędzia przemieszcza się od pozycji zadanej
Zielony	środek narzędzia przemieszcza się w kierunku do pozycji zadanej

2.7 Zastosowanie Współcz. skalowania

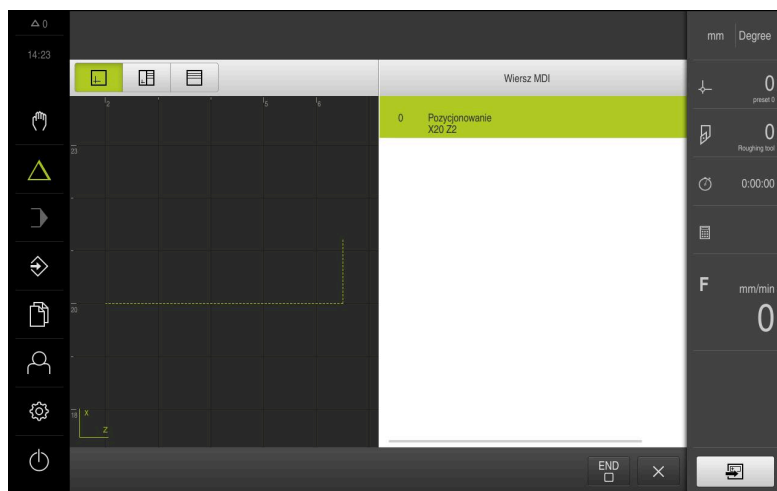
Jeśli dla jednej lub kilku osi aktywowano współczynnik skalowania, to zostaje on pomnożony przy wykonaniu bloku przez zdeponowaną w pamięci pozycję zadaną. W ten sposób blok można poddawać odbiciu lustrzanemu lub skalować.

Współczynnik skalowania może być aktywowany w menu szybkiego dostępu.

Dalsze informacje: "Dopasowanie ustawień w menu szybkiego dostępu", Strona 47

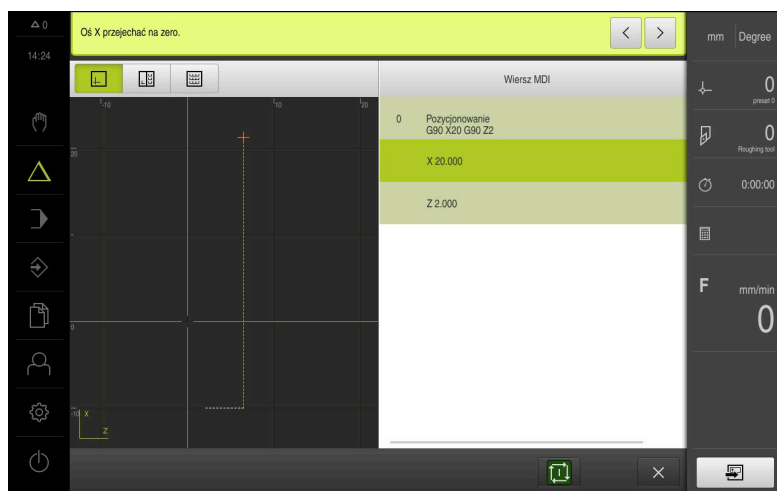
Przykład:

Następujący **Wiersz MDI** jest zaprogramowany:



Ilustracja 46: Przykład – wiersz MDI

Dla osi **X** jest aktywowany **Współcz. skalowania** wynoszący **-0.5**. Dlatego też zostanie wykonany następujący **Wiersz MDI** :



Ilustracja 47: Przykład – wykonanie bloku MDI ze współczynnikiem skalowania

i Jeśli obliczone rozmiary nie mogą zostać osiągnięte wybranym narzędziem, to wykonanie bloku zostaje przerwane.

i Podczas wykonania bloku współczynnik skalowania nie może zostać zmieniony.

3

Przebieg programu

3.1 Przegląd

Niniejszy rozdział opisuje tryb przebiegu programu i jak w tym trybie pracy wykonać uprzednio zapisany program.



Rozdział "Ogólne funkcje obsługi" musi zostać przeczytany i zrozumiany, zanim zostaną wykonane poniżej opisane czynności.

Dalsze informacje: "Ogólne funkcje obsługi", Strona 20

Streszczenie

W trybie pracy Przebieg programu wykorzystuje się uprzednio zapisany program do produkcji części. Przy tym nie można zmieniać programu, jednakże przy jego przebiegu dostępna jest możliwość kontroli w formie trybu pojedynczymi krokami.

Dalsze informacje: "W trybie pojedynczymi krokami", Strona 256

Odpracowywanie przebiegu programu zależne jest od obrabiarki i wersji urządzenia:

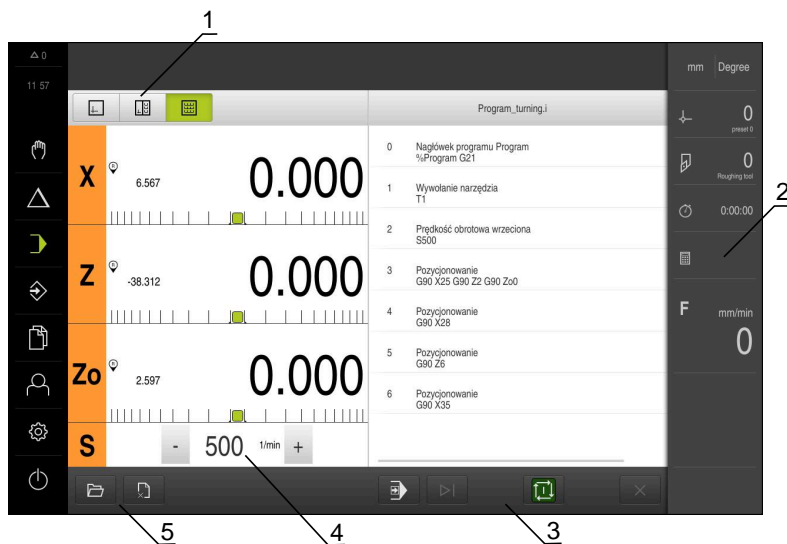
- Jeśli obrabiarka posiada sterowane NC osie a urządzenie dysponuje opcją software POSITIP 8000 NC1, to parametry dla pozycjonowania są przesyłane bezpośrednio do obrabiarki.
Pojedyncze kroki są uruchamiane klawiszem NC-START na obrabiarce.
- Jeśli obrabiarka nie dysponuje sterowanymi NC osiami, to należy przemieszczać osie przy pomocy kótek ręcznych lub klawiszy kierunkowych.

Przy odpracowaniu programu Asystent prowadzi przez pojedyncze kroki programu. Opcjonalne okno symulacji służy jako graficzna pomoc pozycjonowania dla osi, które należy przemieszczać.

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Przebieg programu**.
- Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla przebiegu programu.



- 1 Pasek widoku
- 2 Pasek stanu
- 3 Sterowanie programowe
- 4 Prędkość obrotowa wrzeciona (obrabiarka)
- 5 Zarządzanie programem



Jeśli osie **Z** i **Zo** zostały sprzężone, to tryb pracy Przebieg programu jest zablokowany.

3.2 Wykorzystanie programu

Urządzenie pokazuje załadowany program z wierszami, a także pojedynczymi krokami roboczymi wierszy.



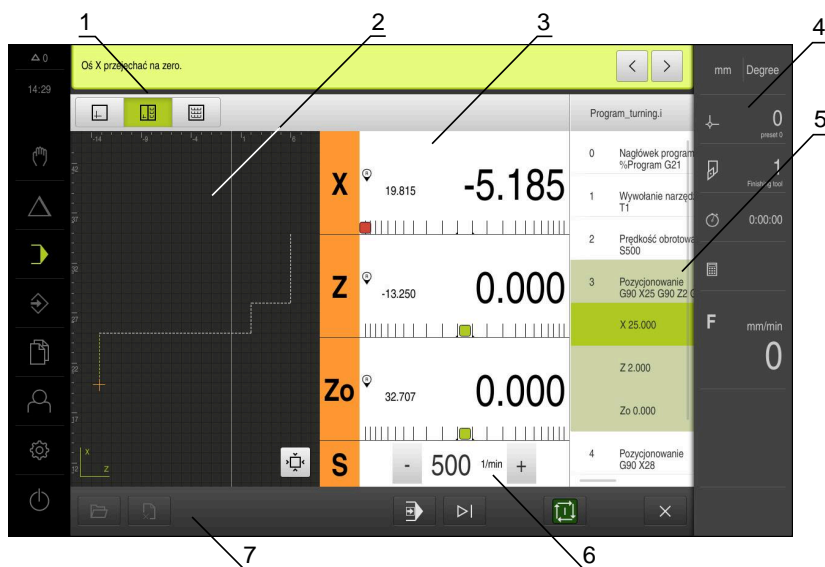
Jeśli brak sygnału odblokowania, to zatrzymuje się bieżący program i napędy obrabiarki zostają zatrzymane.

Dalsze informacje: dokumentacja producenta obrabiarki

Warunek:

- Odpowiedni detal i narzędzie są zamocowane na obrabiarce
- Plik programowy typu *.i jest załadowany

Dalsze informacje: "Menedżer programów", Strona 260



Ilustracja 48: Przykład programu w trybie pracy **Przebieg programu**

- 1 Pasek widoku
- 2 Okno symulacji (opcjonalnie)
- 3 Wskazanie dystansu do zadanego punktu
- 4 Pasek narzędzi
- 5 Wiersze programu
- 6 Prędkość obrotowa wrzeciona (obrabiarka)
- 7 Zarządzanie programem

3.2.1 Odpracowywanie programu

Z wysterowanymi NC osiami i opcją software POSITIP 8000 NC1



Jeśli program nie zawiera bloku **Posuw**, to urządzenie stosuje wartość posuwu "0".

- ▶ Na obrabiarce klawisz NC-START nacisnąć
- Urządzenie zaznacza pierwszy wiersz programu.
- ▶ Na obrabiarce ponownie klawisz NC-START nacisnąć
- Niekiedy, w zależności od wiersza konieczna jest ingerencja obsługującego. Asystent pokazuje odpowiednią instrukcję. W ten sposób np. przy wywołaniu narzędzia wrzeczono zostaje automatycznie zatrzymane i pojawia się instrukcja zmiany narzędzia.
- ▶ W przypadku wielostopniowych wierszy jak np. we wzorach obróbki w Asystencie z **Dalej** przejść do następnej instrukcji
- ▶ Kierować się instrukcjami Asystenta przy tym wierszu



Wiersze bez ingerencji obsługującego (np. wyznaczenie punktu odniesienia) są automatycznie odpracowywane.

- ▶ Dla odpracowania kolejnych wierszy klawisz NC-START nacisnąć

Na obsługiwanych ręcznie obrabiarkach



- ▶ W sterowaniu programowym na **NC-START** kliknąć
- Urządzenie zaznacza pierwszy wiersz programu.
- ▶ W sterowaniu programowym ponownie na **NC-START** kliknąć
- Niekiedy, w zależności od wiersza konieczna jest ingerencja obsługującego. Asystent pokazuje odpowiednią instrukcję. W ten sposób np. przy wywołaniu narzędzia wrzeczono zostaje automatycznie zatrzymane i pojawia się instrukcja zmiany narzędzia.
- ▶ W przypadku wielostopniowych wierszy jak np. we wzorach obróbki w Asystencie z **Dalej** przejść do następnej instrukcji
- ▶ Kierować się instrukcjami Asystenta przy tym wierszu



Wiersze bez ingerencji obsługującego (np. wyznaczenie punktu odniesienia) są automatycznie odpracowywane.



- ▶ Dla odpracowania kolejnych wierszy klawisz **NC-START** kliknąć

W trybie pojedynczymi krokami



- ▶ W sterowaniu programowym na **Pojedynczy krok** kliknąć, aby aktywować tryb pojedynczych kroków
- Program zatrzymuje się przy aktywnym trybie pojedynczych kroków po każdym wierszu sterowania programowego (także w wierszach bez ingerencji obsługującego).

3.2.2 Nawigacja do wierszy programu

Aby przejść do pojedynczych wierszy lub je pominąć, można w programie przeskoczyć o jeden wiersz do przodu. Przejście do tyłu w programie nie jest możliwe.



- ▶ W sterowaniu programowym na **Następny krok programu** kliknąć
- > Następny wiersz zostaje zaznaczony.

3.2.3 Przerwanie odpracowywania

Jeśli pojawiają się błędy bądź problemy, to można przerwać odpracowywanie programu. Kiedy odpracowywanie zostaje przerywane, to pozycja narzędzia oraz obroty wrzeciona nie ulegają zmianie.



Nie można przerwać odpracowywania, jeśli aktualny wiersz wykonuje ruch przemieszczenia.






- ▶ W menedżerze programów na **Zatrzymaj program** kliknąć
- > Odpracowywanie zostaje przerwane.

3.2.4 Korzystanie z okna symulacji

Można w opcjonalnym oknie symulacji prześledzić wizualizację wybranego wiersza programu.

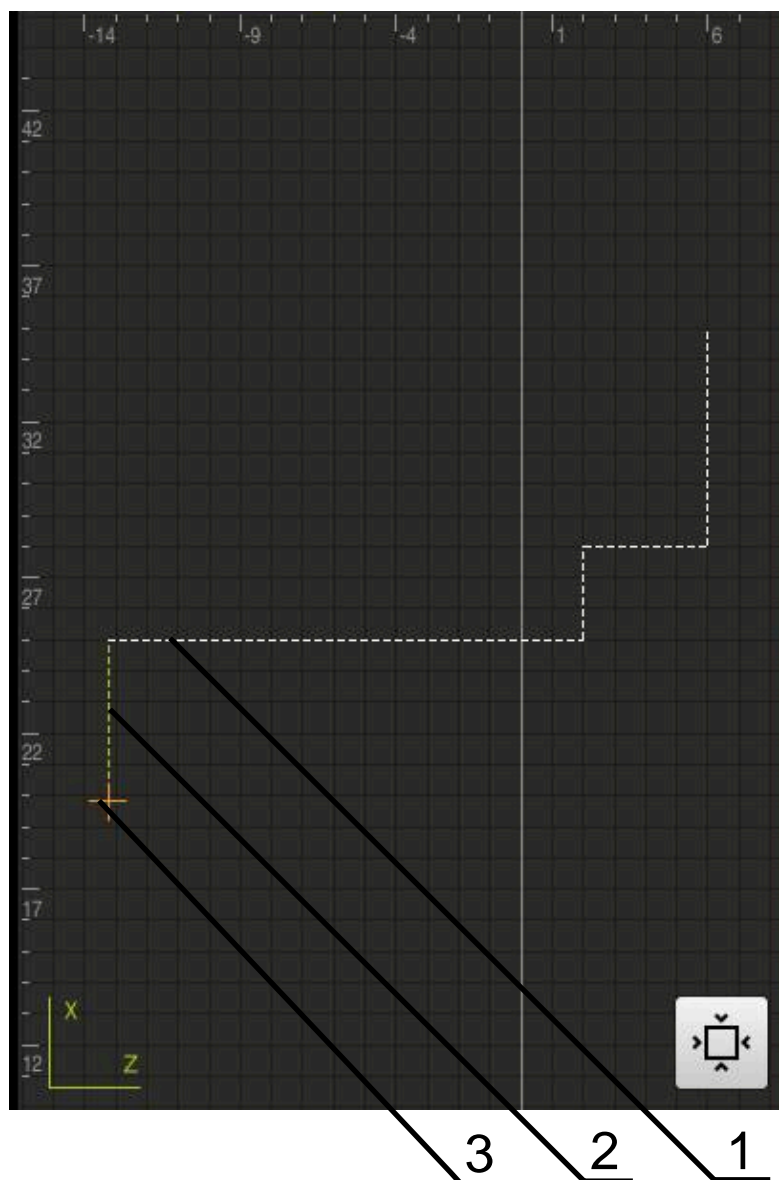
Na pasku podglądu dostępne są następujące opcje:

Element obsługi	Funkcja
	Grafika Wyświetlanie symulacji i wierszy
	Pozycja grafiki Wyświetlanie symulacji, wartości pozycji i wierszy
	Pozycja Wyświetlanie wartości pozycji i wierszy

Prezentacja jako podgląd konturu

Okno symulacji pokazuje kontur. Podgląd konturu pomaga przy dokładnym pozycjonowaniu narzędzia lub przy powielaniu konturu na płaszczyźnie obróbki.

W podglądzie konturu stosowane są następujące kolory (wartości standardowe):



Ilustracja 49: Okno symulacji z podglądem konturu

- 1 Wzorzec obróbki (biały)
- 2 Aktualny wiersz lub pozycja obróbki (zielony)
- 3 Kontur narzędzia, pozycja narzędzia i tor narzędzia (pomarańczowy)



Można dopasowywać kolory i grubość linii, wykorzystywane w podglądzie konturu.

Dalsze informacje: "Okno symulacji", Strona 189

Aktywowanie okna symulacji



- ▶ Na **Pozycja grafiki** kliknąć
- Wyświetlane jest okno symulacji dla aktualnie zaznaczonego wiersza.



- ▶ Aby powiększyć okno symulacji, na pasku podglądu na **Grafika** kliknąć
- Podgląd parametrów jest skrywany a okno symulacji zostaje powiększone.

Dopasowanie podglądu konturu



- ▶ Na **Podgląd szczegółowy** kliknąć
- Podgląd szczegółowy pokazuje tor narzędzia i możliwe pozycje obróbki dla aktualnie zaznaczonego wiersza.



- ▶ Na **Przeгляд** kliknąć
- Przeгляд pokazuje kompletny detal.

3.2.5 Zastosowanie Współcz. skalowania

Jeśli dla jednej lub kilku osi aktywowano współczynnik skalowania, to zostaje on pomnożony przy wykonaniu bloku przez zdeponowaną w pamięci pozycję zadaną. W ten sposób blok można poddawać odbiciu lustrzanemu lub skalować.

Współczynnik skalowania może być aktywowany w menu szybkiego dostępu.

Dalsze informacje: "Dopasowanie ustawień w menu szybkiego dostępu", Strona 47



Jeśli obliczone rozmiary nie mogą zostać osiągnięte wybranym narzędziem, to wykonanie bloku zostaje przerwane.

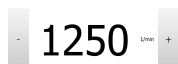


Podczas wykonania bloku współczynnik skalowania nie może zostać zmieniony.

3.2.6 Nastawienie prędkości obrotowej wrzeciona

W zależności od konfiguracji podłączonej obrabiarki można sterować prędkościami obrotowymi wrzeciona.

- ▶ Aby przejść w razie konieczności od odczytu obrotów wrzeciona do pola wpisu, należy przeciągnąć odczyt w prawo
- Pojawia się pole wpisu **Obroty wrzeciona**.



- ▶ Wrzeciono ustawić poprzez kliknięciem lub trzymanie klawiszy **+** lub **-** na wymaganą wartość lub

- ▶ Kliknąć na pole wpisu **Obroty wrzeciona**

- ▶ Podać pożądaną wartość

- ▶ Wpis potwierdzić z **RET**

- Podana prędkość obrotowa wrzeciona zostaje przejęta przez urządzenie jako wartość zadana i nasterowana.

- ▶ Aby powrócić do odczytu akt obroty wrzeciona, należy przeciągnąć pole wpisu w lewo



3.3 Menedżer programów

Dla odpracowania programu należy otworzyć pliki typu *.i.



Standardową lokalizacją w pamięci dla programów jest katalog **Internal/Programs**.

3.3.1 Otwarcie programu



- ▶ W menedżerze programów na **Otwórz program** kliknąć
- ▶ W dialogu wybrać lokalizację w pamięci, np. **Internal/Programs** lub pamięć masowa USB
- ▶ Kliknąć na folder, w którym znajduje się plik
- ▶ Kliknąć na plik
- ▶ Na **Otworzyć** kliknąć
- > Wybrany program zostaje załadowany.

3.3.2 Zamknięcie programu



- ▶ W menedżerze programów na **Zamknij program** kliknąć
- > Otwarty program zostaje zamknięty.

4

Programowanie

4.1 Przegląd

Niniejszy rozdział opisuje tryb programowania i jak w tym trybie pracy generować nowe programy oraz dokonywać edycji już dostępnych programów.

i Rozdział "Ogólne funkcje obsługi" musi zostać przeczytany i zrozumiany, zanim zostaną wykonane poniżej opisane czynności.
Dalsze informacje: "Ogólne funkcje obsługi", Strona 20

Streszczenie

Urządzenie wykorzystuje programy dla powtarzających się zadań obróbki. Przy utworzeniu programu definiowane są różne wiersze jak funkcje pozycjonowania lub funkcje maszynowe; z określonej kolejności rozmaitych wierszy powstaje wtedy program. Urządzenie zachowuje maks. 100 wierszy w jednym programie.

i Dla programowania nie jest koniecznym podłączenie urządzenia do obrabiarki.

i Dla lepszej przejrzystości przy programowaniu można wykonywać je przy pomocy software POSITIP 8000 Demo . Zapisane w ten sposób programy mogą być eksportowane i ładowane do urządzenia.

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Programowanie** .
- Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla programowania.



Ilustracja 50: Menu **Programowanie**

- 1 Pasek widoku
- 2 Pasek narzędzi
- 3 Zarządzanie programem

i Pasek statusu oraz opcjonalny pasek OEM nie są dostępne w menu **Programowanie**.

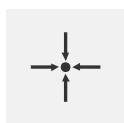
4.2 Typy wierszy

Przy programowaniu można wykorzystywać następujące typy wierszy:

- Funkcje pozycjonowania
- Zmiana układu współrzędnych (punkt odniesienia)
- Funkcje maszynowe
- Cykl obróbki

4.2.1 Pozycjonowania

Można definiować wartości do pozycjonowania manualnie. W zależności od konfiguracji podłączonej obrabiarki można następnie albo automatycznie najechać te pozycje lub samodzielnie.




Pozycja rzeczywista

Przejmuję w polach wpisu rozmaitych typów bloków aktualną pozycję osi bądź aktualną prędkość obrotową wrzeciona

Następujące parametry znajdują się do dyspozycji:

Typ bloku Pozycjonowanie

Parametry	Opis
	Wartość pozycji inkrementalna, czyli odnosi się do aktualnej pozycji


4.2.2 Układy współrzędnych

Dla zmiany układu współrzędnych można zaczerpnąć punkty odniesienia z tablicy. Po pobraniu tego punktu stosowany jest układ współrzędnych wybranego punktu odniesienia.

Dalsze informacje: "Wyznaczenie pozycji jako punktu odniesienia", Strona 236

Typ bloku Punkt bazowy


Parametry	Opis
Numer punktu odniesienia	ID z tablicy punktów odniesienia Opcjonalnie: wybór z tablicy punktów odniesienia



4.2.3 Funkcje maszynowe

Do obróbki detalu można wywołać funkcje maszynowe.

Dostępne funkcje zależne są od konfiguracji podłączonej obrabiarki. Następujące wiersze i parametry znajdują się do dyspozycji:

Typ wiersza	Parametr/opis
Prędkość obrotowa wrzeciona	Prędkość obrotowa wrzeciona narzędzia
Posuw	Szybkość osi narzędzia (tylko dla sterowanej NC osi)
	<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;">  Jeśli program nie zawiera bloku Posuw, to urządzenie stosuje wartość posuwu "0". </div>
Prędkość skrawania	Szybkość skrawania narzędzia tokarskiego
Wywołanie narzędzia	Numer narzędzia Opcjonalnie: wybór z tabeli narzędzi Dalsze informacje: "Wybór narzędzia", Strona 238 Przy wykonaniu wywołania narzędzia wrzeciono zostanie automatycznie zatrzymane i obsługujący otrzymuje instrukcję zmiany odpowiedniego narzędzia.
Funkcja M	Numer funkcji M Opcjonalnie: wybór z tabeli funkcji
Czas zatrzymania narzędzia	Interwał czasu między krokami obróbki

4.2.4 Cykl obróbki

Jeśli tokarka jest skonfigurowana do nacinania gwintów, to dostępne są dwa cykle obróbki. Nacinanie gwintu (proste) umożliwia proste nacinanie gwintu bez głębokiego wcięcia w materiał. Przy nacinaniu gwintu (rozszerzonym) może być definiowany rozszerzony cykl gwintu z głębokim wcięciem w materiał.

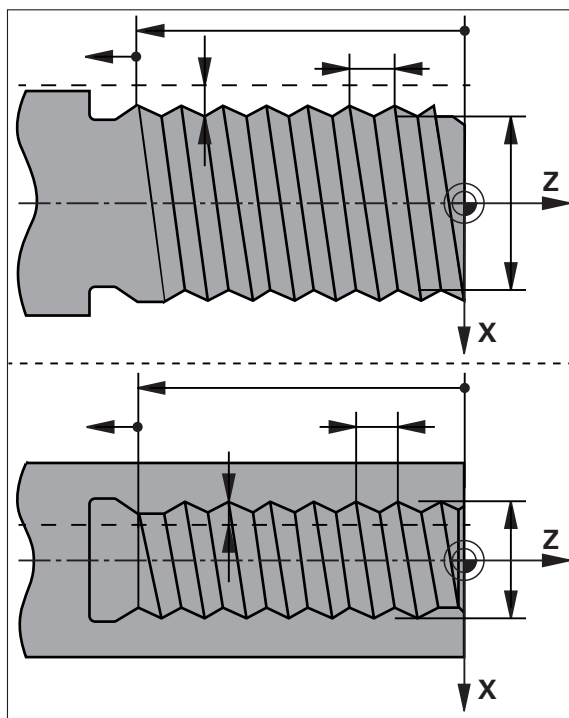


Przed definiowaniem wzorca obróbki, należy




- zdefiniować odpowiednie narzędzie w tabeli narzędzi
- wybrać narzędzie na pasku statusu

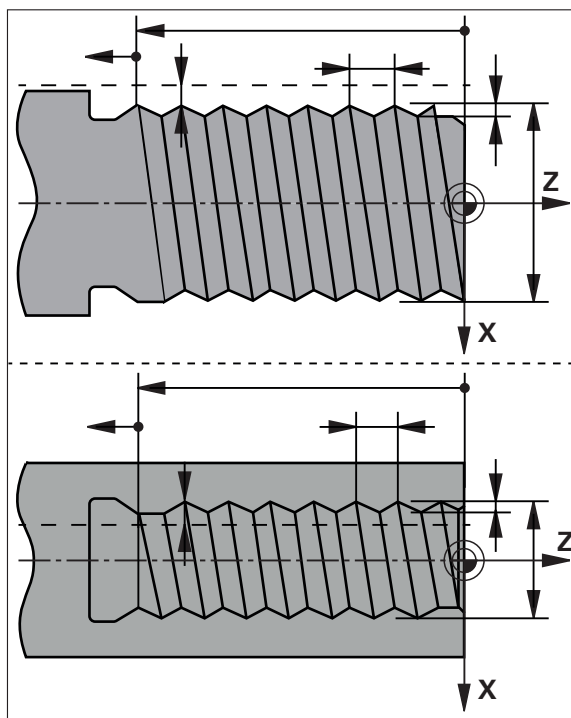
Dalsze informacje: "Generowanie tabeli narzędzi", Strona 171




Blok Nacinięcie gwintu (proste)



Ilustracja 51: Schematyczne przedstawienie bloku **Nacinięcie gwintu (proste)**

Parametry	Opis
Położenie gwintu 	Pozycja gwintu <ul style="list-style-type: none"> ■ Gwint zewnętrzny ■ Gwint wewnętrzny
Kierunek obrotu 	Kierunek obrotu osi rotacji <ul style="list-style-type: none"> ■ w prawo ■ w lewo
Odstęp bezpieczeństwa	Inkrementalnie do głębokości gwintu, wymiar radialny
Głębokość gwintu (średnica)	Głębokość gwintu, wymiar średnicy
Skok gwintu 	Skok gwintu <ul style="list-style-type: none"> ■ w mm ■ w zwojach na cal
Start konturu Z	Start gwintu w Z
Koniec konturu Z	Koniec gwintu w Z
Wybieg	Odcinek przy końcu gwintu dla zatrzymania osi
Kąt startu	Kąt wejścia w osi rotacji
Prędkość rotacji	Prędkość rotacji w obr/min
Posuw X	Posuw dla wejścia na głębokość gwintu

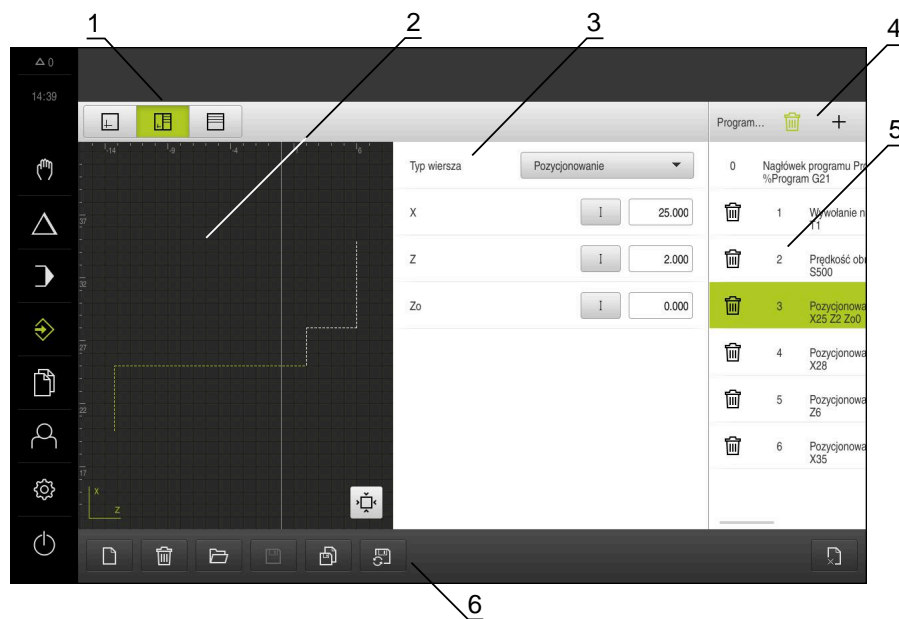
Blok nacinanie gwintu (rozszerzone)Ilustracja 52: Schematyczne przedstawienie bloku **Nacinanie gwintu (rozszerzone)**

Parametry	Opis
Położenie gwintu 	Pozycja gwintu <ul style="list-style-type: none"> ■ Gwint zewnętrzny ■ Gwint wewnętrzny
Kierunek obrotu 	Kierunek obrotu osi rotacji <ul style="list-style-type: none"> ■ w prawo ■ w lewo
Odstęp bezpieczeństwa X	Inkrementalnie do średnicy gwintu, wymiar radialny
Średnica gwintu	Nominalna średnica gwintu (wymiar średnicy)
Głębokość gwintu	Inkrementalnie do średnicy gwintu, wymiar radialny
Naddatek na obróbkę wykańczającą	Naddatek na wejście na głębokość, wymiar radialny
Skok gwintu 	skok gwintu <ul style="list-style-type: none"> ■ w mm ■ w zwojach na cal
Start konturu Z	Start gwintu w Z
Koniec konturu Z	Koniec gwintu w Z
Wybieg	Odcinek przy końcu gwintu dla zatrzymania osi
Kąt startu	Kąt wejścia w osi rotacji

Parametry	Opis
Prędkość rotacji	Prędkość rotacji w obr/min
Posuw X	Posuw dla wejścia na głębokość gwintu
Puste przejścia	Liczba przejść jałowych przy końcu (0-10)

4.3 Generowanie programu

Program składa się zawsze z nagłówka programu i kolejności kilku wierszy. Można przy tym definiować różne typy wierszy, dokonywać edycji odpowiednich parametrów wierszy oraz usuwać pojedyncze wiersze z programu.



Ilustracja 53: Przykład programu w trybie pracy **Programowanie**

- 1 Pasek widoku
- 2 Okno symulacji (opcjonalnie)
- 3 Parametry bloku
- 4 Pasek narzędzi
- 5 Wiersze programu
- 6 Zarządzanie programem

4.3.1 Wspomaganie programowania

Urządzenie wspomaga przy generowaniu programu w następujący sposób:

- Asystent pokazuje przy dołączeniu wiersza konieczne parametry do każdego typu wiersza z odpowiednimi wskazówkami.
- Wyświetlanie wierszy, zawierających błędy lub wymagających edycji parametrów zmienia kolor czcionki na czerwony.
- Asystent pokazuje w przypadku problemów komunikat **Program zawiera błędne wiersze programowe**. Kliknięciem na klawisze ze strzałką można przechodzić pomiędzy odpowiednimi blokami programu.
- Opcjonalne okno symulacji pokazuje wizualizację aktualnego wiersza.
Dalsze informacje: "Wykorzystanie okna symulacji ", Strona 248



Wszystkie zmiany programu mogą zostać automatycznie zachowane.

- ▶ W menedżerze programów na **Program zachowaj automatycznie** kliknąć
- > Wszystkie zmiany zostają natychmiast automatycznie zachowane

4.3.2 Utworzenie nagłówka programu



- ▶ W menedżerze programów na **Utworzyć nowy program** kliknąć
- ▶ W dialogu wybrać lokalizację w pamięci, np. **Internal/Programs**, w której program ma być zachowany
- ▶ Podać nazwę programu
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET** .
- ▶ Na **Utworzyć** kliknąć
- > Zostaje utworzony nowy program z wierszem startu **Nagłówek programu** .
- > Nazwa programu zostaje wyświetlona na pasku narzędzi.
- ▶ W polu **Nazwa** podać jednoznaczną nazwę
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET** .
- ▶ W razie konieczności przełącznikiem wyboru przełączyć jednostkę miary

4.3.3 Dołączenie wierszy



- ▶ Na pasku narzędzi na **Dołącz wiersz** kliknąć
- > Nowy wiersz zostaje dołączony poniżej aktualnej pozycji.
- ▶ Na liście rozwijalnej **Typ wiersza** wybrać pożądany typ
- ▶ W zależności od typu wiersza zdefiniować odpowiednie parametry
Dalsze informacje: "Typy wierszy", Strona 263
- ▶ Zapisy za każdym razem z **RET** potwierdzić
- > Jeśli okno symulacji jest aktywne, to aktualny wiersz jest wizualizowany.

4.3.4 Usuwanie wierszy



- ▶ Na pasku narzędzi na **Usuń** kliknąć
- > Dostępne w programie wiersze są oznaczone symbolem usuwania.
- ▶ W programie kliknąć na symbol usuwania pożądanych wierszy
- > Wybrane wiersze są usuwane z programu.
- ▶ Na pasku narzędzi jeszcze raz na **Usuń** kliknąć

4.3.5 Zachowanie programu w pamięci

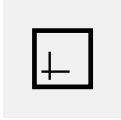
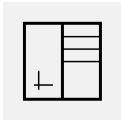



- ▶ W menedżerze programów na **Program zachowaj** kliknąć
- > Program zostaje zachowany w pamięci.

4.4 Używanie okna symulacji

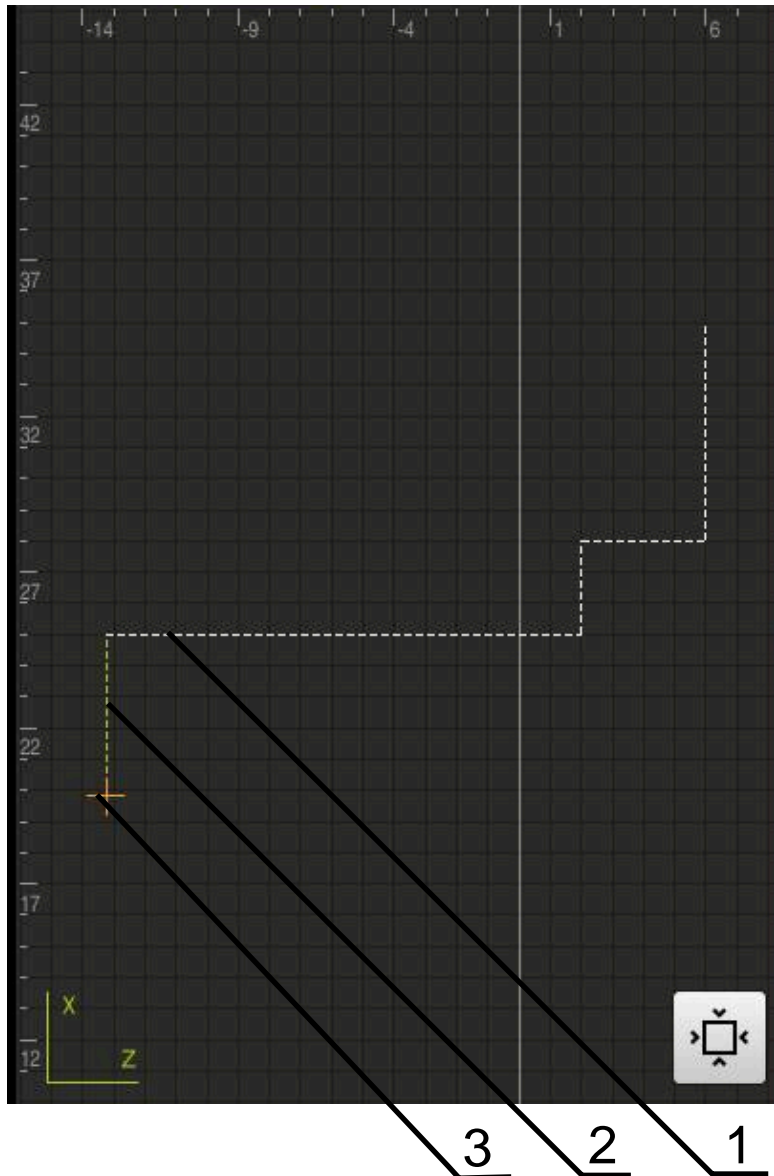
Okno symulacji wizualizuje wybrany wiersz. Okno symulacji można wykorzystywać także dla etapowego kontrolowania utworzonego programu.

Na pasku podglądu dostępne są następujące opcje:

Element obsługi	Funkcja
	Grafika Wyświetlanie symulacji i wierszy
	Grafika-pozycja Wyświetlanie symulacji, wartości pozycji i wierszy
	Pozycja Wyświetlanie wartości pozycji i wierszy

4.4.1 Prezentacja jako podgląd konturu

Okno symulacji pokazuje kontur. Podgląd konturu pomaga przy dokładnym pozycjonowaniu narzędzia lub przy powielaniu konturu na płaszczyźnie obróbki. W podglądzie konturu stosowane są następujące kolory (wartości standardowe):



Ilustracja 54: Okno symulacji z podglądem konturu

- 1 Wzorzec obróbki (biały)
- 2 Aktualny wiersz lub pozycja obróbki (zielony)
- 3 Kontur narzędzia, pozycja narzędzia i tor narzędzia (pomarańczowy)

4.4.2 Aktywowanie okna symulacji



- ▶ Na **Formularz grafiki** kliknąć
- ▶ Okno symulacji jest wyświetlane dla zaznaczonego wiersza.



- ▶ Aby powiększyć okno symulacji, na pasku podglądu na **Grafika** kliknąć
- ▶ Podgląd parametrów jest skrywany a okno symulacji zostaje powiększone.

4.4.3 Sprawdzanie programu w oknie symulacji



- ▶ Na **Grafika** kliknąć
- > Wyświetlane jest okno symulacji dla aktualnego programu.
- ▶ Kliknąć na wiersze programu jeden po drugim
- > Poszczególne kroki programu są wyświetlane w oknie symulacji; jeśli to konieczne, powiększyć odpowiednio podgląd szczegółowy.




- ▶ Aby powiększyć podgląd kliknąć na **Podgląd szczegółowy**



- ▶ Aby powrócić do ogólnego podglądu należy kliknąć na **Przegląd**

4.5 Menedżer programów

Można zachować programy po ich utworzeniu dla późniejszego automatycznego przebiegu lub dla późniejszej edycji.

 Standardową lokalizacją w pamięci dla programów jest katalog **Internal/Programs**.

4.5.1 Otwarcie programu



- ▶ W menedżerze programów na **Otwórz program** kliknąć
- ▶ W dialogu wybrać lokalizację w pamięci, np. **Internal/Programs** lub pamięć masowa USB
- ▶ Kliknąć na folder, w którym znajduje się plik
- ▶ Kliknąć na plik
- ▶ Na **Otworzyć** kliknąć
- > Wybrany program zostaje załadowany.

4.5.2 Zamknięcie programu



- ▶ W menedżerze programów na **Zamknij program** kliknąć
- > Otwarty program zostaje zamknięty.

4.5.3 Zachowanie programu w pamięci



- ▶ W menedżerze programów na **Program zachowaj** kliknąć
- > Program zostaje zachowany w pamięci.

4.5.4 Zachowanie programu pod inną nazwą



- ▶ W menedżerze programów na **Program zachowaj jako** kliknąć
- ▶ W dialogu wybrać lokalizację w pamięci, np. **Internal/Programs** lub pamięć masowa USB, gdzie program ma zostać zachowany
- ▶ Podać nazwę programu
- ▶ Zapis potwierdzić z **RET** .
- ▶ Na **Zapisać jako** kliknąć
- > Program zostaje zachowany w pamięci.
- > Nazwa programu zostaje wyświetlona na pasku narzędzi.

4.5.5 Automatyczne zachowanie programu w pamięci



- ▶ W menedżerze programów na **Program zachowaj automatycznie** kliknąć
- > Wszystkie zmiany programu zostają natychmiast automatycznie zachowane.

4.5.6 Usuwanie programu



- ▶ W menedżerze programów na **Usunięcie programu** kliknąć
- ▶ Na **Wybór usuń** kliknąć
- ▶ Aby potwierdzić usunięcie, na **OK** kliknąć
- > Następuje usuwanie programu.

4.6 Edycja wierszy programu

Każdy wiersz programu można w edytować także w późniejszym czasie. Aby zmiany zostały przejęte do programu, należy ponownie zapisać program do pamięci po dokonaniu edycji.

Edycja wierszy programu



- ▶ W menedżerze programów na **Otwórz program** kliknąć
- ▶ W dialogu wybrać lokalizację w pamięci, np. **Internal/Programs**
- ▶ Kliknąć na folder, w którym znajduje się plik
- ▶ Kliknąć na plik
- ▶ Na **Otworzyć** kliknąć
- > Wybrany program zostaje załadowany.
- ▶ Kliknąć na pożądaną wiersz
- > Wyświetlane są parametry wybranego wiersza.
- ▶ W zależności od typu bloku edytować odpowiednie parametry
- ▶ Zapisy za każdym razem z **RET** potwierdzić



- ▶ W menedżerze programów na **Program zachowaj** kliknąć
- > Poddany edycji program zostaje zachowany w pamięci.

5

**Przykład-
zastosowania**

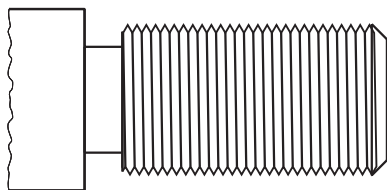
5.1 Przegląd

Ten rozdział opisuje wytwarzanie detalu przykładowego. Podczas wytwarzania przykładowego detalu, niniejszy rozdział prowadzi krok po kroku przez różne możliwości obróbkowe urządzenia. Następujące kroki obróbki muszą być wykonane dla właściwego wytwarzania kołka gwintowanego :

Krok obróbki	Tryb pracy
Konfigurowanie tokarki	Praca ręczna
Obróbka zgrubna konturu zewnętrznego	Praca ręczna
Toczenie rowka	Praca ręczna
Toczenie fazki	Obsługa ręczna
Obróbka konturu zewnętrznego na gotowo	Praca ręczna
Toczenie gwintu	Tryb MDI

Warunek:

- Oś X jako oś NC
- Oś Z jako oś NC
- Oś rotacji skonfigurowana jako oś NC lub skonfigurowane wrzeciono z orientacją



Ilustracja 55: Detal przykładowy



Rozdział "Ogólne funkcje obsługi" musi zostać przeczytany i zrozumiany, zanim zostaną wykonane poniżej opisane czynności.

Dalsze informacje: "Ogólne funkcje obsługi", Strona 20

5.2 Zalogowanie dla przykładu zastosowania

Zalogowanie użytkownika

Dla obejrzenia przykładu zastosowania użytkownik o statusie **Operator** musi się zalogować.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Zalogowanie** .
- ▶ W razie konieczności zameldowanego użytkownika wylogować
- ▶ Użytkownika **Operator** wybrać
- ▶ Na pole zapisu **Hasło** kliknąć
- ▶ Hasło "operator" wpisać



Jeśli hasło nie jest zgodne z ustawieniami standardowymi, należy zapytać u wykonującego konfigurację (**Setup**) lub producenta obrabiarki (**OEM**) .

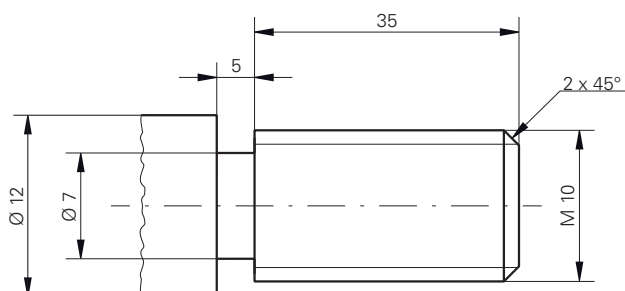
Jeśli hasło nie jest dostępne, należy kontaktować jedno z biur serwisowych HEIDENHAIN.

- ▶ Zapis potwierdzić z **RET** .
- ▶ Na **Zalogowanie** kliknąć



5.3 Warunki

Przy wytwarzaniu kołka gwintowanego praca odbywa się na obsługiwanej ręcznie tokarce. Dla kołka gwintowanego dostępny jest następujący wymiarowany rysunek techniczny:



Ilustracja 56: Detal przykładowy – Rysunek techniczny

Tokarka

- Tokarka jest włączona
- Półwyrób detalu o wymiarach \varnothing 12 mm jest zamocowany na tokarce

Urządzenie

- Osie są referencjonowane
Dalsze informacje: "Wykonać szukanie znaczników referencyjnych", Strona 234

Narzędzia

Następujące narzędzia są dostępne:

Narzędzie	Prezentacja ekranowa
Nóż zdzierak	
Nóż wykańczak	
Przecinak 3 mm	
Nóż tokarski 45°	
Płytko do toczenia gwintów P = 1.5 mm	

Tablica narzędzi

Dla tego przykładu wychodzi się z założenia, iż narzędzia dla danej obróbki nie są jeszcze zdefiniowane.

Wszystkie wykorzystywane narzędzia muszą zostać uprzednio zapisane do tablicy narzędzi.

Dalsze informacje: "Generowanie tabeli narzędzi", Strona 171



- ▶ Na pasku statusu na **Narzędzia** kliknąć
- > Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.



- ▶ Na **Otworzyć tabelę** kliknąć
- > Dialog **Tabela narzędzi** jest wyświetlany.



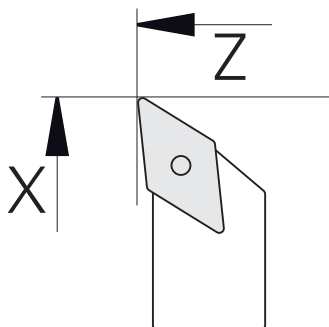
- ▶ Na **Dodaj** kliknąć
- ▶ W polu **Typ narzędzia** podać oznaczenie **noża wykańczaka** .
- ▶ Zapis z **RET** potwierdzić
- ▶ W polu **X** zapisać wartość **0** .
- ▶ Zapis z **RET** potwierdzić
- ▶ W polu **Z** zapisać wartość **0** .
- ▶ Zapis z **RET** potwierdzić
- > Zdefiniowany nóż wykańczak zostaje dołączony do tabeli narzędzi.



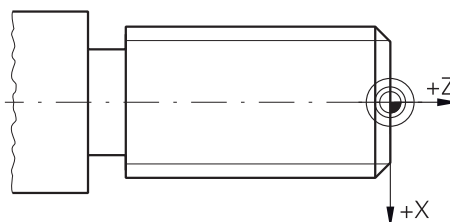
- ▶ Powtórzyć operację dla pozostałych narzędzi
- ▶ Na **Zamknij** kliknąć
- > Dialog **Tabela narzędzi** zostaje zamknięty.

5.4 Konfigurowanie tokarki

Na pierwszym etapie obróbki wykonywane jest konfigurowanie tokarki. Urządzenie wymaga do obliczenia względnego układu współrzędnych podania parametrów pojedynczych narzędzi. Aby wytworzyć detal, należy określić punkt odniesienia.



Ilustracja 57: Parametry noża wykańczacza



Ilustracja 58: Punkt odniesienia

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Praca ręczna**.
- > Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla pracy ręcznej.

Sprzęganie osi



Na tokarce z suportem wzdłużnym **Z** i suportem narzędziowym **Zo** dostępna jest możliwość sprzężenia obydwu osi **Z** i **Zo**.



- ▶ W strefie roboczej **klawisz osiowy Z** przeciągnąć w prawo



- ▶ Na **Sprzęgać** kliknąć
- > Oś **Zo** zostaje sprzęgana z osią **Z**.



- > Symbol dla sprzęganych osi zostaje wyświetlany obok **klawisza osiowego Z**.
- > Wartość położenia dla sprzężonych osi jest wyświetlana jako suma.

5.4.1 Wymiarowanie narzędzia wyjściowego

Dla każdego stosowanego narzędzia należy określić pozycję krawędzi skrawania (dla X i/lub Z) w odniesieniu do układu współrzędnych maszyny lub punktu odniesienia detalu. W tym celu należy najpierw określić narzędzie, wychodząc z którego obliczane są wszystkie dalsze parametry pozostałych narzędzi. W przykładzie stosowany jest nóż wykańczak jako narzędzie wyjściowe.



- ▶ Zamontować nóż wykańczak w uchwycie

- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Narzędzia**.

- Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.

- ▶ Na **Nóż wykańczak** kliknąć



- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć

- Narzędzie **Wykańczak** wyświetlany jest na pasku statusu.

- ▶ Nastawić obroty wrzeciona na 1500 1/min



- ▶ Na pasku statusu na **Funkcje dodatkowe** kliknąć



- ▶ Na **Dane narzędzi** kliknąć

- Dialog **Określenie danych narzędziowych** zostaje otwarty.

- ▶ Zbliżyć nóż wykańczak do detalu i dotknąć detalu



- ▶ Jeśli osiągnięto odpowiednią wartość Z, to kliknąć na **Zachowaj pozycję**.

- ▶ Wykonać toczenie poprzeczne nożem wykańczakiem

- ▶ Narzędzie przemieścić na bezpieczną pozycję

- ▶ W polu **Z** zapisać wartość **0**.

- ▶ Przenieść nóż wykańczak do detalu



- ▶ Jeśli osiągnięto odpowiednią wartość X, to kliknąć na **Zachowaj pozycję**.

- ▶ Nożem wykańczakiem toczyć stopień na średnicy zewnętrznej detalu

- ▶ Narzędzie przemieścić na bezpieczną pozycję

- ▶ Wyłączyć wrzeciono

- ▶ Odpowiednim przyrządem zmierzyć obtoczoną średnicę zewnętrzną

- ▶ W polu **X** podać zmierzoną wartość



- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć

- Dialog **Wybrać narzędzie** jest wyświetlany.

- ▶ Na nóż wykańczak kliknąć



- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć

- Parametry zostają przejęte do tablicy narzędzi.

5.4.2 Pomiar narzędzi

Określono uprzednio nóż wykańczak jako narzędzie wyjściowe. Dla każdego dalszego stosowanego narzędzia należy określić offset względem narzędzia wyjściowego. Parametry wymiarowanych narzędzi są automatycznie przeliczane podczas wymiarowania z parametrami narzędzia wyjściowego. Określone dla każdego narzędzia parametry są niezależne i pozostają zachowane, nawet jeśli narzędzie wyjściowe zostanie skasowane. W przykładzie dołączany jest nóż zdzierak jako narzędzie.



- ▶ Zamontować nóż zdzierak w uchwycie
- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Narzędzia**.
- > Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.



- ▶ Kliknąć na **Zdzierak**.
- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
- > Narzędzie **Zdzierak** wyświetlany jest na pasku statusu.
- ▶ Nastawić obroty wrzeciona na 1500 1/min



- ▶ Na pasku statusu na **Funkcje dodatkowe** kliknąć



- ▶ Na **Dane narzędzi** kliknąć
- > Dialog **Określenie danych narzędziowych** zostaje otwarty.
- ▶ Powoli przemieszczać do powierzchni poprzecznej aż powstaną niewielkie wióry



- ▶ Jeśli osiągnięto odpowiednią wartość Z, to kliknąć na **Zachowaj pozycję**.
- ▶ Narzędzie przemieścić na bezpieczną pozycję
- ▶ W polu **Z** zapisać wartość **0**.
- ▶ Przenieść zdzierak do detalu



- ▶ Jeśli osiągnięto odpowiednią wartość X, to kliknąć na **Zachowaj pozycję**.
- ▶ Zdzierakiem toczyć stopień na średnicy zewnętrznej detalu
- ▶ Narzędzie przemieścić na bezpieczną pozycję
- ▶ Wyłączyć wrzeciono
- ▶ Odpowiednim przyrządem zmierzyć obtoczoną średnicę zewnętrzną



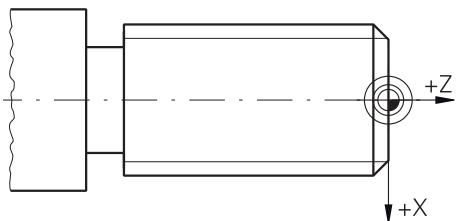
- ▶ W polu **X** podać zmierzoną wartość
- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
- > Dialog **Wybrać narzędzie** jest wyświetlany.
- ▶ Kliknąć na **Zdzierak**.









- ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
- > Parametry zostają przejęte do tablicy narzędzi.
- ▶ Powtórzyć operację dla pozostałych narzędzi

5.4.3 Określenie punktu odniesienia

Aby utworzyć kołka gwintowanego należy określić punkt odniesienia. Zgodnie z rysunkiem technicznym wymiarowanie odnosi się do początku gwintu. Urządzenie oblicza, wychodząc z punktu odniesienia, wszystkie wartości dla relatywnego układu współrzędnych.



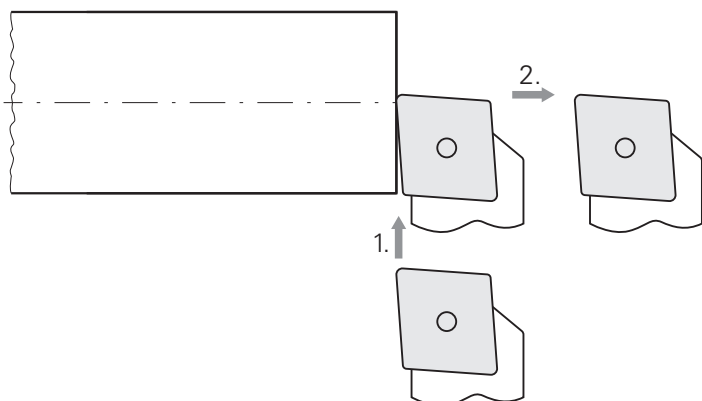
Ilustracja 59: Detal przykładowy – określenie punktu odniesienia

- 
 - ▶ Zamontować nóż wykańczak w uchwycie
 - ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Narzędzia**.
 - Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.
 - ▶ Na **Nóż wykańczak** kliknąć
- 
 - ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
 - Narzędzie **Wykańczak** wyświetlany jest na pasku statusu.
- 
 - ▶ Na pasku statusu na **Funkcje dodatkowe** kliknąć
- 
 - ▶ W dialogu na **Punkty odniesienia** kliknąć
 - Dialog **Określenie danych punktu odniesienia** zostaje otwarty.
 - ▶ Wykańczak przemieszczać w ujemnym kierunku ok. 1 mm za wytoczoną uprzednio powierzchnię
- 
 - ▶ Na **Zachowaj pozycję** kliknąć
 - Aktualna pozycja narzędzia zostaje zachowana.
 - ▶ Narzędzie przemieścić na bezpieczną pozycję
 - ▶ W polu **Z** zapisać wartość **0**.
- 
 - ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
 - Dialog **Wybrać punkt odniesienia** jest wyświetlany.
 - ▶ W polu **Wybrany punkt odniesienia** wybrać punkt odniesienia **0**.
- 
 - ▶ W Asystencie na **Potwierdź** kliknąć
 - Wypróbowana współrzędna zostaje przejęta jako punkt odniesienia.

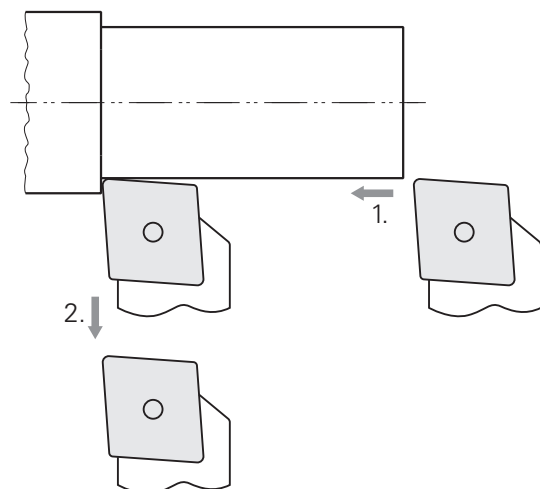
5.5 Obróbka zgrubna konturu zewnętrznego

Na drugim etapie obróbki wykonywana jest obróbka zgrubna konturu zewnętrznego. Cały kontur należy toczyć z naddatkiem.

Obróbka zgrubna planowo



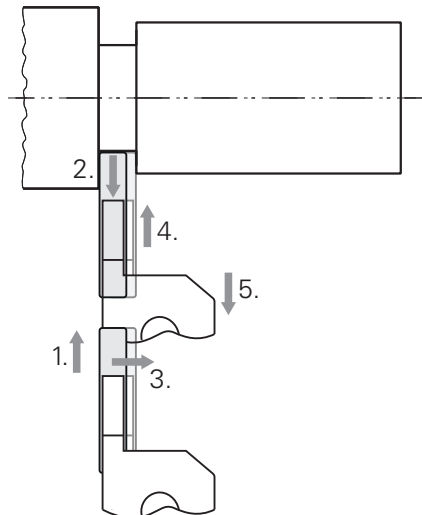
- ▶ Zamontować nóż zdzierak w uchwycie
- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Narzędzia**.
- ▶ Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.
- ▶ Kliknąć na **Zdzierak**.
- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
- ▶ Odpowiednie parametry narzędzia zostają automatycznie przejęte z urządzenia.
- ▶ Dialog **Narzędzia** zostaje zamknięty.
- ▶ Nastawić obroty wrzeciona na 1500 1/min
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: \varnothing 14,0 mm
 - Z: 0,2 mm
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: \varnothing -0,4 mm (1.)
- ▶ Narzędzie przemieścić na bezpieczną pozycję (2.)

Obróbka zgrubna wzdłuż

- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: \varnothing 10,4 mm
 - Z: 2,0 mm
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - Z: -39,5 mm (1.)
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: \varnothing 14,0 mm (2.)
- ▶ Narzędzie przemieścić na bezpieczną pozycję
- ▶ Wyłączyć wrzeciono
- ▶ Kontur zewnętrzny został pomyślnie obrabiony zgrubnie.

5.6 Nacięcie toczyć

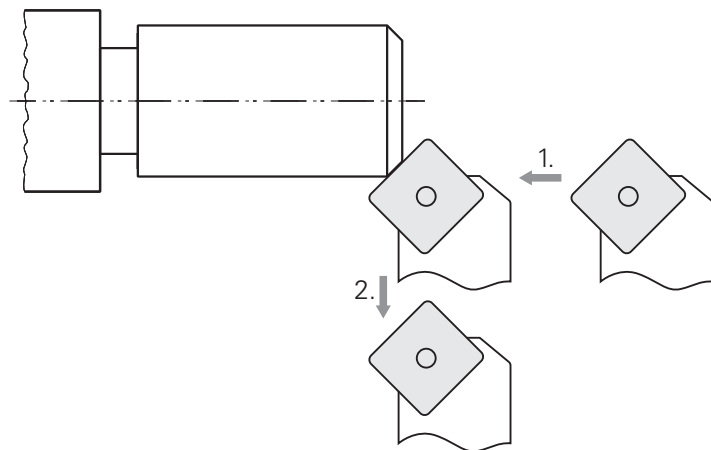
Na trzecim etapie obróbki wytwarzany jest rowek/kanałek służący jako podcięcie.



- ▶ Zamontować nóż do toczenia rowków w uchwycie
- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Narzędzia**.
- ▶ Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.
- ▶ Na **nóż do toczenia rowków 3 mm** kliknąć
- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
- ▶ Odpowiednie parametry narzędzia zostają automatycznie przejęte z urządzenia.
- ▶ Dialog **Narzędzia** zostaje zamknięty.
- ▶ Nastawić obroty wrzeciona na 400 1/min
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: Ø 13,0 mm
 - Z: -40,0 mm
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: Ø 7,0 mm (1.)
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: Ø 13,0 mm (2.)
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - Z: -38,0 mm (3.)
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: Ø 7,0 mm (4.)
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: Ø 13,0 mm (5.)
- ▶ Narzędzie przemieścić na bezpieczną pozycję
- ▶ Wyłączyć wrzeciono
- ▶ Podtoczenie zostało wytworzone.

5.7 Toczenie fazki

Na czwartym etapie obróbki wytwarzana jest fazka. Fazka jest konieczna, aby kołek przy wkręcaniu lepiej pasował.

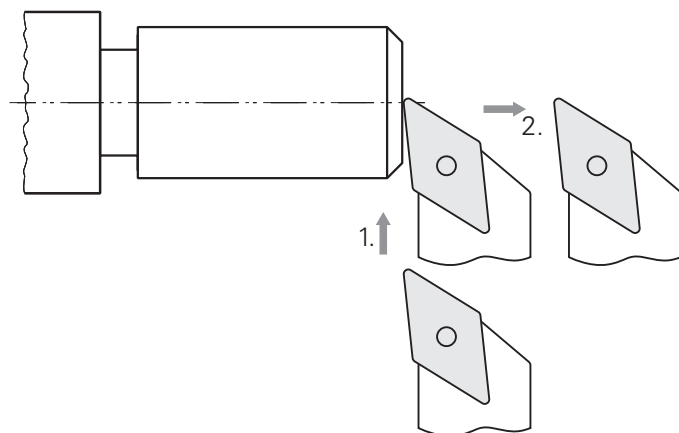


- ▶ Nóż tokarski zamontować 45° w uchwycie
- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Narzędzia**.
- ▶ Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.
- ▶ Na **Nóż tokarski 45°** kliknąć
- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
- ▶ Odpowiednie parametry narzędzia zostają automatycznie przejęte z urządzenia.
- ▶ Dialog **Narzędzia** zostaje zamknięty.
- ▶ Nastawić obroty wrzeciona na 1500 1/min
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: Ø 7,0 mm
 - Z: 2,0 mm
- ▶ Przemieszczać narzędzie do krawędzi detalu aż powstaną niewielkie wióry
- ▶ Zapamiętać wartość w osi Z
- ▶ Dosunąć narzędzie w osi Z o 2.2 mm (naddatek 0.2 mm + 2 mm od fazki) (1.)
- ▶ Narzędzie przemieścić na bezpieczną pozycję (2.)
- ▶ Wyłączyć wrzeciono
- ▶ Fazka została pomyślnie wytoczona.

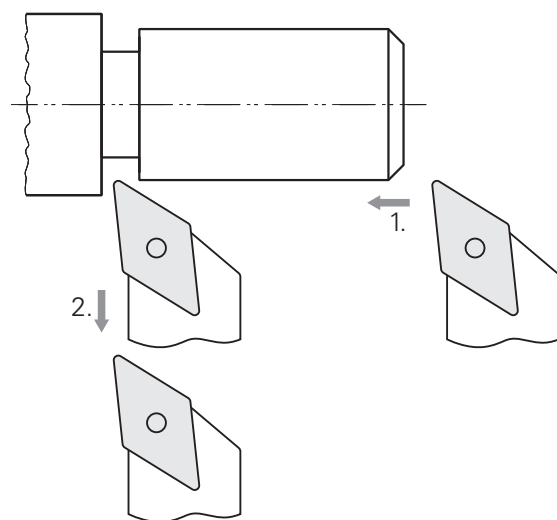
5.8 Obróbka na gotowo konturu zewnętrznego

Na czwartym etapie obróbki wykonywana jest obróbka konturu zewnętrznego wykańczakiem.

Obróbka wykańczająca plan



- ▶ Zamontować nóż wykańczak w uchwycie
- ▶ Na pasku statusu kliknąć na **Narzędzia**.
- > Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.
- ▶ Na **Nóż wykańczak** kliknąć
- ▶ Na **Potwierdź** kliknąć
- > Odpowiednie parametry narzędzia zostają automatycznie przejęte z urządzenia.
- > Dialog **Narzędzia** zostaje zamknięty.
- ▶ Nastawić obroty wrzeciona na 2000 1/min
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: \varnothing 14,0 mm
 - Z: 0,0 mm
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: \varnothing -0,4 mm (1.)
- ▶ Narzędzie przemieścić na bezpieczną pozycję (2.)

Obróbka wykańczająca wzdłuż

- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - X: \varnothing 10,0 mm
 - Z: 2,0 mm
- ▶ Narzędzie przemieścić na pozycję:
 - Z: -38,0 mm (1.)
- ▶ Narzędzie przemieścić na bezpieczną pozycję (2.)
- ▶ Wyłączyć wrzeciono
- Kontur zewnętrzny został pomyślnie obrabiony na gotowo.

5.9 Wytwarzanie gwintu

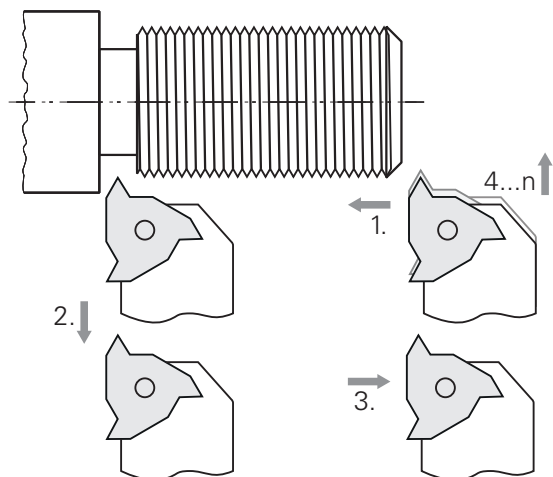
Gwint wytwarzany jest w trybie MDI. Parametry wejściowe gwintu znajdują się np. w zbiorze tablic Metal.

Warunek:

- Oś X jako oś NC
- Oś Z jako oś NC
- Oś rotacji skonfigurowana jako oś NC lub skonfigurowane wrzeciono z orientacją



Jeśli tokarka nie spełnia tego warunku, to można wytwarzać gwint np. przy pomocy narzynki do gwintów. Alternatywnie można zamontować przynależne kółka do skoku 1.5 mm i toczyć gwint za pomocą nakrętki pociągowej tokarki.



Ilustracja 60: Detal przykładowy – wytwarzanie gwintu

Wywołanie



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Tryb MDI**.
- > Zostaje wyświetlony interfejs użytkownika dla trybu MDI.

5.9.1 Definiowanie gwintu



▶ Na pasku statusu kliknąć na **Narzędzia** .

> Dialog **Narzędzia** jest wyświetlany.



▶ Na **Płytkę do toczenia gwintu P = 1.5** kliknąć

▶ Na **Potwierdź** kliknąć

> Odpowiednie parametry narzędzia zostają automatycznie przejęte z urządzenia.

> Dialog **Narzędzia** zostaje zamknięty.



▶ Na pasku statusu kliknąć na **Utworzyć** .

> Wyświetlany jest nowy wiersz.

▶ Na liście rozwijalnej **Typ wiersza** wybrać typ **Nacinanie gwintu (rozszerzone)** .

▶ Odpowiednio do parametrów ze zbioru tablic Metal podać:

■ **Położenie gwintu:** gwint zewnętrzny

■ **Kierunek obrotu:** zgodnie z ruchem wskazówek zegara

■ **Odstęp bezpieczeństwa:** 5

■ **Srednica gwintu:** 10

■ **Głębokość gwintu:** 0.92

■ **Głębokość przejścia:** 0.1

■ **Naddatek na obróbkę wykańczającą:** 0,0

■ **Skok gwintu:** 1.5

■ **Start konturu Z:** 0

■ **Koniec konturu Z:** -37

■ **Wybieg:** 3

■ **Kąt startu:** 0

■ **Prędkość rotacji:** 500

■ **Posuw X:** 50

■ **Puste przejścia:** 3

▶ Zapisy za każdym razem z **RET** potwierdzić

▶ Aby odpracować wiersz, na **END** kliknąć

> Zostaje wyświetlana pomoc pozycjonowania.

> Jeśli okno symulacji jest aktywne, to gwint jest wizualizowany.



5.9.2 Toczanie gwintu



- ▶ Płytkę do toczenia gwintów P = 1.5 mm zamontować w uchwycie narzędziowym
- ▶ Na klawisz **NC-START** kliknąć



- ▶ Nastawić obroty wrzeciona na 500 1/min
- ▶ Kierować się instrukcjami Asystenta
- ▶ Po pierwszym przejściu skrawania po 10 zwojach gwintu dokonać pomiaru i sprawdzić odstęp (15 mm)
- ▶ Kierować się instrukcjami Asystenta
- ▶ Na **Zamknąć** kliknąć
- > Odpracowywanie zostaje zakończone.
- > Asystent zostaje zamknięty.
- > Przetestować gwint np. przy pomocy elementu współpracującego przyległego lub sprawdzianu gwintowego pierścieniowego.
- > Gwint został pomyślnie wytworzony.

6

Co zrobić, jeśli....

6.1 Przegląd

W tym rozdziale zostają opisane przyczyny zakłóceń funkcjonalności urządzenia i środki dla ich usuwania.



Rozdział "Ogólne funkcje obsługi" musi zostać przeczytany i zrozumiany, zanim zostaną wykonane poniżej opisane czynności.

Dalsze informacje: "Ogólne funkcje obsługi", Strona 20

6.2 Eksportowanie plików logging

Po wystąpieniu nieprawidłowości w działaniu urządzenia pliki dziennika (logging) dla HEIDENHAIN mogą ułatwić rozwiązywanie problemów. W tym celu należy zaraz po ponownym włączeniu urządzenia eksportować pliki dziennika (logging).

Eksport do podłączonej pamięci masowej USB

Warunek: pamięć masowa USB jest podłączona.



- ▶ W menu głównym kliknąć na **Menedżer plików**.
- ▶ W lokalizacji pamięci **Internal** kliknąć na **System**
- ▶ Folder **Logging** przeciągnąć w prawo
- > Wyświetlane są elementy obsługi.



- ▶ Na **Kopiuj do** kliknąć
- ▶ W dialogu wybrać pożądaną lokalizację w pamięci podłączonej pamięci USB
- ▶ Na **Wybrać** kliknąć
- > Folder zostaje skopiowany.



Należy przesłać ten folder na adres **service.ms-support@heidenhain.de**. Oprócz tego należy podać typ urządzenia i używaną wersję oprogramowania.

6.3 Awaria systemu lub przerwa w zasilaniu

Dane systemu operacyjnego mogą być uszkodzone w następujących przypadkach:

- Awaria systemu lub przerwa w zasilaniu
- Wyłączenie urządzenia bez zamknięcia systemu operacyjnego

W przypadku uszkodzenia oprogramowania firmowego urządzenie uruchamia Recovery System, pokazujący na ekranie krótką instrukcję.

Przy odtwarzaniu Recovery System nadpisuje uszkodzone oprogramowanie firmowe nowym firmware, zachowanym uprzednio na nośniku pamięci masowej USB. Przy tej operacji ustawienia urządzenia są usuwane.

6.3.1 Odtworzenie oprogramowania firmowego

- ▶ Na komputerze na nośniku pamięci USB (format FAT32) utworzyć katalog "heidenhain"
- ▶ W folderze "heidenhain" utworzyć folder "update"
- ▶ Nowe oprogramowanie firmowe skopiować do foldera "update"
- ▶ Zmiana nazwy oprogramowania firmowego na "recovery.dro"
- ▶ Urządzenie wyłączyć
- ▶ Podłączyć pamięć masową USB do portu w urządzeniu
- ▶ Urządzenie włączyć na pięć sekund
- ▶ Urządzenie wyłączyć na pięć sekund
- ▶ Włączenie urządzenia
- > Urządzenie uruchamia Recovery System.
- > Nośnik pamięci masowej USB zostaje automatycznie rozpoznany.
- > Oprogramowanie firmowe jest automatycznie instalowane.
- > Po udanej aktualizacji nazwa oprogramowania firmowego zostaje zmieniona automatycznie na "recovery.dro.[yyyy.mm.dd.hh.mm]" .
- ▶ Po zakończeniu instalowania na nowo uruchomić urządzenie
- > Urządzenie jest uruchamiane z ustawieniami fabrycznymi.

6.3.2 Odtworzyć konfigurację

Poprzez nowe zainstalowanie oprogramowania firmowego urządzenie powraca na ustawienia firmowe. Tym samym ustawienia włącznie z wartościami korekcji błędów i aktywnymi opcjami software są skasowane.

Aby odtworzyć ustawienia, należy albo dokonać nowego konfigurowania ustawień w urządzeniu albo zachowane uprzednio ustawienia odtworzyć w urządzeniu.



Opcje software, które były aktywowane przy zabezpieczaniu ustawień, należy aktywować przed odtworzeniem konfiguracji.

- ▶ Aktywowanie opcji software
Dalsze informacje: "Opcje software aktywować", Strona 86
- ▶ Odtwarzanie ustawień
Dalsze informacje: "Odtworzyć konfigurację", Strona 215

6.4 Usterki

W przypadku usterek lub nieprawidłowości podczas pracy, nie zawartych w poniższej tabeli "Usuwanie usterek", należy zapoznać się z dokumentacją producenta obrabiarki lub skontaktować się z biurem serwisowym HEIDENHAIN.

6.4.1 Usuwanie usterek



Następujące kroki dla usuwania zakłóceń i usterek mogą być przeprowadzane tylko przez nazwany w tabeli wykwalifikowany personel.

Dalsze informacje: "Kwalifikacje personelu", Strona 17

Błąd	Przyczyna błędu	Usunięcie błędu	Personel
LED statusu nie świeci się po włączeniu	Brak napięcia zasilającego	▶ Sprawdzić kabel	Fachowiec elektrotechnik
	Funkcjonowanie urządzenia niewłaściwe	▶ Skontaktować biuro serwisu HEIDENHAIN	Personel fachowy
Przy starcie urządzenia pojawia się bluescreen	Błąd oprogramowania firmowego przy starcie	▶ Przy pierwszym pojawieniu się urządzenie wyłączyć i ponownie włączyć ▶ Przy kilkakrotnym pojawieniu się błędu skontaktować biuro serwisu HEIDENHAIN	Personel fachowy
Po uruchomieniu urządzenia kliknięcia na panelu dotykowym nie są rozpoznawane	Błąd przy inicjalizowaniu hardware	▶ Urządzenie wyłączyć i ponownie włączyć	Personel fachowy
Osie nie zliczają pomimo przemieszczenia enkodera	Błędne podłączenie enkodera.	▶ Skorygować podłączenie ▶ Skontaktować się z biurem serwisu producenta enkoderów	Personel fachowy
Osie zliczają błędnie	Błędne ustawienie enkodera	▶ Sprawdzić ustawienia enkodera Strona 94	Personel fachowy
Osie nie mogą być przemieszczane	Błędne ustawienia osi	▶ Sprawdzić ustawienia osi	Personel fachowy
	Regulacja override posuwu na zero	▶ Sprawdzić położenie potencjometru override posuwu	Personel fachowy
Błędy pozycjonowania	Błędne ustawienia osi	▶ Sprawdzić ustawienia osi	Personel fachowy
Błąd postojowy	Błędne ustawienia osi	▶ Sprawdzić ustawienia osi	Personel fachowy
Osie nie mogą być przemieszczane klawiszami jog	Błędne ustawienia osi	▶ Sprawdzić ustawienia osi	Personel fachowy
	Błędny tryb pracy (Tryb MDI, Programowanie)	▶ Sprawdzić tryb pracy	Personel fachowy
	Regulacja override posuwu na zero	▶ Sprawdzić położenie potencjometru override posuwu	Personel fachowy
Regulacja override posuwu nie ogranicza szybkości osi	Błędne ustawienie regulacji posuwu	▶ Sprawdzić ustawienia osi	Personel fachowy

Błąd	Przyczyna błędu	Usunięcie błędu	Personel
Klawisz biegu szybkiego nie funkcjonuje	Błędne ustawienie biegu szybkiego	▶ Sprawdzić ustawienia Strona 123	Personel fachowy
Zewnętrzny błąd osi	Zewnętrzna peryferia	▶ Przeprowadzić systematyczne szukanie błędu	Personel fachowy, ewent. OEM
Błąd wrzeciona	Błędne ustawienie osi wrzeciona	▶ Sprawdzić ustawienia osi wrzeciona Strona 130	Personel fachowy, ewent. OEM
	Zewnętrzna peryferia	▶ Przeprowadzić systematyczne szukanie błędu	Personel fachowy, ewent. OEM
Postój wrzeciona	Zewnętrzna peryferia	▶ Przeprowadzić systematyczne szukanie błędu	Personel fachowy, ewent. OEM
Cykle nie mogą być uruchamiane z cykl-start	Błędne ustawienie w Automatyczny posuw	▶ Sprawdzić ustawienia Strona 123	Personel fachowy
Podświetlenie klawisza cykl-start nie funkcjonuje	Błędne ustawienie w Światło autostart	▶ Sprawdzić ustawienia Strona 125	Personel fachowy
Rewersowanie przy nacinaniu gwintu nie funkcjonuje	Błędne ustawienie w Położenie końcowe pinoli +/-	▶ Sprawdzić ustawienia	Personel fachowy
Automatyczne przemieszczenie na wyłącznik krańcowy nie funkcjonuje	Błędne ustawienie w Wyłącznik końcowy software lub Automatyczny posuw	▶ Sprawdzić ustawienia Strona 122 Strona 123	Personel fachowy
Poza wyłącznikami krańcowymi software	Błędne ustawienie w Wyłącznik końcowy software	▶ Sprawdzić ustawienia Strona 122	Personel fachowy
Przycisk wyłączenia awaryjnego	Zewnętrzna peryferia	▶ Przeprowadzić systematyczne szukanie błędu	Personel fachowy, ewent. OEM
Brak napięcia zasilającego	Zewnętrzna peryferia	▶ Przeprowadzić systematyczne szukanie błędu	Personel fachowy, ewent. OEM
Połączenie z siecią niemożliwe	Defekt podłączenia	▶ Sprawdzić kabel i poprawne podłączenie do X116	Personel fachowy
	Błędne ustawienia sieciowe	▶ Sprawdzić ustawienia sieciowe Strona 168	Personel fachowy
Błąd sieci: Host is down	Niewłaściwe ustawienie opcji sieci	▶ Uzupełnić w opcjach połączenia vers=2.1 Strona 169	Personel fachowy

Błąd	Przyczyna błędu	Usunięcie błędu	Personel
Podłączony nośnik pamięci USB nie zostaje rozpoznany	Defekt portu USB	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Sprawdzić poprawne położenie nośnika pamięci USB w porcie ▶ Używać innego portu USB 	Personel fachowy
	Typ lub formatowanie nośnika pamięci USB nie jest obsługiwane	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Używać innego nośnika pamięci ▶ Formatować pamięć masową USB z FAT32 	Personel fachowy
Urządzenie uruchamia się w trybie odtworzenia (tryb tylko tekstowy).	Błąd oprogramowania firmowego przy starcie	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Przy pierwszym pojawieniu się urządzenie wyłączyć i ponownie włączyć ▶ Przy kilkakrotnym pojawieniu się błędu skontaktować biuro serwisu HEIDENHAIN 	Personel fachowy
Zalogowanie użytkownika nie jest możliwe	Brak hasła	<ul style="list-style-type: none"> ▶ Jako użytkownik z nadrzędnym stopniem autoryzacji zresetować hasło Strona 165 ▶ Dla zresetowania hasła OEM kontaktować biuro serwisowe HEIDENHAIN. 	Personel fachowy

IV Indeks

A

Adiustacje tekstów.....	14
Akcje myszką	
konfigurowanie.....	170
Aktualizowanie oprogramowania firmowego.....	207
Asystent.....	54

B

Baza danych tekstowych	
generowanie.....	154
Blok obróbki	
odbicie lustrzane.....	48
skalowanie.....	48
Błędy i ostrzeżenia.....	212

C

Centralny napęd.....	106
rozpoznanie przemieszczenia.....	110
start funkcji specjalnej.....	111
wykonanie programu.....	153
Cykle.....	244, 264
Czyszczenie.....	205
Czyszczenie ekranu.....	205

D

Dane urządzenia.....	220
Datę i godzinę.....	89, 164
Diagnoza	
1 Vss/11 μ Ass.....	209
EnDat.....	210
Dokumentacja	
dodatek addendum.....	11
OEM.....	144
pobieranie.....	10
Duo-Pos.....	68

E

Ekran dotykowy	
obsługa.....	21
Ekran dotykowy(touchscreen)	
konfigurowanie.....	170
Ekran startowy.....	145
Elementy obsługi	
Anuluj.....	24
Dodaj.....	24
klawiatura ekranowa.....	23
lista rozwijalna.....	24
menu główne.....	30
pasek OEM.....	51
pasek stanu.....	46
Potwierdź.....	24
Powrót.....	24
przełącznik.....	24
przełącznik suwakowy.....	24

przycisk Plus/Minus.....	23
Zamknij.....	24
EnDat	
błędy i ostrzeżenia.....	212
rezerwy funkcyjne.....	211
Enkodery	
konfigurowanie parametrów osi (1 Vss, 11 μ Ass).....	94
konfigurowanie parametrów osiowych (EnDat).....	93
Enkodery firmy HEIDENHAIN.....	92

F

Fachowiec elektrotechnik.....	17
Folder	
kopiowanie.....	180
przesuwanie.....	180
usuwanie.....	181
utworzenie.....	179
zmiana nazwy.....	180
Foldery	
zarządzanie.....	179
Fragmentaryczna liniowa kompensacja błędów (SLEC).....	102
Funkcja specjalna Uruchomienie centralnego napędu.....	111
Funkcje M	
konfigurowanie.....	148, 152
przegląd.....	143
specyficzne producenta.....	144
standard.....	144

G

Gesty	
kliknięcie.....	21
obsługa.....	21
przeciąganie.....	22
trzymanie.....	22

H

Hasło.....	27
ustawienia standardowe.....	27, 82, 160, 275
utworzenie.....	166
zmiana.....	84, 162, 167

I

ID użytkownika.....	166
Informacja zwrotna audio.....	54
instalowanie.....	72
Instrukcja eksploatacji.....	11
Instrukcja eksploatacji	
aktualizowanie.....	167
Instrukcja instalacji.....	11
Interfejs użytkownika	
menu główne.....	30
menu logowania użytkownika.....	39
menu menedżera plików.....	38

menu pracy ręcznej.....	32
menu programowania.....	36
menu przebiegu programu.....	35
menu trybu MDI.....	33
menu ustawienia.....	40
menu wyłączenia.....	41
po starcie.....	29
w stanie po dostawie.....	29

J

jednostek.....	89, 164
Jednostki	
ustawienie.....	47

K

Klawisze JOG wirtualne.....	128
Kliknięcie.....	21
Kod licencyjny	
aktywacja.....	87
wprowadzenie.....	88
zgłoszenie.....	86
Kompensacja błędów	
fragmentaryczna liniowa	
kompensacja błędów.....	102
linearna kompensacja błędów.....	101
metody.....	100
przeprowadzenie.....	100
tabela punktów oporowych... ..	103
Komputer.....	79
Komunikaty o błędach.....	52, 153
konfigurowanie.....	155
Konfiguracja	
oś + NC.....	112
Konfigurowanie.....	163
klawiatura.....	170
punkty odniesienia.....	173
touchscreen.....	170
Konfigurowanie centralnego napędu	
105	
Konfigurowanie linearnej kompensacji błędów.....	101
Konfigurowanie logo OEM.....	146
Konfigurowanie osi wrzeciona... ..	129
Konfigurowanie wirtualnych klawiszy osi.....	128
Krzywa Lissajous.....	209
Kwalifikacje personelu.....	17

L

Liczba kodu.....	27
Logowanie.....	39
Logowanie użytkownika.....	26

M

Magazynowanie.....	64
Meldunki	
wywołanie.....	52

- zamknięcie..... 53
- Menedżer plików
- krótki opis..... 178
 - menu..... 38
 - typy plików..... 179
- Menedżer programów..... 271
- Menu
- logowanie..... 39
 - Menedżer plików..... 38
 - praca ręczna..... 32
 - Programowanie..... 36, 262
 - Przebieg programu..... 35, 253
 - tryb MDI..... 33, 241
 - tryb pracy ręcznej..... 232
 - ustawienia..... 40
 - wyłącz..... 41
- Menu główne..... 30
- miejsc po przecinku..... 89, 164
- montaż..... 66
- nóżka stojakowa Duo-Pos..... 68
 - nóżka stojakowa Multi-Pos..... 69
 - nóżka stojakowa Single-Pos.... 67
 - uchwyt Multi-Pos..... 70
- Montaż składowy..... 66
- Multi-Pos..... 69, 70
- N**
- Nacinanie gwintu..... 141
- proste..... 245, 265
 - rozszerzone..... 246, 266
- Napęd sieciowy..... 169
- Narzędzie
- kalibrowanie..... 238
 - utworzenie..... 237
 - wybór..... 238
- O**
- Obowiązki przedsiębiorcy..... 17
- Obsługa
- Asystent..... 54
 - ekran dotykowy i sprzęt podawania danych..... 21
 - elementy obsługi..... 23
 - gesty i operacje myszką..... 21
 - informacja zwrotna audio..... 54
 - komunikaty..... 52
 - ogólne informacje na temat obsługi..... 21
 - tryb oszczędzania energii..... 25
- Obsługujący..... 17
- Odczyt override..... 151
- Odrutowanie wejść i wyjść przełączenia..... 76
- OEM
- definiowanie układu klawiatury.... 151
 - dodanie i pobranie dokumentacji. 144
 - dopasowanie ekranu startowego. 145
 - dopasowanie wskazania..... 151
 - OEM-pasek..... 50
 - Okno symulacji..... 257
 - aktywowanie..... 259 - Opcje software aktywować..... 86
 - Operacje myszką
 - kliknięcie..... 21
 - obsługa..... 21
 - przeciąganie..... 22
 - trzymanie..... 22 - operacji zaokrąglenia..... 89, 164
 - Oprzyrządowanie i akcesoria..... 62
 - osi..... 94
 - Oś sprzężenia..... 139
 - Oś średnicy..... 140
- P**
- Pasek OEM
- elementy obsługi..... 51
 - funkcje..... 51
 - konfigurowanie..... 145
 - konfigurowanie funkcji M..... 148
 - wyświetlanie logo OEM..... 146
- Pasek stanu..... 46
- elementy obsługi..... 46
 - stoper..... 49
- Pasek statusu
- dopasowanie menu szybkiego dostępu..... 47
 - inkrement..... 50
 - kalkulator..... 49
 - posuw..... 49
- Personel fachowy..... 17
- Plan prac konserwacyjnych..... 206
- Plik
- eksportowanie..... 182
 - importowanie..... 183
 - kopiowanie..... 181
 - otwarcie..... 182
 - przesuwanie..... 180
 - usuwanie..... 181
 - zmiana nazwy..... 181
- Pliki użytkownika
- odtworzenie..... 214
 - zabezpieczenie..... 158, 176
- Podgląd konturu..... 249, 258, 270
- podgląd szczegółowy..... 259
 - przeгляд..... 259
- Podłączenie enkoderów..... 75
- Ponowne pakowanie..... 64
- Port
- Komputer..... 79
- Praca ręczna..... 32
- menu..... 32
- Prędkość obrotowa wrzeczona
- górną granicą..... 233, 243
 - podanie z góry..... 51
 - programowanie..... 51
- Program
- dołączenie wierszy..... 268
 - edycja wierszy..... 272
 - generowanie..... 267
 - nawigacja do wierszy..... 257
 - odpracowanie (pojedyncze kroki) 256
 - odpracowywanie (manualnie).... 256
 - odpracowywanie (wysterowanie NC)..... 256
 - otwarcie..... 260, 271
 - przerwanie odpracowywania 257
 - usuwanie..... 272
 - usuwanie wierszy..... 269
 - utworzenie nagłówka programu... 268
 - wykorzystanie..... 254
 - zachowanie w pamięci.. 269, 271
 - zamknięcie..... 260, 271
 - zastosowanie faktora skalowania 250, 259
- Programowanie
- funkcje maszynowe..... 264
 - menu..... 36
 - streszczenie..... 262
 - używanie okna symulacji..... 269
- Przebieg programu..... 253
- krótki opis..... 253
 - menu..... 35
- Przeciąganie..... 22
- Przeгляд nowych i zmienionych funkcji software..... 9
- Przeгляд podłączenia..... 73
- Przemieszczenie inkrementalnie.... 239
- Przykład
- detal..... 274
 - gwint..... 288
 - konfigurowanie tokarki..... 278
 - obróbka na gotowo konturu zewnętrznego..... 285
 - obróbka zgrubna konturu zewnętrznego..... 281
 - punkt odniesienia..... 281
 - rysunek techniczny kołka gwintowanego..... 275
 - toczenie fazki..... 285
 - toczenie nacięcia..... 284
- Punkt odniesienia
- definiowanie..... 235
 - próbkowanie..... 50
 - w programach..... 263
- R**
- Regulacje override..... 126

Rezerwy funkcyjne.....	211	Uruchomienie centralnego napędu... 111	Złącze masy, 3-żyłowe.....	80
Rozkład złącz		Urządzenia zapisu danych		
enkodery.....	75	podłączenie.....		
wejścia przełączenia.....	76	Urządzenie		
Rozmieszczenie styków		instalowanie.....		
napięcie sieciowe.....	80	konfigurowanie.....		
sieć.....	80	włączenie do eksploatacji.....		
Rozpoznanie przemieszczenia..	110	włączyć.....		
		wyłączenie.....		
S		Ustawienia		
ScreenshotClient		menu.....		
informacje.....	156	menu szybkiego dostępu.....		
Single-Pos.....	67	odtworzenie.....		
Sprzęganie osi.....	278	zachować.....		157, 175
Sprzęt podawania danych		Ustawienia sieciowe.....		168
obsługa.....	21	Usterki.....		293
Stopnie przekładni		Użytkownicy		
konfigurowanie.....	137	konfigurowanie.....		167
Struktura folderów.....	179	usuwanie.....		167
Symbole na urządzeniu.....	18	Użytkownik		
Szkody podczas transportu.....	63	hasło domyślne (default).....		27
Szukanie znaczników		logowanie.....		26, 27
referencyjnych		typy użytkownika.....		165
przeprowadzić po starcie....		utworzenie.....		166
28, 83, 161, 234		wylogowanie.....		27
włączenie.....	143			
Szybki start.....	274	W		
		Wartość posuwu		
Ś		ustawienie.....		49
Środki bezpieczeństwa.....	16	Warunki otoczenia.....		221
		Wczytanie pliku licencyjnego.....		88
T		Wersja językowa		
Tabela punktów oporowych		ustawienie.....		28, 83, 161
dopasowanie.....	104	włączenia do eksploatacji.....		84
generowanie.....	101, 102	Wrzeczono		
Tablica narzędzi		konfigurowanie wejść i wyjść		129
generowanie.....	277	Wrzeczono przekładni.....		129
Tablica punktów odniesienia		Wskazówki bezpieczeństwa		
generowanie.....	173	ogólne.....		18
Toczenie fazki.....	285	Wskazówki dotyczące		
Toczenie nacięcia.....	284	bezpieczeństwa.....		13
Tokarka		Wskazówki informacyjne.....		14
wymiarowanie narzędzia.....	279	Wskazówki odnośnie		
Tryb MDI		bezpieczeństwa		
menu.....	33	Urządzenia peryferyjne.....		18
przegląd.....	241	Wspomaganie programowania.		268
przykład.....	288	Wtyczka sieciowa.....		80
zastosowanie faktora skalowania		Wybór aplikacji.....		86
250, 259		Wykonanie programu.....		151
Tryb oszczędzania energii.....	25	Wyłącz		
Trzymanie.....	22	menu.....		41
Typy wierszy.....	263			
		Z		
U		Zabezpieczenie danych.....		158, 176
Układ współrzędnych		Zakres dostawy.....		61
definiowanie punktu odniesienia..		Zastosowanie faktora skalowania....		
235		250, 259		
w programach.....	263			

V Spis ilustracji

Ilustracja 1:	Klawiatura ekranowa.....	23
Ilustracja 2:	Interfejs użytkownika w stanie po dostawie urządzenia.....	29
Ilustracja 3:	Menu Praca ręczna	32
Ilustracja 4:	Menu Tryb MDI	33
Ilustracja 5:	Menu Przebieg programu	35
Ilustracja 6:	Menu Programowanie	36
Ilustracja 7:	Menu Programowanie z otwartym oknem symulacji.....	37
Ilustracja 8:	Menu Menedżer plików	38
Ilustracja 9:	Menu Logowanie	39
Ilustracja 10:	Menu Ustawienia	40
Ilustracja 11:	Wspomaganie poszczególnych czynności przez Asystenta.....	54
Ilustracja 12:	Wymiary strony tylnej urządzenia.....	66
Ilustracja 13:	Urządzenie zamontowane na nóżce stojakowej Single-Pos.....	67
Ilustracja 14:	Prowadzenie kabla na nóżce stojakowej Single-Pos.....	67
Ilustracja 15:	Urządzenie zamontowane na nóżce stojakowej Duo-Pos.....	68
Ilustracja 16:	Prowadzenie kabla na nóżce stojakowej Duo-Pos.....	68
Ilustracja 17:	Urządzenie zamontowane na nóżce stojakowej Multi-Pos.....	69
Ilustracja 18:	Prowadzenie kabla na nóżce stojakowej Multi-Pos.....	69
Ilustracja 19:	Urządzenie zamontowane na uchwycie Multi-Pos.....	70
Ilustracja 20:	Prowadzenie kabla w uchwycie Multi-Pos.....	70
Ilustracja 21:	Strona tylna w urządzeniach z ID 1089176-xx	74
Ilustracja 22:	Strona tylna w urządzeniach z ID 1089177-xx	74
Ilustracja 23:	Przyporządkowanie prostokątnego układu współrzędnych do detalu.....	91
Ilustracja 24:	Przykład –Plik XML dla bazy danych tekstowych.....	154
Ilustracja 25:	Interfejs użytkownika w ScreenshotClient.....	156
Ilustracja 26:	Menu Menedżer plików	178
Ilustracja 27:	Menu Menedżer plików z podglądem i informacjami o pliku.....	182
Ilustracja 28:	Przykład rezerw funkcjonalności czujnika pomiarowego.....	211
Ilustracja 29:	Wymiary korpusu.....	223
Ilustracja 30:	Wymiary panelu tylnego urządzenia.....	223
Ilustracja 31:	Wymiary panelu tylnego urządzeń z ID 1089176-xx.....	224
Ilustracja 32:	Wymiary panelu tylnego urządzeń z ID 1089177-xx.....	224
Ilustracja 33:	Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Single-Pos.....	225
Ilustracja 34:	Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Duo-Pos.....	225
Ilustracja 35:	Wymiary urządzenia z nóżką stojakową Multi-Pos.....	226
Ilustracja 36:	Wymiary urządzenia z uchwytem mocującym Multi-Pos.....	226
Ilustracja 37:	Menu Praca ręczna	232
Ilustracja 38:	Dialog Górna gran. obrotów wrzeciona	233
Ilustracja 39:	Menu Tryb MDI	242
Ilustracja 40:	Dialog Górna gran. obrotów wrzeciona	243
Ilustracja 41:	Schematyczne przedstawienie bloku Nacinanie gwintu (proste)	245
Ilustracja 42:	Schematyczne przedstawienie bloku Nacinanie gwintu (rozszerzone)	246
Ilustracja 43:	Przykład wiersza w trybie pracy MDI	248
Ilustracja 44:	Okno symulacji z podglądem konturu.....	249
Ilustracja 45:	Podgląd Dystans do pokonania z pozycją z graficzną pomocą pozycjonowania.....	250

Ilustracja 46:	Przykład – wiersz MDI.....	251
Ilustracja 47:	Przykład – wykonanie bloku MDI ze współczynnikiem skalowania.....	251
Ilustracja 48:	Przykład programu w trybie pracy Przebieg programu	255
Ilustracja 49:	Okno symulacji z podglądem konturu.....	258
Ilustracja 50:	Menu Programowanie	262
Ilustracja 51:	Schematyczne przedstawienie bloku Nacinanie gwintu (proste)	265
Ilustracja 52:	Schematyczne przedstawienie bloku Nacinanie gwintu (rozszerzone)	266
Ilustracja 53:	Przykład programu w trybie pracy Programowanie	267
Ilustracja 54:	Okno symulacji z podglądem konturu.....	270
Ilustracja 55:	Detal przykładowy.....	274
Ilustracja 56:	Detal przykładowy – Rysunek techniczny.....	275
Ilustracja 57:	Parametry noża wykańczaka.....	278
Ilustracja 58:	Punkt odniesienia.....	278
Ilustracja 59:	Detal przykładowy – określenie punktu odniesienia.....	281
Ilustracja 60:	Detal przykładowy – wytwarzanie gwintu.....	288

HEIDENHAIN

DR. JOHANNES HEIDENHAIN GmbH

Dr.-Johannes-Heidenhain-Straße 5

83301 Traunreut, Germany

☎ +49 8669 31-0

☎ +49 8669 32-5061

info@heidenhain.de

Technical support ☎ +49 8669 32-1000

Measuring systems ☎ +49 8669 31-3104

service.ms-support@heidenhain.de

NC support ☎ +49 8669 31-3101

service.nc-support@heidenhain.de

NC programming ☎ +49 8669 31-3103

service.nc-pgm@heidenhain.de

PLC programming ☎ +49 8669 31-3102

service.plc@heidenhain.de

APP programming ☎ +49 8669 31-3106

service.app@heidenhain.de

www.heidenhain.com

