

УДК 621.914.3
ББК 34.634-5
Л68

Л68 Ловыгин А. А., Теверовский Л. В.
Современный станок с ЧПУ и CAD/CAM-система. – М.: ДМК Пресс, 2018. – 280 с.:
ил.
ISBN 978-5-97060-621-6

Вы держите в руках уже третье, на этот раз полноцветное издание книги, которое адресовано всем, кто хочет быстро разобраться с основами автоматизированного программирования обработки на станках с ЧПУ: студентам и выпускникам технических колледжей и вузов, инженерам-технологам, инженерам-конструкторам, операторам и наладчикам станков с ЧПУ, руководителям участков механической обработки. Мы постарались не только максимально доходчиво описать конструкцию и принципы работы современного фрезерного станка с ЧПУ, процесс создания управляющей программы, основы работы в CAD/CAM-системе, но и сделать так, чтобы книгу было приятно держать в руках и пользоваться ею каждый рабочий день.

Все материалы к книге выложены на сайте www.dmkpress.com.

УДК 621.914.3
ББК 34.634-5

Все права защищены. Любая часть этой книги не может быть воспроизведена в какой бы то ни было форме и какими бы то ни было средствами без письменного разрешения владельцев авторских прав.

Материал, изложенный в данной книге, многократно проверен. Но поскольку вероятность технических ошибок все равно существует, издательство не может гарантировать абсолютную точность и правильность приводимых сведений. В связи с этим издательство не несет ответственности за возможные ошибки, связанные с использованием книги.

ISBN 978-5-97060-621-6

© Ловыгин А. А., Теверовский Л. В., 2018
© Оформление, ДМК Пресс, 2018



Содержание

Глава 1

| | |
|--|-----------|
| ОСНОВЫ ЧИСЛОВОГО ПРОГРАММНОГО УПРАВЛЕНИЯ | 10 |
| 1.1. Автоматическое управление | 10 |
| 1.2. Особенности устройства и конструкции фрезерного станка с ЧПУ | 12 |
| 1.3. Функциональные составляющие (подсистемы) ЧПУ | 14 |
| 1.3.1. Подсистема управления | 14 |
| 1.3.2. Подсистема приводов | 16 |
| Высокоточные ходовые винты | 16 |
| Двигатели | 16 |
| 1.3.3. Подсистема обратной связи | 18 |
| Датчики, используемые для определения положения | 18 |
| Датчики состояния исполнительных органов..... | 20 |
| 1.3.4. Функционирование системы ЧПУ | 21 |
| 1.4. Языки для программирования обработки..... | 23 |
| Краткое изложение главы | 24 |
| Вопросы | 24 |

Глава 2

| | |
|---|-----------|
| ОСНОВЫ МЕТАЛЛООБРАБОТКИ | 25 |
| 2.1. Процесс фрезерования..... | 25 |
| 2.2. Режущий инструмент | 27 |
| 2.3. Вспомогательный инструмент..... | 33 |
| 2.4. Основные определения и формулы | 34 |
| 2.5. Рекомендации по фрезерованию | 35 |
| Краткое изложение главы | 38 |
| Вопросы | 38 |

Глава 3

| | |
|---|-----------|
| ВВЕДЕНИЕ В ПРОГРАММИРОВАНИЕ ОБРАБОТКИ..... | 39 |
| 3.1. Прямоугольная система координат | 39 |
| 3.2. Написание простой управляющей программы | 40 |
| 3.3. Создание УП на персональном компьютере | 43 |
| 3.4. Передача управляющей программы на станок | 47 |

| | |
|---|----|
| 3.5. Проверка управляющей программы на станке | 49 |
| Общие сведения | 49 |
| Тестовые режимы станка с ЧПУ | 50 |
| Последовательность полной проверки УП | 51 |
| 3.6. Советы по технике безопасности при эксплуатации станков с ЧПУ | 52 |
| Краткое изложение главы | 54 |
| Вопросы | 54 |
| Глава 4 | |
| СТАНОЧНАЯ СИСТЕМА КООРДИНАТ | 55 |
| 4.1. Нулевая точка станка и направления перемещений..... | 55 |
| 4.2. Нулевая точка программы и рабочая система координат | 59 |
| 4.3. Компенсация длины инструмента | 62 |
| 4.4. Абсолютные и относительные координаты | 64 |
| 4.5. Комментарии в УП и карта наладки | 65 |
| Краткое изложение главы | 68 |
| Вопросы | 68 |
| Глава 5 | |
| СТРУКТУРА УПРАВЛЯЮЩЕЙ ПРОГРАММЫ | 69 |
| 5.1. G- и M-коды | 69 |
| 5.2. Структура программы | 70 |
| 5.3. Слово данных, адрес и число..... | 73 |
| 5.4. Модальные и немодальные коды | 74 |
| 5.5. Формат программы | 75 |
| 5.6. Стока безопасности | 78 |
| 5.7. Важность форматирования УП | 79 |
| Краткое изложение главы | 80 |
| Вопросы | 81 |
| Глава 6 | |
| БАЗОВЫЕ G-КОДЫ | 82 |
| Введение | 82 |
| 6.1. Ускоренное перемещение – G00 | 83 |
| 6.2. Линейная интерполяция – G01 | 85 |
| 6.3. Круговая интерполяция – G02 и G03 | 86 |
| Дуга с I, J, K | 87 |
| Дуга с R | 88 |
| Использование G02 и G03 | 89 |
| Краткое изложение главы | 91 |
| Вопросы | 91 |

**Глава 7**

| | |
|---|-----------|
| БАЗОВЫЕ М-КОДЫ | 92 |
| Введение | 92 |
| 7.1. Останов выполнения управляющей программы – M00 и M01 | 93 |
| 7.2. Управление вращением шпинделя – M03, M04, M05 | 94 |
| 7.3. Управление подачей СОЖ – M07, M08, M09 | 96 |
| 7.4. Автоматическая смена инструмента – M06 | 97 |
| 7.5. Завершение программы – M30 и M02 | 100 |
| Краткое изложение главы | 100 |
| Вопросы | 101 |

Глава 8

| | |
|--|------------|
| ПОСТОЯННЫЕ ЦИКЛЫ СТАНКА С ЧПУ | 102 |
| Введение | 102 |
| 8.1. Стандартный цикл сверления и цикл сверления с выдержкой..... | 105 |
| 8.2. Относительные координаты в постоянном цикле | 107 |
| 8.3. Циклы прерывистого сверления | 108 |
| 8.4. Циклы нарезания резьбы | 110 |
| 8.5. Циклы растачивания..... | 111 |
| 8.6. Примеры программ на сверление отверстий при помощи постоянных циклов | 112 |
| Пример № 1 | 112 |
| Пример № 2 | 113 |
| Краткое изложение главы | 115 |
| Вопросы | 116 |

Глава 9

| | |
|--|------------|
| АВТОМАТИЧЕСКАЯ КОРРЕКЦИЯ РАДИУСА ИНСТРУМЕНТА | 117 |
| 9.1. Основные принципы | 117 |
| 9.2. Использование автоматической коррекции на радиус инструмента | 122 |
| 9.3. Активация, подвод и отвод | 123 |
| Краткое изложение главы | 125 |
| Вопросы | 125 |

Глава 10

| | |
|--|------------|
| ОСНОВЫ ЭФФЕКТИВНОГО ПРОГРАММИРОВАНИЯ | 127 |
| 10.1. Подпрограмма | 127 |
| 10.2. Работа с осью вращения (4-ой координатой)..... | 131 |
| 10.3. Параметрическое программирование | 134 |

| | |
|-------------------------------|-----|
| Краткое изложение главы | 145 |
| Вопросы | 146 |

Глава 11**ПРИМЕРЫ УПРАВЛЯЮЩИХ ПРОГРАММ.....** 147

| | |
|---|-----|
| 11.1. Программирование в ISO | 147 |
| Пример № 1. Контурная обработка | 147 |
| Пример № 2. Контурная обработка с коррекцией на радиус инструмента..... | 148 |
| Пример № 3. Контурная обработка | 150 |
| Пример № 4. Контурная обработка с коррекцией на радиус инструмента..... | 151 |
| Пример № 5. Фрезерование прямоугольного кармана | 152 |
| Пример № 6. Фрезерование круглого кармана..... | 154 |
| 11.2. Программирование для Heidenhain | 155 |
| Пример № 1. Контурная обработка | 156 |
| Пример № 2. Контурная обработка с коррекцией на радиус инструмента..... | 157 |
| Пример № 3. Сверление 7 отверстий диаметром 3 мм и глубиной 6,5 мм с помощью постоянного цикла Heidenhain (см. рис. 8.8) | 158 |

Глава 12**CAD/CAM** 159

| | |
|--|-----|
| 12.1. Методы программирования | 159 |
| 12.2. Что такое CAD и CAM? | 160 |
| 12.3. Общая схема работы с CAD/CAM-системой | 160 |
| 12.4. Виды моделирования | 162 |
| 12.5. Уровни CAM-системы | 165 |
| 12.6. Геометрия и траектория | 166 |
| 12.7. Алгоритм работы в CAM-системе | 167 |
| 12.7.1. Выбор геометрии..... | 167 |
| Плоская обработка..... | 170 |
| Объемная обработка..... | 171 |
| 12.7.3. Бэкплот и верификация | 175 |
| 12.7.4. Постпроцессирование | 177 |
| 12.7.5. Передача УП на станок с ЧПУ | 180 |
| 12.8. Ассоциативность | 181 |
| 12.9. Пятикоординатное фрезерование и 3D-коррекция | 181 |
| 12.10. Высокоскоростная обработка (BCO)..... | 183 |
| 12.11. Требования к современной CAM-системе | 185 |

Глава 13**СИСТЕМА ТРЕХМЕРНОГО ТВЕРДОТЕЛЬНОГО
МОДЕЛИРОВАНИЯ КОМПАС-3D**

| | |
|--|-----|
| Классические твердотельные операции..... | 188 |
| 13.1. Твердотельное моделирование | 190 |
| 13.2. Поверхностное моделирование..... | 200 |
| 13.3. Моделирование деталей из листового материала | 207 |
| 13.4. Экспорт геометрии..... | 212 |

Глава 14**ОСНОВЫ РАБОТЫ В САМ-СИСТЕМЕ ESPRIT**

| | |
|--|-----|
| 14.1. Общие сведения | 214 |
| 14.2. Системные требования | 215 |
| 14.3. Активация лицензии и запуск программы..... | 215 |
| 14.4. Интерфейс программы..... | 216 |
| 14.5. Порядок работы в программе | 218 |
| 14.6. Создание операций фрезерной обработки..... | 218 |

Глава 15**УПРАВЛЕНИЕ СТАНКОМ С ЧПУ**

| | |
|---|-----|
| 15.1. Органы управления | 232 |
| 15.2. Основные режимы работы..... | 234 |
| 15.3. Индикация системы координат..... | 235 |
| 15.4. Установление рабочей системы координат | 235 |
| 15.4.1. Алгоритм нахождения нулевой точки детали по оси Z | 236 |
| 15.4.2. Алгоритм нахождения нулевой точки детали по осям X и Y .. | 237 |
| 15.4.3. Алгоритм нахождения нулевой точки в центре отверстия..... | 238 |
| 15.5. Измерение инструмента и детали | 239 |

Глава 16**СПРАВОЧНИК КОДОВ И СПЕЦИАЛЬНЫХ СИМВОЛОВ
ПРОГРАММИРОВАНИЯ**

| | |
|--------------------------------------|-----|
| 16.1. G-коды | 242 |
| 16.2. Адреса/слова данных | 259 |
| 16.3. M-коды..... | 262 |
| 16.4. Специальные символы в УП | 263 |

Глава 17**ПОЛЕЗНЫЕ ПРОГРАММЫ**

| | |
|---------------------------|-----|
| 17.1. Мониторинг ЧПУ..... | 265 |
| Возможности | 266 |



| | |
|--|-----|
| Контроль в режиме реального времени..... | 266 |
| Формирование отчетов и графиков..... | 268 |
| Ускорение работы цеховых служб | 269 |
| Внедрение на предприятии..... | 270 |
| 17.2. Редактор УП Cimco Edit 6 | 270 |
| 17.3. Техтран® | 273 |
| Фрезерная обработка | 273 |
| Токарная обработка..... | 274 |
| Токарно-фрезерная обработка | 275 |
| Многошпиндельное сверление | 275 |
| Раскрой листового материала..... | 276 |
| Листовая штамповка | 277 |
| Электроэрозионная обработка..... | 277 |
| Контроль управляющих программ | 278 |