



在本使用手册中，我们将尽力叙述各种与 **GSK208D** 系列雕铣机数控系统操作相关的事项。限于篇幅限制及产品具体使用等原因，不可能对系列系统产品中所有不必做或不能做的操作进行详细的叙述。因此，本使用手册中没有特别指明的事项均视为“不可能”或“不允许”进行的操作。



本使用手册的版权，归广州数控设备有限公司所有，任何单位与个人进行出版或复印均属于非法行为，广州数控设备有限公司将保留追究其法律责任的权利。

 本使用手册适用于广州数控设备有限公司制造的以下型号的数控系统：

系列	产品型号	结构	液晶尺寸	说 明
GSK208D	GSK208D-H	横式	8.4	液晶尺寸默认为 8.4 英寸
	GSK208D-V	竖式	10.4	液晶尺寸默认为 10.4 英寸

前 言

尊敬的客户：

对您惠顾选用广州数控设备有限公司的GSK208D系列雕铣机数控系统产品，本公司深感荣幸并深表感谢！

本手册为 GSK208D 系列雕铣机数控系统使用手册（软件版本：V1.54）的“编程及操作手册”部分，详细介绍了 GSK208D 系列雕铣机数控系统的编程及操作等方法。

为了保证产品安全、正常与有效地运行工作，请您务必在安装、使用产品前仔细阅读本使用手册。

安 全 警 告



操作不当将引起意外事故，必须要具有相应资格的人员才能操作本系统。

特别提示：安装在机箱上（内）的系统电源，是仅为本公司制造的数控系统提供的专用电源。

禁止用户将这个电源作其他用途使用。否则，将产生极大的危险！

安全注意事项

■ 运输与储存

- 产品包装箱堆叠不可超过六层
- 不可在产品包装箱上攀爬、站立或放置重物
- 不可使用与产品相连的电缆拖动或搬运产品
- 严禁碰撞、划伤面板和显示屏
- 产品包装箱应避免潮湿、暴晒以及雨淋

■ 开箱检查

- 打开包装后请确认是否是您所购买的产品
- 检查产品在运输途中是否有损坏
- 对照清单确认各部件是否齐全，有无损伤
- 如存在产品型号不符、缺少附件或运输损坏等情况，请及时与本公司联系

■ 接 线

- 参加接线与检查的人员必须是具有相应能力的专业人员
- 产品必须可靠接地，接地电阻应不大于 0.1Ω ，不能使用中性线（零线）代替地线
- 接线必须正确、牢固，以免导致产品故障或意想不到的后果
- 与产品连接的浪涌吸收二极管必须按规定方向连接，否则会损坏产品
- 插拔插头或打开产品机箱前，必须切断产品电源

■ 检 修

- 检修或更换元器件前必须切断电源
- 发生短路或过载时应检查故障，故障排除后方可重新启动
- 不可对产品频繁通断电，断电后若须重新通电，相隔时间至少 1min

声 明

- 本手册尽可能对各种不同的内容进行了说明，但是，由于涉及到的可能性太多，无法将所有可以或不可以进行的操作一一予以说明。因此，本手册中未作特别说明的内容即可认为是不可使用

警 告

- 在对本产品进行安装连接、编程和操作之前，必须详细阅读本产品使用手册以及机床制造厂的使用说明书，严格按本手册与使用说明书等的要求进行相关的操作，否则可能导致产品、机床损坏，工件报废甚至人身伤害

注 意

- 本手册描述的产品功能、技术指标（如精度、速度等）仅针对本产品，安装了本产品的数控机床，实际的功能配置和技术性能由机床制造厂的设计决定，数控机床功能配置和技术指标以机床制造厂的使用说明书为准

本手册的内容如有变动，恕不另行通知！

第一篇 编程说明

介绍 GSK208D 系列雕铣机数控系统技术规格、产品型谱、指令代码和程序格式

第二篇 操作说明

介绍 GSK208D 系列雕铣机数控系统的操作等事项

附 录

介绍 GSK208D 系列雕铣机数控系统的出厂标准参数及报警表等

安全 责任

制造者的安全责任

- 制造者应对所提供的数控系统及随行供应的附件在设计和结构上已消除和/或控制的危险负责。
- 制造者应对所提供的数控系统及随行供应的附件的安全负责。
- 制造者应对提供给使用者的使用信息和建议负责。

使用者的安全责任

- 使用者应通过数控系统安全操作的学习和培训，并熟悉和掌握安全操作的内容。
- 使用者应对自己增加、变换或修改原数控系统、附件后的安全及造成的危险负责。
- 使用者应对未按使用手册的规定操作、调整、维护、安装和贮运产品造成的危险负责。

本手册为最终用户收藏。

诚挚的感谢——您在使用广州数控设备有限公司的产品时，
对我们的友好的支持！

目 录

第一篇 编程说明

第一章 概述.....	3
1.1 产品简介.....	3
1.2 技术规格.....	4
1.3 产品型号定义.....	5
1.4 总线功能说明.....	5
第二章 编程基本知识.....	7
2.1 控制轴.....	7
2.2 轴名.....	7
2.3 轴显示.....	7
2.4 坐标系.....	8
2.4.1 机床坐标系.....	8
2.4.2 参考点.....	8
2.4.3 工件坐标系.....	8
2.4.4 绝对坐标编程和相对坐标编程.....	9
2.5 模态和非模态.....	10
第三章 零件程序的构成.....	11
3.1 程序组成.....	11
3.1.1 程序名.....	11
3.1.2 顺序号和程序段.....	11
3.1.3 代码字.....	12
3.2 程序的一般结构.....	13
3.2.1 子程序编写.....	14
3.2.2 子程序的调用.....	14
3.2.3 程序结束.....	15
第四章 准备功能 G 代码.....	17
4.1 准备功能 G 代码的种类.....	17
4.2 简单 G 代码.....	19
4.2.1 快速定位 G00.....	19
4.2.2 直线插补 G01.....	20
4.2.3 圆弧（螺旋）插补 G02/G03.....	21
4.2.4 绝对值/增量编程 G90/G91.....	25
4.2.5 暂停(G04).....	26
4.2.6 单方向定位（G60）.....	26
4.2.7 系统参数的在线更改(G10).....	27
4.2.8 工件坐标系 G54~G59.....	28
4.2.9 附加工件坐标系.....	29
4.2.10 选择机床坐标系 G53.....	30
4.2.11 局部坐标系 G52.....	30
4.2.12 浮动坐标系 G92.....	31
4.2.13 平面选择 G17/G18/G19.....	32
4.2.14 极坐标开始/取消 G16/G15.....	32
4.2.15 平面内的缩放 G51/G50.....	34
4.2.16 坐标系旋转 G68/G69.....	36

4.2.17	跳转功能 G31	39
4.2.18	英制/公制转换 G20/G21	41
4.2.19	任意角度倒角/拐角圆弧	41
4.3	参考点 G 代码	42
4.3.1	返回参考点 G28	42
4.3.2	返回 2、3、4 参考点 G30.....	43
4.3.3	从参考点自动返回 G29.....	43
4.3.4	返回参考点检测 G27	44
4.4	刀具补偿 G 代码	44
4.4.1	刀具长度补偿 G43、G44、G49.....	44
4.4.2	刀具半径补偿 G40/G41/G42.....	46
4.4.3	刀具半径补偿的详细说明	51
4.4.4	拐角偏置圆弧插补 (G39)	65
4.4.5	刀具补偿值、补偿号用程序输入 (G10)	65
4.5	进给 G 代码	66
4.5.1	进给方式 G64/G61/G63.....	66
4.5.2	自动拐角倍率 (G62)	66
4.6	宏功能 G 代码	68
4.6.1	用户宏程序	68
4.6.2	宏变量	68
4.6.3	用户宏程序调用	74
4.6.4	用户宏程序功能 A	74
4.6.5	用户宏程序功能 B.....	78
第五章	辅助功能 M 代码.....	85
5.1	由 PLC 控制的 M 代码	85
5.1.1	主轴顺时针转、逆时针转代码指令 (M03、M04)	86
5.1.2	主轴停转代码指令 M05.....	86
5.1.3	冷却开、关 (M08、M09)	86
5.1.4	A 轴松开、夹紧 (M10、M11)	86
5.1.5	刀具控制松刀、夹刀 (M16、M17)	86
5.1.6	主轴定向、取消 (M18, M19)	86
5.1.7	寻刀代码指令 (M21、M22)	86
5.1.8	螺旋排屑传输器开启、关闭 (M35、M36)	86
5.1.9	冲屑水阀启动、关闭 (M26、M27)	86
5.1.10	主轴吹气开、关 (M07、M09)	86
5.1.11	自动换刀开始、结束 (M50、M51)	86
5.2	控制程序用的 M 代码.....	87
5.2.1	程序结束并返回 (M30、M02)	87
5.2.2	程序暂停 (M00)	87
5.2.3	程序选择暂停 (M01)	87
5.2.4	程序调用子程序代码指令 (M98)	87
5.2.5	程序结束并返回 (M99)	87
第六章	主轴功能 S 代码	89
6.1	主轴模拟控制	89
6.2	主轴开关量控制	89
6.3	恒表面切削速度控制 G96/G97.....	89
第七章	进给功能 F 代码	93
7.1	快速移动	93
7.2	切削速度	93
7.2.1	每分钟进给 (G94)	93

7.2.2 每转进给 (G95)	94
7.3 切线速度控制	94
7.4 进给速度倍率按键	95
7.5 自动加减速	95
7.6 程序段拐角处的加减速处理	96
第八章 刀具功能	97
8.1 刀具功能	97

第二篇 操作说明

第一章 操作面板	101
1.1 面板划分	101
1.2 面板功能说明	102
1.2.1 LCD (液晶显示器) 显示区	102
1.2.2 编辑键盘区	102
1.2.3 屏幕操作键介绍	103
1.2.4 GSK208D-H 和 GSK208D-V 机床控制区	104
第二章 系统上电、关机及安全操作	109
2.1 系统上电	109
2.2 关机	109
2.3 安全操作	110
2.3.1 复位操作	110
2.3.2 急停	110
2.3.3 进给保持	110
2.4 循环启动与进给保持	110
2.5 超程防护	111
2.5.1 硬件超程防护	111
2.5.2 软件超程防护	111
2.5.3 超程报警的解除	111
2.6 行程检查	112
第三章 界面显示及数据的修改与设置	115
3.1 位置显示	115
3.1.1 位置页面显示的五种方式	115
3.1.2 加工时间、零件数、编程速度、倍率及实际速度等信息的显示	119
3.1.3 相对坐标清零与分中	120
3.2 程序显示	121
3.3 系统显示	125
3.3.1 偏置显示、修改与设置	125
3.3.1.1 偏置的显示	125
3.3.1.2 偏置值的修改与设置	127
3.3.2 参数显示、修改与设置	127
3.3.2.1 参数显示	127
3.3.2.2 参数值的修改与设置	128
3.3.2.3 常用参数目录	129
3.3.2.4 系统电子齿轮比计算	131
3.3.3 宏变量显示、修改与设置	131
3.3.3.1 宏变量的显示	131
3.3.3.2 宏变量的修改与设置	132
3.3.4 螺补显示、修改与设置	132
3.3.4.1 螺补显示	132

3.3.4.2 螺补的修改与设置	133
3.3.5 总线伺服参数与从站设置	133
3.3.5.1 从站设置	133
3.3.5.2 伺服参数显示	135
3.3.5.2.1 伺服参数的修改与设置	136
3.3.5.2.2 伺服与电机型号匹配的参数设置.....	136
3.3.6 伺服调谐（只支持 GR 驱动单元 V5.28 及以上软件版本）	137
3.3.6.1 界面组成	137
3.3.6.2 功能介绍	138
3.3.6.3 操作说明	138
3.4 设置显示	139
3.4.1 设置页面	139
3.4.2 工件坐标设置页面	140
3.4.3 分中及对刀功能	142
3.4.3.1 分中功能介绍及操作说明	142
3.4.3.2 对刀功能介绍及操作说明	147
3.4.4 数据的备份、还原与传输	149
3.4.5 密码权限的设置与修改	151
3.4.6 网络传输与 IP 设置.....	152
3.5 图形显示	152
3.6 诊断显示	154
3.6.1 诊断数据显示	154
3.6.1.1 信号诊断显示	154
3.6.1.2 系统状态显示	157
3.6.1.3 总线诊断显示	158
3.6.1.4 总线连接显示	158
3.6.1.5 波形采集显示	159
3.6.1.6 DSP 参数显示	161
3.6.2 查看信号状态	161
3.7 报警显示	162
3.8 程控显示	164
3.9 帮助显示	167
第四章 手动操作.....	177
4.1 坐标轴移动	177
4.1.1 手动进给	177
4.1.2 手动快速移动	177
4.1.3 手动进给及手动快速移动速度选择	177
4.1.4 手动干预	177
4.1.5 工件的找正	178
4.2 主轴控制	179
4.2.1 主轴正转	179
4.2.2 主轴反转	179
4.2.3 主轴停止	179
4.2.4 主轴的自动换档	180
4.3 其他手动操作	180
4.3.1 冷却液控制	180
4.3.2 润滑控制	180
4.3.3 排屑控制	180
4.3.4 工作灯控制	181
第五章 单步操作.....	183
5.1 单步进给	183

5.1.1 移动量的选择	183
5.1.2 移动轴及移动方向的选择	183
5.1.3 单步进给说明事项	184
5.2 单步操作时辅助的控制	184
第六章 手脉操作	185
6.1 手脉进给	185
6.1.1 移动量的选择	185
6.1.2 移动轴及方向的选择	185
6.1.3 手脉进给说明事项	186
6.2 手脉中断操作时的控制	186
6.2.1 手脉中断的操作	186
6.2.2 手脉中断与其他功能的关系	187
6.3 手脉操作时辅助的控制	187
6.4 电子手脉驱动（示教）功能	187
第七章 自动操作	189
7.1 自动运行程序的选择	189
7.2 自动运行的启动	189
7.3 自动运行的停止	190
7.4 从任意段自动运行	190
7.5 空运行	191
7.6 单段运行	191
7.7 机床锁住运行	191
7.8 辅助功能锁住运行	192
7.9 自动运行中的进给、快速速度修调	192
7.10 自动运行中的主轴速度修调	192
7.11 自动运行中的后台编辑	193
第八章 MDI 录入操作	195
8.1 MDI 代码段输入	195
8.2 MDI 代码段运行与停止	196
8.3 MDI 代码段字段值修改与清除	196
8.4 各种运行方式的转换	196
第九章 回零操作	197
9.1 机床零点（机械零点）概念	197
9.2 脉冲型伺服机械回零的操作步骤	197
9.3 用程序指令机械回零的操作步骤	198
9.4 总线型伺服回零功能设置	198
9.4.1 普通回零	198
9.4.2 高速增量回零	198
9.4.3 多圈绝对零点设置	199
第十章 编辑操作	201
10.1 程序的编辑	201
10.1.1 程序的建立	202
10.1.1.1 顺序号的自动生成	202
10.1.1.2 程序内容的输入	202
10.1.1.3 顺序号、字和行号的检索	204
10.1.1.4 光标的定位方法	204
10.1.1.5 字的插入，删除、修改	205
10.1.1.6 单个程序段的删除	205
10.1.1.7 多个程序段的删除	205

10.1.1.8	多个代码字的删除	206
10.1.2	单个程序的删除	206
10.1.3	全部程序的删除	206
10.1.4	程序的复制	207
10.1.5	程序段的复制与粘贴	207
10.1.6	程序段的剪切与粘贴	208
10.1.7	程序的选择型编辑	208
10.1.8	程序段的替换	208
10.1.9	程序的更名	209
10.1.10	程序再启动	209
10.2	程序管理	210
10.2.1	程序目录的检索	210
10.2.2	存储程序的数量	211
10.2.3	存储容量	211
10.2.4	程序列表的查看	211
10.2.5	程序的锁住	211
第十一章	系统通信	213
11.1	GSKComm 简介	213
11.1.1	功能介绍	213
11.1.2	编辑操作	214
11.1.3	PC—CNC 发送文件	214
11.1.4	CNC—PC 接收文件	216
11.1.5	用户管理设置	216
11.1.6	软件和串口设置	217
11.2	串口通信	218
11.2.1	串口通信准备工作	218
11.2.2	串口数据传输	219
11.3	网口传输	222
11.3.1	网口传输准备工作	222
11.3.2	网口传输数据（使用 GSK Comm 通信软件）	223
11.3.3	网络传输数据（使用网络传输界面）	230
11.4	USB 通信	234
11.4.1	概述与注意事项	234
11.4.2	USB 零件程序操作步骤	234
11.4.3	退出 U 盘操作界面	236
第十二章	限时停机功能	237
12.1	设置限时停机时间	237
12.1.1	系统设置限时停机步骤	237
12.2	解除限时停机时间	240
12.2.1	系统解除限时停机时间	240
12.2.2	PC 端软件解除限时停机时间	240

附 录

附录一	GSK208D 系列参数一览表	245
附录二	报 警 表	313

第一篇 编程说明

第一章 概述

1.1 产品简介

GSK208D 系列数控系统是广州数控设备有限公司为高速雕铣机专门开发的一款高性能、高性价比数控系统，该系统采用高速样条插补算法，加工速度、精度得到大幅提升以及表面粗糙度好，个性化设计的操作面板与美观、友好、易用的人机界面，是高速雕铣机数控系统的最佳选择。

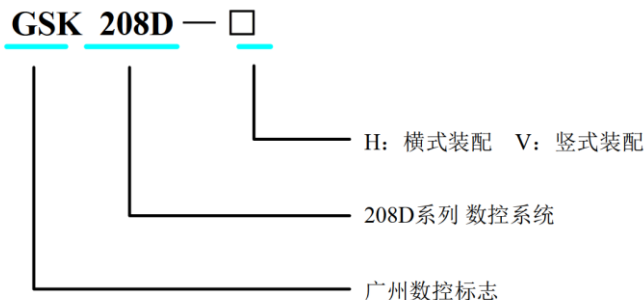


- 高速高精，复杂曲面加工有效速度 8m/min, 最佳加工速度 4m/min。
- 预处理段数高达 1000 段，具有前瞻功能，速度快，精度高，光洁度好。
- 安装结构分为横式、竖式，分别采用 8.4/10.4 英寸高分辨率彩色 LCD。
- 全新设计的人机界面，更加美观、友好、易用。
- 支持中、英等多种语言。
- 支持 PLC 在线监视、编辑、编译，信号跟踪功能。
- 专为雕铣机设计的操作面板，符合用户使用习惯。
- 支持语句式宏程序（宏 B），编程更加简洁。
- 丰富的帮助、提示信息，易学、易用、易调试。
- 支持 RS232、USB、网络三种通信接口，实现文件传输、DNC 加工，USB 在线加工。
- 支持 GSK-Link 以太网总线功能，连接方便，扩展性强，支持 25 位绝对式编码器，精度高，免回零，可实现全闭环控制（选配）。

1.2 技术规格

运动控制	控制轴及联动轴：标准配置为四轴三联动，可选配四轴四联动。可设定各轴为直线轴或旋转轴。
	插补方式：定位(G00)、直线 (G01)、圆弧 (G02、G03)、螺旋插补。
	位置指令范围：公制：-99999.999mm~99999.999mm，最小指令单位：0.0001mm； 英制：-9999.9999inch~9999.9999inch，最小指令单位：0.00001inch。
	电子齿轮：指令倍频系数 1~99999999，指令分频系数 1~99999999。
	快速倍率：F0、25%、50%、100% 四级实时调节。
	进给倍率：0~200% 二十一级实时调节，可波段控制。
	手脉进给：0.001、0.01、0.1mm 三档；单步进给：0.001、0.01、0.1、1mm 四档。
加减速	前加减速：可选择直线型加减速或 S 型加减速，加减速时间常数可设定。
	后加减速：可选择直线型加减速或指数型加减速，加减速时间常数可设定。
	其中手动、手脉、单步方式采用后加减速。快速定位、切削进给可选前/后加减速。
辅助功能	用地址 M 和 2 位数指定，M 功能可以自定义。
	系统内部 M 指令（不可重定义）：程序结束 M02、M30；程序停止 M00；选择停止 M01；子程序调用 M98；子程序结束 M99。
	标准 PLC 已定义的 M 指令：M03、M04、M05、M08、M09、M10、M11、M16、M17、M18、M19、M20、M21、M22、M23、M24、M26、M27、M28、M29、M35、M36、M44、M45、M50、M51。
刀具功能	●T和4位数选择刀具●256组刀具偏置值●长度补偿●磨损补偿●C型半径刀补。
主轴功能	●S2 位数（I/O 档位控制）/ S5 位数（模拟输出）●最高主轴速度限制●恒线速度功能。
	主轴编码器：编码器线数可设定（100p/r~5000p/r）编码器与主轴的传动比：（1~255）：（1~255）。
	主轴倍率：50%~120%共八级实时修调，可波段控制。
自动补偿	●螺距误差补偿：补偿间隔、补偿原点可设定，补偿量范围：-999~+999 脉冲当量。
	●反向间隙补偿：可设定以固定频率或升降速方式补偿机床的反向间隙量。
	●刀具长度补偿：可由参数选择 A 或 B 型长度补偿功能。
	●刀具半径补偿：C 型刀补功能，最大补偿值是±999.999mm 或±99.9999inch。
可靠性及安全	状态信号：●紧急停止●超程●存储行程极限●NC 准备好信号●伺服准备好信号●MST 功能完成信号●自动运转启动灯信号●自动运转中信号●进给保持灯信号。
	自诊断功能：●信号●系统●位控●伺服●通信●主轴。
	NC 报警：●程序●操作●超程●伺服●连接●PLC●存储器（ROM 和 RAM）。
操作功能	●编辑●自动●MDI●回零●手动●单步●手脉●DNC。 ●单段●跳段●空运行●辅助锁●程序再启●手脉中断●单步中断●手动干预。 ●机床锁●互锁●进给保持●循环启动●紧急停止●外部复位信号●外部电源 ON/OFF。
显示	●GSK208D-V系统采用分辨率为800×600的彩色10.4英寸液晶显示器。 ●GSK208D-H系统采用分辨率为800×600的彩色8.4英寸液晶显示器。 ●提供中文、英文 2 种界面，可由参数选择。
	●位置信息●用户程序●系统设置●PLC●诊断信息●系统参数●图形●报警信息●帮助。
	●实际进给速度、主轴转速●实时波形诊断●系统运行时间等各种 NC 指令和状态信息。
程序编辑	程序容量：216M、最多可存储 1200 个程序。
	●程序预览●程序编辑●后台编辑。
PLC 功能	PLC 处理速度：3us/每步；最多 15000 步；基本指令 10 个，35 个功能指令；梯形图在线编辑。
	I/O 单元输入/输出：48/48，可扩展。
通信功能	支持 RS-232 串口、USB、网络通信接口，可实现文件传输，DNC 加工功能（串口，网络）和 USB 在线加工功能。
适配驱动	GSK DA98 系列、GS 系列、GR 系列、GE 系列交流伺服驱动单元等。

1.3 产品型号定义



1.4 总线功能说明

从系统软件版本**V1.4**开始，系统新增以太网总线通信方式。

本说明书所描述的功能适用于总线传输方式和脉冲传输方式，对总线传输方式下系统新增功能会作特别说明。

需选用以太网总线通信方式或脉冲通信方式时，请按照以下描述操作：

- 1、 进入<录入>操作方式；

设置
SET

- 2、 按 **设置** 键进入<设置>页面，按【密码】软键进入密码页面，输入相应级别的密码，详细请参考本说明书的“第二篇 操作说明”的“3.4.5 密码权限的设置与修改”。
- 3、 在当前页面上按下【设置】软键进入设置页面，找到“参数开关”设置项，将其设为1，以开启系统参数修改允许。

系统
SYS

- 4、 按 **系统** 键进入系统显示界面，按两次【+参数】软键进入参数设置界面，按下【位参】软键，进入位参页面，通过设置位参No: 0#0=1，驱动单元传输方式为总线；或设置位参No: 0#0=0，驱动单元传输方式为脉冲。系统参数界面修改驱动单元传输方式如图1-4-1所示。

注：修改此参数必须切断一切电源，修改完请重新上电。

位 参		000001					1/00000011	
序 号	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
0000	MODE	SVCD	SEQ	MSP	SYS	INI	INM	PBUS
	0	0	0	0	0	0	0	1
0001	SP2PT	SP2T	SPPT	SPEP	SPOM	SPT	SP2QM	RASA
	0	0	0	0	0	0	0	0
0002	****	****	****	DEC5	DEC4	DEC3	DEC2	DEC1
	0	0	0	0	0	0	0	0
0003	****	****	****	DIR5	DIR4	DIR3	DIR2	DIR1
	0	0	0	0	0	0	0	0
0004	SK0	GSK	SPE	****	****	TMSN	****	TMES
	0	0	0	0	0	0	0	0
0005	DOUS	SPAP	****	****	****	****	ISC	****
	0	0	0	0	0	0	1	0

说明： 驱动器传输方式（0:脉冲, 1:总线）

输 入		02: 14: 30
		录入方式
	位 参	数 参
	常用参数	齿轮比
	返 回	

图1-4-1

第二章 编程基本知识

2.1 控制轴

表 2-1-1

项 目	GSK208D
基本控制轴数	3轴（X、Y、Z）
扩展控制轴数（总数）	最多5轴

由于某些机床的结构设计要求，有时必须要有一个附加轴，例如用于回旋工作台，旋转工作台等。该轴可以设计成直线轴，也可以设计成旋转轴。GSK208D 可通过位参 **No.8#0~No.8#4**，设定各轴为直线轴或旋转轴。

2.2 轴名

5 个基本轴的名称默认是 X、Y、Z、A、B。
用数据参数 **P005** 设定控制轴数，用 **P175-P179** 设定每个附加轴的名称，如设为 A、B、C 等轴名。
注：如果输入的轴名称重复，系统会自动初始化为 X、Y、Z、A、B。

2.3 轴显示

当设定附加轴为旋转轴时，旋转轴的单位显示为 deg。如果设定为直线轴，则显示同基本 3 轴（X、Y、Z 轴）相同，单位为 mm。以下是设定第 4 轴为直线轴，第 5 轴为旋转轴时的轴显示。



图 2-3-1

2.4 坐标系

2.4.1 机床坐标系

机床上用作加工基准的特定点称为机床零点。机床制造厂对每台机床设置机床零点。用机床零点作为原点而设置的坐标系称为机床坐标系。在通电之后，执行手动返回机床零点建立机床坐标系。机床坐标系一旦设定，就保持不变，直到电源关，系统重启或按下急停为止。

本系统采用右手笛卡儿坐标系，主轴方向的垂直运动为 Z 轴运动，从主轴向工件方向看主轴箱接近工件的运动为 Z 轴负向运动，远离工件的运动为 Z 轴正向运动；其余方向由右手笛卡儿坐标系判定。

2.4.2 参考点

在 CNC 机床上，有一个特殊的位置，通常在这个位置换刀或设定坐标系，这个位置称为参考点。参考点是由机床厂设定的机床坐标系下的一个固定点。用参考点返回功能刀具可以容易地移动到该位置。一般情况下数控铣床系统的参考点与机床零点重合，而雕铣机参考点通常为换刀点。

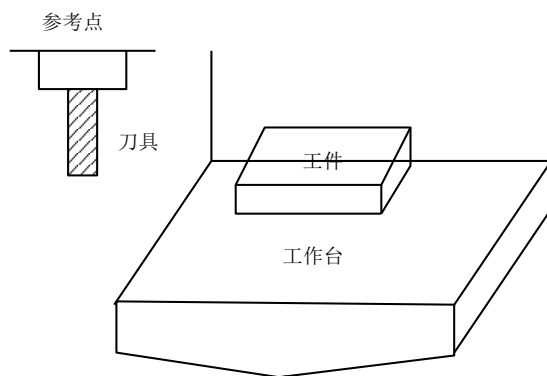


图 2-4-2-1

使刀具移动到参考点，有下面两种方法：

- 1、手动返回参考点（见第二篇“第九章 回零操作”）；
- 2、自动返回参考点。

2.4.3 工件坐标系

加工工件时使用的坐标系称为工件坐标系（又称零件坐标系）。工件坐标系由 CNC 预先设置（设置工件坐标系）。

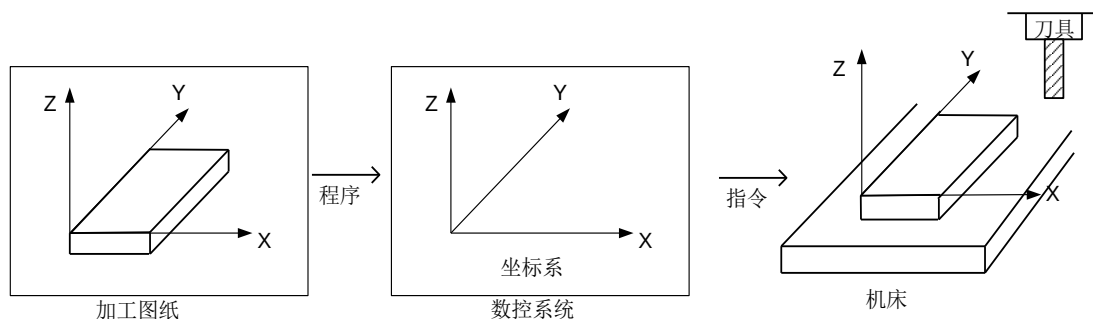


图 2-4-3-1

刀具在 CNC 指令的工件坐标系上，按照加工图纸上编程坐标系的指令程序把工件切削成图纸上的形状，必须确定机床坐标系和工件坐标系的相对关系。确定这两个坐标系相对关系的方法称之为找正。可根据零件的形状、加工数量等采用不同的方法。

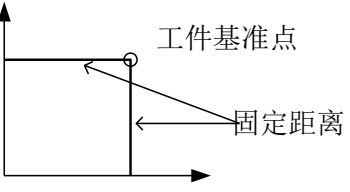
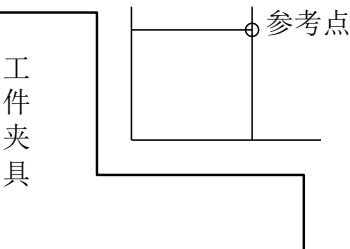
I) 用零件的基准点	II) 把零件直接装在夹具上时
	
把刀具中心移动对准零件基准点，在此位置用CNC指令设定工件坐标系，此时工件坐标系与编程坐标系重合。	由于刀具中心无法直接定位于工件基准点，因此要将刀具定位到距基准点已知距离的位置（可以是参考点）利用已知距离设定CNC指令的工件坐标系。（如G92）

图 2-4-3-2

一个加工程序设置一个工件坐标系（选择一个工件坐标系）。设置的工件坐标系可以用移动它的原点来改变。

可以使用以下二种方法设置工件坐标系：

- 1、用G92法，具体情况见本篇的4.2.12。
- 2、用G54到G59法，具体情况见本篇的4.2.8。

2.4.4 绝对坐标编程和相对坐标编程

作为定义轴移动量的方法，有绝对值定义和相对值定义两种方法。绝对值定义是用轴移动的终点位置的坐标值进行编程的方法，称为绝对坐标编程。相对值定义是用轴移动量直接编程的方法，称为相对坐标编程（又叫增量坐标编程）。

1) 绝对坐标值

在指定工件坐标系下目标位置的坐标值，即刀具要移动到的坐标位置。

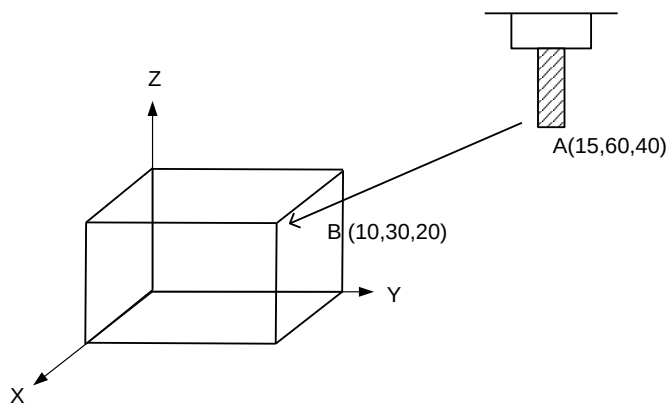


图 2-4-4-1

刀具从 A 点移动到 B 点，在 G54 工件坐标系下使用 B 点的坐标值，其代码如下：
G90 G54 X10 Y30 Z20;

2) 增量坐标值

指以当前位置为坐标原点，目标位置相对当前位置的坐标值。

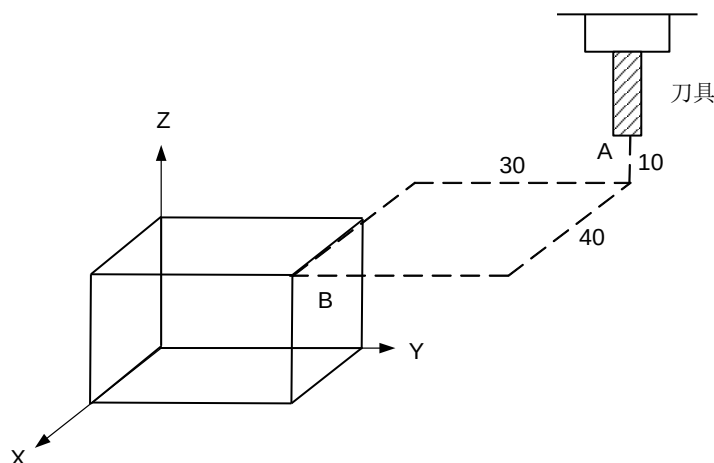


图 2-4-4-2

刀具从 A 点快速移动到 B 点，其代码如下：

G0 G91 X40 Y-30 Z-10;

2.5 模态和非模态

模态是指某地址的值一经设置以后一直有效直到对该地址重新设置。模态的另一意义是某功能字设置之后，以后的程序段中若使用相同的功能，可以不必再输入该字段。

➤ 例如下列程序：

G0 X100 Y100; (快速定位至 X100 Y100 处)
 X20 Y30; (快速定位至 X20 Y30 处，G0 为模态指定，可省略不输)
 G1 X50 Y50 F300; (直线插补至 X50 Y50 处，进给速度 300mm/min G0→G1)
 X100; (直线插补至 X100 Y50 处，进给速度 300mm/min，G1、Y50、F300 均为模态指定，可省略不输)
 G0 X0 Y0; (快速定位至 X0 Y0 处)

初态是指系统上电后默认的模式。具体见表4-1-2。

➤ 例如下列程序：

X100 Y100; (快速定位至X100 Y100处，G0为系统初态)
 G1 X0 Y0 F100; (直线插补至X0 Y0处，每分进给，进给速度为100mm/min)

非模态是指相应地址的值仅在书写了该代码的程序段中有效，下一程序段如再使用该地址的值必须重新指定。如表4-1-2中的00组G功能代码。

关于功能字的模态与非模态描述见表2-5-1。

表2-5-1 功能代码的模态与非模态

模态	模态G功能	一组可相互注销的G 功能，这些功能一旦被执行，则一直有效，直到被同一组的G 功能注销为止
	模态M 功能	一组可相互注销的M 功能，这些功能在被同一组的另一个功能注销前一直有效
非模态	非模态G功能	只在所规定的程序段中有效，程序段结束时被注销
	非模态M功能	只在书写了该代码的程序段中有效

第三章 零件程序的构成

3.1 程序组成

程序是由多个程序段构成的，而程序段又是由字构成的，各程序段用程序段结束代码(ISO为LF、EIA为CR)分隔开。本手册中用字符“；”表示程序段结束代码。

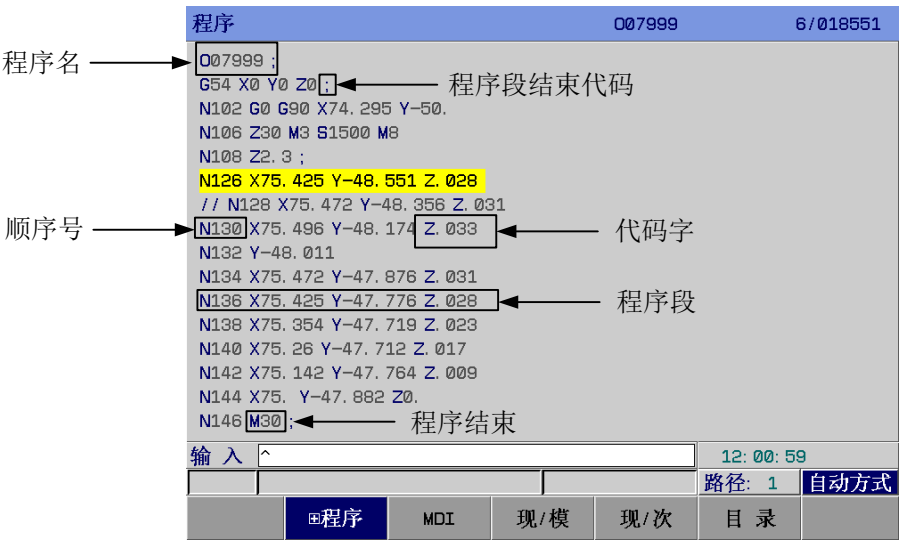


图 3-1-1 程序的结构

控制数控机床完成零件加工的代码系列的集合称为程序。编写好的程序输入到数控系统之后，系统根据代码来控制刀具沿直线、圆弧运动，或使主轴旋转、停止，在程序中要根据机床的实际运动顺序来编写这些代码。程序的结构如图 3-1-1 所示。

3.1.1 程序名

系统的存储器里可以存储多个程序。为了把这些程序相互区别开，在程序的开头，冠以用地址O及后续五位数值构成的程序名，如图3-1-1-1所示。

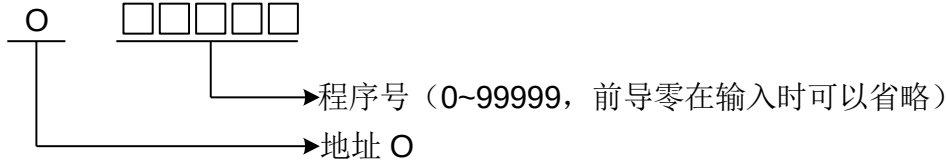


图 3-1-1-1 程序名的构成

3.1.2 顺序号和程序段

程序是由多个代码构成的，把一个代码单位称为程序段（见图 3-1-1）。程序段之间用程序段结束代码（见图 3-1-1）隔开，在本手册中用字符“；”表示程序段结束代码。

在程序段的开头可以用地址 N 和后面四位数值构成的顺序号（见图 3-1-1），前代码导零可省略。顺序号的顺序是任意的（由位参数 NO:0#5 设置是否插入顺序号，或直接在<设置>界面中设定，详见“第二篇 操作说明”的 3.4.1），其间隔也可不等（间隔大小由数据参数 P210 设定）。可以全部程序段都带有顺序号，也可以在重要的程序段带有。但按一般的加工顺序，顺序号要从小到大。在程序的重要地方

带上顺序号是为了方便起见(例如：换刀时，或者工作台分度移到新的加工面时，等等)。

注：N 代码跟 G10 同段时，不作为行号处理。

3.1.3 代码字

代码字（图3-1-3-1）是构成程序段的要素,它由地址和其后面的数字构成（有时在数字前带有+、- 符号）。

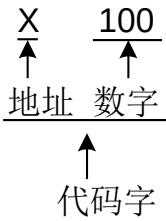


图3-1-3-1 代码字的组成

地址是英文字母（A～Z）中的一个字母。它规定了其后数值的意义。在本系统中，可以使用的地址和它的意义以及取值范围如表3-1-3-1所示。

根据不同的准备功能，有时一个地址也有不同的意义。

同一代码中出现2个以上的相同地址，是否报警由位参数N0：32#6设定。

表3-1-3-1

地 址	取 值 范 围	功 能 意 义
A、B、C	数据参数P175~179设定	轴名地址。
D	0~255	半径偏置号，D0 默认为 0，用户不能设置也不能修改。
E		暂未使用。
F	0.001~99999.999（mm/min）	分进给速度。
	0.001~500(mm/r)	转进给速度。
G	00~99	准备功能。
H	01~99	G65 中运算符。
	0~255	长度偏置号，H0 默认为 0，用户不能设置也不能修改。
M	数据参数 P204 设定	辅助功能输出、程序执行流程、子程序调用。
N	0~99999	顺序号。
	0~999	参数序号（G10 在线修改）。
O	0~99999	程序名。
P	0~99999.9999（ms）	暂停时间。
	1~99999	调用子程序号。
	-9999.9999~9999.9999	缩放比例。
	数据参数 P296~282	固定循环中孔底暂停时间或回退时在 R 点的暂停时间。
Q	-99999.999~99999.999（mm）	固定循环中的切削深度或孔底偏移量。
R	-99999999~99999999（mm）	圆弧半径/角度位移量/拐角值。
	-99999.999~99999.999（mm）	固定循环中的 R 平面。
S	数据参数 P205 设定	主轴转速指定。
	00~04	多档主轴输出。
X	数据参数P175~179设定	轴名地址。

地 址	取 值 范 围	功 能 意 义
	-99999.999~99999.999（mm）	X 向坐标地址。
	0~9999.999（S）	暂停时间指定。
Y	数据参数P175~179设定	轴名地址。
	-99999.999~99999.999（mm）	Y 向坐标地址。
Z	数据参数P175~179设定	轴名地址。
	-99999.999~99999.999（mm）	Z 向坐标地址。

表 3-1-3-1 中所示全部是对 CNC 装置的限制值，而对机床方面的限制则不在此列，请特别注意。因此，编程时，除要参照本手册，还要参照机床厂家的使用说明书，在对编程限制的理解基础上编程。
注：每个代码字的长度不超过 79 个字符。

3.2 程序的一般结构

程序分为主程序和子程序。通常CNC是按主程序的指示运动的，如果主程序上遇有调用子程序的代码，则CNC按子程序运动，在子程序中遇到返回主程序的代码时，CNC便返回主程序调用子程序段的下一段程序继续执行。程序动作顺序如图3-2-1所示。

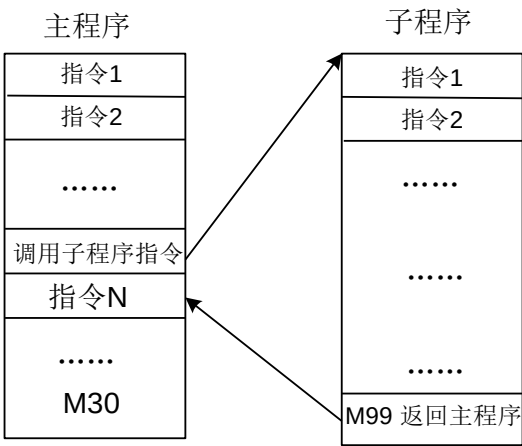


图3-2-1

主程序和子程序的组成结构是一致的。
在程序中存在某一固定顺序且重复出现时，可以将其作为子程序，事先存到存储器中，而不必重复编写，以简化程序。子程序可以在自动方式下调出，一般在主程序之中用M98调用，并且被调用的子程序还可以调用另外的子程序。从主程序中被调出的子程序称为一重子程序，共可调用四重子程序（如图 3-2-2）。子程序的最后一段用M99代码返回到主程序中，调用子程序段的下一段程序继续执行。（如果在子程序中最后一段用M02或M30代码结束，功能与M99一样返回到主程序中，调用子程序段的下一段程序继续执行。）
当主程序结尾为M99时，程序重复执行。

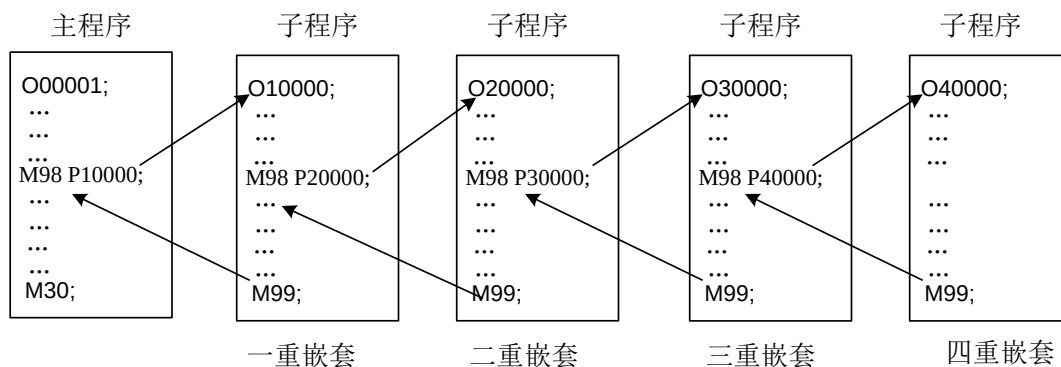


图3-2-2 四重子程序嵌套

可以用一条子程序调用代码连续、重复的调用同一子程序，最多可重复调用9999次。

3.2.1 子程序编写

按图 3-2-1-1 所示格式写一个子程序。

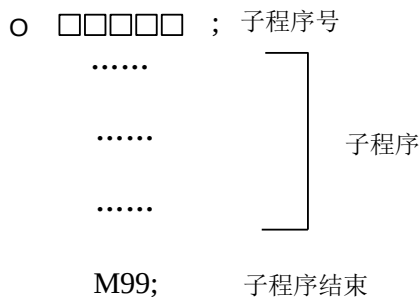


图 3-2-1-1

子程序的开头，地址 O 后写上子程序号，子程序最后是 M99 代码（M99 编写格式如上所示）。

3.2.2 子程序的调用

子程序由主程序或子程序调用代码调出执行。调用子程序的代码格式如图 3-2-2-1 所示。

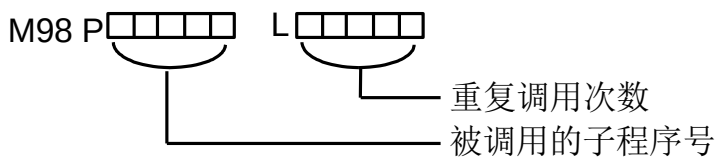


图 3-2-2-1

- 如果省略了重复次数，则认为重复次数为 1 次
(例) M98 P1002L5 ; (表示号码为 1002 的子程序连续调用 5 次。)
- 从主程序调用子程序执行的顺序

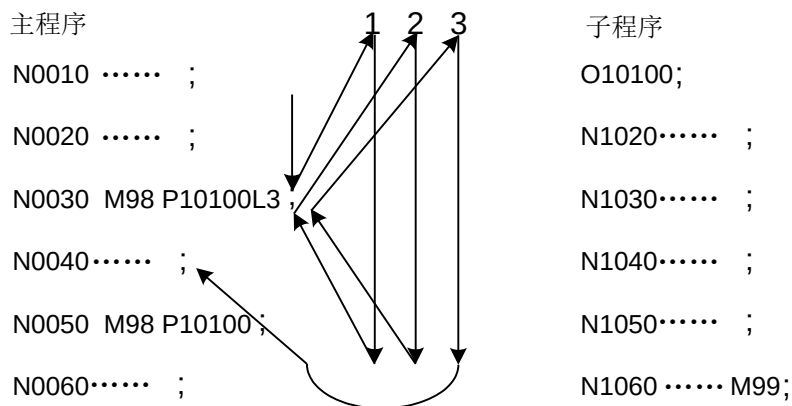


图 3-2-2-2

在子程序中调用子程序与在主程序中调用子程序的情况一样。

注 1：当检索不到用地址 P 指定的子程序号时，产生报警。

注 2：90000~99999 号子程序为系统保留程序，用户调用该类子程序时，系统能执行子程序的内容，系统不会显示出子程序内容。

注 3：子程序调用最多能嵌套四层。

3.2.3 程序结束

程序从程序名开始，用 M02、M30 或 M99 结束（见图 3-2-2-2）。在执行程序中，如果检测出程序结束代码：M02、M30 或 M99，若是 M02、M30 代码结束时，则程序结束，变成复位状态；M30 可以用位参数 N0: 33#4 控制是否返回程序头，M02 可以用位参数 N0: 33#2 控制是否返回程序头。若是 M99 代码结束时，则返回程序头，程序循环执行；若 M99、M02、M30 是在子程序结束时，则返回到调用子程序的程序中，继续执行后面的程序段。

第四章 准备功能 G 代码

4.1 准备功能 G 代码的种类

准备功能由 G 代码及后接数字表示，规定其所在的程序段的意义。G 代码有以下两种类型：

表 4-1-1

种 类	意 义
非模态 G 代码	只在被指令的程序段有效
模态 G 代码	在同组其它 G 代码前一直有效

(例) G01 和 G00 是同组的模态 G 代码

G01 X _ ;
 Z _ ; G01 有效
 X _ ; G01 有效
 G00 Z _ ; G00 有效

当系统位参 NO: 0#7 设置为 0 时为普通加工模式，NO: 0#7 设置为 1 时为高速高精加工模式。

注 1: F: 表示与普通加工模式相同 T: 表示高速高精加工模式。

注 2: 具体的系统参数请参考系统参数表。

表 4-1-2 G 代码及功能表

G 代码	组别	代码形式	高速高精 模式是否 有效	功 能
*G00	01	G00 X_Y_Z_	T	定位(快速移动)
G01		G01 X_Y_Z_F_	T	直线插补(切削进给)
G02		G02 X_Y_ R_ F_;	T	圆弧插补 CW(顺时针)
G03		G03 X_Y_ I_J F_;	T	圆弧插补 CCW(逆时针)
G04	00	G04 P_ 或 G04 X_	F	暂停, 准停
G10		G10 L_N_P_R_	F	可编程数据输入
*G11		G11	F	可编程数据输入方式取消
*G12	16	G12 X_Y_Z_I_J_K_	F	存储行程检测功能接通
G13		G13	F	存储行程检测功能断开
*G15	11	G15	F	极坐标代码取消
G16		G16	F	极坐标代码
*G17 G18 G19	02	在程序段中写入, 用在圆弧插补与刀具半径补偿中	F	XY 平面选择 ZX 平面选择 YZ 平面选择
G20	06	必须在单独的程序段内指定该指令	F	英制数据输入
G21				公制数据输入

G 代码	组别	代码形式			高速高精模式是否有效	功 能
G27	00	G27	X_Y_Z_		T	返回参考点检测
G28		G28			T	返回参考点
G29		G29			T	从参考点返回
G30		G30Pn			T	返回 2、3、4 参考点
G31		G31			F	跳转功能
G39	00	G39			F	拐角偏置圆弧插补
*G40	07	G17	G40 G41 G42	D_X_Y_	T	刀具半径补偿取消
G41		G18		D_X_Z_	T	左侧刀具半径补偿
G42		G19		D_Y_Z_	T	右侧刀具半径补偿
G43	08	G43		H_Z_	T	正方向刀具长度补偿
G44		G44			T	负方向刀具长度补偿
*G49		G49			T	刀具长度补偿取消
*G50	12	G50			T	比例缩放取消
G51		G51 X_Y_Z_P_			T	比例缩放
G53	00	在程序中写入			T	选择机床坐标系
G54	05	在程序段中写入，一般放在程序的开始处。			T	工件坐标系 1
G55						工件坐标系 2
G56						工件坐标系 3
G57						工件坐标系 4
G58						工件坐标系 5
G59						工件坐标系 6
G60	00/01	G60 X_Y_Z_			T	单方向定位
G61	14	G61			T	准停方式
G62		G62			T	自动拐角倍率
G63		G63			T	攻丝方式
*G64		G64			T	切削方式
G65	00	G65 H_P# i Q# j R# k			T	宏程序代码
G68	13	G68 X_Y_R_			T	坐标旋转
*G69		G69			T	坐标旋转取消
G73	09	G73 X_Y_Z_R_Q_F_			F	高速深孔加工循环
*G90	03	在程序段中写入			T	绝对值编程
G91						增量值编程

G 代码	组别	代码形式	高速高精模式是否有效	功 能
G92	00	G92 X_Y_Z_	T	浮动坐标系设定
*G94	04	G94	T	每分钟进给
G95		G95	T	每转进给
G96	15	G96S_	T	恒周速控制（切削速度）
*G97		G97S_	T	恒周速控制取消（切削速度）
*G98	10	在程序段中写入	T	在固定循环中返回初始平面
G99				在固定循环中返回到 R 点平面

注 1：若模态代码与非模态代码同段，则以非模态代码优先，同时根据同段中的其它模态代码改变相应模态，但不执行它们。

注 2：带有*记号的 G 代码，当电源接通时，系统处于这个 G 代码的状态。（部分 G 代码由位参数 N0：31#0~7 决定）

注 3：00 组的 G 代码除了 G10、G11、G92 外，都是非模态 G 代码。

注 4：如果使用了 G 代码一览表中未列出的 G 代码，则出现报警，或指令了不具有的选择功能的 G 代码，也报警。

注 5：在同一个程序段中可以指令几个不同组的 G 代码，原则上不能在同一个程序段中指令两个以上的同组 G 代码，若设置了同组代码在同一段不报警，则以后面出现的 G 代码为准。

注 6：01 组和 09 组 G 代码同段时，将以 01 组为准。在固定循环模式中，如果指令了 01 组的 G 代码，固定循环则自动被取消，变成 G80 状态。

注 7：G 代码根据类型的不同，分别用各组号表示。由位参数 N0：35#0~7 和 N0：36#0~7 设定复位或急停时是否清除各组 G 代码。

注 8：旋转缩放代码和 01 组或 09 组代码同段时将以旋转缩放代码为准，同时改变 01 或 09 组的模态。旋转缩放代码和 00 组代码同段时系统将报警。

4.2 简单 G 代码

4.2.1 快速定位 G00

格 式：G00 X_Y_Z_

功 能：G00 代码，刀具以快速移动速度移动到用绝对值代码或增量值代码指定的工件坐标系中的位置。用位参数 N0：12#1 设定，选择以下两种刀具轨迹之一（如图 4-2-1-1）。

- 1、直线插补定位：刀具轨迹与直线插补（G01）相同，刀具以不超过每轴的快速移动速度，在最短的时间内定位。
- 2、非直线插补定位：刀具分别以每轴的快速移动速度定位，刀具轨迹一般不是直线。

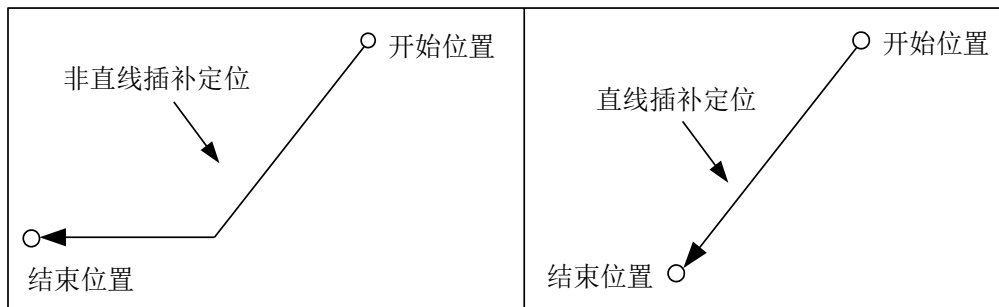


图 4-2-1-1

说 明：

- 1、执行 G00 后，系统把当前刀具移动方式的模态改为 G00 方式。通过改变系统位参数 N0：31#0

的值，可以设定接通电源时系统默认的模式是 G00（参数值为 0 时）还是 G01（参数值为 1 时）。

- 2、不指定定位参数刀具不移动，系统只改变当前刀具移动方式的模式为 G00。
- 3、G00 与 G0 是等效格式。
- 4、X、Y、Z、4TH、5TH 轴 G0 速度由数据参数 P88~P92 设定。

限制:

快速移动速度由参数设定，如在 G0 代码中设置 F 速度，为后面加工段的切削进给速度。

例如:

G0 X0 Y10 F800; 采用系统参数设定的速度快速进给

G1 X20 Y50; 采用 F800 的进给速度

快速定位速度用操作面板上的按键调整（如图4-2-1-2所示），F0，25%，50%，100%；F0对应的速度是由数据参数P93设定，各轴通用。

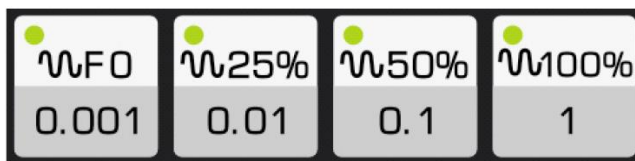


图 4-2-1-2 快速进给倍率按键

注意: 编程时注意工作台和工件位置，以防撞刀。

4.2.2 直线插补 G01

格式: G01 X_Y_Z_F_

功能: 刀具以参数 F 指定的进给速度（毫米/分）沿直线移动到指定的位置。

说明:

- 1、X_Y_Z_为终点坐标值，由于涉及坐标系的概念，请参阅本篇2.4.1~2.4.4各节。
- 2、F 指定的进给速度，直到新的F值被指定之前一直有效。用F代码指令的进给速度是沿着直线轨迹插补计算出的，如果在程序中F代码不指令，进给速度采用系统上电时默认的F值进给。（设置见数据参数P87）。

程序实例（如图4-2-2-1）。

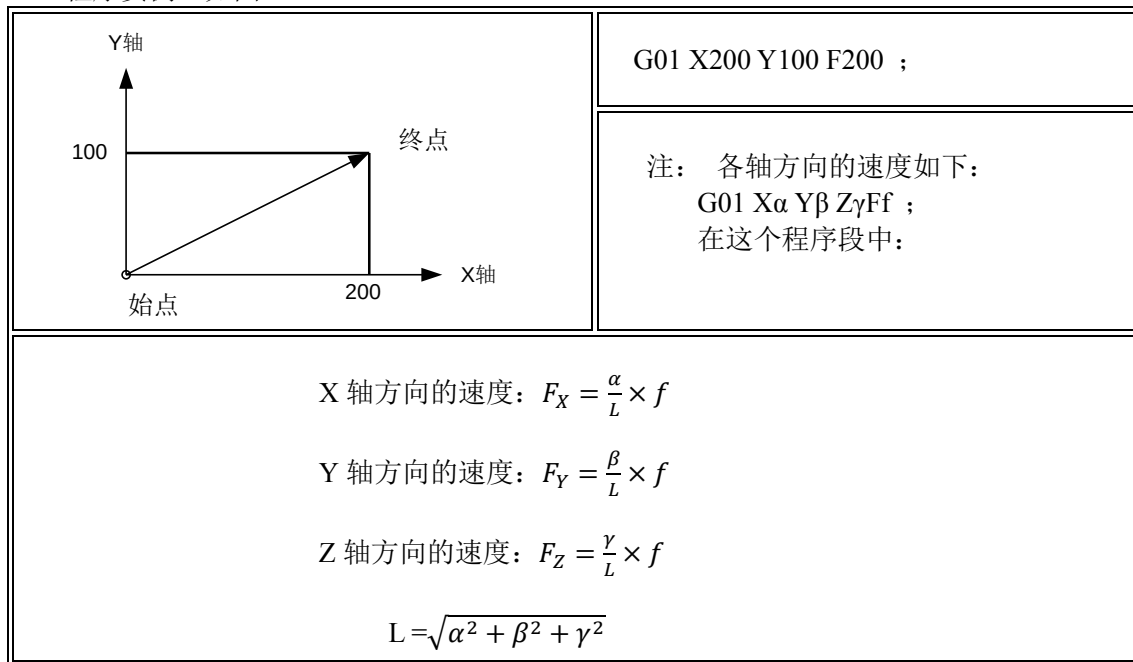


图4-2-2-1

注意：

- 1、除 F 外的代码参数均为定位参数。用数据参数 P96 设定切削进给速 F 的上限值。实际的切削速度(使用倍率后的进给速度)如果超过了上限值，则被限制在上限值。单位为 mm/min。用数据参数 P97 设定切削进给速度 F 的下限值。实际的切削速度(使用倍率后的进给速度)如果低于限值，则被限制在下限值。单位为 mm/min。
- 2、当 G01 后不指定定位参数时刀具不移动，系统只改变当前刀具移动方式的模态为 G01。通过改变系统位参数 N0：31#0 的值，可以设定接通电源时系统默认的模式是 G00(参数值为 0 时)还是 G01(参数值为 1 时)。

4.2.3 圆弧（螺旋）插补 G02/G03

A、圆弧插补 G02/G03

G02 与 G03 规定：

平面内圆弧插补即在指定平面内完成由起点到终点按指定旋向及半径（或圆心）运行的圆弧轨迹。由于已知起点和终点，并不能完全确定圆弧的轨迹，所以需要给出：

- 圆弧的旋转方向（G02，G03）。
- 圆弧插补的平面（G17、G18、G19）。
- 圆心坐标或半径，由此引出两种代码格式，圆心坐标 I、J、K 或半径 R 编程。

只有上述三点全部确认才能在坐标系内进行插补运算。

用下面的代码可以进行圆弧插补，刀具可以沿着圆弧运动，如下所示：

XY 平面的圆弧

```
G02      R_ F_ ;
G17      X_Y_
G03      I_J_
```

ZX 平面的圆弧

```
G02      R_ F_ ;
G18      X_Z_
G03      I_K_
```

YZ 平面的圆弧

```
G02      R_ F_ ;
G19      Y_Z_
G03      J_K_
```

表 4-2-3-1

序号	指 定 内 容	命 令	意 义
1	平面指定	G17	XY 平面圆弧指定
		G18	ZX 平面圆弧指定
		G19	YZ 平面圆弧指定
2	回转方向	G02	顺时针转 CW
		G03	逆时针转 CCW
3	终点位置 G90 方式 G91 方式	X、Y、Z 中的两轴	工件坐标系中的终点位置坐标
		X、Y、Z 中的两轴	终点相对始点的坐标
4	从始点到圆心的矢量	I、J、K 中的两轴	圆心相对起点的位置坐标
	圆弧半径	R	圆弧半径
5	进给速度	F	圆弧的切线速度

所谓顺时针和逆时针是指在右手直角坐标系中，对于 XY 平面(ZX 平面， YZ 平面)从 Z 轴(Y 轴， X 轴)的正方向往负方向看而言， 如图 4-2-3-1。

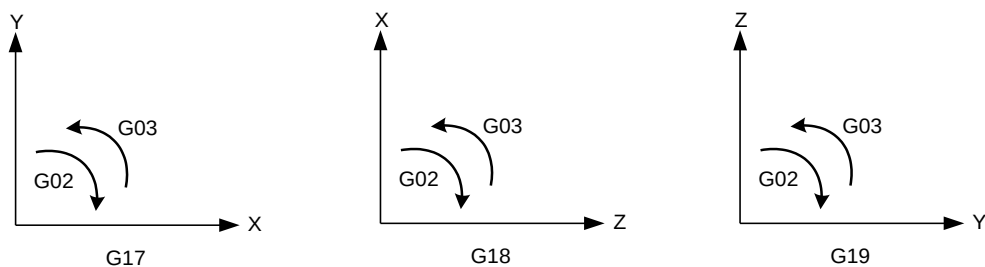


图 4-2-3-1

设置位参数 N0: 31#1、#2 号可以指定开机时缺省的平面模态信息。

用参数字 X、Y 或 Z 指定圆弧的终点。对应于 G90 指令的是用绝对值表示，对应于 G91 的是用增量值表示，增量值是终点相对始点的坐标。圆弧中心用参数字 I、J、K 指定，它们分别对应于 X、Y、Z。I、J、K 参数值无论是在绝对方式 G90 还是相对方式 G91 下，都是圆心相对圆弧起点的坐标（简单的可理解为临时以起点为坐标原点，圆心所在的坐标），是含符号的增量值，如图 4-2-3-2 所示。

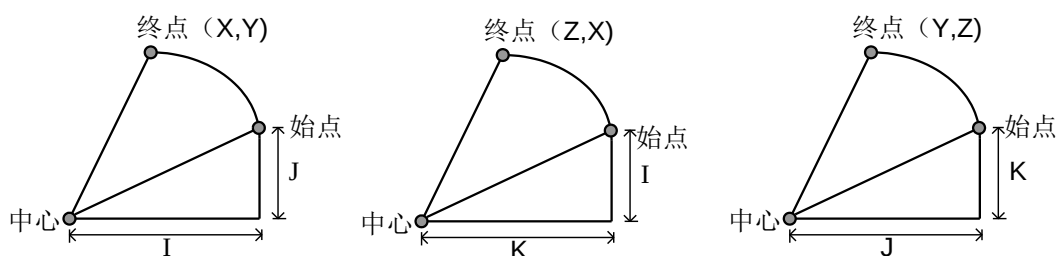


图 4-2-3-2

I, J, K 根据圆心相对于起点方向带有符号。圆弧中心除用 I, J, K 指定外，还可以用半径 R 来指定。如下：

G02 X_Y_R_;

G03 X_Y_R_;

1、此时可画出下面两个圆弧，大于 180°的圆和小于 180°的圆。对于大于 180°的圆弧则半径用负值指定。

(例如图 4-2-3-3) ① 的圆弧小于 180°时

G91 G02 X60 Y20 R50 F300;

② 的圆弧大于 180°时

G91 G02 X60 Y20 R-50 F300;

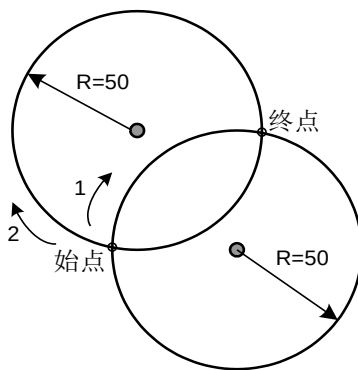


图 4-2-3-3

2、对于等于 180° 的圆弧可用 I、J、K 也可用 R 编程：

例： G90 G0 X0 Y0； G2 X20 I10 F100；

等同于 G90 G0 X0 Y0； G2 X20 R10 F100；

或 G90 G0 X0 Y0； G2 X20 R-10 F100；

注意：对于 180° 的圆弧 R 的正负值不影响圆弧的运行轨迹。

3、对于等于 360° 的圆弧只能使用 I、J、K 编程。

(程序的实例)：

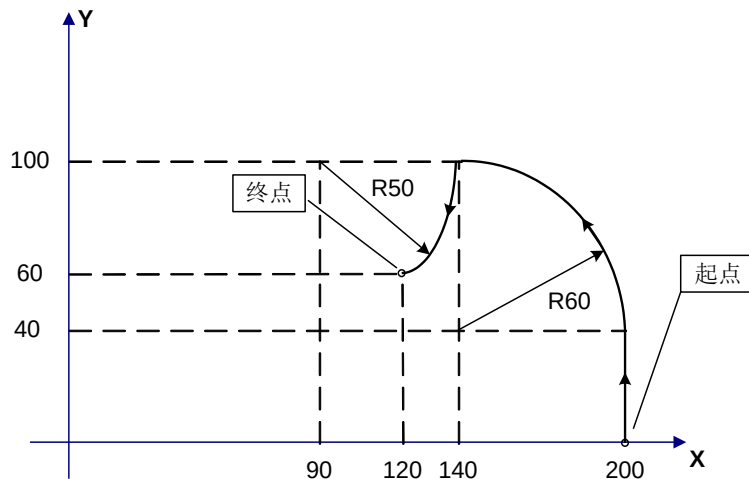


图 4-2-3-4

图 4-2-3-4 所示的刀具轨迹编程如下：

1) 绝对值编程

G90 G0 X200 Y40 Z0；

G3 X140 Y100 R60 F300；

G2 X120 Y60 R50；

或

G0 X200 Y40 Z0；

G90 G3 X140 Y100 I-60 F300；

G2 X120 Y60 I-50；

2) 增量值编程

G0 G90 X200 Y40 Z0；

G91 G3 X-60 Y60 R60 F3000；

G2 X-20 Y-40 R50;

或

G0 G90 X200 Y40 Z0;

G91 G3 X-60 Y60 I-60 F300;

G2 X-20 Y-40 I-50;

限制:

- 1、如果程序同时指定地址I, J, K 和R时, 以地址R指定的圆弧优先, 其它被忽略。
- 2、如果圆弧半径参数与从起点到圆弧中心的参数都没有指定, 系统将报警。
- 3、如果要插补整圆, 只可通过指定从起点到圆弧中心的参数I, J, K的形式, 而不能采取指定R的形式。
- 4、注意在进行圆弧插补时, 对坐标平面的选择设置。
- 5、如果X,Y,Z全都省略, 即起点和终点位置相同, 并且指定R时 (如: G02R50;), 刀具不移动。

B、螺旋线插补

代码格式: G02/G03

在XY平面上的圆弧

$$G17 \left\{ \begin{matrix} G02 \\ G03 \end{matrix} \right\} X_p_Y_p_Z_p_ \left\{ \begin{matrix} I_J_ \\ R_ \end{matrix} \right\} F_$$

在ZX平面上的圆弧

$$G18 \left\{ \begin{matrix} G02 \\ G03 \end{matrix} \right\} X_p_Y_p_Z_p_ \left\{ \begin{matrix} I_K_ \\ R_ \end{matrix} \right\} F_$$

在YZ平面上的圆弧

$$G19 \left\{ \begin{matrix} G02 \\ G03 \end{matrix} \right\} X_p_Y_p_Z_p_ \left\{ \begin{matrix} J_K_ \\ R_ \end{matrix} \right\} F_$$

图4-2-3-5

功 能: 使刀具以参数 F 指定的进给速度从当前点以螺旋的轨迹移动到指定的位置。

说 明:

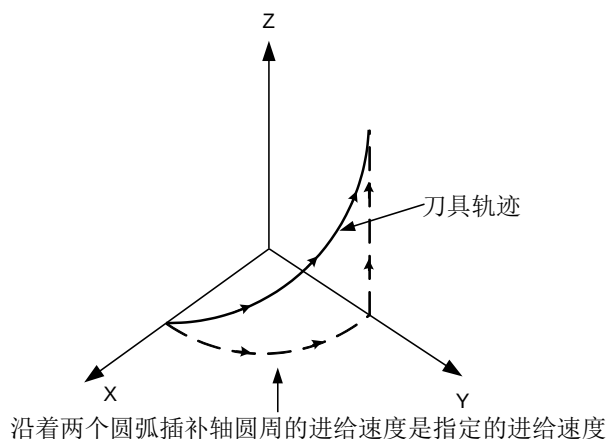


图4-2-3-6

代码参数前两位为定位参数。参数字为当前平面内的两个轴的轴号(X, Y或者Z)。这两个定位参数指定刀具在当前平面内应移动到的位置。代码参数第三位的参数字为除圆弧插补轴外的直线轴。其参数值为螺旋的高度。其他代码参数的具体含义和限制相同于圆弧插补。

如果系统根据给定的代码参数无法加工出圆, 则系统返回出错信息。执行后系统把当前刀具移动方式的模态改为G02/G03方式。

沿着两个圆弧插补轴圆周的进给速度是指定的, 指令方法只是简单地加上一个不是圆弧插补轴的移动轴, F代码指定沿圆弧的进给速度。因此直线轴的进给速度如下:

$$F_C = F \times \frac{\text{直线轴的长度}}{\text{圆弧的长度}}$$

确定进给速度使直线轴的进给速度不超过任何限制值。

限制:

注意在进行螺旋插补时, 对坐标平面的选择设置。

4.2.4 绝对值/增量编程 G90/G91

格式: G90/G91

功能: 作为代码轴移动量的方法, 有绝对值代码和增量值代码两种方法。

绝对值代码是用轴移动的终点位置的坐标值进行编程的方法。而终点位置涉及坐标系的概念, 请参阅本篇的 2.4.1~2.4.4。

增量值代码是用轴的相对移动量直接编程的方法。增量值与所在的坐标系无关系, 只需给出终点位置相对于起点位置的运动方向和距离即可。

绝对值代码和增量值代码分别用 G90 和 G91。

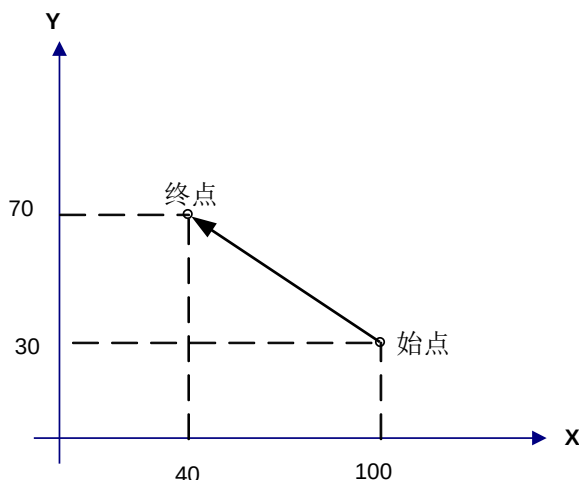


图 4-2-4-1

图 4-2-4-1 中的从始点到终点的移动, 用绝对值代码 G90 编程和增量值代码 G91 编程的情况如下:

G90 G0 X40 Y70;

或 G91 G0 X-60 Y40;

两种方式都可完成同样的动作, 操作者可根据需要灵活使用。

说明:

- 无代码参数。可随其它代码写入程序段。
- G90 与 G91 为同组的模态值, 即在指定为 G90 时, 在未指定 G91 之前, 均为 G90 方式(默认方式), 对于 G91, 在未指定 G90 方式之前, 均有效。

系统参数:

设置位参数 **N0: 31#4** 可以指定开机时缺省的定位参数是 G90 方式(参数为 0 时)还是 G91 方式(参数为 1 时)。

4.2.5 暂停(G04)

格 式: G04 X_ 或 P_
X、P: 指定时间。

功 能: G04 执行暂停操作, 按指定的时间延时执行下个程序段。另外在切削方式, G64 方式中为进行准确停止检查, 可以指定暂停。通过位参数 No.34#0 可以设定对每转进给方式 G95 的每转指定暂停。

表 4-2-5-1 暂停时间的指令值范围 (用 X 指令)

最小移动单位	指令值范围	暂停时间单位
No.5#1=0	0.001~9999.999	s 或 rev
No.5#1=1	0.0001~9999.999	

表 4-2-5-2 暂停时间的指令值范围 (用 P 指令)

最小移动单位	指令值范围	暂停时间单位
No.5#1=0	1~99999.999	0.001s 或 rev
No.5#1=1	1~99999.999	0.0001s 或 rev

说 明:

- 1、G04为非模态代码, 只在当前行有效。
- 2、当X、P参数同时出现时, X值有效。
- 3、X、P值设为负值时, 将报警。
- 4、当X、P都不指定时, 系统不执行暂停。
- 5、如果在G04指令后指令了除X以外的轴指令 (Y、Z、U、V、W、A、B、C) 将报警。

4.2.6 单方向定位 (G60)

格 式: G60 X_Y_Z_

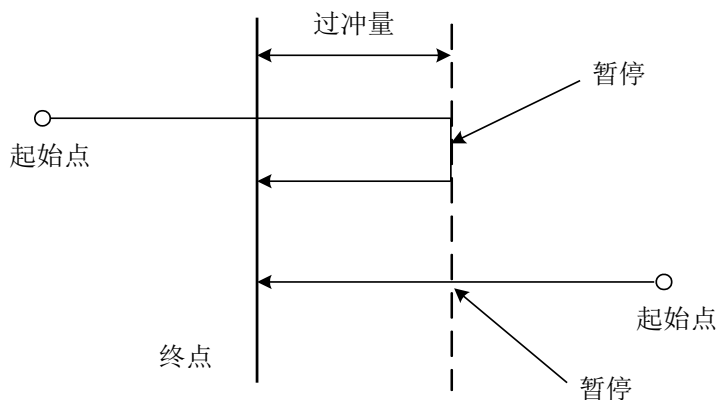


图 4-2-6-1

功 能: 为消除机床反向间隙而要精确定位时, 可以使用 G60 从一个方向的准确定位。

说 明:

G60为非模态G代码 (可由位参NO:48#0设定是否为模态值), 仅在指定的程序段中有效。
参数X、Y和Z,在绝对值编程时,表示终点的坐标值,在增量值编程时,表示刀具移动的距离。
在刀具偏置下,使用单方向定位时,单方向定位的轨迹是刀具补偿后的轨迹。
上图中,标记的过冲量可以通过系统参数P335, P336, P337, P338来设定,暂停时间可以通过P334来设定,定位的方向可通过设置的过冲量的正负来确定。

例1:

G90 G00 X-10 Y10;

G60 X20 Y25;

若在系统参数为P334 = 1、P335 = -8、P336 = 5; 的情况下, 则对(1)语句, 刀具的轨迹为AB→
暂停1s→BC。

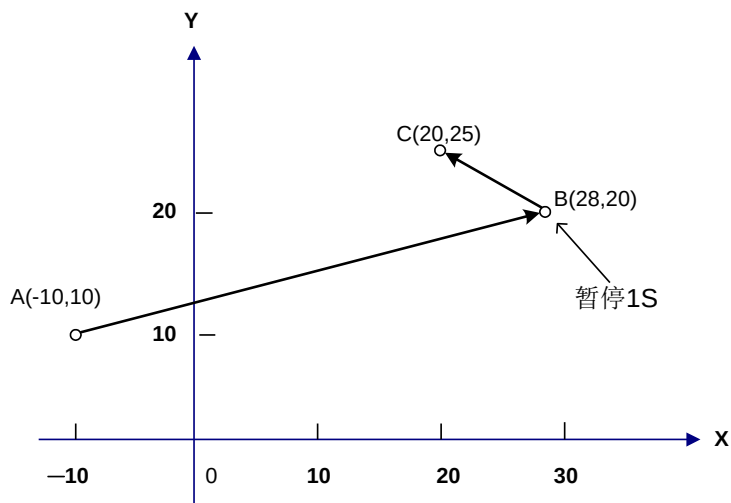


图4-2-6-2

系统参数:

表 4-2-6-1

P334	单方向定位时的暂停时间(单位: s)
P335	第 1 轴单向定位方向和超程量 (单位: mm)
P336	第 2 轴单向定位方向和超程量 (单位: mm)
P337	第 3 轴单向定位方向和超程量 (单位: mm)
P338	第 4 轴单向定位方向和超程量 (单位: mm)
P339	第 5 轴单向定位方向和超程量 (单位: mm)

注 1: 数参 P335~P339 的符号表示单方向定位的方向, 参数的值表示超程量。

注 2: 超程量>0, 定位方向为正方向。

注 3: 超程量<0, 定位方向为负方向。

注 4: 超程量=0, 不进行单方向定位。

4.2.7 系统参数的在线更改(G10)

功 能: 该功能用于在程序中设定或修改刀具半径、长度偏移量, 外部零点偏移量, 工件零点偏移量, 附加工件零点偏移量, 数参, 位参等的值。

格 式:

G10 L50 N_P_R_; 设定或修改位参
G10 L51 N_R_; 设定或修改数参
G11; 取消参数输入方式

参数定义:

N: 参数号。要修改的参数序号。

P: 参数位号。要修改的参数位号。

R: 修改值。用于指定参数修改后的值。

还可以通过下列代码进行修改指定值, 详细说明参考相关章节:

G10 L2 P_X_Y_Z_A_B_; 设定或修改外部零点偏移量或工件零点偏移量

G10 L10 P_R_ ; 设定或修改长度偏移量
G10 L11 P_R_ ; 设定或修改长度磨损值
G10 L12 P_R_ ; 设定或修改半径偏移量
G10 L13 P_R_ ; 设定或修改半径磨损值
G10 L20 P_X_Y_Z_A_B_ ; 设定或修改附加工件零点偏移量

- 注 1: 在参数输入方式下, 除注释性语句, 不能指定其它的 NC 语句。
注 2: G10 程序段中必须单独指令, 否则将出现报警, 使用 G10 后切记要用 G11 取消参数输入方式, 以免影响程序正常使用。
注 3: G10 修改的参数值, 必须满足系统参数的范围, 如果不满足将报警。
注 4: 运行 G10 前必须取消固定循环的模式代码, 否则系统会报警。
注 5: 需要断电重启才有效的参数均不能用 G10 修改。
注 6: G20、G21 不能用 G10 在线修改。
注 7: 指令 G10 在线修改外部零点偏移量、工件零点偏移量、附加工件零点偏移量或刀具偏置量, 在 G91 模态下进行修改时, 系统将指令的偏移量与当前偏移量进行叠加; 在 G90 模态下进行修改时, 按指令的偏移量进行修改。
注 8: 执行 M00、M01、M02、M30、M99、M98、M06 时取消 G10 模态。
注 9: 位参数 No.0#7 (选择模式 0: 普通模式, 1: 高速高精模式) 不支持 G10 在线修改。

4.2.8 工件坐标系 G54~G59

功 能: 指定当前的工件坐标系, 通过在程序中指定工件坐标系 G 代码的方式, 选择工件坐标系。

格 式: G54~G59

说 明:

- 1、无代码参数。
- 2、系统本身可以设置六个工件坐标系, 由代码 G54~G59 可选择其中的任意一个坐标。
G54 ----- 工件坐标系 1。
G55 ----- 工件坐标系 2。
G56 ----- 工件坐标系 3。
G57 ----- 工件坐标系 4。
G58 ----- 工件坐标系 5。
G59 ----- 工件坐标系 6。
- 3、开机时系统显示断电前执行过的工件坐标系 G54~G59, G92 或附加工件坐标系。
- 4、当程序段中调用不同工件坐标系时, 指令移动的轴, 将定位到新的工件坐标系下的坐标点; 没有指令移动的轴, 坐标将跳变到新工件坐标系下对应的坐标值, 而实际机床位置不会发生改变。

例: G54 的坐标系原点对应的机床坐标为 (10, 10, 10)。

G55 的坐标系原点对应的机床坐标为 (30, 30, 30)。

顺序执行程序时, 终点的绝对坐标与机床坐标显示见表 4-2-8-1。

表 4-2-8-1

程 序	绝 对 坐 标	机 床 坐 标
G0 G54 X50 Y50 Z50	50, 50, 50	60, 60, 60
G55 X100 Y100	100, 100, 30	130, 130, 60
X120 Z80	120, 100, 80	150, 130, 110

- 5、可以用 G10 改变外部工件零点偏移值或工件零点偏移值。方法如下:

用代码 G10 L2 Pp X_Y_Z_

P=0 : 外部工件零点偏移值 (基偏移量)。

P=1 到 6 : 工件坐标系 1 到 6 的工件零点偏移。

X_Y_Z_ : 对于绝对值代码 (G90), 为每个轴的工件零点偏移值。

对于增量值代码 (G91), 为每轴加到设定的工件零点的偏移量 (加的结果为新的工件零点偏移)。

用 G10 指令, 各工件坐标系可以分别改变。

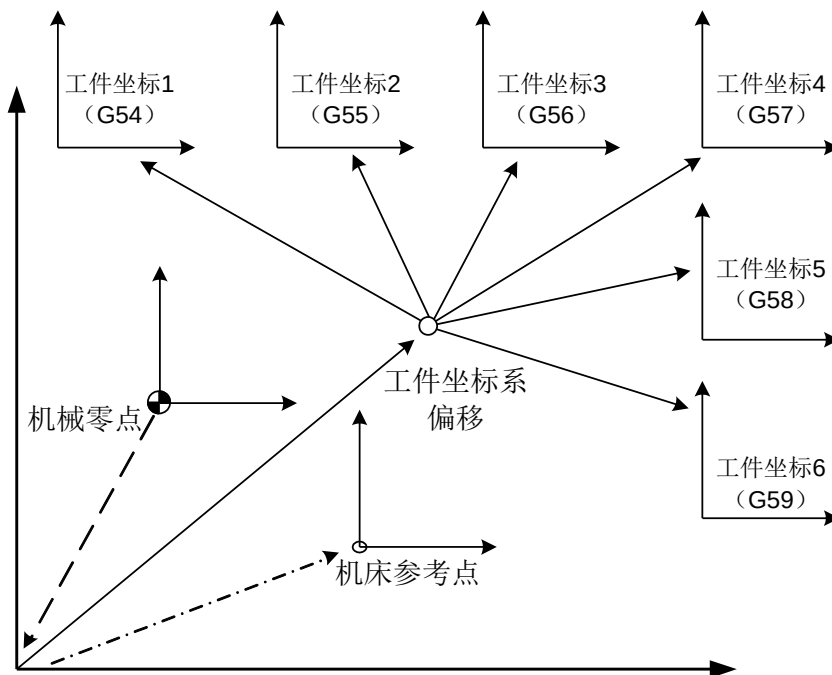


图 4-2-8-1

由上图 4-2-8-1 所示，机床开机后手动回零回到机械零点，由机械零点建立机床坐标系，由此产生机床参考点和确定工件坐标系。工件坐标系偏移数据参数 **P10~P13** 对应的值为 6 个工件坐标系的整体偏移量。可以通过录入方式下坐标偏置的输入或设置数据参数 **P15~P43** 可以指定 6 个工件坐标系的原点，这六个工件坐标系是根据从机械零点到各自坐标系零点的距离而设定的。

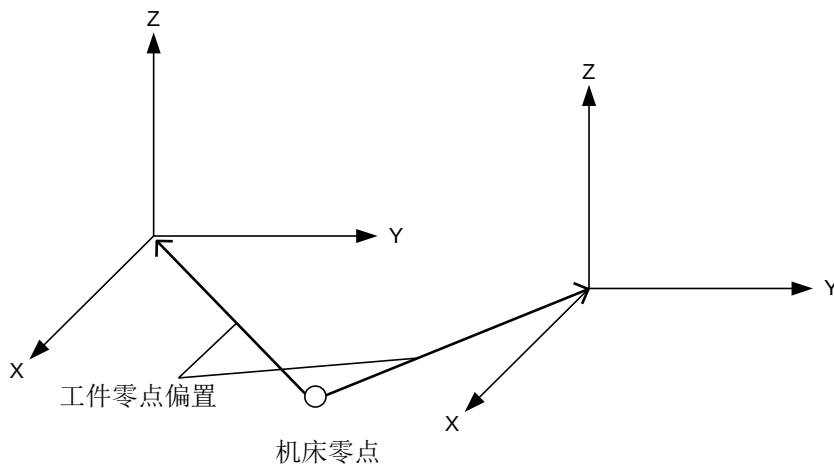


图 4-2-8-2

例：N10 G55 G90 G00 X100 Y20;

N20 G56 X80.5 Z25.5;

上述例子中，N10 程序段开始执行时，快速定位至工件坐标系 G55 的位置（X=100，Y=20）。

N20 程序段开始执行时，快速定位到工件坐标系 G56 的位置，绝对坐标值自动变成 G56 工件坐标系下的坐标值（X=80.5，Z=25.5）。

4.2.9 附加工件坐标系

系统除了 6 个工件坐标系(G54 到 G59 坐标系)，还可使用 50 个附加工件坐标系。

格 式：G54 Pn

Pn: 指定附加工件坐标系的代码。Pn 的范围是 1~50。

附加工件坐标系的设置和限制与工件坐标系 G54~G59 一致。

在附加工件坐标系中可以用 G10 设定工件零点偏移值。方法如下:

代码: G10 L20 Pn X_Y_Z_;

n=1 到 50 : 附加工件坐标系代码。

X_Y_Z_ : 设定工件零点偏移的轴地址和偏移值。

对于绝对值代码 (G90), 指定值是新的偏移值。

对于增量值代码 (G91), 指定值与当前的偏移值相加, 获得新的偏移量。

用 G10 指令, 各工件坐标系可以分别改变。

4.2.10 选择机床坐标系 G53

格式: G53 X_Y_Z_

功能: 将刀具快速定位到机床坐标系下对应的坐标处。

说明:

- 1、当 G53 在程序内使用, 其后的代码坐标应为机床坐标下的坐标值, 机床将快速定位到指定的位置。
- 2、G53 为非模态代码, 只在当段有效。且不影响之前定义的坐标系。

限制:

选择机床坐标系 G53。

当指令机床坐标系上的位置时, 刀具快速移动到该位置。用于选择机床坐标系的 G53 是非模态 G 代码; 即它仅在指令机床坐标系的程序段有效。对 G53 应指定绝对值 G90, 当指定增量值下 (G91) 时, G53 指令被忽略。当指令刀具移动到机床的特殊位置, 例如, 换刀位置可以用 G53 编制移动程序定位到该点。

注: 当指定 G53 时, 将暂时取消刀具半径补偿和刀具长度偏置, 并在被缓存的下一个补偿轴程序段中恢复。

4.2.11 局部坐标系 G52

格式: G52 X_Y_Z_

功能: 使用 G52 指令, 可以在工件坐标系 G54~G59 或者扩展工件坐标系 G54 P1~G54 P50 中设定局部坐标系。

说明: 局部坐标系的原点指定为当前工件坐标系中 X_Y_Z 的位置, 若指令为 X0 Y0 Z0, 则取消局部坐标指令。局部坐标设定不改变工件坐标系和机床坐标系。

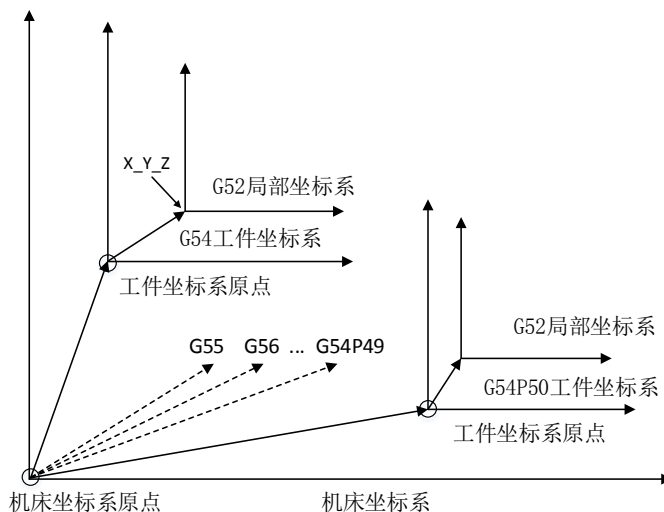


图 4-2-11-1

G52 在调用时需要注意以下几点:

- 1、重启系统后 G52 的模式会被清除, 变为当前工件坐标系。
- 2、调用 G52 模式后, 刀具半径补偿会被暂时清除, 重新指令轴进给后刀补重新建立。

- 3、使用 G52 中指定过某个轴的局部坐标后，再次使用 G52 时不指定该轴坐标，该轴的局部坐标不会清除，而是保持不变。

4.2.12 浮动坐标系 G92

格 式: **G92 X_Y_Z_**

功 能: 设置浮动工件坐标系。3 个代码参数指定当前刀具在新的浮动工件坐标系下的绝对坐标值。该代码不会产生运动轴的移动。

说 明:

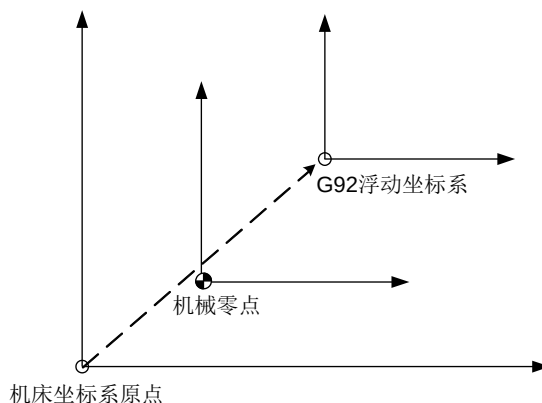


图 4-2-12-1

- 1、如图 4-2-12-1 所示，G92 浮动坐标系对应的原点为机床坐标系下的值，与工件坐标系没有关系。

对于 G92 设定后的有效性在以下情况前有效：

- 1) 调用工件坐标系前
- 2) 机床回零操作前

G92 浮动坐标系通常用于临时工件加工时的找正，通常运行在程序开始处或自动运行程序之前 MDI 方式下指令 G92。

- 2、确定浮动坐标系的方法有以下两种：

- 1) 以刀尖定坐标系：

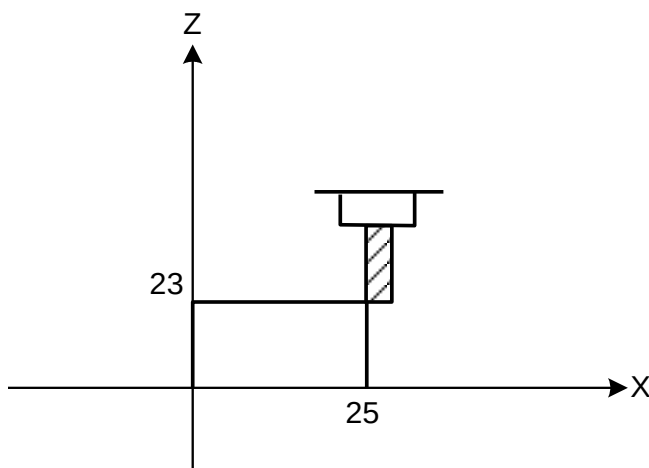


图 4-2-12-2

如图 4-2-12-2 所示，G92 X25 Z23，将刀尖所在的位置作为浮动坐标系下 (X25, Z23) 点。

- 2) 以刀柄上的某一固定点为基准点坐标系：

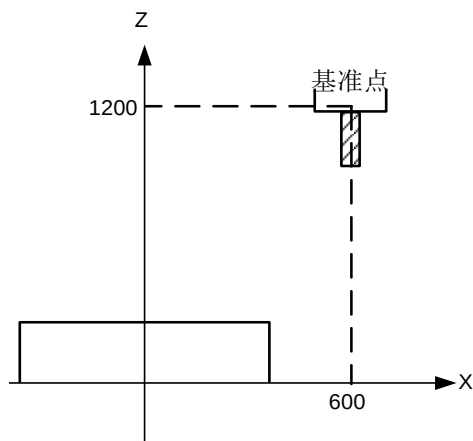


图 4-2-12-3

如图 4-2-12-3 所示，利用 G92 X600 Z1200；指令进行坐标系设定（以刀柄上某基准点为起刀点时）。把刀柄上某一基准点作为起点，如果按程序中的绝对值代码运动，则基准点移到被指令的位置，必须加刀具长度补偿，其值为基准点到刀尖的差。

注 1：如果在刀偏中用 G92 设定坐标系，则对刀具长度补偿来说是没有加刀偏前，用 G92 设定的坐标系。

注 2：使用 G92 代码之前，必须先取消刀具半径补偿。

4.2.13 平面选择 G17/G18/G19

格 式: G17/G18/G19

功 能: 对圆弧插补，刀具半径补偿或钻孔、镗孔时，需要进行平面选择。此时通过 G17/G18/G19 进行选择平面。

说 明: 无指令参数，开机时系统默认为 G17 平面。也可以设置位参数 N0: 31#1、#2、#3 来决定开机后系统默认的平面。代码与平面对应关系：

G17-----XY 平面

G18-----ZX 平面

G19-----YZ 平面

G17, G18, G19 在没被指令的程序段里，平面不发生变化。

例: G18 X_ Z_; ZX 平面

G0 X_ Y_; 平面不变(ZX 平面)

另外，移动代码与平面选择无关。例如，在下面这条代码情况下，Y 轴不存在 ZX 平面上，Y 轴移动与 ZX 平面无关。

G18Y_;

提 示: 目前只支持 G17 平面下的固定循环，在进行编程时，为规范或严格起见，最好在相应程序段中明确指定平面，尤其是在多人共用同一系统的情况下。这样能避免因编程错误而引起意外或异常。

4.2.14 极坐标开始/取消 G16/G15

格 式: G16/G15

功 能:

G16 指定定位参数的极坐标表示方式的开始。

G15 指定定位参数的极坐标表示方式的取消。

说 明:

无命令参数。

设置 G16，可以使坐标值用极坐标半径和角度输入。角度的正向是所选平面的第 1 轴正向的逆时针转向，而负向是顺时针转向。半径和角度两者可以用绝对值代码或增量值代码(G90, G91)。

G16 出现后, 刀具移动命令的定位参数第一轴表示极坐标系下的极径, 第二轴表示极坐标系下的极角。

设置 G15, 则可以取消极坐标方式, 使坐标值返回到用直角坐标输入。

对于极坐标原点的规定:

1、在 G90 绝对方式下, 用 G16 方式指令时, 工件坐标系零点为极坐标原点。

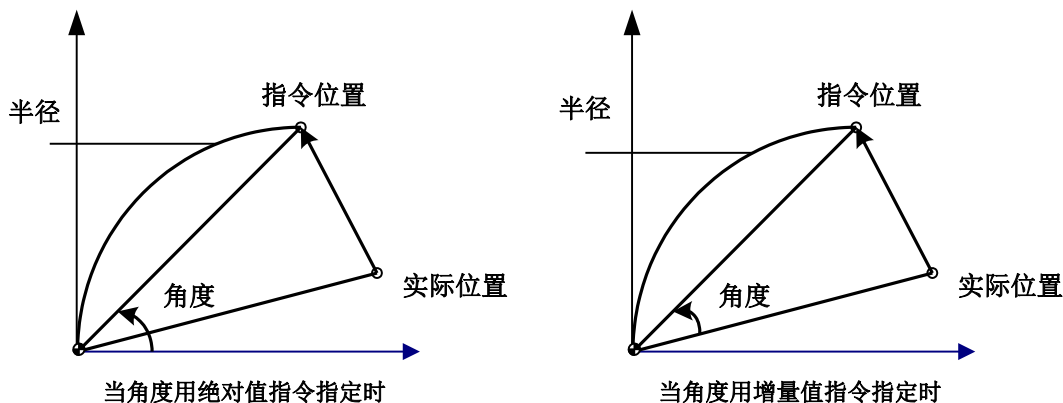


图 4-2-14-1

2、在 G91 增量方式下, 用 G16 方式指令时, 则是采用当前点为极坐标原点。

例: 螺栓孔圆 (工件坐标系的零点被设作极坐标的原点, 选择 X—Y 平面)。

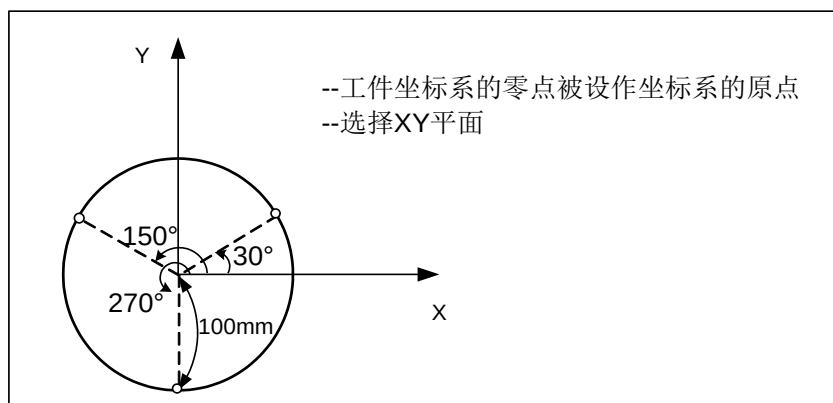


图 4-2-14-2

●用绝对值指定角度和半径

G17 G90 G16;

G81 X100 Y30 Z-20 R -5 F200;

Y150;

Y270;

G15 G80;

指定极坐标代码和选择XY平面, 设定工件坐标系的零点作为极坐标的原点

指定100mm的距离和30°的角度

指定100mm的距离和150°的角度

指定100mm的距离和270°的角度

取消极坐标代码

●用增量值指令角度, 用绝对值指令极径

G17 G90 G16;

G81 X100 Y30 Z-20 R -5 F200;

G91 Y120;

Y120;

G15 G80;

指定极坐标代码和选择XY平面, 设定工件坐标系的零点作为极坐标的原点

指定100mm的距离和30°的角度

指定100mm的距离和+120°的增量角度

指定100mm的距离和+120°的增量角度

取消极坐标代码

此外, 在用极坐标编程时, 应注意对当前坐标平面的设置。极坐标平面与当前坐标平面是相关的, 例如, G91下, 如果当前坐标平面为G17, 则以当前刀具位置的X,Y轴分量为原点。如果当前坐标平面为G18, 则以当前刀具位置的Z, X轴分量为原点。

G16 之后第一个孔循环命令的定位参数若没有进行指定，则系统以刀具当前所在的位置作为孔循环的默认定位参数。目前极坐标后第一条固定循环代码必须完整，否则，走刀不正确。

G16 之后，除孔循环外，刀具移动命令定位参数的参数数字与具体的平面选择模态有关。在使用 G15 代码取消极坐标后，紧跟移动代码时，则默认当前刀具所在位置为此移动代码的起始点。

4.2.15 平面内的缩放 G51/G50

格式:

G51 X_Y_Z_P_ (X.Y.Z: 比例缩放中心坐标值的绝对值代码,P: 各轴以相同的比例进行缩放)
 ... 缩放的加工程序段
G50 比例缩放取消
 或者 **G51 X_Y_Z_I_J_K_** (各轴分别以不同的比例 (I、J、K) 进行缩放)
 ... 缩放的加工程序段
G50 比例缩放取消

功能:

G51 使编程的形状以指定位置为中心，放大和缩小相同或不同的比例。需要指出的是，建议 G51 以单独的程序段进行指定（否则可能出现意想不到的状况，造成工件损坏和人员伤害），并以 G50 取消。

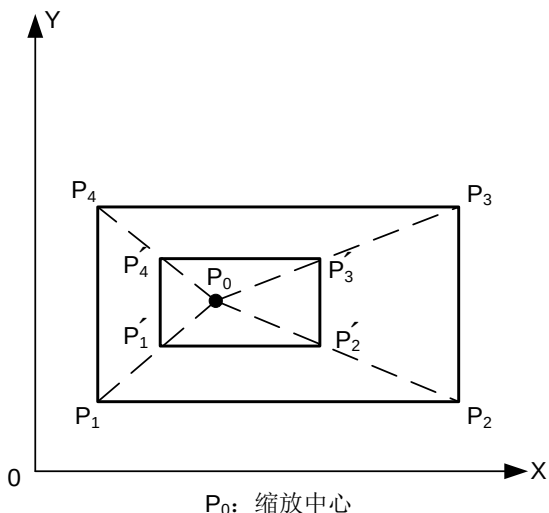


图 4-2-15-1 比例缩放 (P1P2P3P4→ P1' P2' P3' P4')

说明:

- 1、缩放中心: G51 可以带 3 个定位参数 X_Y_Z_，为可选参数。定位参数用以指定 G51 的缩放中心。如果不指定定位参数，系统将刀具当前位置设为比例缩放中心。不论当前定位方式为绝对方式还是增量方式，缩放中心都是以绝对定位方式指定。此外，在极坐标 G16 的方式下，G51 代码中的参数也是以直角坐标系表示的。

例: G17 G91 G54 G0 X10 Y10;
 G51 X40 Y40 P2; 增量方式，缩放中心仍然为 G54 坐标系下的绝对坐标 (40, 40)
 G1 Y90; 参数 Y 仍然采用增量方式

- 2、缩放比例: 不论当前为 G90 还是 G91 方式，缩放的比例总是以绝对方式表示。
 缩放比例除了在程序中指定外，还可以在参数中设定，数据参数 P330 设置各轴的缩放倍率，数据参数 P331~P333 分别对应第 1、第 2、第 3 轴的缩放倍率，若无缩放倍率代码，当位参数 N0: 47#6 设为 0 时，以数据参数 P330 设定值进行缩放；当位参数 N0: 47#6 设为 1 时，以数据参数 P331~P333 设定值进行缩放。
 如果指定参数 P 或 I、J、K 的参数值为负值，则相应轴进行镜像。
- 3、缩放设置: 位参数 N0: 60#5 设定是否使用缩放功能，位参数 N0: 47#3 设定第 1 轴缩放是否有效，位参数 N0: 47#4 设定第 2 轴缩放是否有效，位参数 N0: 47#5 设定第 3 轴轴缩放是否有效，位参数 N0: 47#6 设定各轴缩放倍率指定方式 (0: 各轴用 P 指令; 1: 各轴用 I、

J、K 指令)。

- 4、缩放取消：在使用 G50 代码取消比例缩放后，紧跟移动代码时，则取消坐标缩放，刀具所在位置为此移动代码的起始点。
- 5、缩放状态，不能指令返回参考点的 G 代码（G27~G30 等）和指令坐标系的 G 代码（G53~G59、G54P1~G54P50、G92 等）。若必须指定这些 G 代码，应在取消缩放功能后指定，否则系统报警。
- 6、即使对圆弧插补和各轴指定不同的缩放比例，刀具也不画出椭圆轨迹。
当各轴的缩放比不同，圆弧插补用半径 R 编程时，其插补的图形如图 4-2-15-2 所示（下例中，X 轴的比例为 2，Y 轴的比例为 1）。

```
G90 G0 X0 Y100;
G51 X0 Y0 Z0 I2 J1;
G02 X100 Y0 R100 F500;
上面的指令等效于下面的指令：
G90 G0 X0 Y100;
G02 X200 Y0 R200 F500;
```

半径 R 的比例按 I 或 J 中的较大者缩放。

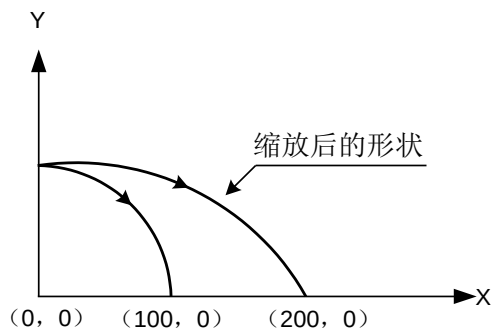


图 4-2-15-2 圆弧插补的缩放

当各轴的缩放比不同，圆弧插补用 I、J、K 编程时，若圆弧不成立系统将报警。

- 7、比例缩放对刀具偏置值无效，见图 4-2-15-3。

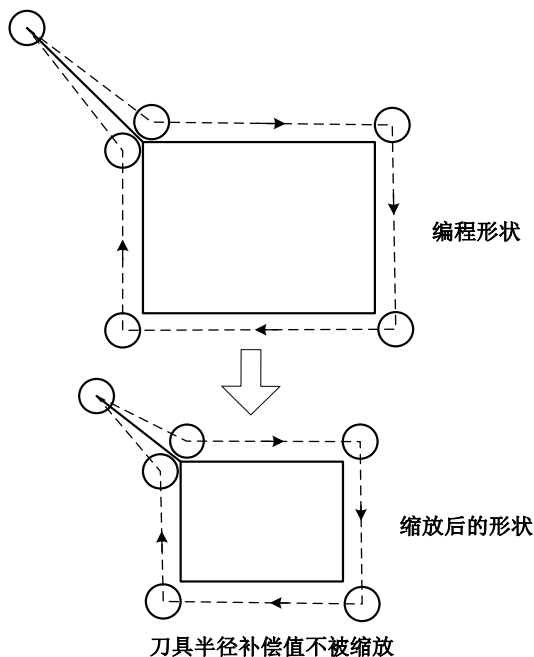


图 4-2-15-3 刀具半径补偿时的比例缩放

镜像程序举例:

主程序:

```
G00 G90;
M98 P9000;
G51 X50.0 Y50.0 I-1 J1;
M98 P9000;
G51 X50.0 Y50.0 I-1 J-1;
M98 P9000;
G51 X50.0 Y50.0 I1 J-1;
M98 P9000;
G50;
M30;
```

子程序:

```
O9000;
G00 G90 X60.0 Y60.0;
G01 X100.0 F100;
G01 Y100;
G01 X60.0 Y60.0;
M99;
```

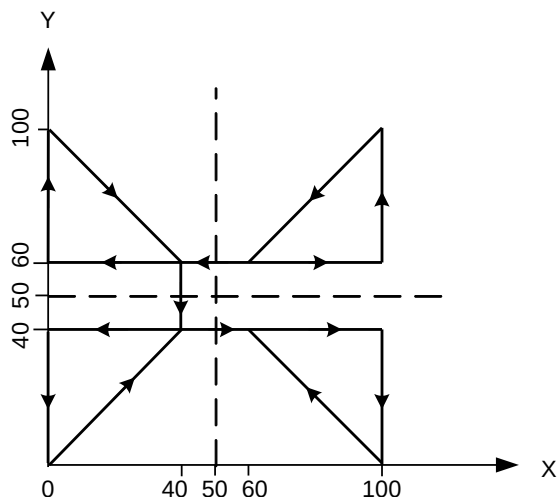


图 4-2-15-4

限制:

- 1、在固定循环中，Z 轴切入值 Q、Z 的深度、返回值 d、Z 轴首次切深距离 W 和快速下刀距离 V 的移动缩放无效。
- 2、手动运行时，移动距离不能用缩放功能增减。

注 1: 位置显示的是比例缩放后的坐标值。

注 2: 指定平面有一个轴执行镜像时其结果如下:

- 1) 圆弧代码..... 旋转方向反向。
- 2) 刀具半径补偿 C..... 偏置方向反向。
- 3) 坐标系旋转..... 旋转角反向。
- 4) 改变切削进给的方向。

4.2.16 坐标系旋转 G68/G69

对于加工工件由许多相同形状的图形组成时，可以利用坐标旋转功能进行编程，只需对图形单元进行子程序编程，然后通过旋转功能进行子程序调用。

格 式: G17 G68 X_ Y_ R_;

或 G18 G68 X_ Z_ R_;

或 G19 G68 Y_ Z_ R_;

G69;

G17~G19: 平面选择。

X_, Y_, Z_: 与指定的坐标平面 (G17, G18, G19) 相应的X_, Y_和Z_中的两个轴的绝对指令, 在G68后面指定旋转中心。

R_: 角度位移, 正值表示逆时针旋转。

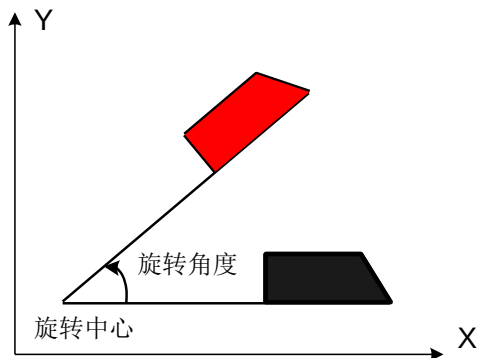


图 4-2-16-1

功 能: G68 使平面内编程的形状以指定中心为原点进行旋转。G69 用于取消坐标系旋转。

说 明:

- 1、G68 可以带 2 个定位参数, 为可选参数。定位参数用以指定旋转操作的中心。如果不指定旋转中心, 系统以当前刀具位置为旋转中心。定位参数与当前坐标平面相关, G17 下选择 X、Y; G18 下选择 Z、X; G19 下为 Y、Z。
- 2、当前定位方式为绝对方式时, 系统以指定点作为旋转中心。定位方式为相对方式时, 系统指定当前点为旋转中心。G68 还可以带一个命令参数 R, 其参数值为进行旋转的角度, 正值表示逆时针旋转。旋转角度单位为度。坐标旋转中无旋转角度代码时使用的旋转角度由数据参数 P329 设定。
- 3、在 G91 方式下, 系统以当前刀具位置为旋转中心; 旋转角度是否执行增量, 由位参数 NO:47#0 (坐标旋转的旋转角度, 0: 绝对代码, 1: G90/G91 代码) 进行设置。
- 4、系统处于旋转模态时, 不可进行平面选择操作, 否则出现报警。编制程序时应注意。
- 5、坐标系旋转方式中, 不能指令返回参考点的 G 代码 (G27~G30 等) 和指令坐标系的 G 代码 (G53~G59、G54P1~G54P50、G92 等)。若必须指定这些 G 代码, 应在取消旋转功能后指定, 否则系统报警。
- 6、坐标系旋转之后, 执行刀具半径补偿、刀具长度补偿、刀具偏置和其它补偿操作。
- 7、比例缩放方式 (G51) 中执行坐标系旋转代码, 旋转中心的坐标值也被缩放, 但是, 不缩放旋转角, 当发出移动代码时, 比例缩放首先执行, 然后坐标旋转。

例1: 旋转:

```
G92 X-50 Y-50 G69 G17;
G68 X-50Y-50 R60;
G90 G01 X0 Y0 F200;
G91 X100;
G02 Y100 R100;
G3 X-100 I-50 J-50;
G01 Y-100;
G69;
M30;
```

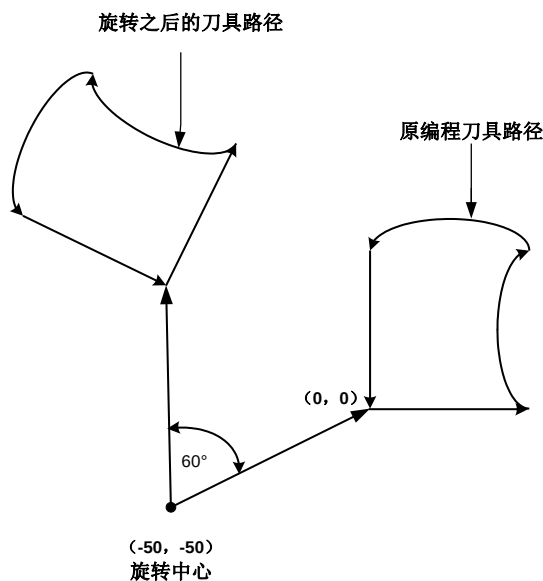


图 4-2-16-2

例2: 比例缩放加旋转:
 G51 X300 Y150 P0.5;
 G68 X200 Y100 R45;
 G01 G90 X400 Y100;
 G91 Y100;
 X-200;
 Y-100;
 X200;
 G69 G50;
 M30;

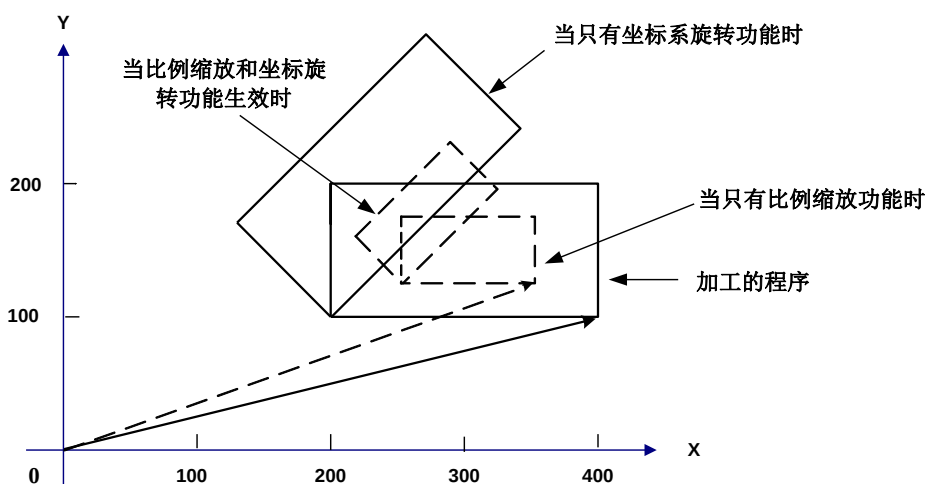


图 4-2-16-3

例3: 重复使用G68
 根据程序 (主程序)
 G92 X0 Y0 Z20 G69 G17;
 M3 S1000;
 G0 Z2;
 G42 D01;

(刀偏设置)


```

M98 P2100(P02100);      (子程序调用)
M98 P2200L7;            (调用 7 次)
G40;
G0 G90 Z20;
X0Y0;
M30;
子程序 2200
O2200
G91
G68 X0 Y0 R45.0;        (相对旋转角)
G90;
M98 P2100;              (子程序 O2200 调用子程序 O2100)
M99;
子程序 2100
O2100 G90 G0 X0 Y-20;    (右刀补方式建立)
G01Z-2 F200;
X8.284;
X14.142 Y-14.142;
M99;

```

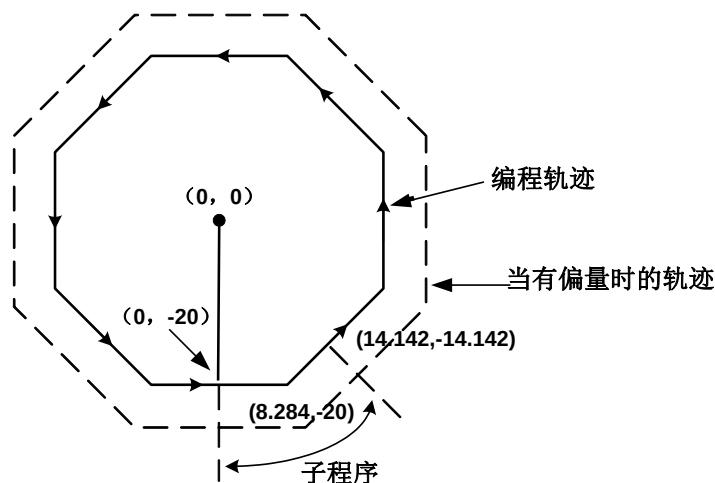


图 4-2-16-4

4.2.17 跳转功能 G31

格式: G31 X_Y_Z_

功能: 在 G31 代码之后, 像 G01 一样可以指令直线插补, 在该代码执行期间, 如果输入一个外部跳转信号, 则中断代码的执行, 转而执行下个程序段。当不编程加工终点, 而是用来自机床的信号指定加工终点时, 使用跳转功能。例如用于磨削。跳转功能还用于测量工件的尺寸。

说明:

- 1、G31 为非模态 G 代码, 仅在指定的程序段中有效。
- 2、在应用刀具半径补偿时, 如果发出 G31 代码, 则显示报警, 在 G31 代码之前应取消刀具半径补偿。

例:

G31 的下个程序段是增量值指令的单轴移动, 如图4-2-17-1所示。

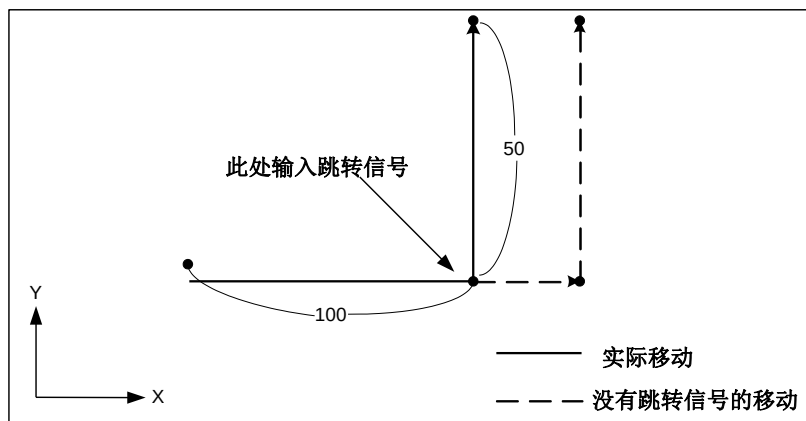


图4-2-17-1 下个程序段是增量值指令的单轴移动

G31 的下个程序段是绝对值指令单轴移动，如图4-2-17-2所示。

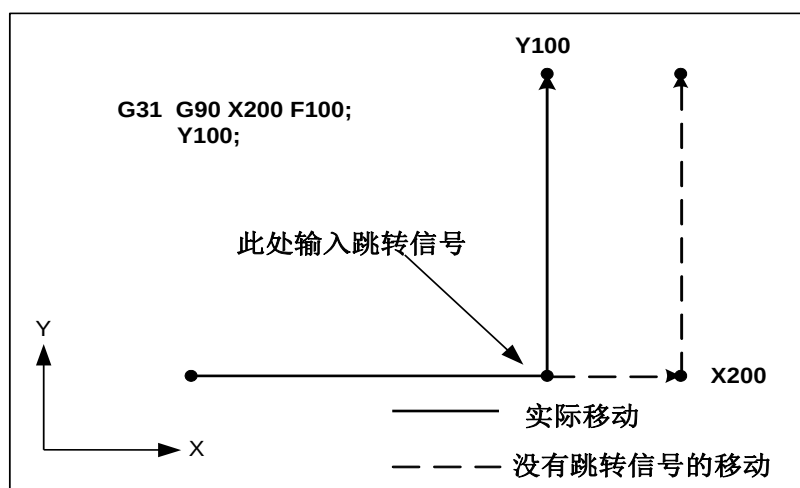


图4-2-17-2 下个程序段是绝对值指令的单轴移动

G31 的下个程序段是绝对值指令的 2 轴移动，如图4-2-17-3 所示：

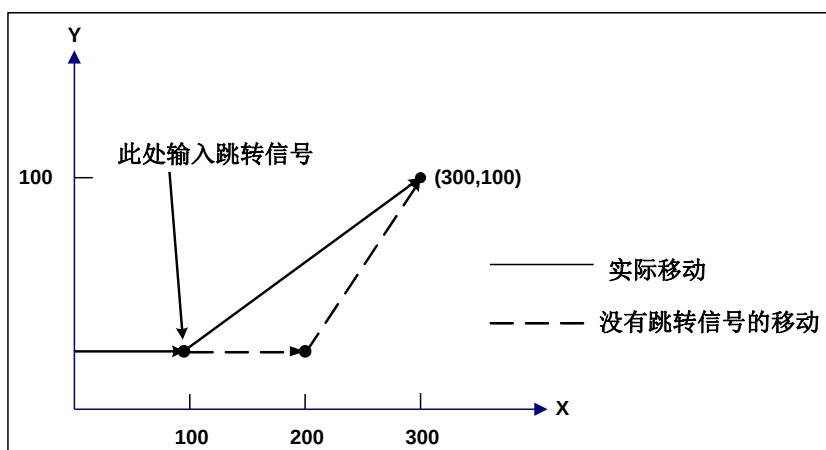


图4-2-17-3 下个程序段是绝对值指令的 2 轴移动

注：可以通过位参数 NO: 04#7（跳转信号 SKIP，（0：为 1，1：为 0）时作为信号输入）进行设置。

4.2.18 英制/公制转换 G20/G21

- 格 式: G20: 英制输入
G21: 公制输入
- 功 能: 可以实现程序输入英制/公制转换。
- 说 明: 英制/公制转换以后, 改变下面值的单位:
由 F 代码指令的进给速度、位置代码、工件零点偏移值、刀具补偿值、手摇脉冲发生器的刻度单位、在增量进给中的移动距离。
当电源接通时 G 代码与电源断开之前的状态相同。
- 注 意: 1、英制切换到公制或相反时, 刀具补偿值必须根据最小输入增量单位预先设定。
2、英制切换到公制或相反时, 对第 1 个 G28 代码从中间点的运行与手动返回参考点相同。
3、最小输入增量单位和最小命令增量单位不同时, 最大误差是最小命令单位的一半, 这个误差不积累。
4、可以通过位参数 N0: 00#2 来设定程序输入英制/公制。
5、必须在单独的程序段内指定 G20 或者 G21。

4.2.19 任意角度倒角/拐角圆弧

- 格式: , L_: 倒角
, R_: 拐角圆弧过渡
- 功 能: 上面的代码加在直线插补 (G01) 或圆弧插补 (G02、G03) 程序段末尾时, 加工中自动在拐角外加上倒角或过渡圆弧。倒角或拐角圆弧过渡的程序段可以连续的指定。
- 说 明: 1、倒角是在 L 之后, 指定从虚拟拐点到拐角起点和终点的距离, 虚拟拐点是假定不执行倒角的话, 实际存在的拐角点。如图 4-2-19-1 所示。

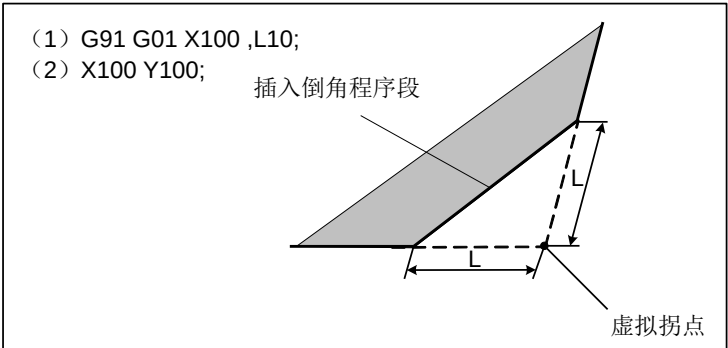


图 4-2-19-1

- 2、拐角圆弧过渡在 R 之后, 指定拐角圆弧的半径, 如图 4-2-19-2 所示。

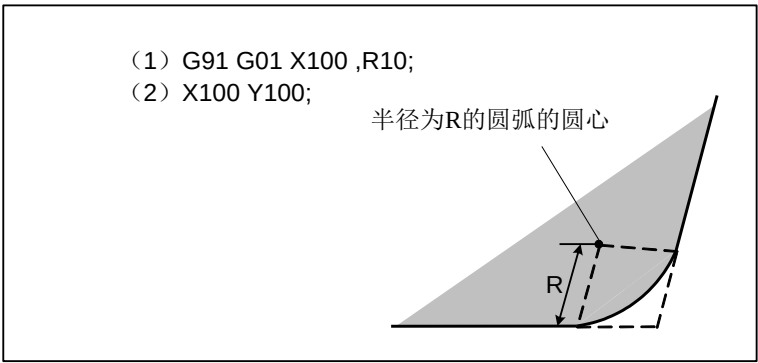


图 4-2-19-2

限制:

- 1、倒角和拐角圆弧只能在指定的平面内执行，平行轴不能执行这些功能。
- 2、如果插入的倒角或圆弧过渡的程序段引起刀具超过原插补移动的范围，则报警。
- 3、拐角圆弧过渡不能在螺纹加工程序段中指定。
- 4、指令倒角值和拐角值为负时，系统取其绝对值。

4.3 参考点 G 代码

参考点是机床上一个固定点，用参考点返回功能，刀具可以很容易地移动到该位置。

对于参考点，有三种代码操作方式，如图4-3-1通过G28，可以使刀具经过中间点，沿着代码中的指定轴，自动地移动到参考点；通过G29，可以使刀具从参考点，经过中间点，沿着代码中的指定轴，自动地移动到指定点。

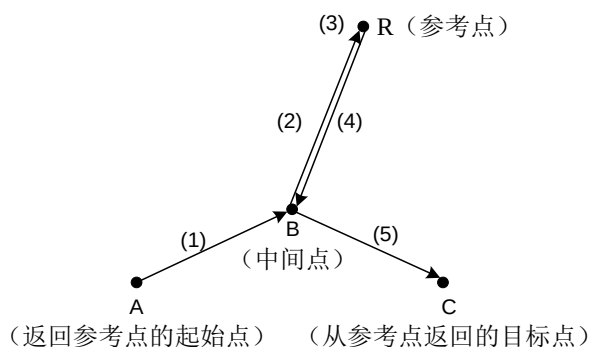


图 4-3-1

4.3.1 返回参考点 G28

格式: **G28 X_Y_Z_**

功能: G28 代码用于执行通过中间点返回参考点（机床上某一特定位置）的操作。

说明:

中间点:

中间点是通过G28中的代码参数来指定，可以用绝对值代码或增量值代码来表示。在执行这个程序段时，还存储了代码轴的中间点的坐标值，以供G29（从参考点返回）代码使用。

注意:

中间点的坐标是储存在CNC中的，但每次只存储G28指令的轴的坐标值，而对于没有指令的其它轴，则是用以前G28指令过的坐标值。因此，用户使用G28指令时，如果对目前系统中默认的中点，不清楚时，最好对各个轴均进行指定。请结合下例中的N5程序段来考虑。

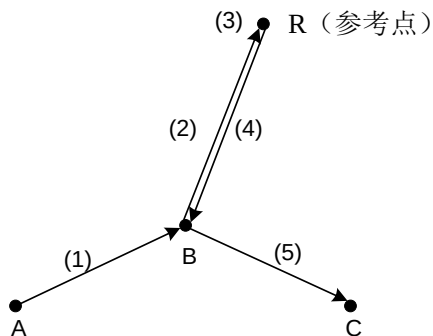


图 4-3-1-1

1、G28 程序段的动作可分解成如下（参见图 4-3-1-1）：

(1) 以快速移动速度从当前位置定位到指令轴的中间点位置(A 点→B 点)。

(2) 以快速移动速度从中间点定位到参考点(B 点→R 点)。

2、G28 为非模态代码，只对当前段有效。

3、支持单轴或多轴的组合返回参考点，在进行工件坐标变换时，中间点的坐标保存在 CNC 中。

例：

N1 G90 G54 X0 Y10;

N2 G28 X40 ;

设定X轴上的中间点为G54工件坐标系下的X40，经点（40，10）返回参考点，即X轴单独返回参考点。

N3 G29 X30 ;

从参考点经点（40，10）返回到点(30，10)，即X轴单独回到目标点。

N4 G01 X20;

N5 G28 Y60 ;

中间点Y60。

N6 G55;

工件坐标系变换，则中间点由G54工件坐标系下的点(40，60)更换为G55工件坐标系下的点(40，60)。

N7 G29 X60 Y20;

从参考点经G55工件坐标系下的中间点(40，60)，返回到点(60，20)。

G28会自动取消刀补。但这个代码一般是在自动换刀时使用(即返回参考点后，在参考点换刀)，所以使用这个代码时，原则上要先取消刀具半径补偿和刀具长度补偿。第1参考点设置见数参 P45~P49。

4.3.2 返回 2、3、4 参考点 G30

在机床坐标系中设定 4 个参考点，但在没有绝对位置检测器的系统中，只有在执行过自动返回参考（G28）或手动返回参考点之后，方可使用返回第 2、3、4 参考点功能。

格式：

G30 P2 X_ Y_ Z_; 返回第 2 参考点（P2 可以省略）

G30 P3 X_ Y_ Z_; 返回第 3 参考点

G30 P4 X_ Y_ Z_; 返回第 4 参考点

功能：G30 执行通过 G30 中指定的中间点返回到指定参考点的操作。

说明：

1、X_ Y_ Z_；指定中间位置的代码（绝对值/增量值代码）

2、G30 代码设置与限制与 G28 一致，第 2、3、4 参考点设置见数据参数 P50~P63。

3、G30 代码也可同 G29（从参考点返回）代码一起使用，设置与限制与 G28 一致。

4.3.3 从参考点自动返回 G29

格式：**G29 X_ Y_ Z_**

功能：G29 执行从参考点（或当前点）经 G28、G30 中指令的中间点返回到指定点的操作。

说明：

1、G29 程序段的动作可分解成如下步骤(参见图 4-3-1-1)：

(1) 以快速移动的速度从参考点（或当前点）定位到G28、G30中定义的中间点(R点→B点)。

(2) 以快速移动速度从新的中间点定位到指令的点 (B 点→C 点)。

2、G29 为非模态信息，只对当前段有效。在一般情况下在 G28、G30 代码后，应立即指定从参考点返回代码。

3、G29代码格式中的可选参数X Y和Z，用于指定从参考点返回的目标点(即图4-3-1-1中的C点)，可以用绝对值代码或增量值代码来表示。对增量值编程，代码值指定离开中间点的增量值。当对某些轴没有指定时，则表示此轴相对中间点没有移动量。G29后只跟一个轴的指令则为单轴返回，其余轴将不动作。

例：

G90 G0 X10 Y10;

G91 G28 X20 Y20;

经中间点（30，30）返回参考点

G29 X30;

经中间点(30，30)从参考点返回(60，30)，注意是在增量编程方式，

X 轴向的分量应为 60。

G29 指令的中间点是通过 G28、G30 代码来赋值的。对于中间点的定义，规范，以及系统默认情况，请详见 G28 代码中的说明。

4.3.4 返回参考点检测 G27

格 式: **G27 X_Y_Z_**

功 能: G27 执行返回参考点检测，X_Y_Z_指定参考点的代码。

说 明:

- 1、G27 代码，刀具以快速移动速度定位。如果刀具到达参考点，返回参考点信号导通；如果刀具到达的位置不是参考点，则显示报警。
- 2、机床锁住状态，即使指定 G27 代码,刀具已经自动地返回到参考点，返回完成信号也不导通。
- 3、偏置方式中用 G27 指令刀具到达的位置是加上偏置值获得的位置，因此，如果加上偏置值的位置不是参考位置，信号不导通，显示报警。通常在使用 G27 代码前应取消刀具偏置。
- 4、G27 指定的 X、Y、Z 坐标点位置为机床坐标系下的位置。

4.4 刀具补偿 G 代码

4.4.1 刀具长度补偿 G43、G44、G49

功 能:

G43 指定刀具长度的正向补偿。

G44 指定刀具长度的反向补偿。

G49 取消刀具长度补偿。

格 式:

系统支持 A/B 两种刀具长度偏置方法，用位参 **N0: 39#0** 设置刀具长度偏置方式。

方式 A:

G43 }
G44 } Z_H_;

方式 B:

G17 G43 Z_H_;

G17 G44 Z_H_;

G18 G43 Y_H_;

G18 G44 Y_H_;

G19 G43 X_H_;

G19 G44 X_H_;

刀具长度偏置方式取消: G49 或 H0。

说 明:

上述代码的作用是将指定轴指令终点位置再移动一个偏移量。把编程时假想的刀具长度值（通常设定为第一把刀）和实际加工时使用刀具长度值之差预先设定在偏置存储器中，因此不需要变更程序，只需要改变刀具长度补偿值就可以使用不同长度的刀具加工零件。

G43, G44 指定不同的偏移方向，用 H 代码指定偏移号。

1、 偏移方向

G43: 正向偏移（最常用的偏移方式）

G44: 负向偏移

无论是绝对值代码，还是增量值代码，在 G43 时，把程序中指定轴移动指令终点坐标值加上用 H 代码指定的偏移量(设定在偏置存储器中)；G44 时，减去 H 代码指定的偏移量，然

后把其计算结果的坐标值作为终点坐标值。

G43, G44 是模态 G 代码, 在遇到同组其他 G 代码之前均有效。

2、偏置量的指定

由 H 代码指定长度偏置号, 该偏置号对应的偏置量与程序中 Z 轴移动代码值相加或相减, 形成新的 Z 轴移动代码。根据需要偏置号可以指定 H00~H255。

偏置量设定的范围如下:

表4-4-1-1

	范围
补偿量 H (毫米输入)	-999.999 mm~+999.999mm
补偿量 H (英寸输入)	-39.3700 inch~+39.3700 inch

偏置号 00, 即 H00 对应的偏置量是 0。H00 对应的偏置量在系统中不能设定。

注意: 当由于偏置号改变而导致偏置量改变时, 只是用新的偏置量直接替换旧的偏置量, 而不是新的偏置量与旧的补偿量相加。例如:

H01.....偏置量20

H02.....偏置量30

G90 G43 Z100 H01; Z走到120

G90 G43 Z100 H02; Z走到130

3、偏置号的有效顺序

一旦长度偏置模态建立, 当前偏置号立即生效, 而当偏置号改变时, 新的偏置值将立即替换旧的偏置值。例如:

Oxxxxx;

G43 Z10 H01; (1) 偏置号 H01 生效

G44 Z20 H02; (2) 偏置号 H02 生效

Z30 H03; (3) 偏置号 H03 生效

G49; (4) 在该段终点取消刀偏

M30;

4、取消刀具长度补偿

用 G49 或者 H00 取消刀具补偿。在指令 G49 之后, 系统立即取消刀具长度补偿; 在指令 H00 之后, 必须编写补偿轴地址或补偿指令, 否则不能取消刀具长度补偿。

注意: 1) 刀具长度偏置B方式沿两个两个以上轴执行之后, 用G49取消所有轴的偏置, 而用H00仅取消垂直于指定平面的轴的偏置。

2) 长度补偿的建立和取消建议追加Z轴移动代码, 否则会当前点建立和取消长度补偿, 因此, 使用G49时请确定Z轴处在安全高度, 防止撞刀或损坏工件。

5、刀具长度补偿的具体实例

a) 刀具长度补偿(加工#1, #2, #3孔)

b) H01= 偏移量-4

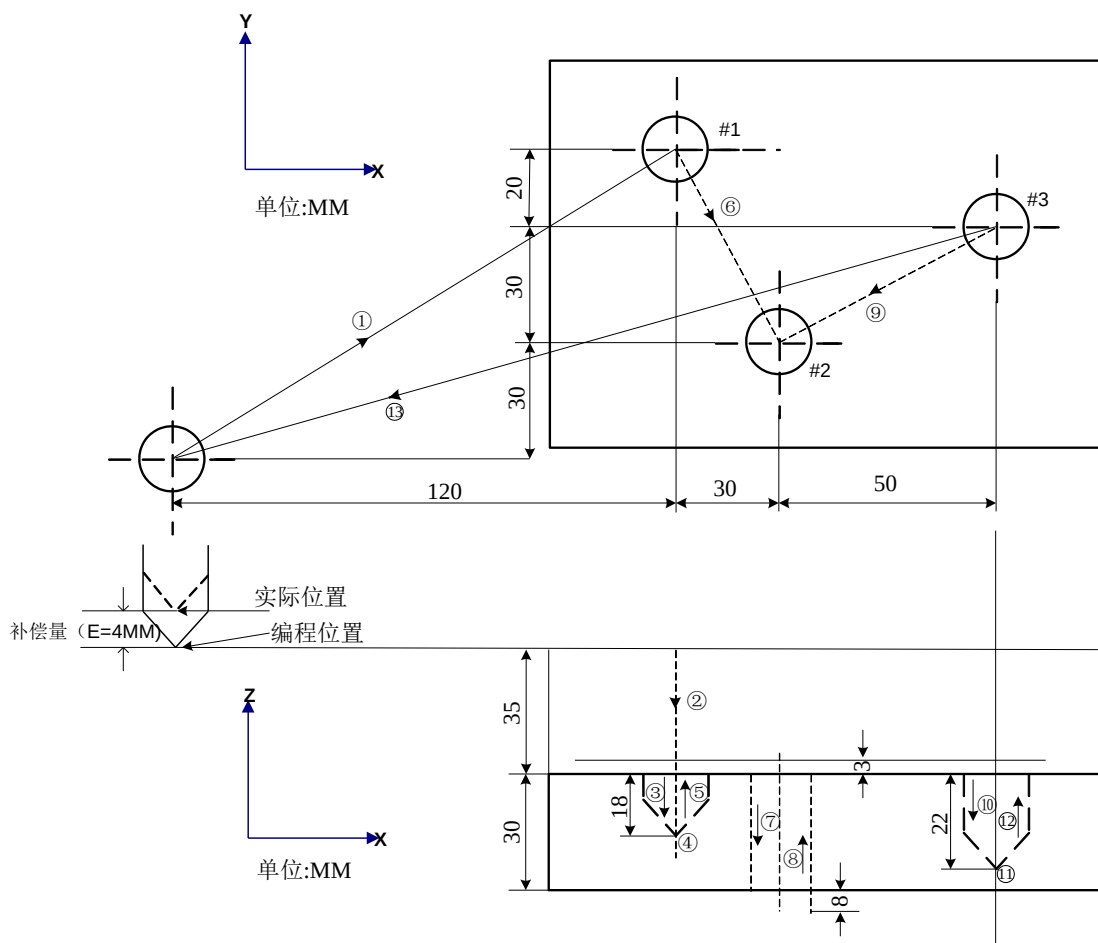


图4-4-1-1

```

N1 G91 G00 X120 Y80; ..... (1)
N2 G43 Z-32 H01; ..... (2)
N3 G01 Z-21 F200; ..... (3)
N4 G04 P2000; ..... (4)
N5 G00 Z21; ..... (5)
N6 X30 Y-50; ..... (6)
N7 G01 Z-41 F200; ..... (7)
N8 G00 Z41; ..... (8)
N9 X50 Y30; ..... (9)
N10 G01 Z-25 F100; ..... (10)
N11 G04 P2000; ..... (11)
N12 G00 Z57 H00; ..... (12)
N13 X-200 Y-60; ..... (13)
N14 M30;
    
```

4.4.2 刀具半径补偿 G40/G41/G42

代码格式:

$$\begin{cases} \text{G41 D_X_Y_;} \\ \text{G42 D_X_Y_;} \\ \text{G40 X_Y_;} \end{cases}$$

功 能:

G41 指定刀具移动方向的左侧补偿。

G42 指定刀具移动方向的右侧补偿。

G40 取消刀具半径补偿。

说明:

1、 刀具半径补偿功能

如图 4-4-2-1 所示, 用半径为 R 的刀具切削工件 A, 刀具中心路径为图中 B, 路径 B 距离 A 为 R 。刀具偏移工件 A 半径的距离称为补偿。

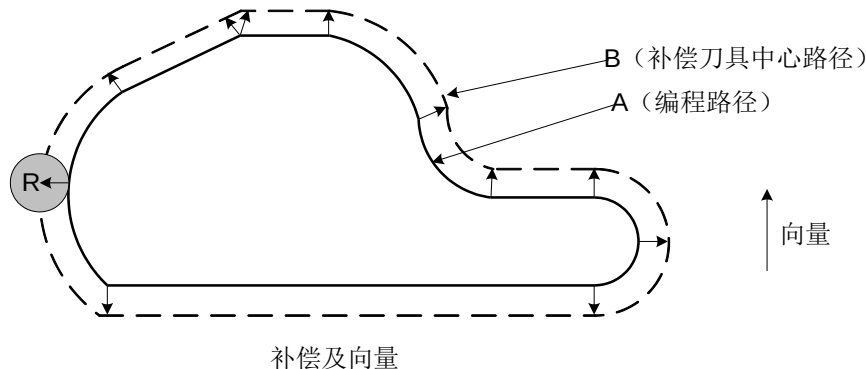


图 4-4-2-1

编程人员用刀具半径补偿模式编制加工程序, 加工中, 测定刀具直径并录入 CNC 的存储器, 刀具路径变成补偿路径 B。

2、 补偿量 (D 值)

由 D 代码指定半径偏置号, 与该偏置号对应的偏置量与程序中的移动代码值相加或相减, 形成新的移动代码。根据需要偏置号可以指定 D00~D255。由位参数 N0: 40#7 选择半径补偿量是以直径值还是半径值进行设定。

用 LCD/MDI 面板, 可把偏置号对应的偏置量事先设定在偏置存储器中。

补偿量的设定范围见表 4-4-2-1。

表 4-4-2-1

	范围
补偿量 D (毫米输入)	-999.999mm~+999.999mm
补偿量 D (英寸输入)	-39.3700 inch~+39.3700 inch

注意: D00 的补偿量系统默认为 0, 用户不能设置也不能修改。

补偿平面的变更必须在取消补偿模式后进行。没有取消补偿模式时改变补偿平面系统将报警。

3、 平面选择及向量

补偿计算是在由 G17, G18, G19 所选择的平面内执行。这个平面称为补偿平面。例如, 当选择 XY 平面时, 在程序中用(X, Y)执行补偿计算和向量计算。不在补偿平面的轴的坐标值不受补偿影响。

在同时进行三轴控制时, 只对投影在补偿平面的刀具路径作补偿。

补偿平面的变更必须在取消补偿模式后进行。

表 4-4-2-2

G 代码	补偿平面
G17	X - Y 平面
G18	Z - X 平面
G19	Y - Z 平面

4、G40、G41 及 G42

用 G40, G41, G42 指令刀具半径补偿向量的取消及执行。它们与 G00, G01, 代码组合, 定义一个模式确定补偿向量的值、方向。

表 4-4-2-3

G 代码	功 能
G40	刀具半径补偿取消
G41	刀具半径左补偿
G42	刀具半径右补偿

5、刀具半径补偿方式中的 G53、G28、G30 代码

刀具半径补偿方式中指定 G53、G28 或 G30 代码时, 刀具半径偏置轴的偏置矢量在移动到指定位置时取消 (其中 G53 移动到指令位置时取消, G28、G30 则移动到参考点时取消), 并且除了刀具半径偏置轴以外的轴不取消。当 G53 与 G41//G42 同段时, 所有轴在移动到指令位置时取消半径补偿; 当 G28 或 G30 与 G41//G42 同段时, 所有轴在移动到参考点时取消半径补偿。取消的刀具半径补偿矢量将在被缓存的下一个补偿平面程序段恢复。

注: 在补偿模式中, 可以由位参数 NO: 40#2 选择指定 G28、G30 代码移动到中间点时, 补偿是否会暂时取消。

取消刀具半径补偿(G40)

在 G00, G01 状态, 利用下面代码, G40 X__ Y__;

从起点的旧矢量向着终点进行直线运动。G00 方式下, 各轴向终点进行快速运动。使用此代码, 使系统从刀具补偿状态进入到取消刀具补偿状态。

如果只是 G40 ; 没指令 X__ Y__ 时, 刀具不作运动。

刀具半径补偿左(G41)

1) G00、G01 时

G41 X__ Y__ D__; 代码在程序段终点, 形成一个与 (X, Y) 的方向垂直的新矢量, 刀具从起点处旧矢量的尖端向新矢量的尖端移动。

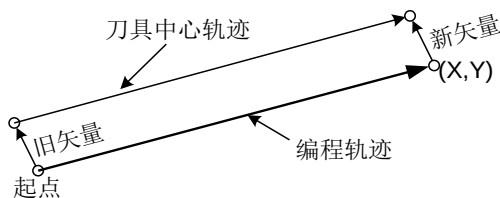


图 4-4-2-2

旧矢量为零时, 利用该代码, 使刀具从取消刀具偏置状态进入刀具半径补偿状态。此时, 由 D 代码指定偏移值。

2) G02、G03 时

G41.....;

.....

.....

G02 /G03 X__ Y__ R__;

根据上述程序可以做出新矢量, 它位于圆弧中心和终点的连线上, 从圆弧前进方向看, 指向左方 (或右方), 刀具中心从圆弧的旧矢量尖端向着新矢量尖端沿着圆弧移动。但前提是旧矢量已正确地做出来了。

偏移矢量是从起点或终点指向圆弧中心或者背离中心的。

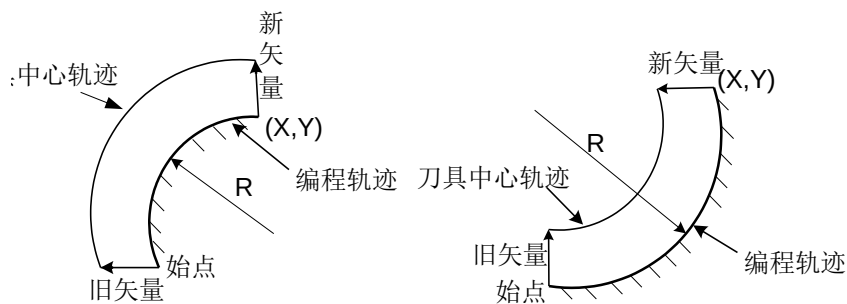


图 4-4-2-3

刀具半径补偿右(G42)

G42 与 G41 刚好相反, 沿着刀具前进方向, 刀具在工件的右侧进行偏移。也就是说用 G42 做出的矢量方向恰好和 G41 做出的矢量方向相反。除了矢量方向相反之外, 偏移方法与 G41 完全相同。

1) G00、G01 时

G42 X__ Y__ D__ ;

G42 X__ Y__ ;

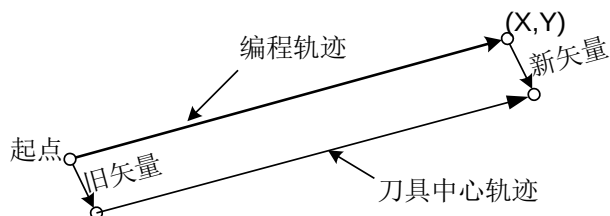


图 4-4-2-4

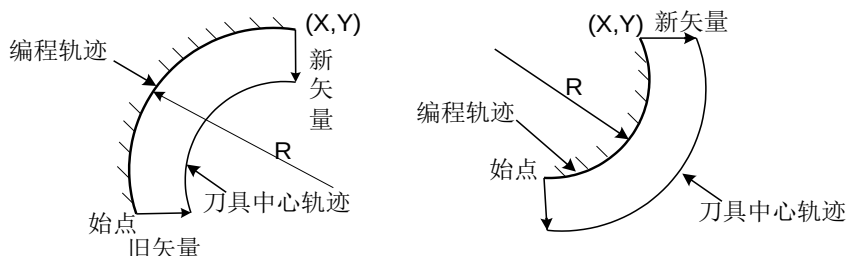
2) G02、G03 时

图 4-4-2-5

6、有关偏移的一般注意事项:**(A) 偏移号的指定**

G41、G42、G40 为模态代码, 偏移号是用 D 代码指定的。可在偏移取消状态变到刀具半径补偿状态之前的任何地方指定。

(B) 关于从取消偏移状态进入刀具半径补偿状态

从取消偏移状态进入刀具半径补偿状态时的移动代码必须是定位(G00) 或直线插补(G01), 不能用圆弧插补(G02, G03)。

(C) 刀具半径补偿左和右的转换

偏移方向从左变到右, 或者从右变到左时, 一般都是经过偏移取消状态。但是定位(G00) 或者直线插补(G01)可以不经由偏移取消状态, 直接转换。此时的刀具轨迹如图 4-4-2-6 所示:

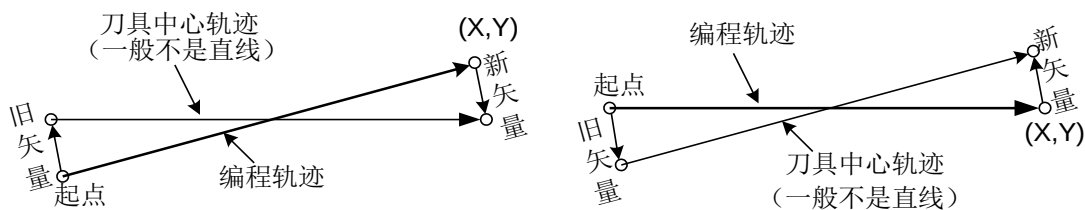


图 4-4-2-6

G1G41 D__X__Y__;

G42 D__X__Y__;

.....

.....

G1G42 D__X__Y__;

G41 D__X__Y__;

(D) 偏移量的变更

偏移量的改变一般是在偏移取消状态，在换刀时进行，但对于定位(G00) 和直线插补来说在偏移状态中也可进行，其情况如图 4-4-2-7 所示。

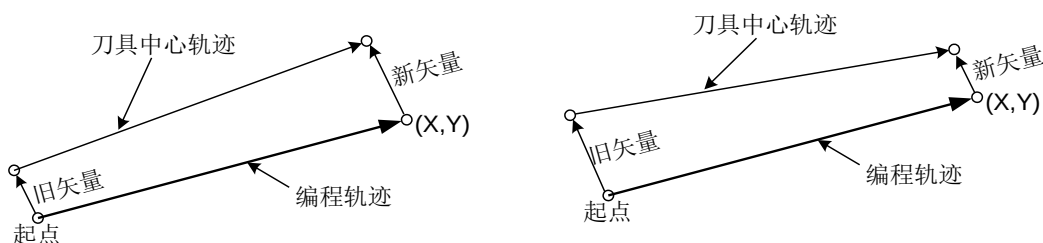


图 4-4-2-7 偏移量的变更

(E) 偏移量的正负和刀具中心轨迹

如果把偏移量设为负值时，则加工出的工件相当于把程序单上 G41 与 G42 全部变换时的情况，因此，沿着工件外侧切削的变成沿着工件内侧切削，原来沿着工件内侧加工的，变成沿着外侧加工。

如下图中一般编程时，假设偏移量为正值：

当刀具轨迹编程如图(A)图所示时，如果把偏移量设为负的，那么刀具运行轨迹就如图 4-4-2-8 的图(B)所示；类似的，当刀具轨迹编程如图 4-4-2-8 的(B)图所示时，如果把偏移量设为负的，那么刀具运行轨迹就如图 4-4-2-8 的(A)所示。

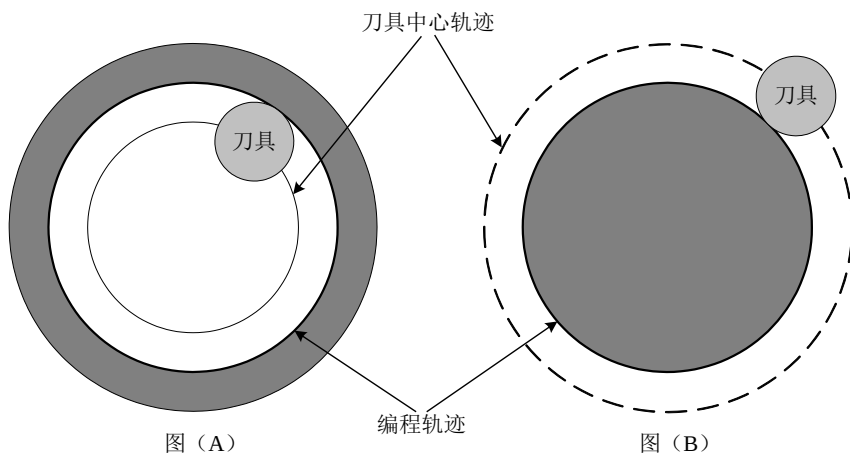


图 4-4-2-8

一般带有尖角的图形是常见的(带有尖角圆弧插补的图形)。但是偏移量设为负值后，不能加工零件的内侧圆形。切削某角内侧尖角时，在那儿插入适当半径的圆弧，圆滑过渡后，才能切削。

左补偿还是右补偿要看补偿方向是在刀具相对工件（认为工件不动）运动方向的左侧还是右侧。G41 或 G42 使系统进入补偿模式，G40 使系统取消补偿模式。

补偿程序示例如下：

程序段 (1) 称为起动，在该段 G41 代码使补偿取消模式变为补偿模式。在本段的终点，刀具中心用刀具半径垂直于下一段程序路径（从 P1 至 P2）方向补偿。刀具补偿量用 D07 指定，即补偿号码设为 7，G41 表示刀具路径左补偿。

补偿开始后，当工件形状编成如 P1→P2……P9→P10→P11，刀具路径补偿自动执行。

刀具路径补偿的程序示例

G92 X0 Y0 Z0;

(1) N1 G90 G17 G0 G41 D7 X250 Y550; （补偿量必须用补偿号码预先设定）

(2) N2 G1 Y900 F150;

(3) N3 X450;

(4) N4 G3 X500 Y1150 R650;

(5) N5 G2 X900 R-250;

(6) N6 G3 X950 Y900 R650;

(7) N7 G1 X1150;

(8) N8 Y550;

(9) N9 X700 Y650;

(10) N10 X250 Y550;

(11) N11 G0 G40 X0 Y0;

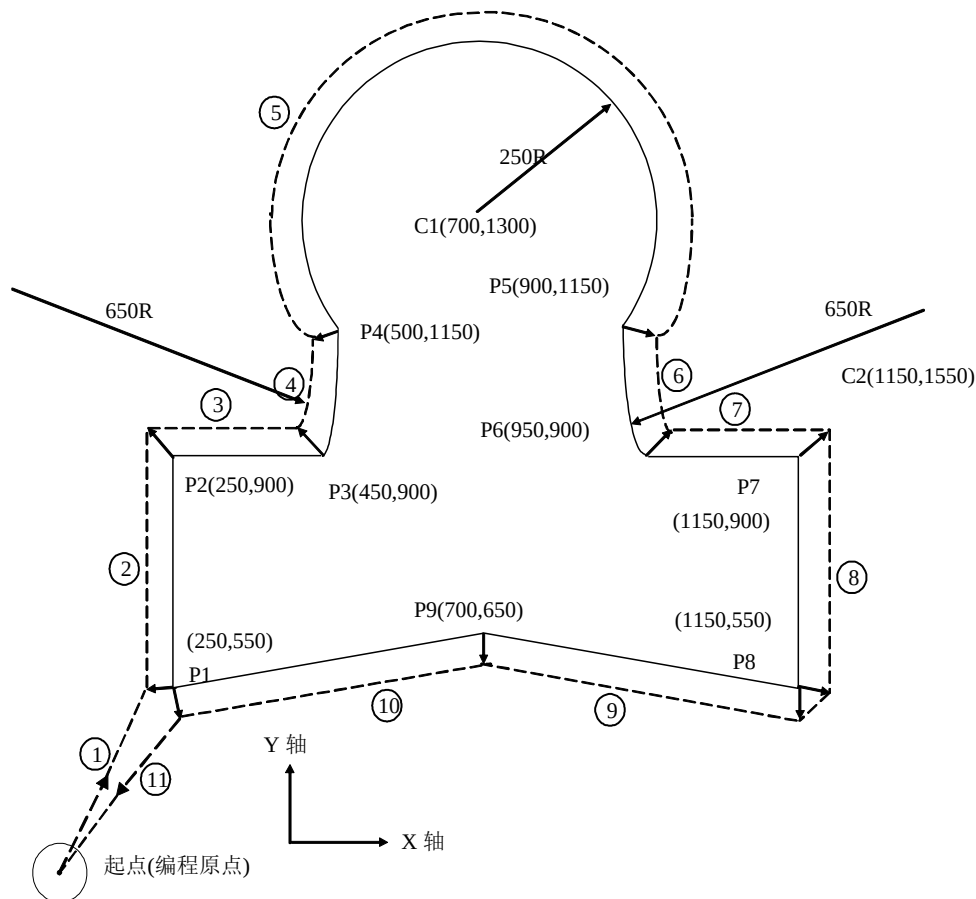


图 4-4-2-9

4.4.3 刀具半径补偿的详细说明

概念：内侧和外侧：当两段程序代码建立的刀具轨迹的夹角超过180°时称该轨迹为内侧，当夹角在0° 和 180°之间时称为外侧。

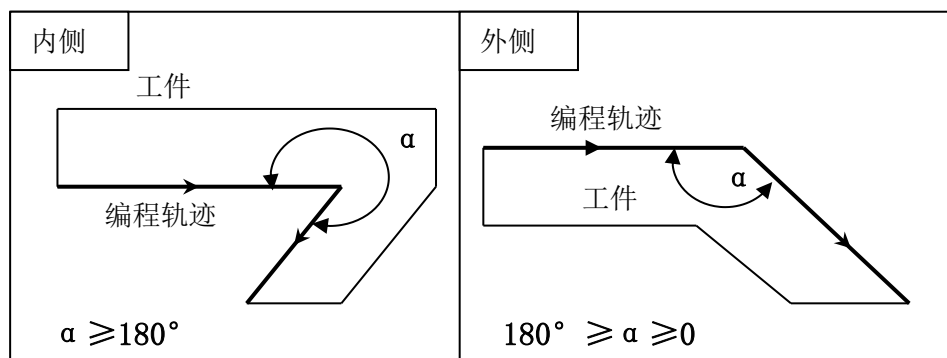


图 4-4-3-1

符号的意义:

在后面图中使用下面的符号:

- S表示在这个位置单程序段执行1次;
- SS表示在这个位置单程序段执行2次;
- SSS表示在这个位置单程序段执行3次;
- L表示刀具沿直线移动;
- C表示刀具沿圆弧移动;
- r表示刀具半径补偿值;
- 交点是两段编程轨迹在它们由r偏置之后彼此相交的位置;
- O表示刀具中心。

1. 起刀时的刀具移动 从偏置取消方式变为偏置方式时, 刀具移动如下图所示(起刀):

(a) 沿着拐角的内侧移动 ($\alpha \geq 180^\circ$)	
直线—直线	直线—圆弧
(b) 沿着拐角为钝角的外侧移动 ($180^\circ > \alpha \geq 90^\circ$)	
刀具路径在补偿开始或取消时的动作有 A 型和 B 型 2 种, 由位参数 NO: 40#0 选择:	
A 直线—直线 开始位置	直线—圆弧 开始位置

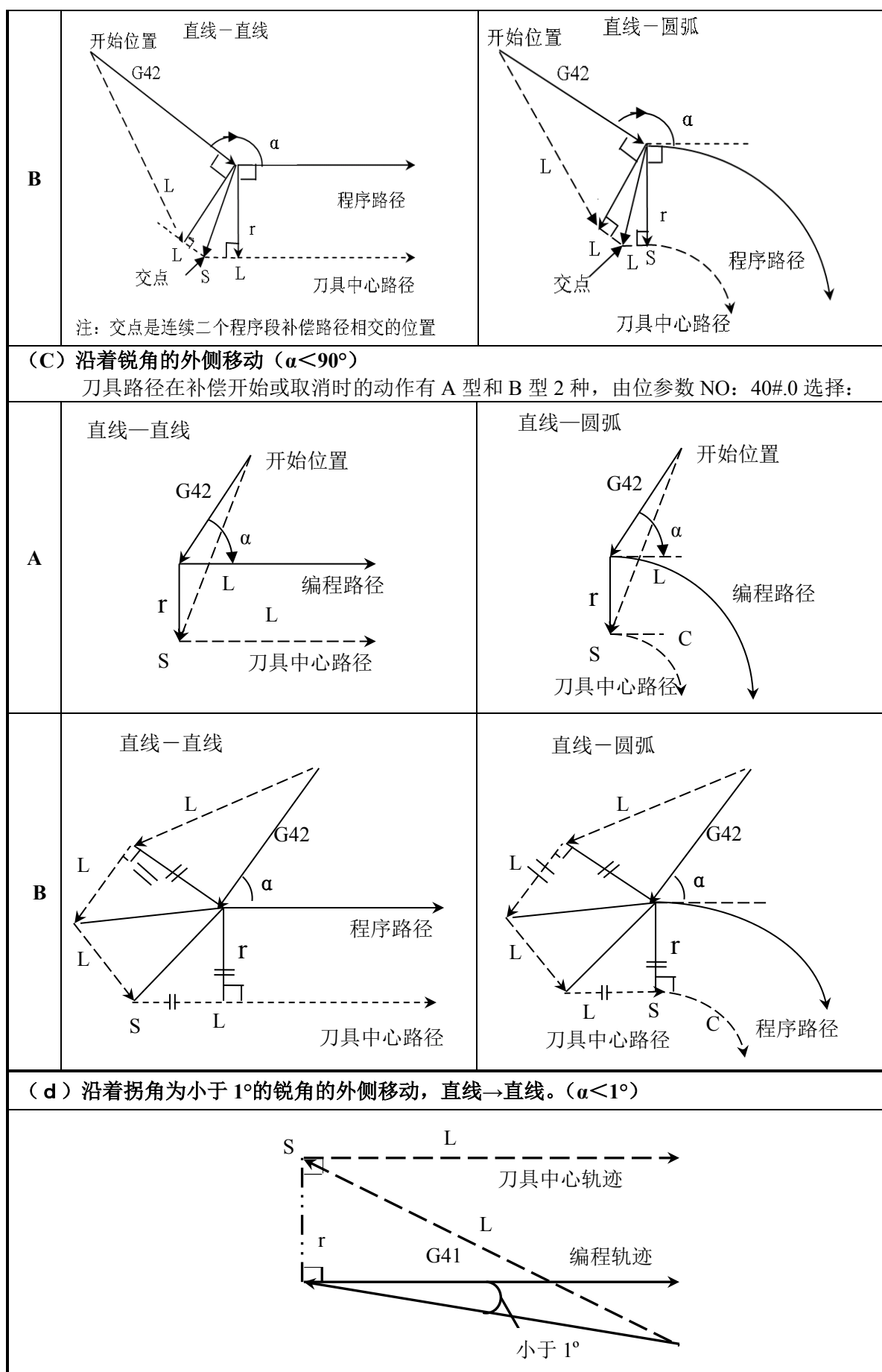


图4-4-3-2

2. 偏置方式中的刀具移动

在补偿模式执行中不可变更补偿平面，否则会产生报警，同时刀具停止。在偏置方式中，刀具的移动如下图所示：

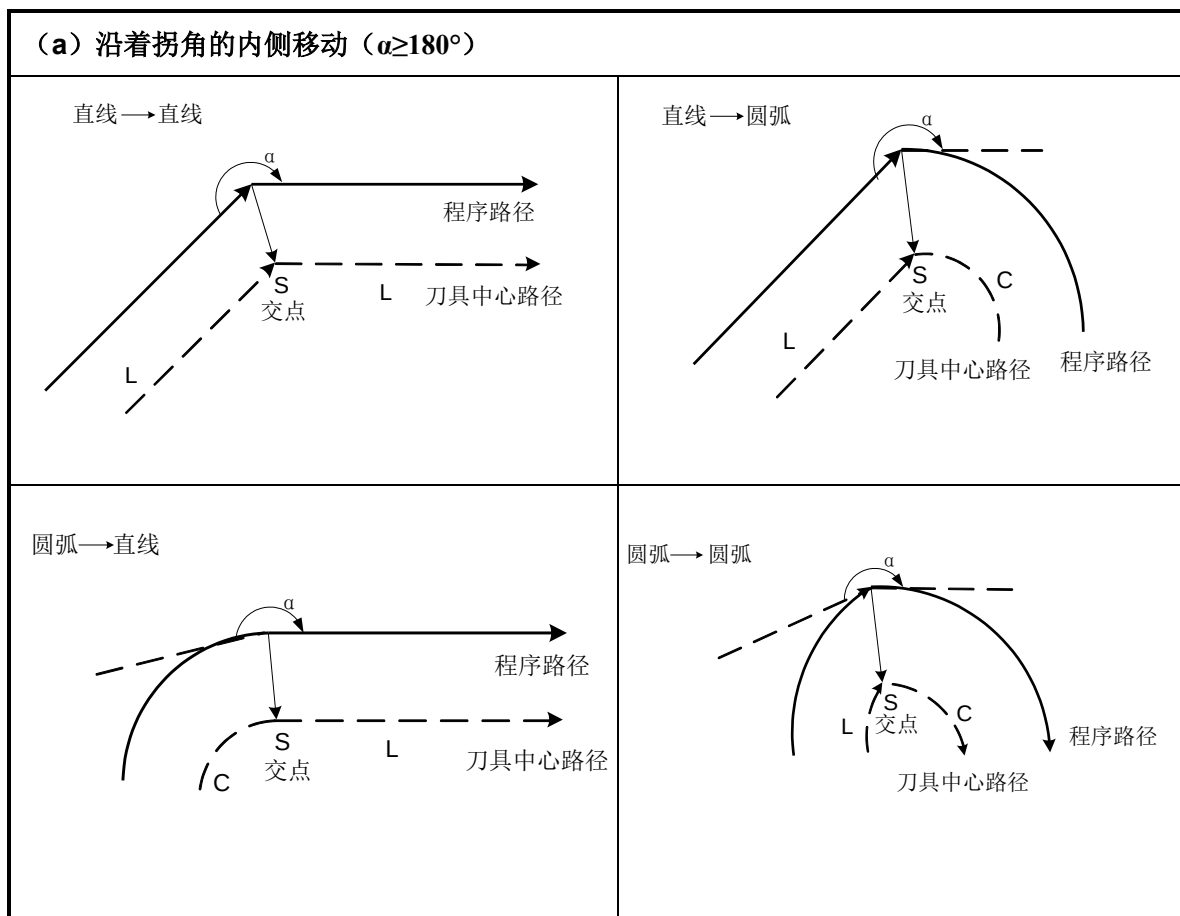


图4-4-3-3

3. 特殊情况

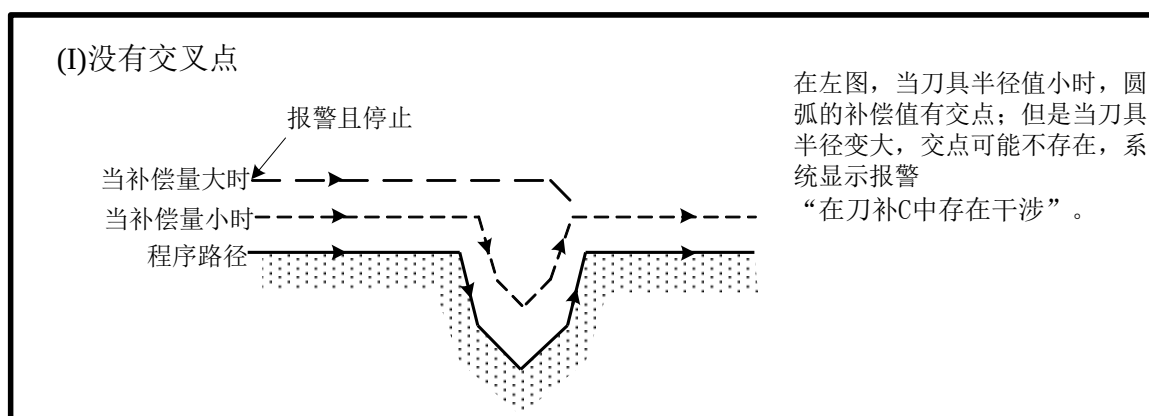


图4-4-3-4

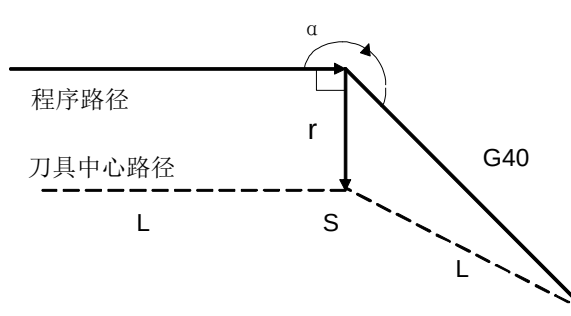
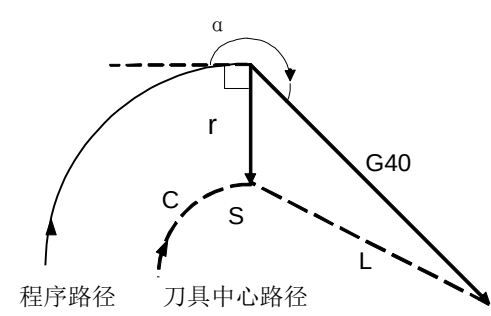
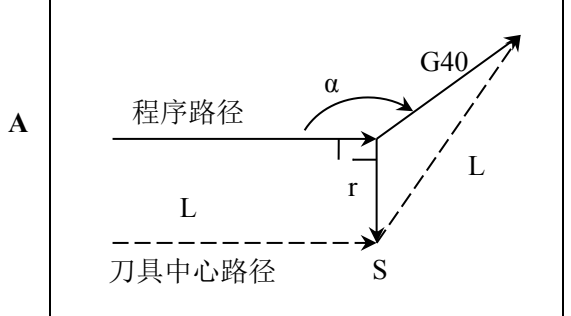
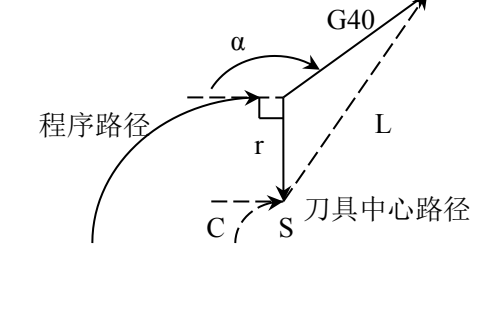
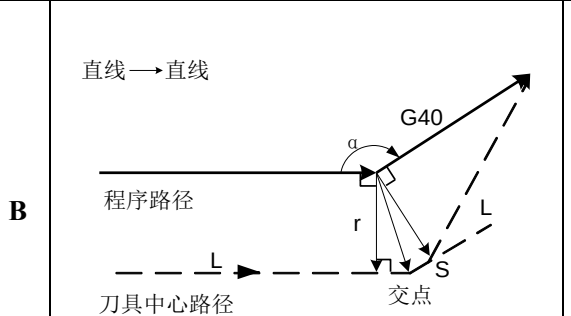
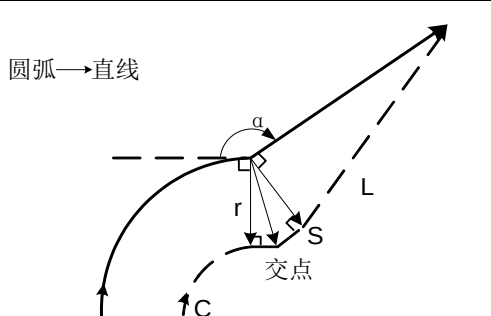
4. 偏置取消方式中的刀具移动

在补偿模式，当满足以下任何一项条件的程序段执行时，系统进入补偿取消模式，这个程序段的动作称为补偿取消。

a) 代码 G40。

b) 刀具半径补偿号码为 0。

在执行补偿取消时，不能用圆弧代码 (G03 及 G02) 取消。如果指令圆弧会产生报警且刀具停止。

(a) 沿着拐角的内侧移动 ($\alpha \geq 180^\circ$)	
直线→直线 	圆弧→直线 
(b) 沿着拐角的外侧移动 ($90^\circ \leq \alpha < 180^\circ$)	
刀具路径在补偿开始或取消时的动作有 A 型和 B 型 2 种，由位参数 NO: 40#0 选择:	
A 直线→直线 	圆弧→直线 
B 直线→直线 	圆弧→直线 
(c) 沿着拐角为锐角的外侧移动 ($\alpha < 90^\circ$)	
刀具路径在补偿开始或取消时的动作有 A 型和 B 型 2 种，由位参数 NO: 40#0 选择:	

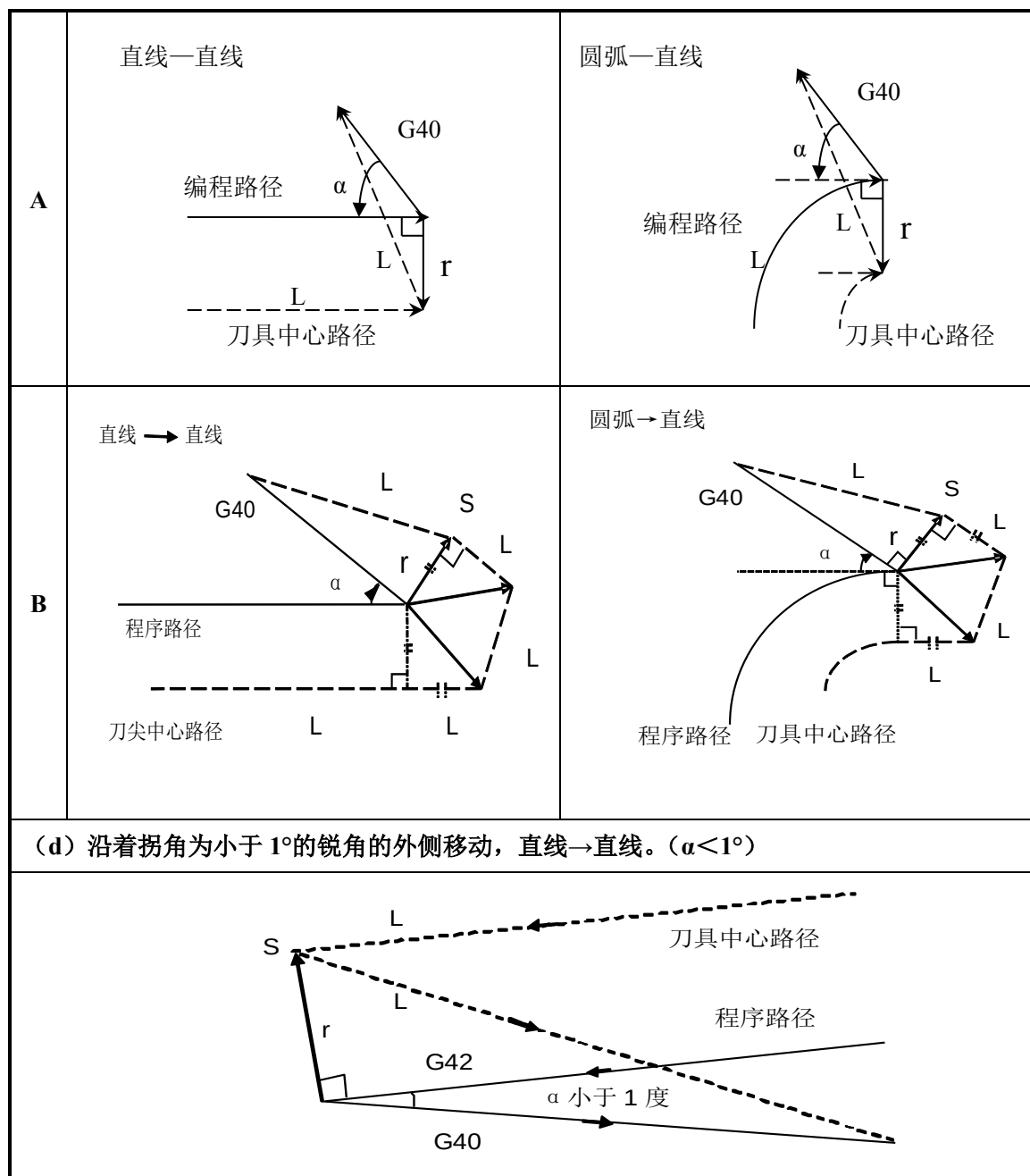


图4-4-3-5

5. 在补偿模式中变更补偿方向

刀具半径补偿 G 码 (G41 及 G42) 决定补偿方向，补偿量的符号如下：

表 4-4-3-1

补偿量符号 G 代码	+	-
G41	左侧补偿	右侧补偿
G42	右侧补偿	左侧补偿

特殊场合下，在补偿模式中可变更补偿方向。但不可在起动开始程序段及其后面的程序段变更。补偿方向变更时，没有内侧和外侧的概念。下列的补偿量假设为正。

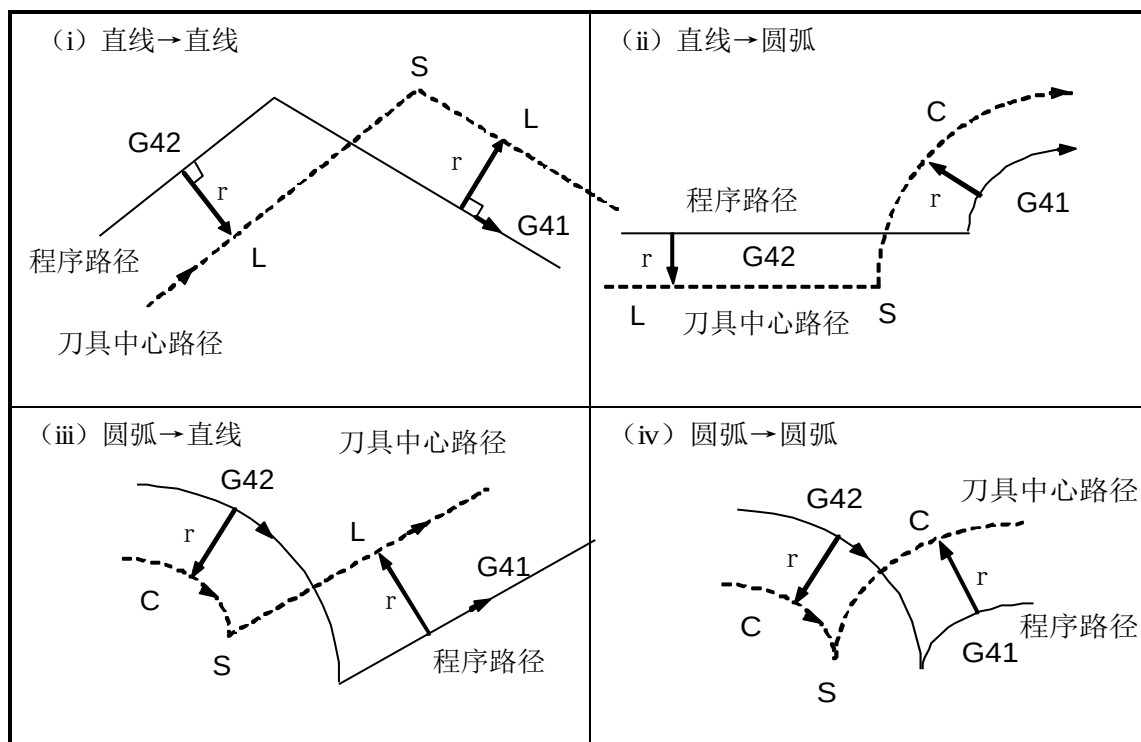


图 4-4-3-6

(v) 如果补偿正常执行，但没有交点时

当用 G41 及 G42 改变程序段 A 至程序段 B 的偏置方向时，如果不需要补偿路径的交点，在程序段 B 的起点做垂直于程序段 B 的向量。

(1) 直线-----直线

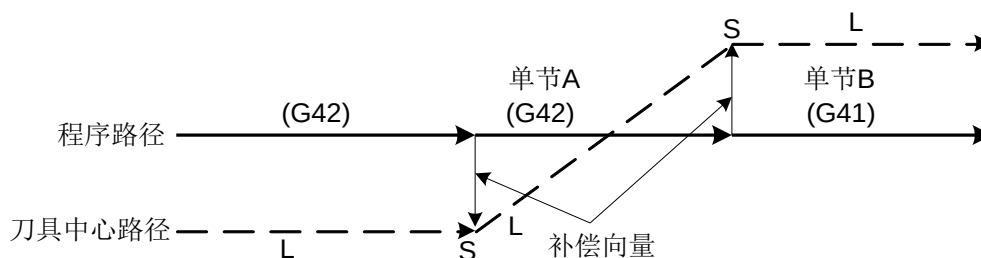


图 4-4-3-7

(2) 直线-----圆弧

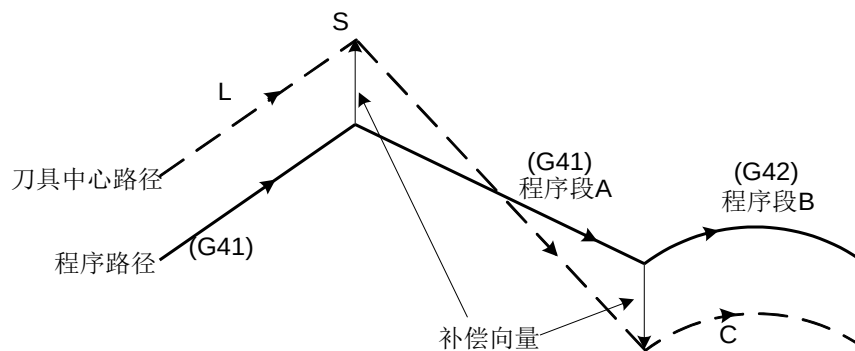


图 4-4-3-8

(3) 圆弧-----圆弧

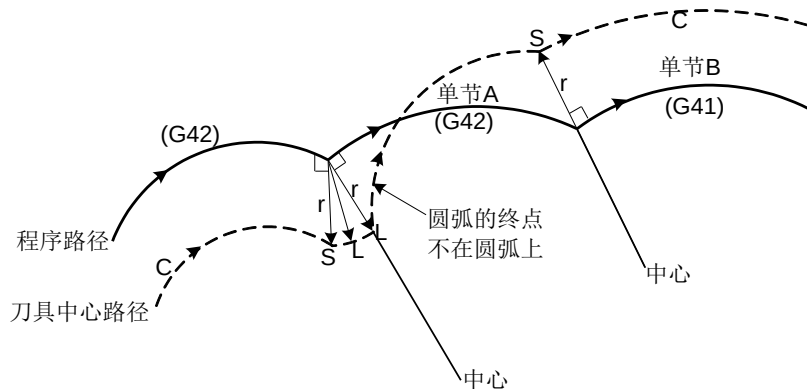


图 4-4-3-9

(vi) 刀具半径补偿使刀具中心路径长度在一周以上时，通常不会产生下述状况。但当 G41 及 G42 变更时，可能会发生下述状况：

圆弧--圆弧（直线--圆弧） 更换刀补方向时系统要报警，当刀号为 D0 时报警提示圆弧代码不能取消刀具补偿！

直线--直线

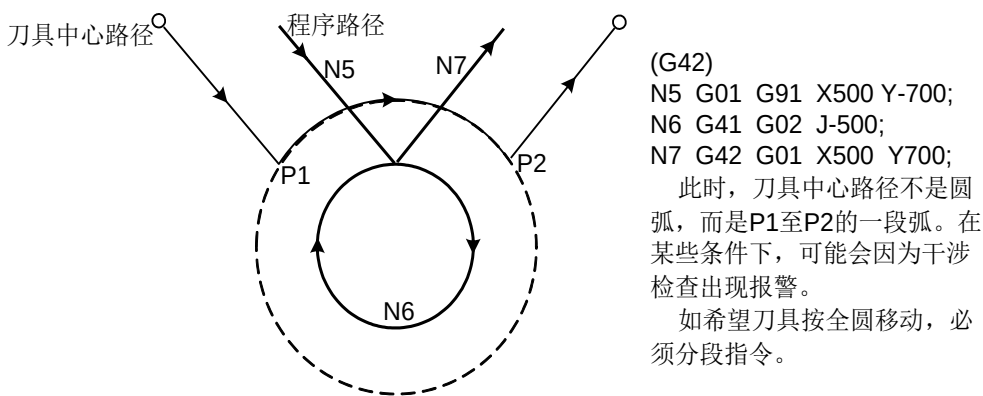


图 4-4-3-10

6. 暂时的补偿取消

在补偿模式中，由位参数 NO: 40#2 选择指定 G28、G30 代码时，补偿是否会在中间点暂时取消。这个操作的详细方法，请参照补偿取消及补偿开始的详细说明。

a) G28 自动返回参考点

在补偿模式中，如果指令 G28，补偿将在中间点取消，在参考点返回后补偿模式自动恢复。

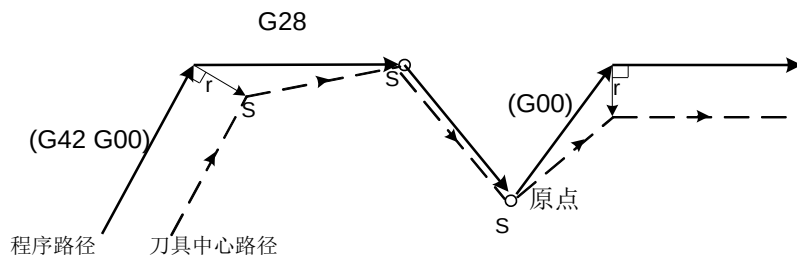


图 4-4-3-11

b) G29 从参考原点自动返回

在补偿模式中，如指令 G29，补偿将在中间点取消，返回 G29 指定点的过程中补偿模式自动恢复。

在 G28 后立刻指令时：

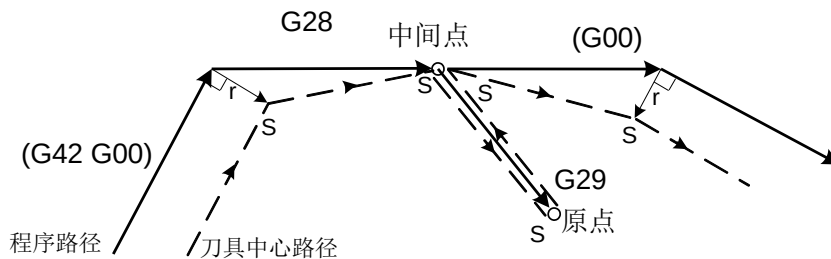


图 4-4-3-12

不在 G28 后立刻指令时:

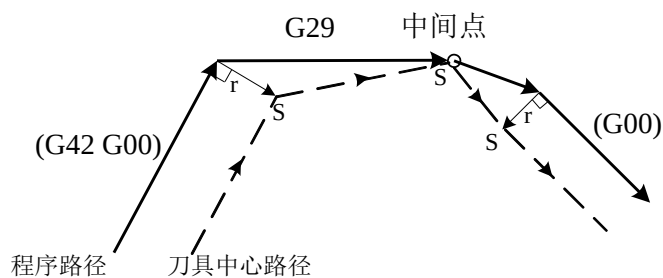


图 4-4-3-13

7. 补偿模式中的刀具半径补偿 G 码

在补偿模式中，指定刀具半径补偿 G 代码 (G41, G42) 时，相对于移动方向会形成一个与前程序段成直角的向量，与加工内侧和外侧无关。但如果在圆弧代码中指定此种 G 代码，则不能得到正确的圆弧。

当用刀具半径补偿 G 代码 (G41, G42) 改变补偿方向时，请参照 (5)。

直线-----直线

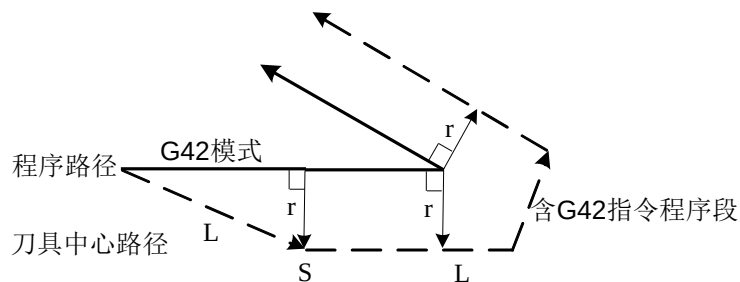


图 4-4-3-14

圆弧-----直线

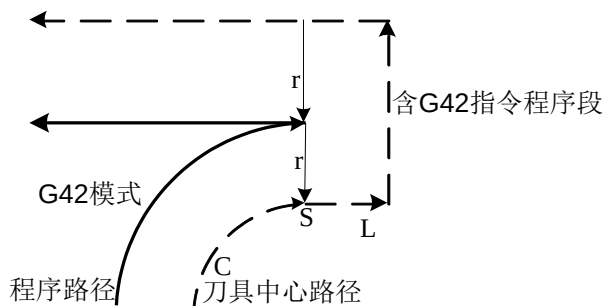


图 4-4-3-15

8. 刀具不移动的程序段

在以下程序段中没有刀具移动。在这些程序段中，即使刀具半径补偿模式有效也不会移动。

- (1) M05; M 代码输出
- (2) S21; S 代码输出
- (3) G04 X10; 暂停
- (4) (G17) Z100; 补偿平面内无移动代码
- (5) G90 ; 只有 G 代码
- (6) G01 G91 X0; 移动量是零

a) 在补偿开始时的代码

如果起刀的程序段没有产生移动的话，系统会在下一段移动的代码产生起刀的动作。

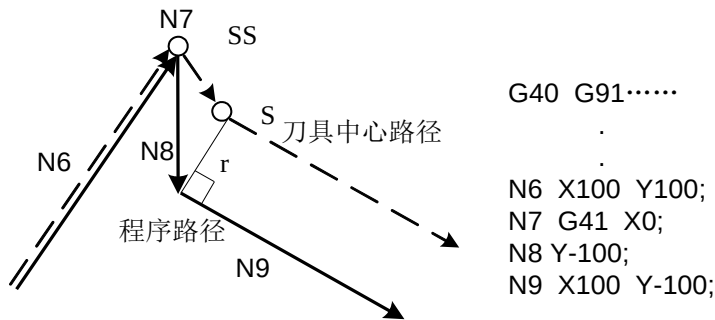


图 4-4-3-16

b) 在补偿模式指令时

在补偿模式下只指令了一个无刀具移动的程序段时，向量及刀具中心路径与没有指令该程序段时一样。（参照项目(3)补偿模式）此无刀具移动程序段在单程序段停止点执行。

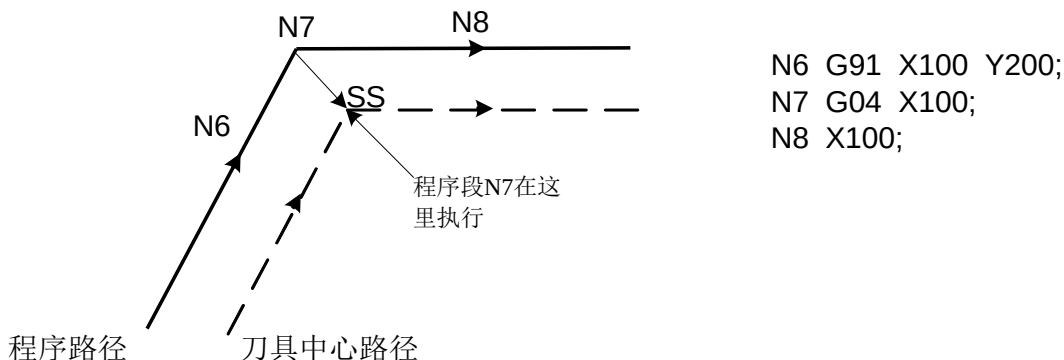


图 4-4-3-17

但是，当程序段移动量是零时，即使只指定一个程序段，刀具移动同与两个及两个以上没有刀具移动指令的程序段一样。

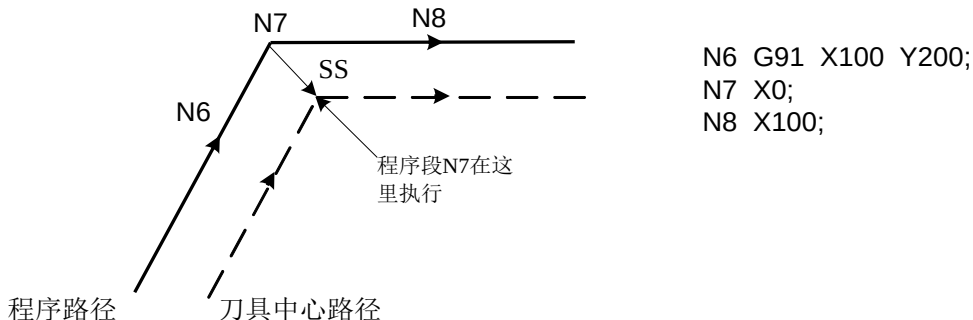


图 4-4-3-18

注：上述程序段为G1G42的条件下运行，G0时轨迹与图不符。

c) 与补偿取消一起指令时

当与补偿取消一起指令的程序段没有刀具移动时，会形成长度为补偿量，方向垂直于前程序段移动方向的向量，这个向量在下一个移动指令取消。

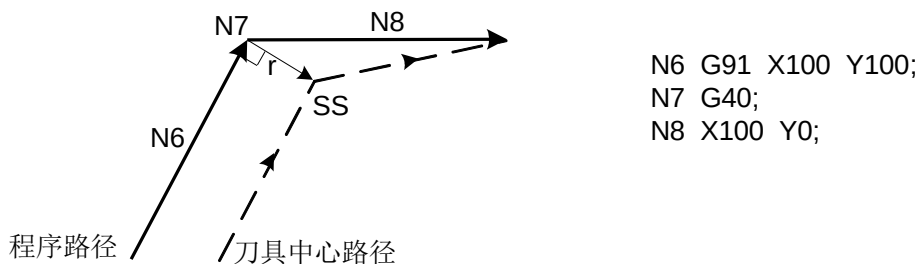


图 4-4-3-19

9. 拐角移动

如在程序段结束时产生二个以上的向量，刀具从一个向量直线移动至另一个向量。这个移动称为转角移动。

如果 $\Delta VX \leq \Delta V$ 极限及 $\Delta VY \leq \Delta V$ 极限，较后的向量忽略。

如果这些向量不一致，产生一个沿转角的移动。这个移动属于较前的程序段。

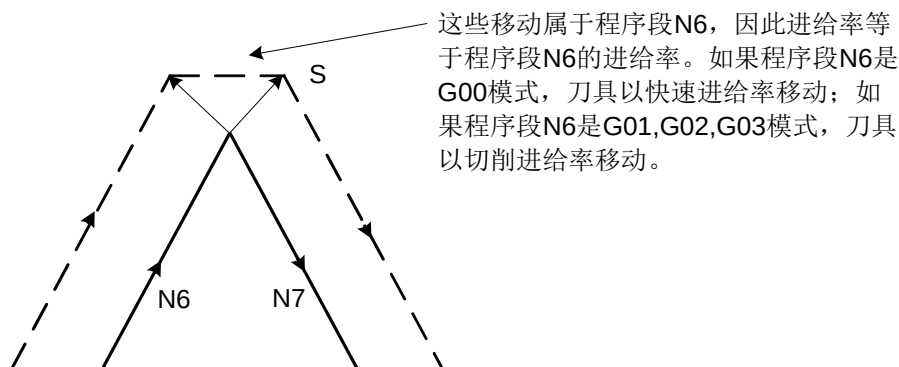


图 4-4-3-20

但是，如果下一个程序段的路径超过半圆时，不执行以上功能。理由如下：

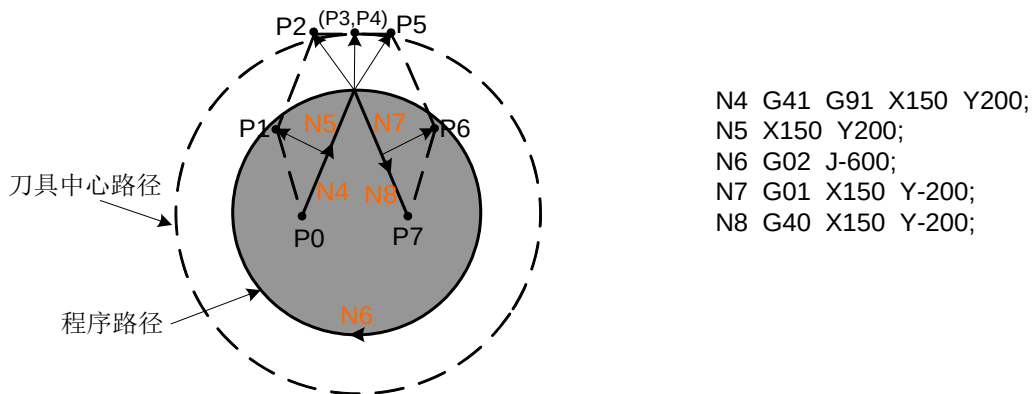


图 4-4-3-21

如果向量未忽略，刀具路径如下：

P0 → P1 → P2 → P3（圆弧）→ P4 → P5 → P6 → P7。

但是，如果 P2 及 P3 间的距离忽略，则 P3 忽略。刀具路径如下：

P0 → P1 → P2 → P4 → P6 → P7 程序段 N6 的圆弧切削忽略。

10. 干涉检查

刀具过度切削称为“干涉”。干涉能预先检查刀具过度切削。如在载入程序后的语法检查中检测到干涉时，系统将报警提示。由位参数 NO: 41#6 设定半径补偿时是否进行干涉检查。

干涉的基本条件：

- (1) 建立刀具半径补偿的程序段的移动距离小于刀具半径。
- (2) 刀具路径方向与程序路径方向不同。(路径间的夹角在 90° 与 270° 之间)。
- (3) 圆弧加工时，除以上条件外，刀具中心路径的起点和终点间的夹角与程序路径起点和终点间的夹角有很大的差异 (180° 以上)。

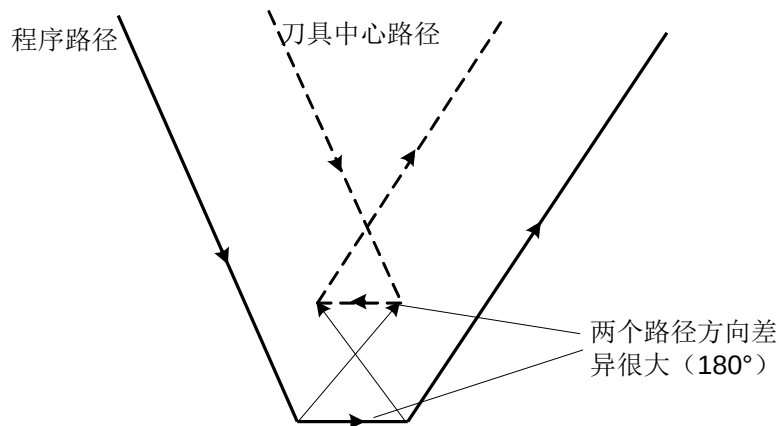


图 4-4-3-22

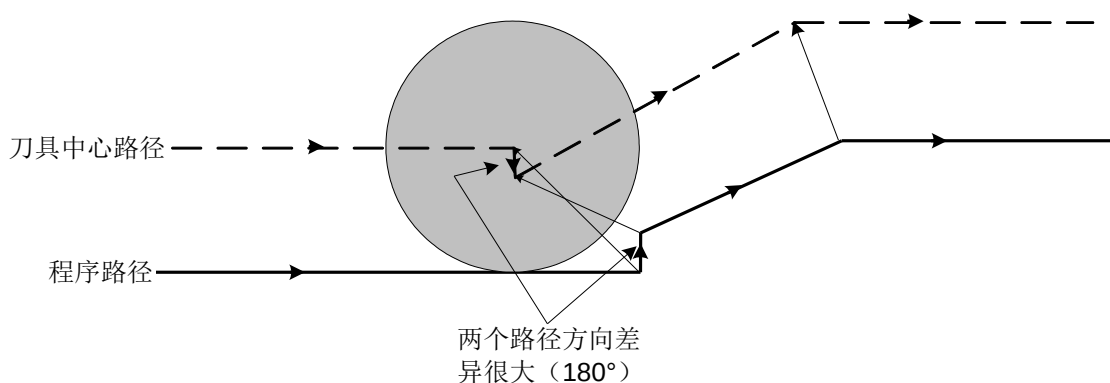


图 4-4-3-23

11. 手动操作

刀尖半径补偿中的手动操作，请参照“第二篇 操作说明”的“第四章 手动操作”。

12. 补偿一般注意事项

a) 指令补偿量

补偿量用 D 码指定补偿量号码。一旦指定，D 码保持有效直到另一个 D 码被指定，或取消补偿。D 码除了用于对刀具半径补偿指定补偿量外，也用于刀偏的偏置值。

b) 变更补偿量

通常，换刀时，补偿量必须在取消模式中变更。如在补偿模式中变更补偿量，在程序段的终点计算新补偿量。

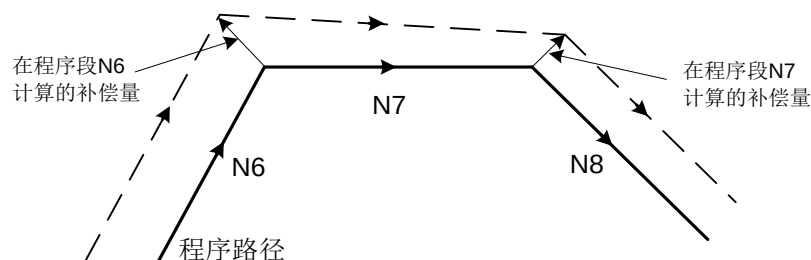


图 4-4-3-24

c) 补偿量的正负及刀具中心路径

如果补偿量是负 (-), 程序中的 G41 及 G42 彼此交换。如果刀具中心沿工件外侧移动, 它将会沿内侧移动, 反之亦然。

以下范例所示。一般, 制作程序时补偿量为 (+)。当刀具路径如图 (a) 编程时, 如果补偿量为负 (-), 刀具中心移动如图 (b), 反之亦然。因而同一程序可切削成公形或母形, 且它们之间的间隙可选择补偿量作调整。

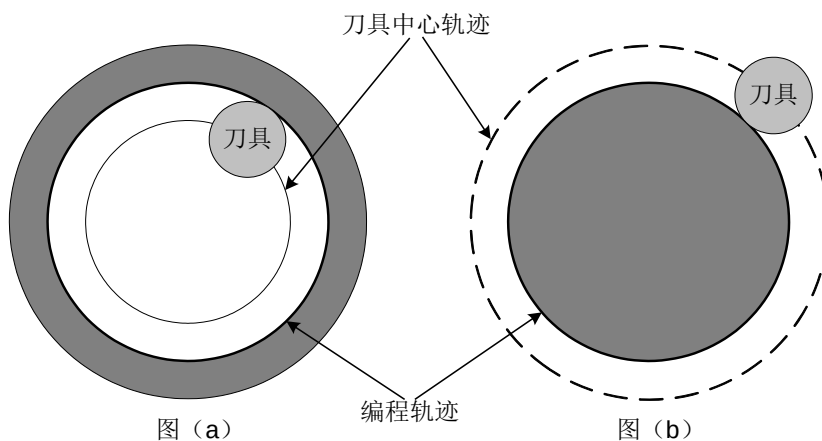


图 4-4-3-25

d) 用刀具半径补偿过度切削

(1) 用比刀具半径小的圆弧内侧加工时

当转角半径小于刀具半径时, 因为刀具的内侧补偿将产生过度切削, 程序执行前会产生干涉报警并停止。

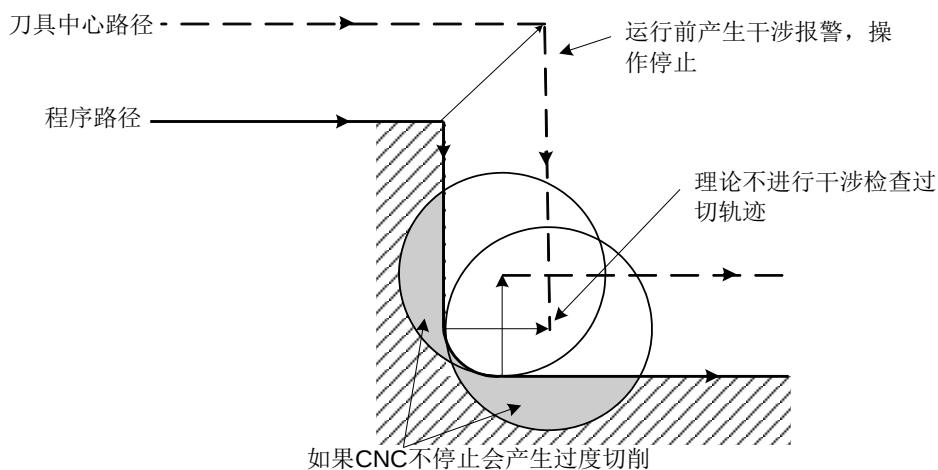


图 4-4-3-26

(2) 用比刀具半径小的截沟加工时

用比刀具半径小的截沟加工时, 因为刀具半径补偿强制刀具中心路径向程序路径反向移动, 会产生过度切削。

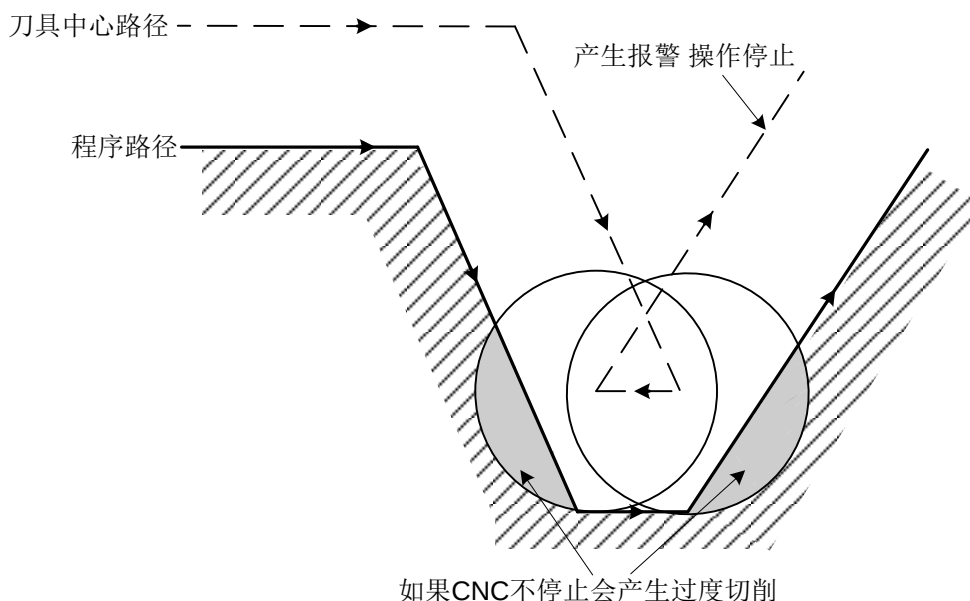


图 4-4-3-27

(3) 比刀具半径小的段差加工时

如果在程序中有比刀具半径小的段差时，用圆弧加工指令这个段差的加工时，正常补偿的刀具中心路径变成与程序方向相反。此时忽略最初的向量，刀具直线移动到第二个向量。单段执行在这里停止。如不在单段模式下加工，自动运行会继续。如果段差是直线，不会产生报警，作正确切削。但会残留未切削部分。

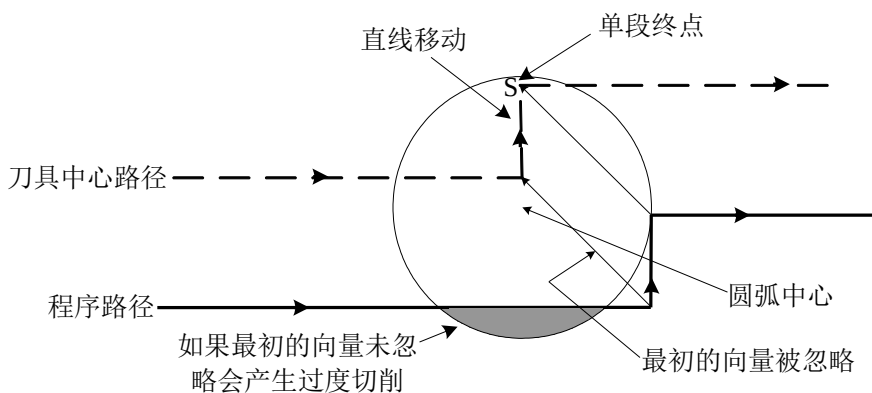


图 4-4-3-28

刀具半径补偿开始及在 Z 轴移动

一般是在加工开始时，刀具半径补偿有效后，刀具沿 Z 轴移动距工件一段距离。上述情况，如想将沿 Z 轴的移动分为快速进给及切削进给，请参照以下两个程序：

如果程序段 N3 (Z 轴移动代码)

分开如下：

N1 G91 G00 G41 X500 Y500 D01；

N3 Z-250；

N5 G01 Z-50 F1；

N6 Y100 F2；

```

N1 G91 G0 G41 X500 Y500 D1;
N3 G01 Z-300 F1;
N6 Y100 F2;

```

执行N3时，N6也进入缓冲区，用它们之间的关系，如右图正确的补偿。

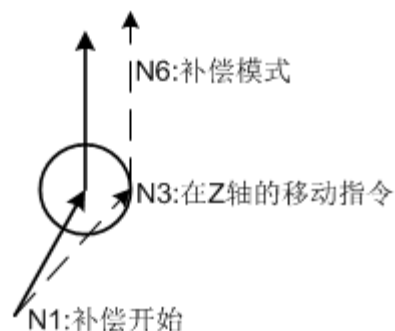


图 4-4-3-29

4.4.4 拐角偏置圆弧插补（G39）

格式: G39

功能: 在刀具半径补偿期间，在偏置方式中指令 G39，可以指令拐角偏置圆弧补偿，拐角补偿的半径等于补偿值。由位参 **NO: 41#5** 设定在半径补偿中，拐角圆弧是否有效。

说明:

- 1、指定 G39 代码时，可以执行其半径等于补偿值的拐角圆弧插补。
- 2、该代码前面的 G41 或 G42 决定圆弧是顺时针还是逆时针，G39 为非模态 G 代码。
- 3、用 G39 代码编程时，拐角处形成圆弧，所以，圆弧终点的矢量垂直于下个程序段的起点。如图 4-4-4-1 所示。

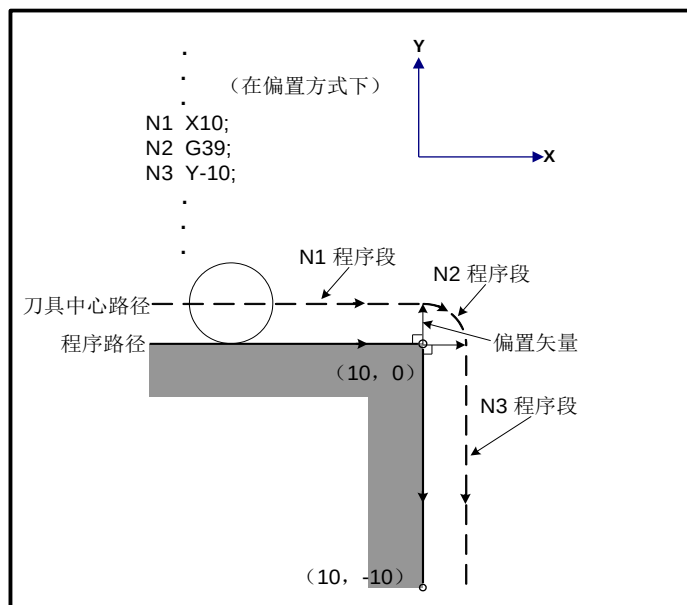


图 4-4-4-1 G39

4.4.5 刀具补偿值、补偿号用程序输入（G10）

格式: G10 L10 P_R_ ; H 代码的几何补偿值

G10 L12 P_R_ ; D 代码的几何补偿值

G10 L11 P_R_ ; H 代码的磨损补偿值

G10 L13 P_R_ ; D 代码的磨损补偿值

P: 刀具补偿号。

R: 绝对值代码 (G90) 方式的刀具补偿值。

增量值代码 (G91) 方式的刀补值，该值与指定的刀具补偿号的值相加 (和为刀具补偿值)。

说明: 刀具补偿值的有效输入范围:

几何补偿：公制输入-999.999mm~+999.999mm；英制输入-39.3700inch~+39.3700inch。

磨损补偿：公制输入 -400.000mm~+400.000mm（取 291 号数参设置值）；英制输入 -39.3700inch~+39.3700inch（取 291 号数参设置值的 1/25.4）。

注：磨损补偿的最大值受数参 P291 限制。

4.5 进给 G 代码

4.5.1 进给方式 G64/G61/G63

格式：

准停方式 **G61**

攻丝方式 **G63**

切削方式 **G64**

功能：

准停方式G61：一旦指定，直到G62、G63或G64指定之前，该功能一直有效。刀具在程序段的终点减速执行到位检查，然后执行下个程序段。

攻丝方式G63：一旦指定，直到G61、G62或G64指定之前，该功能一直有效。刀具在程序段的终点不减速而执行下个程序段。当指定G63 时，进给速度倍率和进给保持都无效。

切削方式G64：一旦指定，直到G61、G62或G63指定之前，该功能一直有效。刀具在程序段的终点不减速而执行下个程序段。

说明：

- 1、无参数格式。
- 2、G64 为系统的缺省进给方式，程序段的终点不减速，直接执行下段。
- 3、准停方式中的到位检查的目的是，检查伺服电机是否到达指定的位置范围以内。
- 4、在准确停止方式，切削方式和攻丝方式刀具移动的轨迹是不同的。

具体见下图4-5-1-1。

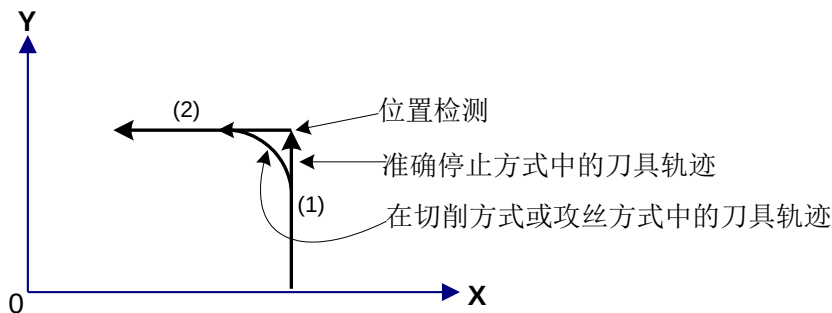


图4-5-1-1 从程序段1到程序段2的刀具轨迹

4.5.2 自动拐角倍率（G62）

格式： **G62**

功能：自动拐角倍率方式G62，一旦指定，直到G61、G63或G64指定之前，该功能一直有效。在刀具半径补偿期间，刀具沿着内拐角移动时，对切削进给速度进行倍率，以抑制单位时间内的切削量，这样，可以加工出好的表面精度。

说明：

- 1、执行刀具半径补偿时，刀具在内拐角和内圆弧区域移动时，自动减速以减小刀具上的负荷，加工出光滑的表面。
- 2、由位参数NO: 16#7设定自动拐角倍率功能是否有效。由位参数NO: 15#2控制自动拐角减速功能（0：角度控制，1：速度差控制）。

- 3、指定G62并有刀具半径补偿功能且加工内拐角时，在拐角的两端自动修调进给速度。有四种内拐角如图4-5-2-1所示。在图中： $2^\circ \leq \theta \leq \theta_p \leq 178^\circ$ 。 θ_p 是用数据参数P144设定。

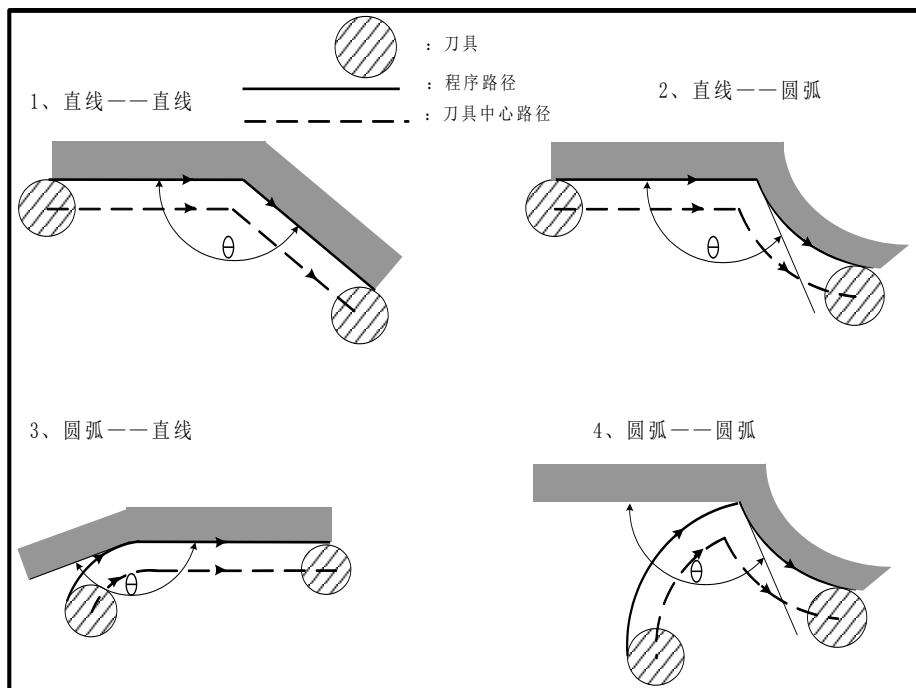


图 4-5-2-1

- 4、当拐角被确定为内拐角时，在内拐角的前和后，执行进给速度倍率。执行进给倍率的距离为 L_s 和 L_e ， L_s 和 L_e 是从刀具中心轨迹上的点到拐角处的距离。如图 4-5-2-2 所示，其中 $L_s + L_e \leq 2\text{mm}$ 。

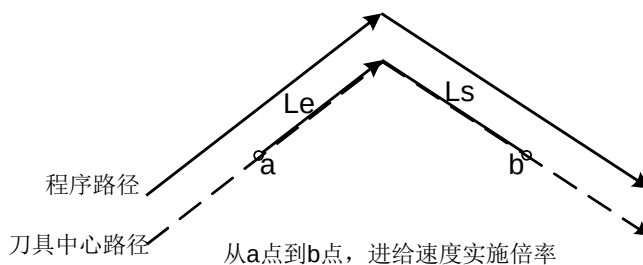


图 4-5-2-2 直线到直线

- 5、当编程轨迹包括两个圆弧时，如果开始点和结束点是在相同象限或在相邻象限的话，进给速度实施倍率，用数据参数 P145 控制自动拐角减速最低进给速度，如图 4-5-2-3 所示。

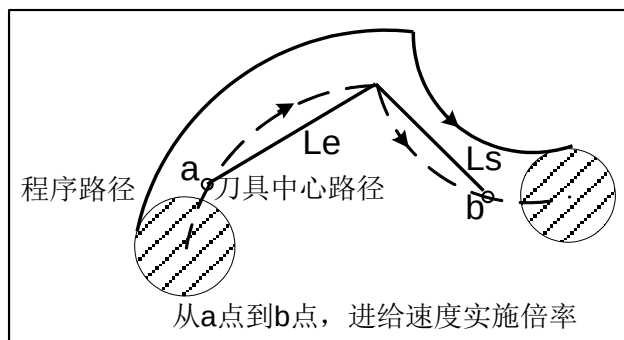


图 4-5-2-3 圆弧到圆弧

- 6、考虑一个程序有直线到圆弧，也有圆弧到直线，如图 4-5-2-4 所示，从 a 点到 b 点和从 c 点到 d 点的进给速度实施倍率。

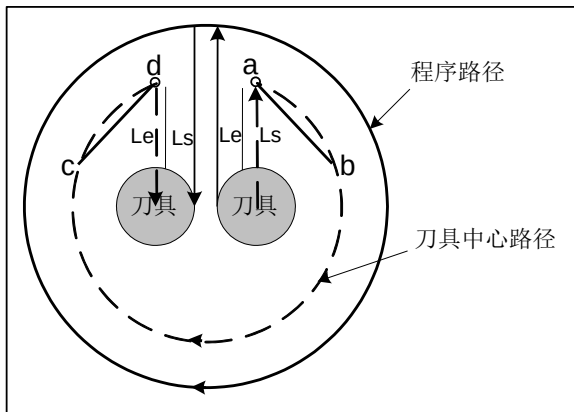


图 4-5-2-4 直线到圆弧、圆弧到直线

限制：

- 1、在插补前的加/减速期间，内拐角无效。
- 2、如果拐角前有起刀程序段或拐角后有包括 G41 或 G42 的程序段的话，则内拐角倍率无效。
- 3、如果偏置是零的话，内拐角不执行。

4.6 宏功能 G 代码

4.6.1 用户宏程序

把由一组代码实现的某种功能像子程序一样事先存入存储器中，用一个代码代表这些功能。程序中只要写出该代表代码，就能实现这些功能。把这一组代码称为用户宏程序本体，把代表代码称为“用户宏代码”。用户宏程序本体有时也简称宏程序，用户宏代码也称为宏程序调用代码。

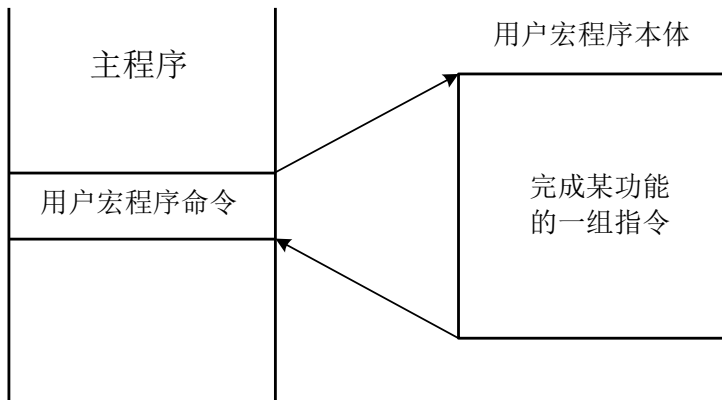


图4-6-1-1

用户宏程序本体中，能使用变量。变量之间可以运算，并且可以用宏代码给变量赋值。

4.6.2 宏变量

在用户宏程序中，可以使用一般的CNC指令，也可使用变量，运算及转移代码。用户宏程序从程序号开始，用 M99结束。

O0066;	程序号
G65 H01	运算指令
G90 G00 X#101	使用变量的CNC指令
.....	
.....	
.....	
G65 H82	转移指令
.....	
.....	
M99;	用户宏程序本体结束

图4-6-2-1 用户宏程序本体的构成

1、变量的使用方法

用变量可以指令用户宏程序本体中的参数值。变量值可以由主程序赋值或通过 LCD/MDI 设定，或者在执行用户宏程序本体时，赋给计算出的值。

可使用多个变量，这些变量用变量号来区别。

(1) 变量的表示

用#后续变量号来表示变量，格式如下：

#i (i = 1, 2, 3, 4

(例) #5, #109, #1005

(2) 变量的引用

用变量可以置换参数值后的数值。

(例) F#103 当#103 = 15 时，与 F15 指令是同样的。

G#130 当#130 = 3 时，和 G3 是同样的。

注意： 1、参数字 O 和 N（程序号和顺序号）不能引用变量。不能用 O#100, N#120 编程。

2、如果超过了参数值所规定的最大代码值，不能使用。#30 = 120 时，M#30 超过了最大代码值。

3、变量值的显示和设定：变量值可以显示在 LCD 画面上，也可以用 MDI 方式给变量设定值。

2、变量的种类

根据变量号的不同，变量分为空变量、局部变量、公用变量和系统变量，它们的用途和性质都不同。

(1) 空变量#0：(该变量总是空，没有值能赋予该变量)

(2) 局部变量#1～#50：局部变量只能用在宏程序中存储数据；位参NO：52#7可设置复位或急停后是否清除。调用宏程序时，自变量对局部变量赋值。

(3) 公用变量#100～#199, #500～#999：位参NO：52#6可设置复位或急停后是否清除公用变量#100～#199。

公用变量在主程序以及由主程序调用的各用户宏程序中是公用的。即某一用户宏程序中使用的变量#i 和其它宏程序使用的#i 是相同的。因此，某一宏程序中运算结果的公用变量#i 可以用于其他宏程序中。

公用变量的用途，系统中不规定，用户可以自由使用。

表4-6-2-1

变量号	变量类型	功 能
# 100～# 199	公用变量	切断电源时清除, 通电时全部复位成“空”
# 500～# 999		数据保存在文件中, 即使断电也不丢失

(4) 系统变量：系统变量用于读和写 CNC 运行时各种数据的变化。分别如下所示：

1) 接口输入信号 #1000 --- #1015 (按位读取 PLC 输入到系统的信号，即 G 信号)

- | | |
|-------------|---|
| 2) 接口输出信号 | #1032 (按字节读取 PLC 输入到系统的信号, 即 G 信号)
#1100 --- #1115 (按位写系统输出到 PLC 的信号, 即 F 信号)
#1132 (按字节写系统输出到 PLC 的信号, 即 F 信号) |
| 3) 刀具长度补偿值 | #1500 --- #1755 (可读写) |
| 4) 长度磨损补偿值 | #1800 --- #2055 (可读写) |
| 5) 刀具半径补偿值 | #2100 --- #2355 (可读写) |
| 6) 半径磨损补偿值 | #2400 --- #2655 (可读写) |
| 7) 报警 | #3000 |
| 8) 用户数据表 | #3500 --- #3755 (只读, 不能写) |
| 9) 模态信息 | #4000 --- #4030 (只读, 不能写) |
| 10) 位置信息 | #5001 --- #5030 (只读, 不能写) |
| 11) 工件零点偏移量 | #5201 --- #5235 (可读写) |
| 12) 附加工件坐标系 | #7001 --- #7250 (可读写) |

3、系统变量详细说明

1) 模态信息

表4-6-2-2

变量号	功能	分组号
#4000	G10, G11	00 组
#4001	G00, G01, G02, G03	01 组
#4002	G17, G18, G19	02 组
#4003	G90, G91	03 组
#4004	G94, G95	04 组
#4005	G54, G55, G56, G57, G58, G59	05 组
#4006	G20, G21	06 组
#4007	G40, G41, G42	07 组
#4008	G43, G44, G49	08 组
#4010	G98, G99	10 组
#4011	G15, G16	11 组
#4012	G50, G51	12 组
#4013	G68, G69	13 组
#4014	G61, G62, G63, G64	14 组
#4015	G96, G97	15 组
#4016	待扩展	16 组
#4017	待扩展	17 组
#4018	待扩展	18 组
#4019	待扩展	19 组
#4020	待扩展	20 组
#4021	待扩展	21 组
#4022	D	
#4023	H	
#4024	F	
#4025	M	
#4026	S	

变量号	功能	分组号
#4027	T	
#4028	N	
#4029	O	
#4030	P(现在选择的附加工件坐标系)	

注 1：P 代码为当前选择的附加工件坐标系。

注 2：当执行 G#4002 时，在#4002 中得到的值是 17，18，或 19。

注 3：模态信息不能写，只能读。

2) 当前位置信息

表4-6-2-3

变量号	位置信息	相关坐标系	移动时的读操作	刀具补偿值			
#5001	X 轴程序段终点位置 (ABSIO)	工件坐标系	可以	不考虑刀尖位置 (程序指令位置)			
#5002	Y 轴程序段终点位置 (ABSIO)						
#5003	Z 轴程序段终点位置 (ABSIO)						
#5004	4 th 轴程序段终点位置 (ABSIO)						
#5006	X 轴程序段终点位置 (ABSMT)	机床坐标系	不可以	考虑刀具基准点位置 (机床坐标)			
#5007	Y 轴程序段终点位置 (ABSMT)						
#5008	Z 轴程序段终点位置 (ABSMT)						
#5009	4 th 轴程序段终点位置 (ABSMT)						
#5011	X 轴程序段终点位置 (ABSOT)	工件坐标系					
#5012	Y 轴程序段终点位置 (ABSOT)						
#5013	Z 轴程序段终点位置 (ABSOT)						
#5014	4 th 轴程序段终点位置 (ABSOT)						
#5016	X 轴程序段终点位置 (ABSKP)				可以		
#5017	Y 轴程序段终点位置 (ABSKP)						
#5018	Z 轴程序段终点位置 (ABSKP)						
#5019	4 th 轴程序段终点位置 (ABSKP)						
#5021	X 轴刀具长度补偿值		不可以				
#5022	Y 轴刀具长度补偿值						
#5023	Z 轴刀具长度补偿值						
#5024	4 th 轴刀具长度补偿值						
#5026	X 轴伺服位置补偿						
#5027	Y 轴伺服位置补偿						
#5028	Z 轴伺服位置补偿						
#5029	4 th 轴伺服位置补偿						

注 1：ABSIO：工件坐标系中，前一程序段终点坐标值。

注 2：ABSMT：机床坐标系中，当前机床坐标系位置。

注 3：ABSOT：工件坐标系中，当前坐标位置。

注 4：ABSKP：工件坐标系中，G31 程序段中跳跃信号有效的位置。

3) 工件零点偏移量和附加零点偏移量：

表4-6-2-4

变量号	功能
#5201	第 1 轴外部工件零点偏移值
...	...
#5204	第 4 轴外部工件零点偏移量
#5206	第 1 轴 G54 工件零点偏移值
...	...
#5209	第 4 轴 G54 工件零点偏移量
#5211	第 1 轴 G55 工件零点偏移值
...	...
#5214	第 4 轴 G55 工件零点偏移量
#5216	第 1 轴 G56 工件零点偏移值
...	...
#5219	第 4 轴 G56 工件零点偏移量
#5221	第 1 轴 G57 工件零点偏移值
...	...
#5224	第 4 轴 G57 工件零点偏移量
#5226	第 1 轴 G58 工件零点偏移值
...	...
#5229	第 4 轴 G58 工件零点偏移量
#5231	第 1 轴 G59 工件零点偏移值
...	...
#5234	第 4 轴 G59 工件零点偏移量
#7001	第 1 轴 G54 P1 工件零点偏移值
...	...
#7004	第 4 轴 G54 P1 工件零点偏移量
#7006	第 1 轴 G54 P2 工件零点偏移值
...	...
#7009	第 4 轴 G54 P2 工件零点偏移量
#7246	第 1 轴 G54 P50 工件零点偏移值
...	...
#7249	第 4 轴 G54 P50 工件零点偏移量

4、局部变量

地址与局部变量的对应关系：

表4-6-2-5

自变量地址	局部变量号	自变量地址	局部变量号
A	#1	Q	#17
B	#2	R	#18
C	#3	S	#19
I	#4	T	#20
J	#5	U	#21
K	#6	V	#22
D	#7	W	#23
E	#8	X	#24
F	#9	Y	#25
M	#13	Z	#26

注 1：用英文字母后加数值进行赋值，除了 G、L、O、N、H 和 P 外，其余所有 20 个英文字母都可以给自变量赋值，每个字母赋值一次，从 A-B-C-D...到 X-Y-Z，赋值不必按字母顺序进行，不赋值的地址可以省略。

注 2：使用任何自变量前必须指定 G65。

5、关于用户宏程序本体的注意事项

1) 用键输入的方法

在参数 G、X、Y、Z、R、I、J、K、F、H、M、S、T、P、Q 的后面按 # 键，# 便被输入进去。

- 2) 在 MDI 状态，也可指令运算，转移代码。
- 3) 运算、转移代码的 H、P、Q、R 在 G65 之前、后都当作 G65 命令的参数使用。
H02 G65 P#100 Q#101 R#102 ; 正确
N100 G65 H01 P#100 Q10 ; 正确
- 4) 变量的输入范围不能超过十五位有效数字，运算的结果不能超过九位整数，且变量的手动输入范围为八位有效数字。
- 5) 变量值运算结果可以是小数，精度为 0.0001。除 H11（或运算），H12（与运算），H13（非运算），H23（取余运算）会在计算过程中，忽略变量的小数部分外，其它运算都不会舍掉小数点进行运算。

例：

#100 = 35, #101 = 10, #102 = 5

#110 = #100 ÷ #101 (=3.5)

#111 = #110 × #102 (=17.5)

#120 = #100 × #102 (=175)

#121 = #120 ÷ #101 (=17.5)

- 6) 运算、转移代码的执行时间，因条件不同而异，一般平均值可考虑为 10ms。
- 7) 当变量值未定义时，这样的变量成为“空”变量。变量 #0 总是空变量。它不能写，只能读。

a. 引用

当引用一个未定义的变量时，地址本身也被忽略。

例如：

当变量 #1 的值是 0，并且变量 #2 的值是空时，G00X#1 Y#2 的执行结果为 G00X0；

b. 运算

除了用 <空> 赋值以外，其余情况下 <空> 与 0 相同。

表 4-6-2-6

当 #1=<空> 时	当 #1=0 时
#2=#1 ↓ #2=<空>	#2=#1 ↓ #2=0
#2=#1*5 ↓ #2=0	#2=#1*5 ↓ #2=0
#2=#1+#1 ↓ #2=0	#2=#1+#1 ↓ #2=0

c. 条件表达式

EQ 和 NE 中的 <空> 不同于 0。

表 4-6-2-7

当 #1=<空> 时	当 #1=0 时
#1 EQ #0 ↓ 成立	#1 EQ #0 ↓ 不成立
#1 NE #0 ↓ 不成立	#1 NE #0 ↓ 成立
#1 GE #0 ↓ 成立	#1 GE #0 ↓ 成立
#1 GT #0 ↓ 不成立	#1 GT #0 ↓ 不成立

公用变量		007999	1/00018550
序号	数据	序号	数据
0000		0012	
0001		0013	6.200000
0002	3.000000	0014	
0003		0015	
0004		0016	
0005		0017	
0006		0018	
0007		0019	
0008	8.000000	0020	
0009		0021	
0010		0022	
0011		0023	

说明: 空变量

输入 14: 19: 17

图4-6-2-2

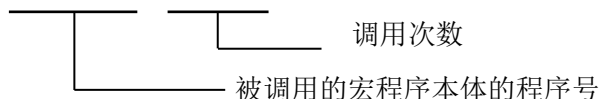
当变量值是空白时，变量是空。

4.6.3 用户宏程序调用

当指令G65时，以地址P指定的用户宏程序被调用，数据通过自变量传递到用户宏程序体中。

格式:

G65 P L <自变量指定>;



在G65之后，用地址P指定用户宏程序的程序号，用L指定宏程序调用次数，用自变量传递数据给宏程序。

当要求重复时，在地址L后指定从1到9999的重复次数，省略L时，默认次数为1。

使用自变量指定，其值被赋值到对应的局部变量。

注 1: 当检索不到用地址 P 指定的子程序号时，产生报警 (PS 078)。

注 2: 90000~99999 号子程序为系统保留程序，用户调用该类子程序时，系统能执行子程序的内容，但光标会一直停留在 G65 代码段，程序界面一直显示主程序内容。(可通过修改位参 NO: 27#4 显示子程序的内容。)

注 3: DNC 方式下不能调用宏程序。

注 4: 宏程序调用最多可以嵌套五层。

4.6.4 用户宏程序功能 A

1、一般形式:

G65 Hm P#i Q#j R#k ;

m: 01~99表示运算代码或转移代码功能。

#i: 存入运算结果的变量名。

#j: 进行运算的变量名1。也可以是常数。常数直接表示，不带#。

#k: 进行运算的变量名2。也可以是常数。

意义: #i = #j #k
 运算符号，由Hm指定

(例) P#100 Q#101 R#102.....#100 = #101 #102 ;

P#100 Q#101 R15#100 = #101 15 ;

P#100 Q-100 R#102.....#100 = -100 #102

用G65 指定的H 代码，对偏置量的选择没有任何影响。

G代码	H代码	功 能	定 义
G65	H01	赋值	$\#i = \#j$
G65	H02	加算	$\#i = \#j + \#k$
G65	H03	减算	$\#i = \#j - \#k$
G65	H04	乘算	$\#i = \#j \times \#k$
G65	H05	除算	$\#i = \#j \div \#k$
G65	H11	逻辑加（或）	$\#i = \#j \text{ OR } \#k$
G65	H12	逻辑乘（与）	$\#i = \#j \text{ AND } \#k$
G65	H13	异或	$\#i = \#j \text{ XOR } \#k$
G65	H21	平方根	$\#i = \sqrt{\#j}$
G65	H22	绝对值	$\#i = \#j $
G65	H23	取余数	$\#i = \#j - \text{trunc}(\#j \div \#k) \times \#k$
G65	H26	复合乘除运算	$\#i = (\#i \times \#j) \div \#k$
G65	H27	复合平方根	$\#i = \sqrt{\#j^2 + \#k^2}$
G65	H31	正弦	$\#i = \#j \times \text{SIN}(\#k)$
G65	H32	余弦	$\#i = \#j \times \text{COS}(\#k)$
G65	H33	正切	$\#i = \#j \times \text{TAN}(\#k)$
G65	H34	反正切	$\#i = \text{ATAN}(\#j/\#k)$
G65	H80	无条件转移	转向N
G65	H81	条件转移1	IF $\#j = \#k$, GOTO N
G65	H82	条件转移2	IF $\#j \neq \#k$, GOTO N
G65	H83	条件转移3	IF $\#j > \#k$, GOTO N
G65	H84	条件转移4	IF $\#j < \#k$, GOTO N
G65	H85	条件转移5	IF $\#j \geq \#k$, GOTO N
G65	H86	条件转移6	IF $\#j \leq \#k$, GOTO N
G65	H99	报警	

图4-6-4-1

2、运算代码：

1) 变量的赋值：# I = # J

G65 H01 P#I Q#J;

（例）G65 H01 P#101 Q1005; ($\#101 = 1005$)

G65 H01 P#101 Q#110; ($\#101 = \#110$)

G65 H01 P#101 Q-#102; ($\#101 = -\#102$)

2) 加法运算：# I = # J + # K

G65 H02 P#I Q#J R#K;

（例）G65 H02 P#101 Q#102 R15; ($\#101 = \#102 + 15$)

3) 减法运算：# I = # J - # K

G65 H03 P#I Q#J R#K;

（例）G65 H03 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = \#102 - \#103$)

4) 乘法运算：# I = # J × # K

G65 H04 P#I Q#J R#K;

（例）G65 H04 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = \#102 \times \#103$)

5) 除法运算：# I = # J ÷ # K

G65 H05 P#I Q#J R#K;

（例）G65 H05 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = \#102 \div \#103$)

6) 逻辑加（或）：# I = # J . OR . # K

G65 H11 P#I Q#J R#K;

（例）G65 H11 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = \#102 . \text{OR} . \#103$)

7) 逻辑乘（与）：# I = # J . AND . # K

G65 H12 P#I Q#J R#K;

（例）G65 H12 P# 101 Q#102 R#103; ($\#101 = \#102 . \text{AND} . \#103$)

8) 异或: $\#I = \#J.XOR.\#K$

G65 H13 P#I Q#J R#K;

(例) G65 H13 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = \#102.XOR.\#103$)

9) 平方根: $\#I = \sqrt{\#J}$

G65 H21 P#I Q#J;

(例) G65 H21 P#101 Q#102 ; ($\#101 = \sqrt{\#102}$)

10) 绝对值: $\#I = |\#J|$

G65 H22 P#I Q#J ;

(例) G65 H22 P#101 Q#102 ; ($\#101 = |\#102|$)

11) 取余数: $\#I = \#J - TRUNC(\#J/\#K) \times \#K$, TRUNC: 舍去小数部分

G65 H23 P#I Q#J R#K;

(例) G65 H23 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = \#102 - TRUNC(\#102/\#103) \times \#103$)

12) 复合乘除运算: $\#I = (\#I \times \#J) \div \#K$

G65 H26 P#I Q#J R# k;

(例) G65 H26 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = (\#101 \times \#102) \div \#103$)

13) 复合平方根: $\#I = \sqrt{\#j^2 + \#k^2}$

G65 H27 P#I Q#J R#K;

(例) G65 H27 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = \sqrt{\#102^2 + \#103^2}$)

14) 正弦: $\#I = \#J \cdot \sin(\#K)$ (单位: °)

G65 H31 P#I Q#J R#K;

(例) G65 H31 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = \#102 \cdot \sin(\#103)$)

15) 余弦: $\#I = \#J \cdot \cos(\#K)$ (单位: °)

G65 H32 P#I Q#J R# K;

(例) G65 H32 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = \#102 \cdot \cos(\#103)$)

16) 正切: $\#I = \#J \cdot \tan(\#K)$ (单位: °)

G65 H33 P#I Q#J R# K;

(例) G65 H33 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = \#102 \cdot \tan(\#103)$)

17) 反正切: $\#I = \text{ATAN}(\#J/\#K)$ (单位: °)

G65 H34 P#I Q#J R# K;

(例) G65 H34 P#101 Q#102 R#103; ($\#101 = \text{ATAN}(\#102/\#103)$)

注1: 角度变量的单位是度。

注2: 在各运算中, 当必要的 Q, R 没指定时, 其值作为零参加运算。

注3: trunc: 取整运算, 舍去小数部分。

3、转移命令

1) 无条件转移

G65 H80 Pn; n: 顺序号

(例) G65 H80 P120; (转到 N120 程序段)

2) 条件转移 1 $\#J.EQ.\#K (=)$

G65 H81 Pn Q#J R# K; n: 顺序号

(例) G65 H81 P1000 Q#101 R#102;

当 $\#101 = \#102$ 时, 转到 N1000 程序段, 当 $\#101 \neq \#102$ 时, 程序顺序执行。

3) 条件转移 2 $\#J.NE.\#K (\neq)$

G65 H82 Pn Q#J R# K; n: 顺序号

(例) G65 H82 P1000 Q#101 R#102;

当 $\#101 \neq \#102$ 时, 转到 N1000 程序段, 当 $\#101 = \#102$ 时, 程序顺序执行。

4) 条件转移 3 $\#J.GT.\#K (>)$

G65 H83 Pn Q#J R# K; n: 顺序号

(例) G65 H83 P1000 Q#101 R#102;

当#101 > #102 时, 转到 N1000 程序段, 当#101 ≤ #102 时, 程序顺序执行。

5) 条件转移 4 #J.LT.# K (<)

G65 H84 Pn Q#J R# K; n: 顺序号

(例) G65 H84 P1000 Q#101 R#102;

当#101 < #102 时, 转到 N1000 程序段, 当#101 ≥ #102 时, 程序顺序执行。

6) 条件转移 5 #J.GE.# K (≥)

G65 H85 Pn Q#J R# K; n: 顺序号

(例) G65 H85 P1000 Q#101 R#102;

当#101 ≥ #102 时, 转到 N1000 程序段, 当#101 < #102 时, 程序顺序执行。

7) 条件转移 6 #J.LE.# K (≤)

G65 H86 Pn Q#J R# K; n: 顺序号

(例) G65 H86 P1000 Q#101 R#102;

当#101 ≤ #102 时, 转到 N1000 程序段, 当#101 > #102 时, 程序顺序执行。

注: 可以用变量指定顺序号。如: G65 H81 P#100 Q#101 R#102; 当条件满足时, 程序移到#100指定的顺序号程序段。

4、逻辑与、逻辑或和逻辑非代码

举例:

G65 H01 P#101 Q3;

G65 H01 P#102 Q5;

G65 H11 P#100 Q#101 Q#102;

5 表示成二进制为 101, 3 表示成 011, 计算结果为#100=7;

G65 H12 P#100 Q#101 Q#102;

5 表示成二进制为 101, 3 表示成 011, 计算结果为#100=1;

5、宏变量报警

举例:

G65 H99 P1; 宏变量 3001 报警

G65 H99 P124; 宏变量 3124 报警

用户宏程序实例

1、螺栓孔循环

在圆心为基准点(X0, Y0)、半径为(R)的圆周上, 始角为(A), 加工N个等分孔。

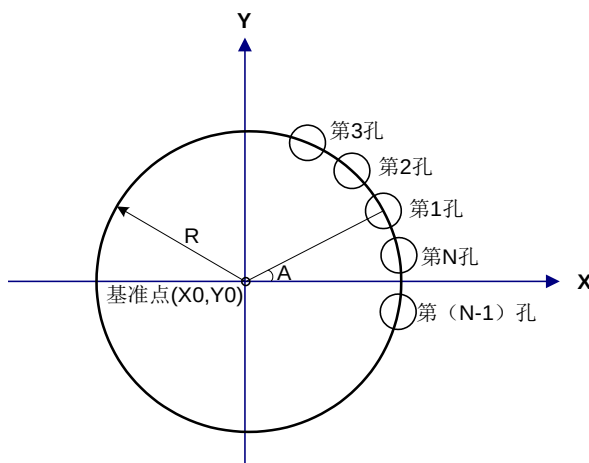


图4-6-4-2

X0, Y0为螺栓孔循环基准点的坐标值。

R: 半径, A: 始角, N: 个数。上述参数使用下面的变量。

#500: 基准点X的坐标值(X0)

#501: 基准点Y的坐标值(Y0)

#502: 半径(R)

#503: 始角(A)

#504: N个数

N>0时, 反时针转, 个数N。

N<0时, 顺时针转, 个数N。

以下的变量用于宏程序中的运算。

#100: 表示第I个孔加工的计数(I)

#101: 计数的终值($= \lfloor N \rfloor$)(IE)

#102: 第I个孔的角度(θI)

#103: 第I个孔的X坐标值(X_i)

#104: 第I个孔的Y坐标值(Y_i)

用户宏程序本体可写成下列形式:

O9010;

N100 G65 H01 P#100 Q0; I=0

G65 H22 P#101 Q#504; IE=|N|

N200 G65 H04 P#102 Q#100 R360;

G65 H05 P#102 Q#102 R#504; $\theta I = A + 360^\circ \times I/N$

G65 H02 P#102 Q#503 R#102;

G65 H32 P#103 Q#502 R#102; $X I = X I + R \cdot \cos(\theta I)$

G65 H02 P#103 Q#500 R#103;

G65 H31 P#104 Q#502 R#102; $Y I = Y I + R \cdot \sin(\theta I)$

G65 H02 P#104 Q#501 R#104;

G90 G00 X#103 Y#104; 第I个孔定位。

G**; 具体孔加工G代码。

G65 H02 P#100 Q#100 R1; I=I+1

G65 H84 P200 Q#100 R#101; 当I<IE 时, 转到N200 加工IE个孔。

M99;

调用上面用户宏程序本体的程序实例如下:

O0010;

G65 H01 P#500 Q100; X0=100MM

G65 H01 P#501 Q-200; Y0=-200MM

G65 H01 P#502 Q100; R=100MM

G65 H01 P#503 Q20; A=20°

G65 H01 P#504 Q12; N=12反时针转

G92 X0 Y0 Z0;

M98 P9010; 调用用户宏程序

G80;

X0 Y0;

M30;

4.6.5 用户宏程序功能 B

1、算术和逻辑运算

下表中列出的运算可以在变量中执行。运算符右边的表达式可包含常量和/或由函数或运算符组成的变量。表达式中的变量#j 和#k 可以用常数替换。左边的变量也可以用表达式赋值。

表4-6-5-1 算术和逻辑运算

功能	格式	备注
定义	$\#i = \#j$	
加法	$\#i = \#j + \#k;$	
减法	$\#i = \#j - \#k;$	
乘法	$\#i = \#j * \#k;$	
除法	$\#i = \#j / \#k;$	
正弦	$\#i = \text{SIN}[\#j];$	角度以度指定, 90°30'表示为90.5°。
反正弦	$\#i = \text{ASIN}[\#j];$	
余弦	$\#i = \text{COS}[\#j];$	
反余弦	$\#i = \text{ACOS}[\#j];$	
正切	$\#i = \text{TAN}[\#j];$	
反正切	$\#i = \text{ATAN}[\#j] / [\#k];$	
平方根	$\#i = \text{SQRT}[\#j];$	
绝对值	$\#i = \text{ABS}[\#j];$	
舍入	$\#i = \text{ROUND}[\#j];$	
上取整	$\#i = \text{FUP}[\#j];$	
下取整	$\#i = \text{FIX} [\#j];$	
自然对数	$\#i = \text{LN}[\#j];$	
指数函数	$\#i = \text{EXP}[\#j];$	
或	$\#i = \#j \text{ OR } \#k;$	逻辑运算一位一位地按二进制数执行。
异或	$\#i = \#j \text{ XOR } \#k;$	
与	$\#i = \#j \text{ AND } \#k;$	
从BCD转为BIN	$\#i = \text{BIN}[\#j];$	用于与PMC的信号交换。
从BIN转为BCD	$\#i = \text{BCD}[\#j];$	

说明:

(1) 角度单位

函数SIN, COS, ASIN, ACOS, TAN 和ATAN 的角度单位是度。如90°30'表示为90.5°。

(2) ARCSIN $\#i = \text{ASIN} [\#j]$

取值范围从 -90°~90°。

当 $\#j$ 超出-1 到1 的范围时, 系统报警。

常数可替代变量 $\#j$ 。

(3) ARCCOS $\#i = \text{ACOS} [\#j]$

取值范围从180°~0°。

当 $\#j$ 超出-1 到1 的范围时, 系统报警。

常数可以替代变量 $\#j$ 。

(4) ARCTAN $\#i = \text{ATAN} [\#j] / [\#k]$

指定两个边的长度, 并用斜杠 (/) 分开。

取值范围从0°~360°。

[例如] 当指定 $\#i = \text{ATAN} [-1] / [-1];$ 时, $\#i=225^\circ$ 。

常数可以代替变量 $\#j$ 。

(5) 自然对数 $\#i = \text{LN} [\#j]$

当反对数 ($\#j$) 为0 或小于0 时, 系统报警。

常数可以代替变量 $\#j$ 。

(6) 指数函数 $\#i = \text{EXP} [\#j]$

当运算结果超过99997.453535 ($\#j$ 大约11.5129) 时, 出现溢出并发出系统报警。

常数可以代替变量 $\#j$ 。

(7) ROUND (舍入) 函数

ROUND函数在第1 个小数位置四舍五入。

例：

当执行#1=ROUND[#2]；时，此处#2=1.2345，变量1的值是1.0。

(8) 上取整和下取整

CNC 处理数值运算时，若操作后产生的整数绝对值大于原数的绝对值时为上取整；若小于原数的绝对值为下取整。对于负数的处理应小心。

例如：

假设#1=1.2，#2=-1.2。

当执行#3=FUP[#1]时，2.0 赋给#3。

当执行#3=FIX[#1]时，1.0 赋给#3。

当执行#3=FUP[#2]时，-2.0 赋给#3。

当执行#3=FIX[#2]时，-1.0 赋给#3。

(9) 算术与逻辑运算指令的缩写

程序中指令函数时，函数名的前二个字符可以用于指定该函数。（详见表4-6-5-1）

例如：

ROUND→RO

FIX→FI

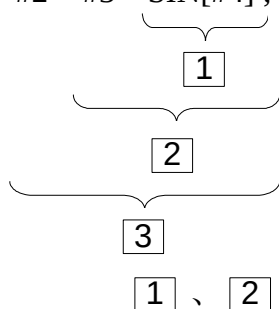
(10) 运算次序

① 函数

② 乘和除运算（* / AND）

③ 加和减运算（+ - OR XOR）

例）#1 = #2 + #3 * SIN[#4]；



1、2 和 3 表示运算次序。

(11) 限制

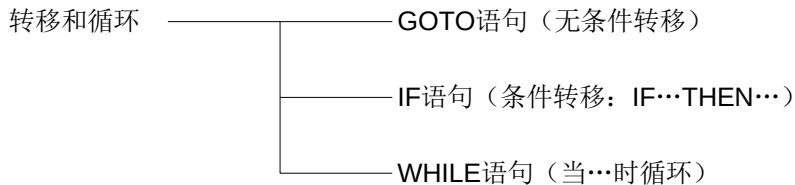
[,] 用于封闭表达式。

当在除法中指定为0的除数或TAN[90]时，系统报警。

2、转移和循环

1) 转移和循环

在程序中，使用GOTO 语句和IF 语句可以改变控制的流向。有三种转移和循环操作可供使用：



2) 无条件转移

➤ GOTO 语句

转移到标有顺序号 n 的程序段。可用表达式指定顺序号。

GOTOn; n: 顺序号（1 到 99999）

例：

GOTO 1;

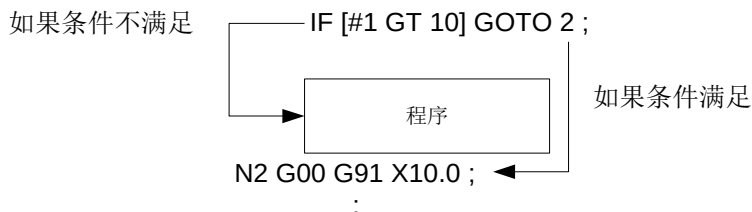
GOTO #10;

3) 条件转移 (IF 语句) [<条件表达式>]

IF[<条件表达式>]GOTO n

如果指定的条件表达式满足时，转移到标有顺序号 n 的程序段，如果指定的条件表达式不满足，执行下个程序段。

如果变量#1的值大于10，转移到顺序号N2
的程序段。

**IF[<条件表达式>]THEN**

如果条件表达式满足，执行预先决定的宏程序语句。只执行一个宏程序语句。

如果#1 和#2 的值相同，0 赋给#3。

IF[#1 EQ #2] THEN #3=0;

说明:

- 条件表达式
条件表达式必须包括算符。算符插在两个变量中间或变量和常数中间，并且用括号 ([,]) 封闭。表达式可以替代变量。
- 运算符
运算符由 2 个字母组成，用于两个值的比较，以决定它们是相等还是一个值小于或大于另一个值。

表4-6-5-2 运算符

运算符	含义
EQ	等于 (=)
NE	不等于 (≠)
GT	大于 (>)
GE	大于或等于 (≥)
LT	小于 (<)
LE	小于或等于 (≤)

➤ 典型程序

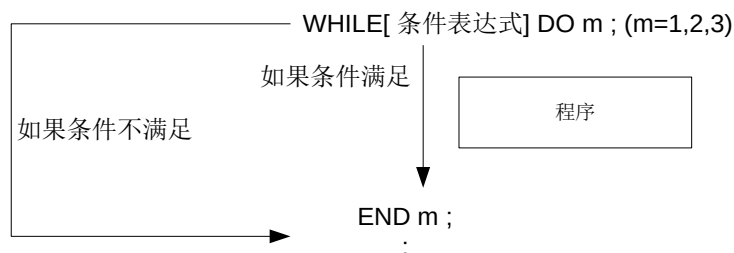
下面的程序计算数值 1~10 的总和。

```

O9500;
#1=0;           存储和的变量初值
#2=1;           被加数变量的初值
N1 IF[#2 GT 10]GOTO 2; 当被加数大于10 时转移到N2
#1=#1+#2;       计算和
#2=#2+1;        下一个被加数
GOTO 1;         转到N1
N2 M30;         程序结束
  
```

4) 循环(WHILE 语句)

在 WHILE 后指定一个条件表达式，当指定条件满足时，执行从 DO 到 END 之间的程序，否则转到 END 后的程序段。



当指定的条件满足时，执行 WHILE 从 DO 到 END 之间的程序。否则转而执行 END 之后的程序段。这种指令格式适用于 IF 语句。DO 后的号和 END 后的号是指定程序执行范围的标号。标号值为 1, 2, 3。若用 1, 2, 3 以外的值会产生报警。

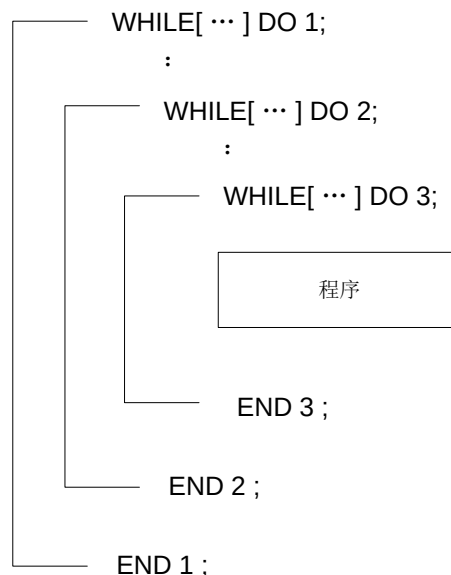
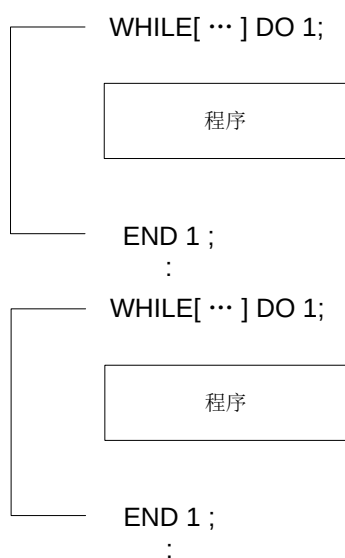
说明：

➤ 嵌套

在 DO—END 循环中的标号（1 到 3）可根据需要多次使用。但是当程序有交叉重复循环 DO 范围的重叠时，出现报警。

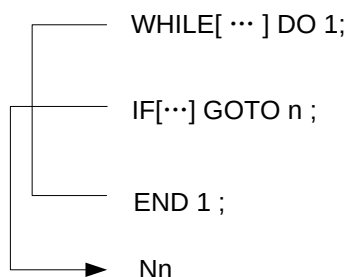
1. 标号（1到3）可以根据要求多次使用。

3. DO循环可以嵌套3级。



2. DO的范围不能交叉

4. 控制可以转到循环的外边。



- 无限循环
当指定 DO 而没有指定 WHILE 语句时，产生从 DO 到 END 的无限循环。
- 处理时间
在处理有标号转移的 GOTO 语句时，进行顺序号检索。反向检索的时间要比正向检索长。用 WHILE 语句实现循环可减少处理时间。
- 未定义的变量
在使用 EQ 或 NE 的条件表达式中，<空>和零有不同的效果。在其它形式的条件表达式中，<空>被当作零。
- 典型程序
下面的程序计算数值 1 到 10 的总和。

```
O0001 ;  
#1=0;  
#2=1;  
WHILE [#2 LE 10] DO 1;  
#1=#1+#2;  
#2=#2+1;  
END 1;  
M30;
```

注意事项:

- 在使用 G65 调用宏程序，F 引用变量时，系统按变量值执行。
- 在 DNC 中不能使用循环和跳转指令。
- GOTO 语句从当前程序段往下搜索，搜索不到相应的顺序号再返回程序头开始搜索。尽量不要在同一程序中使用相同的 N 代码。
- 当用小数表示变量号时，系统直接舍去小数部分，不会考虑进位。
- 局部变量在主程序结束前，值都会一直保持，并且在各个子程序内共同使用。

第五章 辅助功能 M 代码

本机床可供用户使用的 M 代码列表如下：

表 5-1

	M 代码	功 能
控制程序用的 M 代码	M30	程序结束并返回程序头，加工件数加 1
	M02	程序结束并返回程序头，加工件数加 1
	M98	调用子程序
	M99	子程序结束返回 / 重复执行
	M00	程序暂停
	M01	程序选择暂停
由 PLC 控制 M 代码	M03	主轴顺时针转
	M04	主轴逆时针转
	M05	主轴停转
	M06	换刀
	M07	吹气开
	M08	冷却开
	M09	冷却关/吹气关
	M10	A 轴松开
	M11	A 轴夹紧
	M16	刀具控制松刀
	M17	刀具控制夹刀
	M18	取消主轴定向
	M19	主轴定向
	M20	主轴空档指令
	M21	还刀时的寻刀代码
	M22	抓新刀时的寻刀代码
	M26	启动冲屑水阀
	M27	关闭冲屑水阀
	M35	启动排屑提升传输器
	M36	关闭排屑提升传输器
	M50	自动换刀开始
	M51	自动换刀结束

当移动代码与辅助功能在同一程序段指定时，移动代码与辅助功能代码同时执行。

当地址 M 之后指定数值时，代码信号和选通信号被送到机床，机床使用这些信号去接通或断开这些功能。通常在一个程序段中只能指定一个 M 代码，通过设定位参数 N0：33#7 可以使一段程序中最多指定三个 M 代码。但是，由于机械操作的限制，某些 M 代码不能同时指定，有关机械操作对同一程序段指定多个 M 代码的限制，见机床厂的说明书。

5.1 由 PLC 控制的 M 代码

由 PLC 控制的 M 代码与移动代码同段时，M 代码与移动代码同时执行。

5.1.1 主轴顺时针转、逆时针转代码指令（M03、M04）

代 码: M03 (M04) Sx x x;

说 明: 按标准规定, 主轴逆时针旋转(CCW)为正转, 顺时针旋转(CW)为反转。

M03 表示顺时针转, M04 表示逆时针转。

Sx x x 代码是指主轴的转速, 在档位控制时为所在档位。

单位为: 转/分钟 (r/min)。

当为变频器控制时 Sx x x 是指实际转速, 例如: S1000 是指定主轴以 1000r/min 的速度旋转。

5.1.2 主轴停转代码指令 M05

代 码: M05, 当自动方式执行 M05 时, 主轴将停止转动。但 S 代码指令的速度被保留。主轴停止时的减速方式根据机床厂家设置而定。通常为能耗制动。

5.1.3 冷却开、关（M08、M09）

代 码: M08, 控制冷却水泵的启。M09, 控制冷却水泵的停。在自动方式下如遇辅助功能锁, 则水泵控制代码不被执行。

5.1.4 A 轴松开、夹紧（M10、M11）

代 码: M10, A 轴松开。M11, A 轴夹紧。

5.1.5 刀具控制松刀、夹刀（M16、M17）

代 码: M16, 刀具控制松刀。M17, 刀具控制夹刀。

5.1.6 主轴定向、取消（M18, M19）

代 码: M18, 取消主轴定向。M19, 使主轴定向, 用于换刀定位。

5.1.7 寻刀代码指令（M21、M22）

代 码: M21, 还刀时的寻刀代码; M22, 抓新刀时的寻刀代码。

5.1.8 螺旋排屑传输器开启、关闭（M35、M36）

代 码: M35, 控制螺旋排屑传输器的启。M36, 控制螺旋排屑传输器的停。

5.1.9 冲屑水阀启动、关闭（M26、M27）

代 码: M26 为启动冲屑水阀; M27 为关闭冲屑水阀。

5.1.10 主轴吹气开、关（M07、M09）

代 码: M07, 控制主轴吹气启。M09, 控制主轴吹气关闭。

5.1.11 自动换刀开始、结束（M50、M51）

代 码: M50, 控制自动换刀的开始。M51, 控制自动换刀的结束。

5.2 控制程序用的 M 代码

控制程序用的 M 代码分为主程序控制类和宏程序控制类。控制程序用的 M 代码与移动代码同段时先执行移动代码，后执行 M 代码。

注意：1、M00、M01、M02、M06、M30、M98、M99 代码不能与其它 M 代码一起指定，否则系统报警。当这些 M 代码和其它非 M 代码同段时将先执行同段中的其它非 M 代码，最后才执行它们。
2、这种 M 代码包括使 CNC 将 M 代码本身送往机床，同时还使 CNC 执行内部操作的代码，比如使程序段预读功能无效的 M 代码。另外只让 CNC 将 M 代码本身送往机床不执行内部操作的 M 代码，可在同一程序段内指定。

5.2.1 程序结束并返回（M30、M02）

自动方式运行时，程序运行到 M30（M02）时停止自动运行状态，其后若有程序将不被执行，并且将停止主轴和冷却运转，工件加工数加 1。M30 可以用位参数 N0: 33#4 控制是否返回程序头，M02 可以用位参数 N0: 33#2 控制是否返回程序头。若 M02、M30 是在子程序结束时，则返回到调用子程序的程序中，继续执行后面的程序段。

5.2.2 程序暂停（M00）

自动方式运行时，程序运行到 M00 时暂停自动运行状态，此时将保存前面的模态信息。当按循环启动键后则继续运行。其作用相当于进给保持键按下。

5.2.3 程序选择暂停（M01）

自动方式运行时，程序运行到 M01 时有选择的暂停自动运行状态，若“选择停”开关置为开位，则 M01 与 M00 代码有同样效果，如果“选择停”有效开关置为关位，则 M01 代码不起任何作用。操作请参考“第二篇 操作说明”。

5.2.4 程序调用子程序代码指令（M98）

主程序中可以编写 M98 代码调取子程序执行。具体格式：

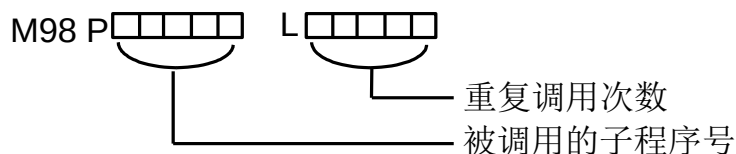


图5-2-4-1

5.2.5 程序结束并返回（M99）

- 1、自动方式运行时，如果在一个主程序段结尾处使用 M99，将在程序运行到 M99 时返回到程序的开始处自动执行，其后若有程序将不被执行，工件加工数不累加。
- 2、子程序的结尾处使用 M99，则程序运行到此段将返回主程序，调用子程序段的下一段程序继续执行。
- 3、DNC 方式下使用 M99 做 M30 处理，光标停留在程序结尾处。

第六章 主轴功能 S 代码

通过代码 S 和其后面的数值，把代码信号转成模拟信号后送给机床，用于机床的主轴控制。S 为模态值。

6.1 主轴模拟控制

位参数N0：1#2的SPT=0时，地址S和其后面的数值用模拟电压控制主轴转速，具体操作见“第二篇 操作说明”。

代码格式：S_

说明：

- 1、在一个程序段中可以指令一个 S 代码。
- 2、地址 S 和其后面数据直接指定主轴转速，单位为转/每分钟(r/min)。例如：M3 S300 表示主轴以 300 转/分钟速度运行。
- 3、移动代码和 S 代码在同一程序段时，移动代码和 S 功能代码同时开始执行。
- 4、通过代码 S 和其后面数值控制主轴转速。

6.2 主轴开关量控制

位参数N0：1#2的SPT=1时，地址S和其后面两位数开关量控制主轴转速。

选择开关量控制主轴转速时，系统可提供3 级主轴机械换挡。S代码与主轴的转速的对应关系及机床提供几级主轴变速，请参照机床制造厂家的说明书。

代码格式：

S01 (S1) ;
S02 (S2) ;
S03 (S3) ;

说明：

- 1、目前软件有 8 个换挡挡位，梯形图只作 3 级换挡。程序中指定了上述以外的 S 代码时，系统将显示“辅助功能执行中”。
- 2、若指令 S 四位数，则后两位数有效。

6.3 恒表面切削速度控制 G96/G97

代码格式：

恒定表面速度控制代码	G96 S_	表面速度 (mm/min 或inch/min)
恒定表面速度控制取消代码	G97 S_	主轴速度 (r/min)
恒定表面速度控制被控轴代码	G96 P_	P1 X轴; P2 Y轴; P3 Z轴; P4 4th轴
最高主轴速度钳制	G92 S_	S指定最高主轴速度 (r/min)

功能：S 后指定表面速度（刀具和工件之间的相对速度），主轴旋转，使表面切削速度维持恒定，而不管刀具位置。

说明：

- 1、G96是模态代码，在指令G96以后，程序进入恒速控制方式，S值为表面速度。
- 2、G96代码必须指定轴，沿着该轴使用恒速控制。G97代码取消G96方式。
- 3、为执行恒表面切削速度控制需要设定工件坐标系，使旋转轴的中心坐标变为零。

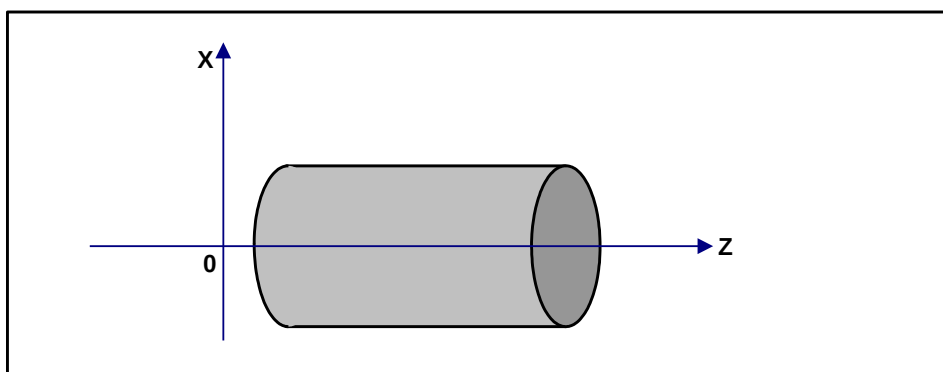


图6-3-1 恒定表面切削速度控制的工件坐标系

- 4、使用恒表面切削速度控制时，高于G92 S_设定时，便钳制在最高主轴转速上。当在电源接通时，最高主轴速度还没有设定时，在G96代码中的S被当作S=0直到M3或M4在程序中出现。

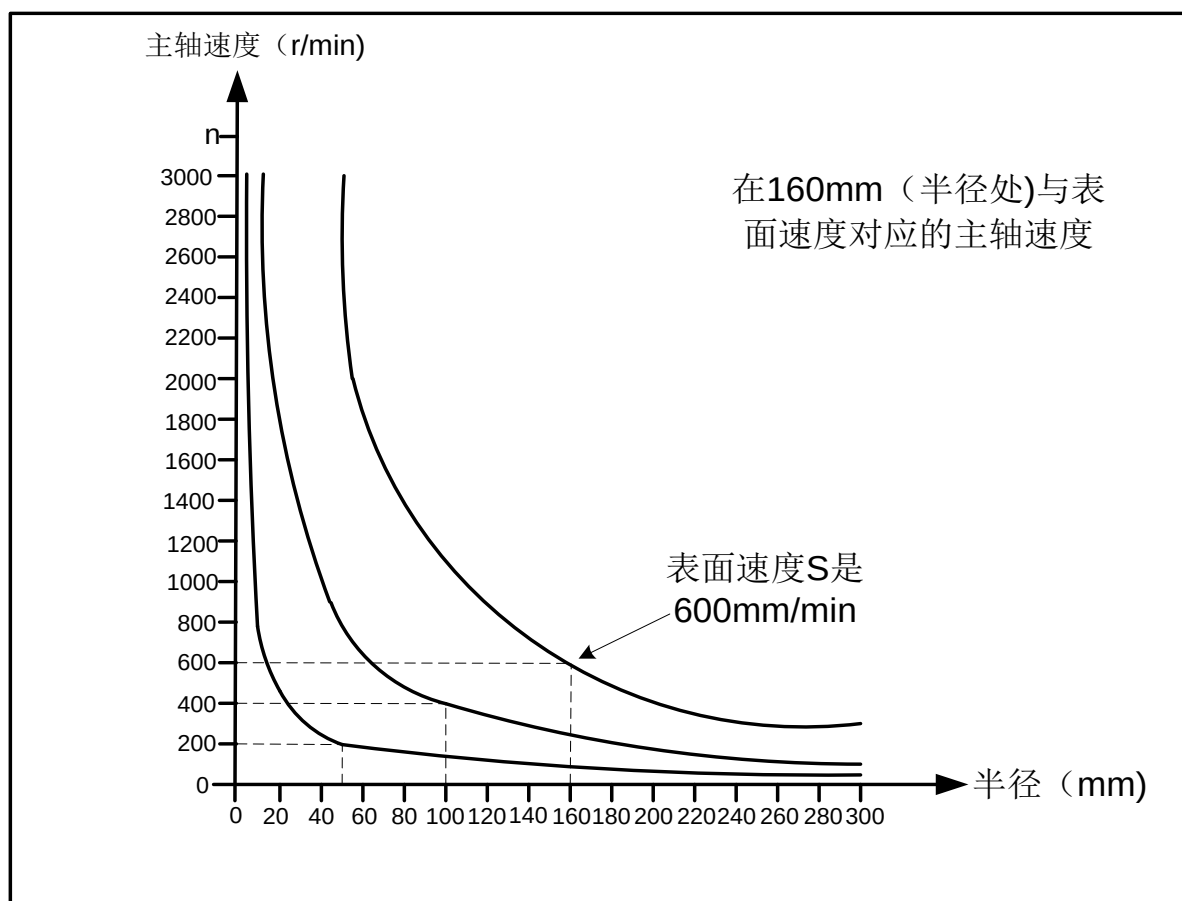


图6-3-2 工件半径主轴转速和表面速度之间的关系

5、在 G96 方式指定表面切削速度：

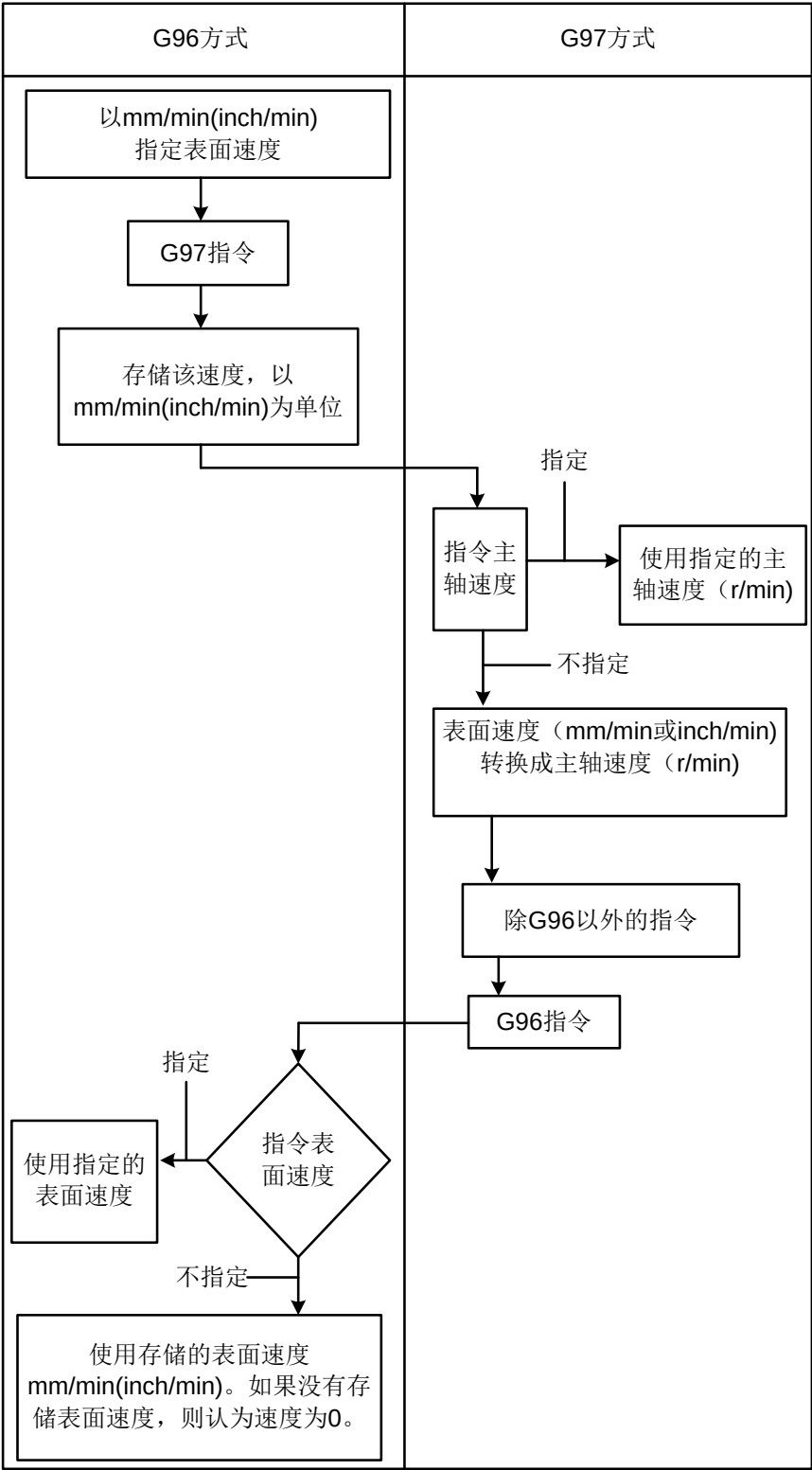


图6-3-3

- 6、G96的相关参数设置：位参数 No.37#2 设定G0快速定位时计算G96主轴转速的基准坐标（0：终点，1：当前点），位参数 No.37#3 设定G96主轴转速钳制（0：主轴倍率之前，1：主轴倍率之后），位参数 No.61#0 设定是否使用恒周速控制。

限制：

- 1、因为当主轴速度变化时，伺服系统中响应问题未考虑，而在螺纹切削期间，恒表面切削速度控制也有效。因此，在螺纹加工前用G97取消恒表面切削速度。
- 2、在由 G00 指定的快速移动程序段中，恒表面速度控制不是根据刀具位置的瞬间变化计算表面速度，而是根据该段的终点计算的表面速度实现控制的，因为快速移动时不切削，因此，不用恒表面切削速度。

第七章 进给功能 F 代码

进给功能控制刀具的进给速度，进给功能以及控制方式如下：

7.1 快速移动

用代码(G00)进行快速定位。快速进给速度由数据参数P88~P92来设定。用操作面板上的倍率调整按键可进行如下的倍率调节：

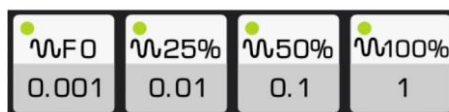


图7-1-1 快速进给倍率按键

其中，F0：是由数据参数P93设定。

快速定位（G0）加速度可以由数据参数P110~P114进行设定，加/减速时间常数可以由数据参数P115~P124进行设定，根据机床及电机响应特性，可以进行合理的设定。

注：在G00程序段中，即使指定了进给速度F代码，也无效，系统以G0速度进行定位。

7.2 切削速度

在直线插补(G01)，圆弧插补(G02，G03)中，用F代码后面的数值来指令刀具的进给速度。单位为mm/min。刀具以程序中编制的切削进给速度移动。使用机床操作面板上的进给倍率按键以对切削进给速度实施倍率（倍率调节范围为：0%~200%）。

为防止机械振动，在刀具移动开始和结束时自动实施加/减速，加速度可以由数据参数P125~P128进行设定。

最高切削速度由数据参数P96设定，最低切削速度由数据参数P97设定，如果切削速度高于最高限制值，则被限制在上限值，如果切削速度低于最低限制值，则被限制在下限值。

接通电源时自动方式下的切削进给速度由数据参数P87设定。

切削速度可以用以下两种方式指定：

- A) 每分钟进给（G94）：在 F 之后，指定每分钟刀具进给量。
- B) 每转进给（G95）：在 F 之后，指定主轴每转刀具进给量。

7.2.1 每分钟进给（G94）

代码格式：G94 F_

功能：每分钟刀具进给量。单位：mm/min 或 inch/min。

说明：

- 1、在指定 G94（每分钟进给方式）以后，每分钟刀具的进给量由 F 后面的数值直接指定。
- 2、G94 为模态代码，一旦指定，在 G95 指定以前一直有效。开机时默认为每分钟进给方式，默认的切削进给速度由数据参数 P87 设定。
- 3、可以通过面板上的倍率调整按键或波段开关对每分钟进给进行速度修调，倍率为 0%到 200%。

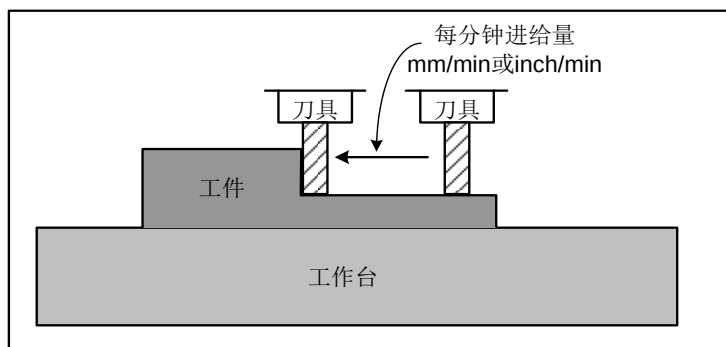


图7-2-1-1 每分钟进给

7.2.2 每转进给 (G95)

代码格式: G95 F_

功能: 每转刀具进给量。单位: mm/r 或 inch/r。

说明:

- 1、机床必须安装主轴编码器才能使用此功能。
- 2、在指定 G95 (每转进给方式) 以后, 每转刀具的进给量由 F 后面的数值直接指定。
- 3、G95 为模态代码, 一旦指定, 在 G94 指定以前一直有效。初始化时默认每转进给速度为零。
- 4、可以通过面板上的倍率调整按键或波段开关对每转进给进行速度修调, 倍率为 0% 到 240%。

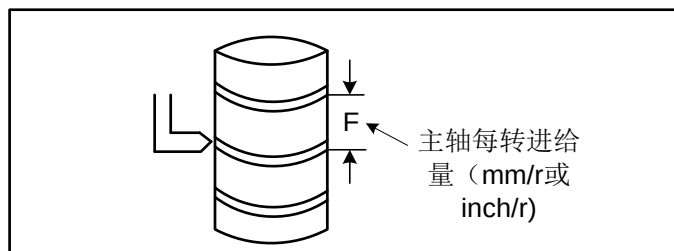


图7-2-2-1 每转进给

注意: 当主轴速度低时, 可能出现进给速度波动, 主轴速度越低, 进给量出现波动越频繁。

注: G95 每转进给方式, 系统处理每转进给的最高速度为 F500, 超过 F500 就会出现报警。

7.3 切线速度控制

通常切削进给是控制轮廓轨迹切线方向的速度, 使之达到指令的速度值。

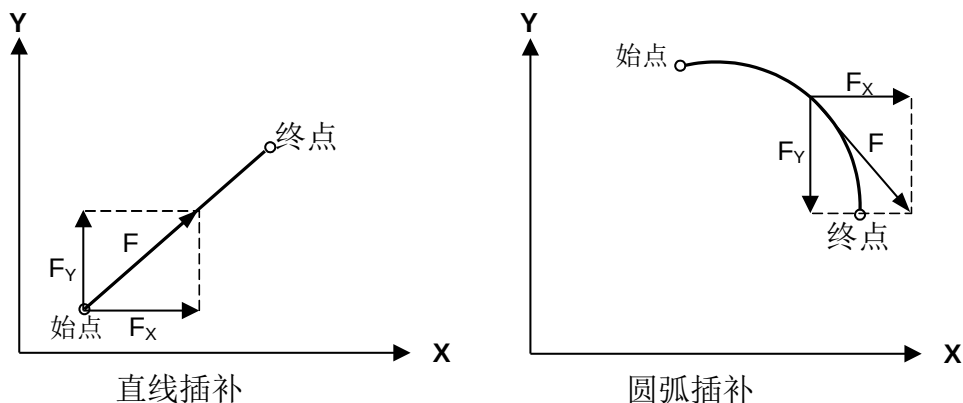


图 7-3-1

F: 切线方向的速度 $F=\sqrt{F_x^2+F_y^2+F_z^2}$
Fx: X轴方向的速度
Fy: Y轴方向的速度
Fz: Z轴方向的速度

7.4 进给速度倍率按键

手动方式下进给倍率及自动方式下进给倍率均可通过操作面板上的倍率调整按键进行调节,可以使用 0~200%(每挡 10%共 21 档)的倍率。自动方式下,当倍率调整按键调为零时,系统将停止进给,显示切削倍率为零,调节倍率调整按键,程序继续运行。

7.5 自动加减速

系统带动电机在移动开始和移动结束时自动地进行加减速控制,所以能够平稳地启动和停止。并且在移动速度变化时也自动地加减速,所以速度的改变可以平稳地进行。因此在编程时对于加减速不需要考虑。

快速进给: 前加减速 (0: 直线型; 1: S 型) 后加减速 (0: 直线型; 1: 指数型)。
切削进给: 前加减速 (0: 直线型; 1: S 型) 后加减速 (0: 直线型; 1: 指数型)。
手动进给: 后加减速 (0: 直线型; 1: 指数型)。
(用参数设定各轴通用的时间常数)

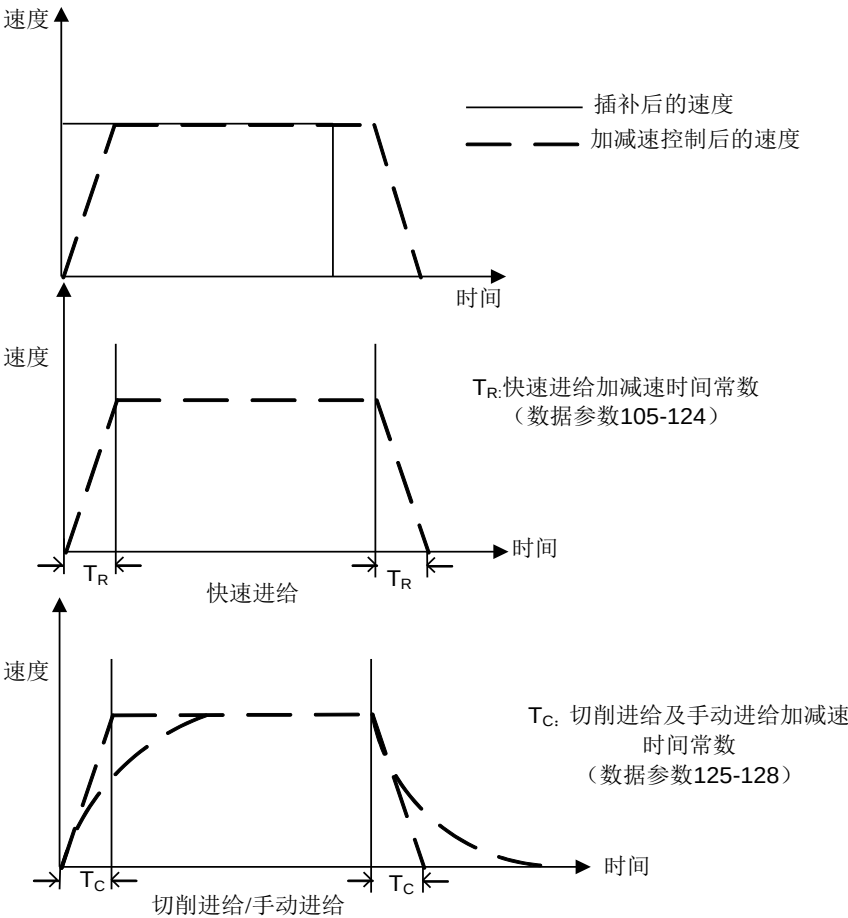


图7-5-1

7.6 程序段拐角处的加减速处理

例如：前一个程序段只有 Y 移动，而下一程序段只有 X 动，在 Y 减速时，X 行加速，此时刀具的轨迹如下：

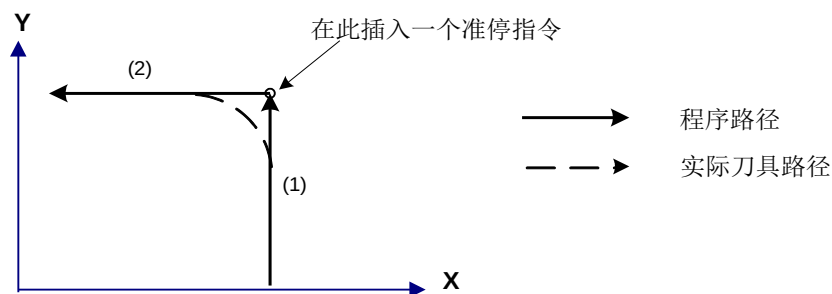


图 7-6-1

如果加入准停代码，则刀具如上图实线那样按程序指令运动。否则，切削进给速度越大，或加减速时间常数越长，则拐角处的弧度也越大。圆弧指令时，实际刀具轨迹的圆弧半径比程序给出的圆弧半径小。要拐角处误差变小，在机械系统允许的情况下，应使加减速时间常数尽量减小。

第八章 刀具功能

8.1 刀具功能

在地址 T 后指定数值（最多 8 位），用于选择机床上的刀具。

原则上不能在同一个程序段中指令两个以上 T 代码，若设置了同组代码在同一段不报警。则以后面出现的 T 代码为准，关于地址 T 可指定的位数，以及 T 代码所对应的机床动作请见机床厂的使用说明书。

当移动代码和 T 代码在同一程序段指定时，移动代码和 T 代码同时执行。

T 代码和换刀代码 M06 同段时将先执行 T 代码然后再执行换刀代码。如 T 代码和换刀代码 M06 不同段时，换刀代码时检测主轴刀号与 T 码刀是否一致，如果一致则不执行换刀。

如下例程序：

```
O00010;  
N10 T2M6;           主轴上的刀为 T2 号刀  
N20 M6T3;           主轴上的刀为 T3 号刀  
N30 T4;             主轴上的刀为 T3 号刀  
N40 M6;             主轴上的刀为 T4 号刀  
N50 T5;             主轴上的刀为 T4 号刀  
N60 M30  
%
```

执行完换刀程序，主轴上的刀为 T4 号刀。

第二篇 操作说明

第一章 操作面板

1.1 面板划分

GSK208D系列包括GSK208D-H和GSK208D-V，其中GSK208D-H采用横式结构，GSK208D-V采用竖式结构，面板共分为LCD（液晶显示器）区、编辑键盘区、软键功能区和机床控制区四大区域，如下图所示：



图1-1-1 GSK208D-H面板



图1-1-2 GSK208D-V

1.2 面板功能说明

1.2.1 LCD（液晶显示器）显示区

GSK 208D-V 系统采用分辨率为800×600的彩色10.4英寸液晶显示器。

GSK 208D-H系统采用分辨率为800×600的彩色8.4英寸液晶显示器。

1.2.2 编辑键盘区

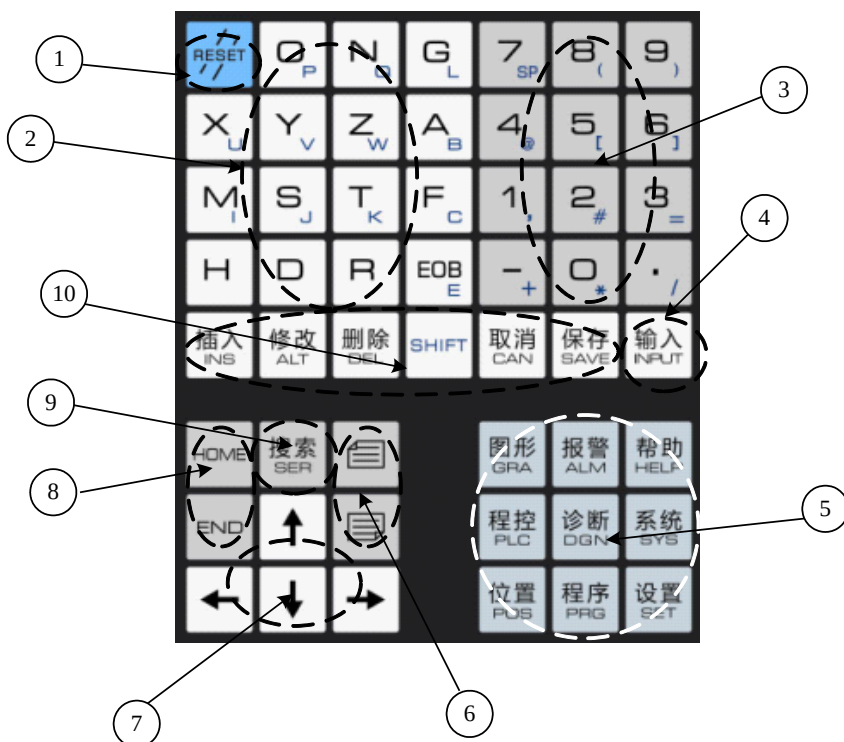


图1-2-2-1 GSK208D-H编辑键盘区

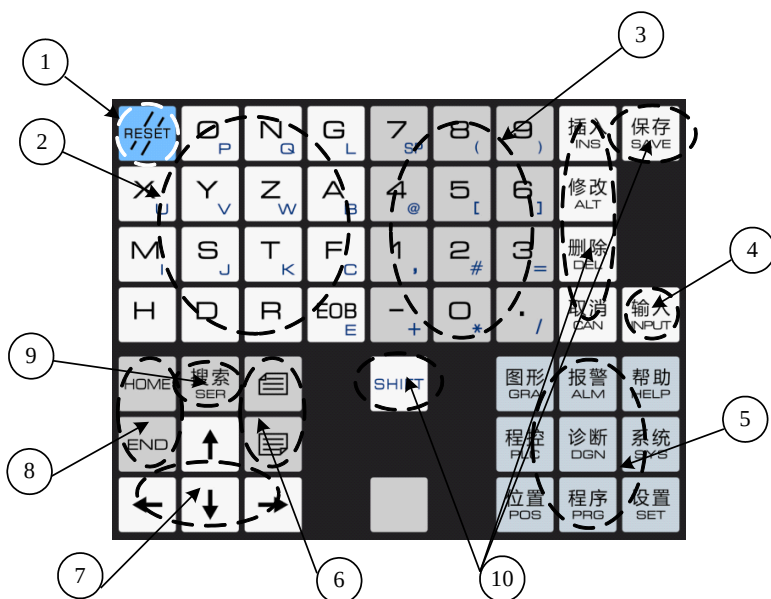


图1-2-2-2 GSK208D-V 编辑键盘区

在编辑键盘区中，按键的功能再细分为10个小区，具体每个区的使用说明如下：

序号	名 称	功 能 说 明
1	复位键	系统复位，进给、输出停止
2	地址键	进行地址MDI录入
3	数字键	进行数字MDI录入
4	输入键	将数字、地址或数据输入到缓冲区；确认操作结果
5	屏幕操作键	按下其中任意键，进入相对应的界面显示。（详见本篇的第三章）
6	翻页键	用于同一显示方式下页面的转换、程序的翻页
7	光标移动键	用于光标上下左右移动
8	编辑键	可使光标移至程序行的开头或结尾、程序的开头或结尾
9	搜索键	用于搜索数据、地址进行查看或修改
10	编辑键	用于程序编辑时程序、字段等的插入、修改、删除等操作，复合键的使用。

1.2.3 屏幕操作键介绍

本系统在操作面板上共布置了8个操作页面显示键和1个帮助页面显示键，如下图：



名 称	功能说明	备 注
图形页面	进入图形页面	通过相应软键转换，显示图参、图形显示页面，图参进行显示图形中心、大小以及比例设定
报警页面	进入报警页面	通过相应软键转换，查看各种报警信息页面
帮助页面	进入帮助页面	通过相应软键转换，查看系统相关的各项帮助信息
程控页面	进入程控页面	通过相应软键转换，查看PLC梯图相关的版本信息和系统I/O口的配置情况，同时在录入方式下可对PLC梯图进行修改
诊断页面	进入诊断页面	通过相应软键转换，查看系统各侧的I/O口信号状态
系统界面	进入系统页面	通过相应软键转换，显示刀具偏置、参数、宏变量、螺补显示页面
位置页面	进入位置页面	通过相应软键转换，显示当前点相对坐标、绝对坐标、综合坐标、程监显示页面
程序页面	进入程序页面	通过相应软键转换，显示程序、MDI、现/模、现/次、目录显示页面，目录界面可通过翻页键查看多页程序名
设置页面	进入设置页面	共有四个界面，通过相应软键转换显示设置、工件坐标、数据和密码设置界面

注：通过设置位参数 NO:25#0～25#7、NO:26#6～26#7，以上各软键转换界面也可以用连续按相对应的功能键来实现。每个页面的详细说明请查看本手册“第二篇 操作说明”的第三章。

1.2.4 GSK208D-H 和 GSK208D-V 机床控制区

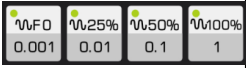
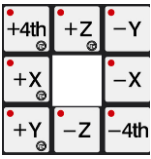


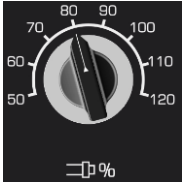
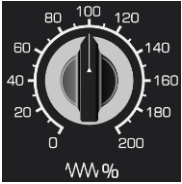
图1-2-4-1 GSK208D-H机床控制区



图1-2-4-2 GSK208D-V机床控制区

按 键	名 称	功 能 说 明	备注及操作说明
	空运行开关	空运行有效时，指示灯亮	自动方式、录入方式、DNC
	辅助功能开关	辅助功能打开时指示灯亮，M、S、T、功能输出无效	自动方式、录入方式、DNC
	机床锁住开关	机床锁打开时指示灯亮，轴动作输出无效	自动方式、录入方式、机械回零、手轮方式、单步方式、手动方式、DNC
	机床工作灯开关	机床工作灯开/关	任何方式
	润滑开关键	机床润滑开/关	任何方式
	冷却液开关键	冷却液开关	任何方式
	排屑开关键	排屑开/关	任何方式
	主轴控制键	主轴正转 主轴停转	手轮方式、单步方式、手动方式
	吹气开关键	吹气开/关	任何方式
	安全门开关键	安全门开/关	任何方式

按 键	名 称	功 能 说 明	备注及操作说明
	超程解除键	机床移动压上硬限位后机床报警，按下超程解除键，其指示灯亮，反向移动机床到指示灯熄灭为止	手动方式、手轮方式
	程序再启动键	退出正在加工的程序或现场突然断电后恢复到断电前的加工状态	自动方式（此处余移动量是从当前点到断点处的直线距离）
	选择停开/关键	程序中有“M01”是否停止	自动方式、录入方式、DNC
	快速移动键	快速移动开/关	手动方式
	快速倍率、手动单步、手轮倍率选择键	快速倍率、手动单步、手轮倍率选择键	自动方式、录入方式、机械回零、手轮方式、单步方式、手动方式、DNC
	手动进给键	手动、单步操作方式 X、Y、Z、N轴正向/负向移动，轴正向为手轮选轴	机械回零、单步方式、手动方式、手轮方式、
	进给保持键	按此键，系统停止自动运行	自动方式、录入方式、DNC
	循环启动键	按此键，程序自动运行	自动方式、录入方式、DNC

按 键	名 称	功 能 说 明	备注及操作说明
	急停按钮	使系统进入急停状态	任何方式
	主轴倍率开关	主轴速度调整（主轴转速模拟量控制方式有效）	任何方式
	进给倍率开关	进给速度的调整	自动方式、录入方式、手动方式、DNC

注 1： 在手动方式下，在快速移动键没有按下的情况下，手动速度倍率的调节是靠进给倍率开关来调节的。

注 2： 在以下说明中< >内的键为面板按键；【 】内的键为屏幕下的软键；【 】为当前软键所对应的界面；表示该菜单内有下级菜单。

第二章 系统上电、关机及安全操作

2.1 系统上电

GSK208D 数控系统上电前，应确认：

- 1、 机床状态正常。
- 2、 电源电压符合要求。
- 3、 接线正确、牢固。

系统自检正常、初始化完成后，显示现在位置（相对坐标）页面。



图2-1-1

2.2 关机

关机前，应确认：

- 1、 CNC的X、Y、Z轴处于停止状态；
- 2、 辅助功能（如主轴、水泵等）关闭；
- 3、 先切断CNC电源，再切断机床电源。

切断电源时，应作如下检查：

- 1、 检查操作面板上的LED指示循环启动应在停止状态；
- 2、 检查CNC机床的所有可移动部件都处于停止状态；
- 3、 按POWER OFF(电源关)按钮关机。

紧急情况切断电源

机床运行过程中在紧急情况下可立即切断机床电源，以防事故发生。但必须注意，切断电源后系统坐标与实际位置可能会有偏差，必须进行重新回零、对刀等操作。

注：关于切断机床电源的操作请见机床制造厂的机床使用说明书。

2.3 安全操作

2.3.1 复位操作



按  键后，系统处于复位状态：

- 1、所有轴运动停止。
- 2、M功能停止。
- 3、修改位参数NO:35#1～NO:35#7和NO:36#0～NO:36#7，设定复位后是否保留各组G代码。
- 4、修改位参数NO:34#7，设定复位后是否清除F、H、D代码。
- 5、修改位参数NO:28#7，MDI方式下设定复位后是否删除编制程序。
- 6、修改位参数NO:10#3，设定复位后是否取消相对坐标系。
- 7、修改位参数NO:10#7，设定非编辑方式复位光标是否返回程序头。
- 8、修改位参数NO:52#7，设定复位后是否清空宏程序局部变量#1～#50。
- 9、修改位参数NO:52#6，设定复位后是否清空宏程序公共变量#100～#199。
- 10、可用于系统异常输出、坐标轴异常动作时。

2.3.2 急停

机床运行过程中按下急停按钮，系统进入急停状态，此时机床移动立即停止。松开急停按钮（虽然它由机床制造厂不同而不同，但通常是左旋此按钮即可自动跳起）后急停解除。

注 1：解除急停按钮前先确认故障原因是否已排除。

注 2：急停按钮解除后应重新执行回参考点操作，以确保坐标位置的正确性。

一般急停信号为常闭触点信号，当触点断开时，系统即进入急停状态，并使机床紧急停止。急停信号电路连接如图2-3-2-1所示。

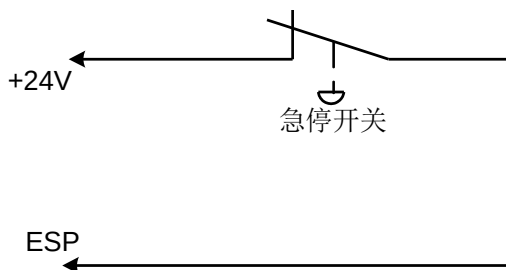


图2-3-2-1

2.3.3 进给保持



机床运行过程中可按  键使运行暂停，需要特别注意的是在循环代码运行中，运行完当前代码后暂停。

2.4 循环启动与进给保持



控制面板中  键和  键用于自动方式、录入方式及 DNC 方式下程序的启动和暂停操作。通过修改 PLC 地址 **K5.1** 来设定是否使用外部启动及暂停。

- 注 1: 自动、MDI、DNC 方式之间进行切换。在执行完当前程序段前, 循环启动有效, 按下<进给保持>, 进给保持无效。
- 注 2: 自动、MDI、DNC 方式切换为编辑方式。在执行完当前程序段前, 循环启动无效, 按下<进给保持>, 进给保持无效。
- 注 3: 自动、MDI、DNC 方式切换为回机床零点、单步、手动、手脉方式。按下进给保持按钮, 进给保持功能无效。
- 注 4: 循环启动有效时, 自动、MDI、DNC 方式之间进行切换或切换为编辑方式时, 执行完当前程序段前按下进给保持按钮, 进给保持功能为无效状态。

2.5 超程防护

为了避免因 X 轴、Y 轴、Z 轴超出行程而损坏机床, 机床必须采取超程防护措施。

2.5.1 硬件超程防护

分别在机床X轴、Y轴、Z轴的正、负向最大行程处安装行程限位开关, 当出现超程时, 运行轴的碰到限位开关后减速并最终停止, 系统提示超程报警信息。

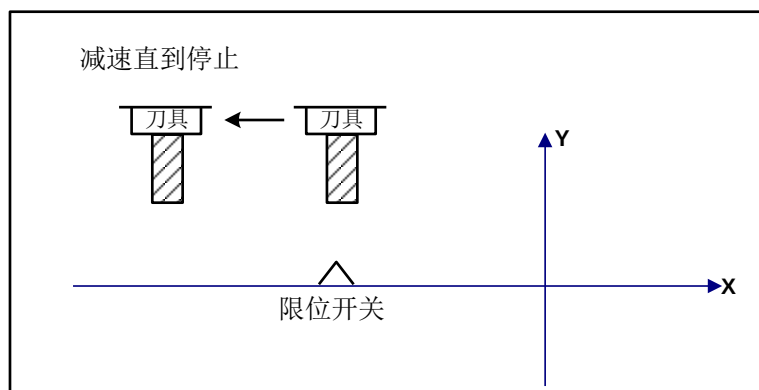


图2-5-1-1

详细说明:

自动运行时的超程

在自动运行方式当刀具沿某一轴移动过程中接触到限位开关时, 所有轴运动会减速并最终停止, 同时显示超程报警, 程序停到超程的程序段。

手动操作时的超程

在手动操作过程中, 只要机床某一轴接触到限位开关, 对应轴马上减速停止运动。

2.5.2 软件超程防护

软件行程范围由数据参数 P66~P73 设置, 以机床坐标值为参考值。如果移动轴超出了软限位参数设置, 则会出现超程报警。由位参数 N0:11#6 设定接通电源后到手动返回参考点前, 是否进行行程检测 (0: 否, 1: 是)。由位参数 N0:11#7 设定软限位超程时, 在超程 (0: 前, 1: 后) 报警。超程报警后在<手动>方式下反方向移动轴, 移出超程范围后报警解除。

2.5.3 超程报警的解除

解除硬限位超程报警的方法为: 在手动或手脉方式下, 往反方向移出轴 (如正向超程, 则负向移出; 如负向超程, 则正向移出) 即可。

2.6 行程检查

通过存储的行程检查 1 和存储的行程检查 2 可以指定 2 个刀具不能进入的区域。

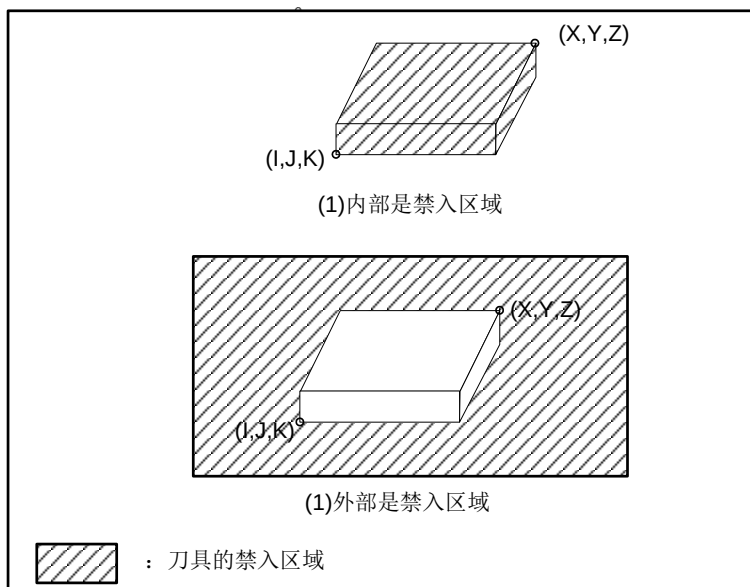


图2-6-1 行程检查

当刀具超出了存储的行程极限，显示报警，并且机床减速并停止。

当刀具进入禁入区域，并且产生报警时，刀具可以向刀具进入时相反的方向移动。

详细说明：

- 1、存储的行程检查 1：数据参数P66~P73设定边界，在这个区域的外部是禁入区域，机床制造商常把这个区域设置为机床的最大行程。
- 2、存储的行程检查 2：数据参数P76~P83或程序代码可以设定这一边界，在这个边界的里面或者边界之外的区域可以设置为禁入的区域，由位参数NO:11#0设定（0：禁入区域为里面；1：禁入区域为外面）。

1) 使用参数设置禁入区域时：必须设置图2-6-2中的A点和B点。

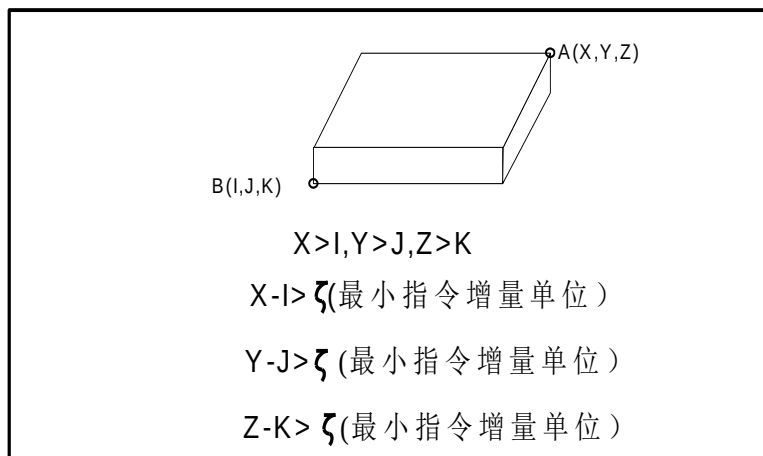
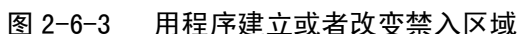


图 2-6-2 用参数建立或者改变禁入区域

当通过数据参数 P76~P83 设置禁入区域时，数据必须以最小命令增量单位给出机床坐标系中的距离（输出增量）。

- 2) 使用程序指令时：G12 禁止刀具进入禁入区域；G13 允许刀具进入禁入区域。
程序中每一个 G12 必须用一独立程序段指令，以下的命令用于建立或者改变禁入区域。



例 1: 禁入区域为里面 (位参数 **NO:11#0=0**):

B 点 (20, 10, 15)。

直线插补至 (30, 30, 20)

取消存储行程检测功能

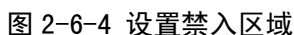
例 2: 禁入区域为外面 (位参数 **NO:11#0=1**):

B 点 (20, 10, 15)。

直线插补至 $(10, -10, -10)$

取消存储行程检测功能

3) 禁入区域的检查点:在对禁入区域进行编程之前,请确认检查点位置(刀尖或刀套的顶部)。如图2-6-4中所示,如检查点为A(刀尖),距离“a”应该被设置为存储功能检查中的数据;如检查点为B(刀套),距离“b”应该被设置为存储功能检查中的数据。当检查点为A(刀尖),并且刀具的长度随刀具不同而变化时,则应按最长的刀具设置禁入区域,这样可以保障运行安全。



4) 刀具禁入区域的重叠: 禁入区域可以以重叠的方式设置。如图2-6-5所示。

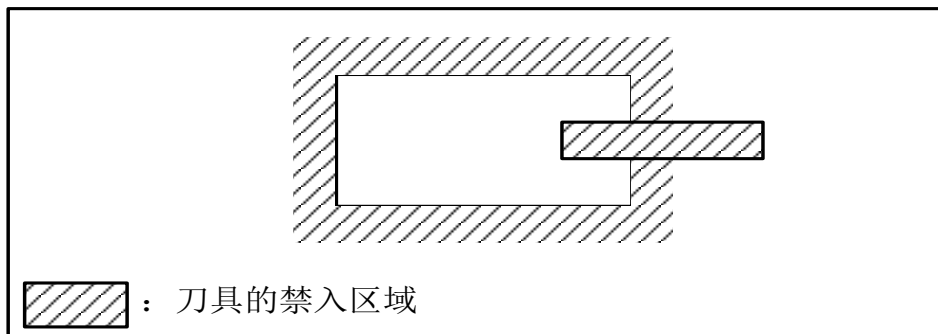


图 2-6-5 设置重叠的禁入区域

不必要的极限应该在机床的行程之外设置。

- 5) 当位参数 **NO:11#6=0** 时，禁入区域的生效时间：通电后，并且执行了手动参考点返回或者由代码 G28 进行自动参考点返回后，禁入区域界限即生效。
当位参数 **NO:11#6=1** 时，通电后，如果参考位置在禁入区域，就会立即产生报警，（仅在存储行程极限 2 的 G12 方式中有效）。
- 6) 解除报警：如果进入了禁入区域，并且产生了报警，刀具只能向相反的方向移动。为了消除报警，将刀具向相反方向移动，直到退出了禁入区域，并使系统复位，报警消除后，刀具就可以向前或者向后移动了。
- 7) 在禁入区域中由 G13 转换到 G12 时就会立即产生报警。
- 8) 由位参数 **NO:10#1** 设定移动前是否进行行程检测。当位参数 **NO:10#1=0** 时，移动前不进行行程检测；当位参数 **NO:10#1=1** 时，移动前进行行程检测。

第三章 界面显示及数据的修改与设置

3.1 位置显示

3.1.1 位置页面显示的五种方式

按  键进入位置页面显示，位置显示页面有【相对坐标】、【绝对坐标】、【综合】、【程监】、【监控】五个界面，可通过相应软键查看，具体如下：

1) 相对坐标：按【相对坐标】软键，显示当前刀具在相对坐标系的位置（见图3-1-1-1）。



图3-1-1-1

- A：在<相对坐标>界面中按【操作】软键，【相对归零】可使相对坐标全部归零。
- B：按【时间切换】，可在【通用时间】、【切削时间】【循环时间】【通电时间】【运行时间】中切换显示。



图3-1-1-2(a)



图3-1-1-2(b)

- 2) 绝对坐标: 按【绝对坐标】软键, 显示当前刀具在绝对坐标系的位置, 见图3-1-1-3。



图3-1-1-3

- 3) 综合: 按【综合】软键进入界面中, 可同时显示:
- (A) 相对坐标系中的位置;
 - (B) 绝对坐标系中的位置;
 - (C) 机床坐标系中的位置;
 - (D) 手脉中断中的偏移量(位移量);
 - (E) 速度分量;
 - (F) 余移动量 (在自动、录入方式及DNC方式下才显示)。
- 显示页面见图3-1-1-4。

综合		000001	1/00000018
(相对坐标)		(绝对坐标)	(机床坐标)
X	0.0000 mm	X	0.0000 mm
Y	0.0000 mm	Y	0.0000 mm
Z	0.0000 mm	Z	0.0000 mm
A	0.0000 deg	A	0.0000 deg
(手轮中断)		(速度分量)	(余移动量)
X	0.0000 mm	X	0.0000 mm/min
Y	0.0000 mm	Y	0.0000 mm/min
Z	0.0000 mm	Z	0.0000 mm/min
A	0.0000 deg	A	0.0000 deg/min
输入		03:54:43	
		录入方式	
分度置零		相对归零	中断归零
		中断开	返回

图3-1-1-4

- 1、在综合界面中按【操作】软键，按【相对归零】可使相对坐标全部归零。
 - 2、在综合界面中按【操作】软键，按【中断归零】可使手脉中断坐标系清零。
 - 3、在综合界面中按【操作】软键，按【中断开/关】可控制手脉中断功能打开与关闭。
 - 4、在综合界面中按【操作】软键，按【分度置零】可将第4或第5轴增量式旋转轴的机床坐标清零，使分度台坐标重置。
- 4) 程监方式

按【程监】软键，进入<程监>界面，在此界面中，可同时显示当前位置绝对坐标、相对坐标及当前运行程序的模态信息和运行程序段，见图3-1-1-5。

程监		000001	1/00000018
(绝对坐标)		(相对坐标)	G00 G17 G90 G94 G21 G40 G49 G11 G98 G15 G50 G69 G64 G97 G13 G54 F 300 AF 0 S 0 AS 0 T 0 H 0 D 0 M 30
X	-0.0001 mm	X	0.0000 mm
Y	0.0000 mm	Y	-3.4520 mm
Z	0.0000 mm	Z	0.0000 mm
A	0.0000 deg	A	0.0000 deg
B	310.0000 deg	B	0.0000 deg
1 000001 ; 2 M6 T1 ; 3 G01 F1000 ; 4 M03 S100 ; 5 G55 Z-50 ; 6 G04 X10 ; 7 M6 T8 ;			
输入		22:33:19	
		手动方式	
◀		相对坐标	绝对坐标
综合		程监	操作 ▶

图3-1-1-5

程监		O07999		1/00018550	
(绝对坐标)		(余移动量)		G00 G17 G90 G94 G21 G40 G49 G11 G98 G15 G50 G69 G64 G97 G13 G54 F 0 AF 0 S 0 AS 0 T 0 H 0 D 0 M 30	
X	57.9299 mm	X	0.0000 mm		
Y	418.9079 mm	Y	0.0000 mm		
Z	-12.5203 mm	Z	0.0000 mm		
A	85.3333 deg	A	0.0000 deg		
O07999 ; G0 G54 X0 Y0 Z0 ; N102 G0 G90 X74.295 Y-50. N106 Z30 M3 S1500 M8 N108 Z2.3 ; N126 X75.425 Y-48.551 Z.028 N128 X75.472 Y-48.356 Z.031					
输入		^		00:21:04	
				录入方式	
		示教开		返回	

图3-1-1-6

- 注1: 程监显示界面中模态是否显示可以通过参数NO.: 23#6设定。当BIT6=0时, 界面不显示模态代码, 在原来位置显示机床坐标值。
- 注2: 在<回零><单步><手动><手脉>四种模式下, 中间坐标系为相对坐标系; 在<自动><录入><DNC>三种模式下, 中间坐标系为余移动量。
- 注3: 在程监界面中按【操作】软键, 按【示教开/关】可控制手脉示教功能打开与关闭。

5) 监控界面



当系统选用以太网总线通信方式时, 按 **位置 POS** 键进入位置页面显示, 按【监控】软键, 进入<监控>界面, 在此界面中, 可同时显示当前位置机床坐标、多圈位置、编码器值、光栅位置、电机转速及电机负载(%, 意为额定负载的百分比)通过该界面, 便于机床调试及实时监控伺服当前运行的状态。显示页面见图3-1-1-7。

伺服监控		O00001		1/00000018	
(机床坐标)		(多圈位置)		(单圈位置)	
X	-0.0001 mm	X	59948	X	90917
Y	0.0000 mm	Y	7128	Y	3601
Z	0.0000 mm	Z	0	Z	0
A	0.0000 deg	A	0	A	0
B	0.0000 deg	B	0	B	0
(光栅位置)		(电机转速)		(电机负载%)	
X	0.0000 mm	X	0.0 r/min	X	0%
Y	0.0000 mm	Y	0.0 r/min	Y	0%
Z	0.0000 mm	Z	0.0 r/min	Z	0%
A	0.0000 deg	A	0.0 r/min	A	0%
B	0.0000 deg	B	0.0 r/min	B	0%
				手动方式	
◀		监 控		▶	

图3-1-1-7

- 注1: 程监显示界面中模态是否显示可以通过参数NO.: 23#6设定。当BIT6=0时, 界面不显示模态代码, 在原来位置显示机床坐标值。
- 注2: 在<回零><单步><手动><手脉>四种模式下, 中间坐标系为相对坐标系; 在<自动><录入><DNC>三种模式下, 中间坐标系为余移动量。

3.1.2 加工时间、零件数、编程速度、倍率及实际速度等信息的显示

在<位置>显示的【绝对】、【相对】方式界面上，可以显示编程速度、实际速度、进给倍率、快速倍率、G功能代码、刀具偏置、加工件数、切削时间、主轴转速倍率、主轴转速及加工刀具等信息，见图3-1-2-1。



图3-1-2-1

其具体意义如下：

- 速度： 加工中，经倍率后的实际加工速度。
- 编程速度： 程序中由F代码指定的速度。
- 进给倍率： 由进给倍率开关选择的倍率。
- 快速倍率： 系统默认的面板控制的倍率，或由快速进给倍率波段开关选择的倍率。
- G功能码： 当前正在执行中的G代码的值。
- 刀具偏置： H0000当前加工程序的刀具长度补偿；D0000当前加工程序的半径补偿。
- 加工件数： 当程序在自动或DNC方式下执行到M30或M02时加工件数加1，其他方式不增加。
- 切削时间： 当自动运转启动后，开始计时，单位依次为小时、分、秒。

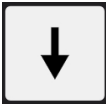
S00000 ： 指令转速 。在相对、绝对坐标页面下按方向键  后光标定位到“S 00000”（主轴转速）处，此时可对S值进行修改（修改范围为0～数参P258的设定值）。

T0000 ： 程序中由T代码指定的刀号。

注：加工件数掉电记忆。

加工件数、切削时间清零方法：

1) 切换到<位置>界面下，选择录入方式。

2) 按方向键  后光标定位到加工件数栏，可以输入数据按  键确认；如直接按

 键则加工件数清零。

3) 上下键切换到切削时间。

4) 按  键：切削时间清零。

注1：显示主轴的实际转速时，必须在主轴上装有编码器。

- 注2: 实际速率 = 编程速率的F值×倍率。当G00时各轴的运行速度由数据参数P88~P92设定, 可用快速倍率调节; 空运行速度由数据参数P86设定。
- 注3: 每转进给的编程速率显示: 是在含有每转进给程序段正在执行时显示。
- 注4: 已加工总零件数可由数据参数P356设定, 需要加工总零件数可由数据参数P357设定。

3.1.3 相对坐标清零与分中

相对坐标位置清零, 操作步骤如下:

- 1) 进入有相对坐标显示的任何界面 (如图 3-1-3-1);



图 3-1-3-1

- 2) 清零操作: 按“X”键, 界面中 X 闪烁, 按  键, 此时可见 X 向相对坐标值已被清零了 (见图 3-1-3-2);



图 3-1-3-2



3) 分中操作：按“X”键，界面中 X 闪烁，按 键，此时可见 X 向相对坐标值已被分中（该轴的相对坐标值被除 2）；



- 4) 坐标设置：按“X”键，界面中 X 闪烁，输入需设置的数据按 键确认，数据将输入坐标系中。
- 5) Y 轴及 Z 轴的清零方法同上。

3.2 程序显示



按面板上的 键进入程序页面显示，有【程序】、【MDI】、【现/模】、【现/次】和【目录】五个分界面，可通过相应软键进行查看和修改，见图3-2-1。具体如下：

- 1) 程序显示
- 按【程序】软键进入程序显示界面，在此界面显示中，显示存储器内正在执行的程序段所在页的程序（见图3-2-1）。



图 3-2-1

再次按下软键【程序】后，界面进入程序的编辑及修改页面（见图3-2-2）。



图3-2-2

按【▶】键进入下一页



按【▶】键进入下一页



按【◀】键返回上一页



注：其中【查错】功能只可在自动方式使用，【再启】功能需在操作面板上启用【程序再启动】后，再按下【再启】按键查看再启状态。

在程序显示风格上，可通过调整系统位参B33.1来设置程序显示风格，若B33.1设为1，则程序显示代码会有颜色区分，如图3-2-3所示。



图 3-2-3

【后台编辑】和【后台结束】只可在自动方式和DNC方式下运行此功能（后台编辑功能）。【后台编辑】各项功能与在<编辑>方式下编辑程序一样，见“第二篇 操作说明”的“第十章 编辑操作”，编辑完后可【后台结束】保存或【返回】退出编辑界面。

2) MDI输入显示

按【MDI】软键进入MDI显示界面，在录入方式下可以编制多段程序并被执行，程序格式和编辑程序一样。**MDI**运行适用于简单的测试程序操作（见图3-2-4）。

程序(MDI)		007999	1/00018550																																																																
<table><tr><td colspan="2">(绝对坐标)</td><td colspan="2">(机床坐标)</td></tr><tr><td>X</td><td>30.7159 mm</td><td>X</td><td>30.7159 mm</td></tr><tr><td>Y</td><td>0.0000 mm</td><td>Y</td><td>0.0000 mm</td></tr><tr><td>Z</td><td>0.0000 mm</td><td>Z</td><td>0.0000 mm</td></tr><tr><td>A</td><td>0.0000 deg</td><td>A</td><td>0.0000 deg</td></tr><tr><td>B</td><td>0.0000 deg</td><td>B</td><td>0.0000 deg</td></tr></table>		(绝对坐标)		(机床坐标)		X	30.7159 mm	X	30.7159 mm	Y	0.0000 mm	Y	0.0000 mm	Z	0.0000 mm	Z	0.0000 mm	A	0.0000 deg	A	0.0000 deg	B	0.0000 deg	B	0.0000 deg	<table><tr><td>G00</td><td>G17</td><td>G90</td><td>G94</td><td>G21</td></tr><tr><td>G40</td><td>G49</td><td>G11</td><td>G98</td><td>G15</td></tr><tr><td>G50</td><td>G69</td><td>G64</td><td>G97</td><td>G13</td></tr><tr><td colspan="5">G54</td></tr><tr><td>F</td><td>0</td><td>AF</td><td colspan="2">0</td></tr><tr><td>S</td><td>0</td><td>AS</td><td colspan="2">0</td></tr><tr><td>T</td><td>0</td><td>H</td><td>0</td><td>D 0</td></tr><tr><td colspan="5">M 30</td></tr></table>		G00	G17	G90	G94	G21	G40	G49	G11	G98	G15	G50	G69	G64	G97	G13	G54					F	0	AF	0		S	0	AS	0		T	0	H	0	D 0	M 30				
(绝对坐标)		(机床坐标)																																																																	
X	30.7159 mm	X	30.7159 mm																																																																
Y	0.0000 mm	Y	0.0000 mm																																																																
Z	0.0000 mm	Z	0.0000 mm																																																																
A	0.0000 deg	A	0.0000 deg																																																																
B	0.0000 deg	B	0.0000 deg																																																																
G00	G17	G90	G94	G21																																																															
G40	G49	G11	G98	G15																																																															
G50	G69	G64	G97	G13																																																															
G54																																																																			
F	0	AF	0																																																																
S	0	AS	0																																																																
T	0	H	0	D 0																																																															
M 30																																																																			
1	O00000 ;																																																																		
2	%																																																																		
输入		03:03:11																																																																	
		自动方式																																																																	
程序		MDI	本地目录 U盘目录																																																																

图 3-2-4

3) 程序（现/模）显示

在<MDI>界面上按多一次【MDI】软键进入现/模显示界面，显示正在执行程序段的代码值和当前的模态值，在录入操作方式下可进行MDI数据输入及运行（见图3-2-5）。

程序(现/模)		007999	1/00018550
(现程序段)		(模态值)	
X		G00	F 0
Y		G17	S 0
Z		G90	M 30
A		G94	T 0000
B		G54	H 0000
C		G21	D 0000
U		G40	
V		G49	(绝对坐标)
W		G11	X 30.7159 mm
R		G98	Y 0.0000 mm
I	F	G15	Z 0.0000 mm
J	M	G50	A 0.0000 deg
K	S	G69	B 0.0000 deg
P	T	G64	
Q	H	G97	SPRM 03000
L	D	G13	SMAX 100000
输入		03:46:04	
		自动方式	
程序		现/模	本地目录 U盘目录

图 3-2-5

4) 程序（现/次）显示

在MDI界面上按两次【MDI】软键进入现/次显示界面，显示正在执行程序段的代码值和下段即将执行的程序（见图3-2-6）。

程序(现/次)		000002	1/00000013
(现程序段)		(次程序段)	
X		X	
Y		Y	
Z		Z	
A		A	
B		B	
C		C	
U		U	
V		V	
W		W	
R		R	
I	F	I	F
J	M	J	M
K	S	K	S
P	T	P	T
Q	H	Q	H
L	D	L	D
		10: 52: 56	
		录入方式	
程序	现/次	本地目录	U盘目录

图3-2-6

5) 程序目录显示

I、按【本地目录】软键进入程序（系统目录）显示界面，显示内容如下（见图3-2-7）。

- (a) 程序数量：已存入的程序数（包括子程序）/最大可存入的程序数。
- (b) 存储容量：存入的程序占用的存储容量/程序存储总容量。
- (c) 程序目录表：依次显示存入程序的程序号。
- (d) 预览当前光标所在程序。

程序(系统目录)		007999	1/00018550
程序列表			
程序数量:	9/ 1200	存储容量:	7808/221184 K
000001	153B	00-01-01	00: 00
000004	293B	22-04-30	15: 18
000005	185B	22-04-30	14: 32
000006	96B	22-04-30	15: 34
000084	101B	22-05-21	10: 31
007997	298B	00-01-01	00: 19
000001: M01T1: G01F1000: M03S100: G55Z-50: G04X10: M01T8: G01F1000:			
输入			03: 52: 18
程序	MDI	本地目录	U盘目录
		自动方式	

图3-2-7

再次按下【本地目录】软键可对程序文件进行操作，可进行操作的选项如图3-2-8所示。支持单个文件复制到U盘、全部文件复制到U盘、单个文件删除、全部文件删除以及文件重命名的功能。

◀	复制到USB	删除	重命名	复制全部	返回	▶
◀	删除全部				返回	▶

图3-2-8

II、按【U盘目录】软键进入程序（USB目录）显示界面，显示内容如图3-2-9所示。

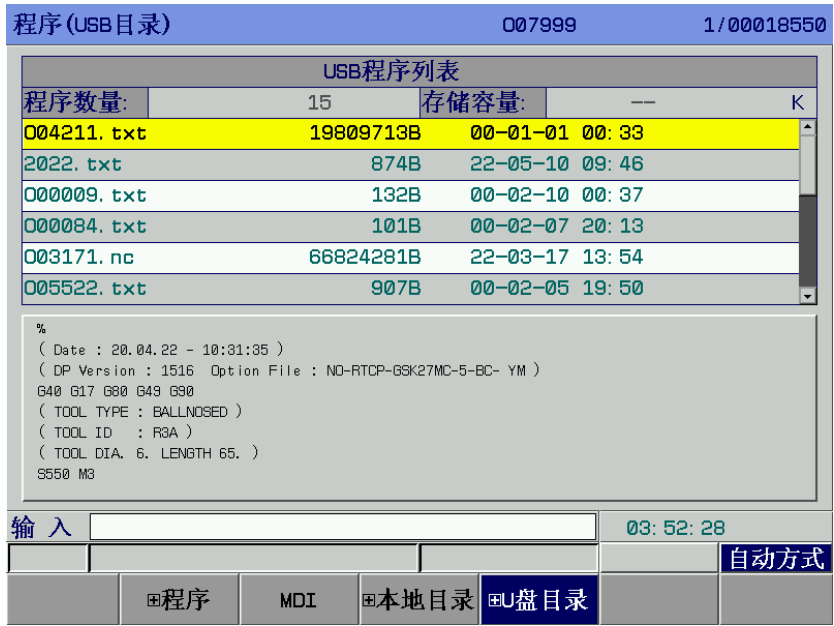


图3-2-9

再次按下【U盘目录】软键可对程序文件进行操作，可进行操作的选项如图3-2-10所示。支持单个文件复制到CNC、全部文件复制到CNC、单个文件删除、全部文件删除以及文件重命名的功能。



图3-2-10

说明：通过翻页键显示存储器内所有程序号，若程序名超出六位或不合符规范的程序名在从U盘拷贝到系统盘的时候需要进行重命名操作，固定保存到系统盘的文件格式为“.TXT”。

3.3 系统显示



按【系统】键进入系统页面，页面有【偏置】、【参数】、【宏变量】、【螺补】、【总线配置】、【伺服调谐】和【刀具寿命】七个分界面，通过相应软键切换显示。具体如图3-3-1-1-1。

3.3.1 偏置显示、修改与设置

3.3.1.1 偏置的显示

按【偏置】软键进入偏置显示页面，偏置界面显示如图3-3-1-1-1所示。

偏 置					000012	1/00001831
序号	形状(H)	磨损(H)	形状(D)	磨损(D)		
001	0.0000	0.0000	20.0000	0.0000		
002	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
003	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
004	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
005	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
006	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
007	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
008	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
009	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
010	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
(机床坐标)						
X	0.0000 mm	Y	0.0000 mm	Z	0.0006 mm	
A	0.0000 deg	B	0.0000 deg			
输 入					14: 22: 41	
					录入方式	
◀ 偏置 参数 宏变量 螺 补 总线配置 ▶						

图3-3-1-1-1

在图3-3-1-1-1中按下【偏置】软键，进入偏置操作界面（如图3-3-1-1-2和图3-3-1-1-3所示）。

偏 置					000012	1/00001831
序号	形状(H)	磨损(H)	形状(D)	磨损(D)		
001	0.0000	0.0000	20.0000	0.0000		
002	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
003	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
004	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
005	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
006	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
007	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
008	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
009	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
010	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
(机床坐标)						
X	0.0000 mm	Y	0.0000 mm	Z	0.0006 mm	
A	0.0000 deg	B	0.0000 deg			
输 入					14: 22: 55	
					录入方式	
◀ 输入 +输入 -输入 坐标切换 返 回 ▶						

图3-3-1-1-2

偏 置					000012	1/00001831
序号	形状(H)	磨损(H)	形状(D)	磨损(D)		
001	0.0000	0.0000	20.0000	0.0000		
002	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
003	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
004	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
005	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
006	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
007	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
008	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
009	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
010	0.0000	0.0000	0.0000	0.0000		
(机床坐标)						
X	0.0000 mm	Y	0.0000 mm	Z	0.0006 mm	
A	0.0000 deg	B	0.0000 deg			
输 入					14: 23: 12	
					录入方式	
◀ 清除形状 清除磨损 ▶					返 回	

图3-3-1-1-3

可将补偿量直接输入或与当前位置上的值进行加减运算。形状（H）表示刀具长度补偿，磨耗（H）表示刀具长度磨耗，形状（D）表示刀具半径补偿，磨耗（D）表示刀具半径磨耗。按下【清除形状】、【清除磨耗】即可清除全部刀具长度补偿磨耗和刀具半径补偿磨耗。

3.3.1.2 偏置值的修改与设置

在<偏置>界面设定刀偏的方法如下：

- 1) 按【偏置】软键进入偏置显示界面。
- 2) 把光标移到要输入的补偿号的位置。

方法1：按翻页键显示出需修改补偿量所在的页；按方向键移动光标定位需修改的补偿号位置。

方法2：输入补偿号后，按  键定位。

- 3) 在任何方式下，输入补偿量。按  键或【输入】软键确定。
- 4) 在任何方式下，输入补偿量，按下【+输入】或【-输入】软键，系统将自动计算补偿量并显示出来。

注1：变更刀偏时，新的偏移量不能立即生效，必须在指令其补偿号的H代码或D代码被执行后，才开始生效。
注2：用户可在程序运行过程中随时修改刀补值，但是要使其在程序运行中及时生效必须保证在运行该刀补号之前完成修改。
注3：如长度补偿量需加上Z轴的相对坐标值，只需将补偿量写Z轴的后面，系统会自动叠加。
如：输入Z 10，则补偿量为Z轴的当前相对坐标值加上10。

3.3.2 参数显示、修改与设置

3.3.2.1 参数显示

按【参数】软键进入参数页面显示，参数页面内有【位参】、【数参】两个分界面，可通过相应软键进行查看或修改，具体如下：

- 1) 位参页面 按【位参】软键进入位参数界面（见图3-3-2-1-1）。

位 参								
007999 1/00018550								
序 号	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
0000	MODE	SVCD	SEQ	MSP	****	INI	INM	PBUS
	0	0	0	0	1	0	0	1
0001	****	SPM2	SPPT	SPEP	SPOM	SPT	SBUS	RASA
	0	0	0	1	0	0	0	0
0002	****	****	****	DEC5	DEC4	DEC3	DEC2	DEC1
	0	0	0	0	0	0	0	0
0003	****	****	****	DIR5	DIR4	DIR3	DIR2	DIR1
	0	0	0	0	0	0	0	0
0004	SK0	****	****	****	****	TMSN	****	TMES
	0	0	0	0	0	0	0	0
0005	DOUS	SPAP	****	****	****	****	ISC	****
	0	0	0	0	0	0	1	0
输入 ^ 04: 28: 49								
录入方式								
位 参 数 参 常用参数 齿轮比 返 回								

图3-3-2-1-1

- 各参数的具体定义详见“附录一 GSK208D系列参数一览表”。
- 2) 数参页面 按【数参】软键进入数字参数界面（见图3-3-2-1-2）。

数据参数			007999	1/00018550
序号	数据	参数意义		
0000	2	I/O通道, 输入输出设备 (1:RS232 2:USB 3:NET)		
0001	0	待扩展		
0002	0	待扩展		
0003	0	待扩展		
0004	0	待扩展		
0005	4	CNC控制轴数		
0006	0	系统语言选择 (0:中文 1:英文)		
0007	7	限时停机到期提醒提前天数设定(天)		
0008	16	以太网总线从站MDT数据包大小		
0009	10	以太网总线最大重传次数		
0010	0.0000	外部工件原点第1轴偏移量		
0011	0.0000	外部工件原点第2轴偏移量		

输入 ^
 04:29:04

位参 数参 常用参数 齿轮比 返回

图3-3-2-1-2

各参数的具体定义详见“附录一 GSK208D系列参数一览表”。

3.3.2.2 参数值的修改与设置

- 1) 选择<录入>操作方式。

系统
SYS

- 2) 按 键，再按【参数】软键进入参数显示画面。

- 3) 把光标移到需修改的参数号所在位置：

方法1：按翻页键显示出要设定参数所在的页；按方向键移动光标，定位需修改的参数位置。

搜索
SER

方法2：输入参数号后，按 键定位。

输入
INPUT

- 4) 用数字键输入新的参数值，按 键确认。
- 5) 系统弹出提示框（根据不同等级参数，需打开参数开关、输入相应等级的密码权限）。

参数开关(0:关闭 1:打开) : 0

请输入系统调试以上级别密码:

输入
INPUT

- 6) 根据不同等级参数，需打开参数开关、输入相应等级的密码权限，按 键确认，参数值被输入并显示出来。

3.3.2.3 常用参数目录

常用参数0079991/00018550

页: 1/3常用参数目录

0. 系统基本参数

5. 进给轴属性

1. 屏蔽报警参数

6. 进给轴速度

2. 软限位设置

7. 各轴加减速

3. 回零参数

8. 圆盘式刀库

4. 手轮参数

9. 斗笠式刀库

按0-9数字键快捷选中, 按<输入>键进入选中块

输入

14: 17: 58

录入方式

位参

数参

常用参数

齿轮比

返回

常用参数0079991/00018550

页: 2/3常用参数目录

0. 转塔式刀库

5. 刚性攻丝

1. 第4轴分度

6. 螺距补偿

2. 第5轴分度

7. 反向间隙补偿

3. 主轴基本参数

8. 系统通讯

4. 主轴换挡

9. 润滑时间

按0-9数字键快捷选中, 按<输入>键进入选中块

输入

14: 18: 12

录入方式

位参

数参

常用参数

齿轮比

返回

常用参数0079991/00018550

页: 3/3常用参数目录

0. 对刀仪设置

1. 双驱/同步轴

2. 松刀/紧刀

按0-9数字键快捷选中, 按<输入>键进入选中块

输入

14: 18: 21

录入方式

位参

数参

常用参数

齿轮比

返回

3.3.2.4 系统电子齿轮比计算

系统电子齿轮比计算

007999

1/00018550

系统侧电子齿轮比						总线驱动器侧电子齿轮比					
轴号	1(X)	2(Y)	3(Z)	4(A)	5(B)	轴号	1(X)	2(Y)	3(Z)	4(A)	5(B)
P160~164	4096	4096	4096	1024	1024	PA29	1	1	0	--	0
P165~169	3125	3125	3125	28125	28125	PA30	1	1	0	--	0

轴号选择

1

(1: X 2: Y 3: Z 4: A 5: B)

丝杠螺距

10

(丝杠每转一圈托板走的位移, 旋转轴为360)

编码器线数

131072

(A6: 8388608 A4I/A4II: 131072 主轴: 5000*4)

外部齿轮比

1

:

1

(丝杠侧齿数: 电机侧齿数)

计算结果

:

(计算出的系统侧电子齿轮比)

写入系统

(计算时已读入驱动器值进行计算)

输入

14: 20: 50

录入方式

位参

数参

常用参数

齿轮比

返回

注：此界面可方便用户计算系统电子齿轮比，默认需保持驱动单元侧电子齿轮比为 1:1（需注意位参数 NO：5#1 最小移动单位），计算结果后写入系统侧即可。

3.3.3 宏变量显示、修改与设置

3.3.3.1 宏变量的显示

按【宏变量】软键进入宏变量页面显示，宏变量页面内有【用户变量】、【系统变量】两个分界面，可通过相应软键进行查看或修改，具体如下：

1) 用户变量页面 按【用户变量】软键进入<用户变量>界面（见图3-3-3-1-1）。

公用变量

007999

1/00018550

序号	数据	序号	数据
0000		0012	
0001		0013	
0002		0014	
0003		0015	
0004		0016	
0005		0017	
0006		0018	
0007		0019	
0008		0020	
0009		0021	
0010		0022	
0011		0023	

说明：空变量

输入

14: 21: 07

录入方式

用户变量

系统变量

返回

图3-3-3-1-1

2) 系统变量页面 按【系统变量】软键进入<系统变量>界面（见图3-3-3-1-2）。

系统变量		007999	1/00018550
序 号	数 据	序 号	数 据
1000	0	1012	0
1001	0	1013	0
1002	0	1014	0
1003	0	1015	0
1004	0	1016	0
1005	0	1017	0
1006	0	1018	0
1007	0	1019	0
1008	0	1020	0
1009	0	1021	0
1010	0	1022	0
1011	0	1023	0

说明： 接口输入信号

输 入		14: 21: 26
		录入方式
	用户变量 系统变量	返 回

图3-3-3-1-2

3.3.3.2 宏变量的修改与设置

1) 选择<录入>操作方式。

系统
SYS

2) 按 键，再按【宏变量】软键进入宏变量显示画面。

3) 把光标移到需修改的变量号所在位置：

方法1：按翻页键显示出要设定变量所在的页；按方向键移动光标，定位需修改的变量位置。

搜索
SER

方法2：输入变量号后，按 键定位。

4) 用数字键输入新的数值。

输入
INPUT

5) 按 键确认数值被输入并显示出来。

3.3.4 螺补显示、修改与设置

3.3.4.1 螺补显示

按【螺补】软键进入<螺补>界面，螺补界面显示如图3-3-4-1-1所示。

螺距误差补偿0079991/00018550

序号	X(无效)	Y(无效)	Z(无效)
0000	0	0	0
0001	0	0	0
0002	0	0	0
0003	0	0	0
0004	0	0	0
0005	0	0	0
0006	0	0	0
0007	0	0	0
0008	0	0	0
0009	0	0	0
0010	0	0	0
0011	0	0	0

输入14: 21: 45

录入方式

◀

偏置

参数

宏变量

螺补

总线配置

▶

图3-3-4-1-1

3.3.4.2 螺补的修改与设置

- 1) 由数据参数P216~P220设定各轴螺距误差补偿号码，由数据参数P226~P230设定螺距误差补偿间距。
- 2) 在<录入方式>下，依次输入每个点的补偿量。
- 注：关于螺补的设定请参考《GSK208D 系列雕铣数控系统 PLC及安装连接手册》的“第四篇 安装连接”。

3.3.5 总线伺服参数与从站设置

3.3.5.1 从站设置

系统SYS

按 键进入系统页面，通过相应软键切换显示【总线配置】分界面。具体见图3-3-5-1-1。

总线配置0079991/00018550

轴号

零点

负向边界

正向边界

编码器

光栅

1	设置	0.0000	0.0000	1	0
2	设置	0.0000	0.0000	1	0
3	设置	0.0000	0.0000	1	0

说明：按<输入>键设置当前位置为机床零点

输入14: 22: 00

录入方式

伺服参数

从站设置

返回

图3-3-5-1-1

若系统通讯方式为总线方式，且连接GR驱动单元，则需按图3-3-5-1-2所示【从站设置】软键，进入从站设置界面，为各轴或I/O单元分配从站号，如图3-3-5-1-2所示。

伺服从站设置							007999	1/00018550
说明：CNC 总线1 (XS11) — I/O CN4 CN5 — GR驱动 CN4 CN5 — GR驱动 CN4 CN5 — CNC 总线2 (XS12) 指派从机对应各轴伺服参数PA156 指派从机需与实际连接匹配总线才可连接成功								
轴名	指派从机	设备	配置	接线	端口输出选择	端口输入选择		
X	1	R-Servo	总线	2	[-]总线			
Y	2	R-Servo	总线	3	[-]总线			
Z	0		总线		[-]总线			
	0		总线		[-]总线			
	0		总线		[-]总线			
SP	0				[-]CNC-1	[-]CNC		
SP2	0				[-]CNC-1	[-]CNC		
IO	100	GL-IO	1	1				
说明：指派从机对应各轴伺服参数PA156								
输入							09:49:52	
							录入方式	
		伺服参数	从站设置	连线说明	从站下发	返回		

图3-3-5-1-2

在初次连接驱动时，若无法得知驱动从站号，则可按图3-3-5-1-2所示【从站下发】软键，弹出



如图3-3-5-1-3所示提示框后，按下

键，即可自动调整驱动从站号（PA156伺服驱动参数）并分配到各进给轴中。

伺服从站设置							007999	1/00018550
说明：CNC 总线1 (XS11) — I/O CN4 CN5 — GR驱动 CN4 CN5 — GR驱动 CN4 CN5 — CNC 总线2 (XS12) 指派从机对应各轴伺服参数PA156 指派从机需与实际连接匹配总线才可连接成功								
轴名	指派从机	设备	配置	接线	端口输出选择	端口输入选择		
X	1							
Y	2							
Z	0							
	0							
	0							
SP	0				[-]CNC-1	[-]CNC		
SP2	0				[-]CNC-1	[-]CNC		
IO	100	GL-IO	1	1				
说明：指派从机对应各轴伺服参数PA156								
输入							10:25:11	
							录入方式	
		伺服参数	从站设置	连线说明	从站下发	返回		

注 意

按[输入]键进行指派从机一键重置，将改变驱动器的从机驱动器将会按总线连接顺序与系统轴号重新对应

确认请按[输入]键设置，退出请按[取消]

图3-3-5-1-3

注意：从站下发功能仅按照伺服从站连接顺序自动为伺服从站分配从机地址，系统上也是按照连接顺序为从站设置界面的参数列表从上到下分配从站号，实际从站分配需要通过伺服驱动器所连接物理轴来判断，且I/O单元的类型还需要手动设置，以确保总线通讯正常（从站设置界面将I/O单元中“配置”一栏设置为对应I/O型号）。

【总线配置】界面操作说明

进入系统界面，按【总线配置】软键，进入如图3-3-5-1所示的总线配置界面后可查看其中的参数，也可对相关参数进行修改。具体的操作方法和步骤如下：

- 1、进入<录入>操作方式；
- 2、按上下左右键移动光标，使它移到要变更的项目上；
- 3、按以下说明，进行修改：
 - 1) 首先，设置好系统端的齿轮比、进给轴方向和回零方向，断电重新上电。
MDI方式下，在总线配置界面把“是否总线”设置为1，“编码器类型”设置为1，手动移动各轴设置机床零点位置。
 - 2) 移动光标到 **设置**，根据提示，按两次<输入>键，回零指示灯亮，把各轴电机绝对编码器的当前位置记录作为机床零点，系统断电重新上电，回零指示灯仍然亮。可根据实际机床的最大行程手动设定负向边界与正向边界，使当前机床绝对坐标向前或向后偏移一个值，最后把位参数No.61#6设置为1，正负限位才有效。
 - 3) 编码器类型。配置各轴电机编码器类型，0：增量式，1：绝对式。
 - 4) 是否配置光栅。各轴分别设定是否配置光栅，0：无配置光栅，1：有配置光栅。



- 4、按 **输入** 键确认。

注1：机床零点设置后，若修改系统各轴回零方向、进给轴移动方向、伺服及系统齿轮比都会造成零点丢失，必需重新设置机床零点。

注2：机床零点重新设置后，会影响其它参考点，如第二，三参考点要重新设置。

3.3.5.2 伺服参数显示

按【总线配置】软键进入总线伺服设置界面，再按【伺服参数】软键进入<伺服参数>界面。该界面显示的内容如图3-3-5-2-1所示。

设置(BUS伺服)				007999	1/00018550
序号	X	Y	Z		
0000	****	****			
0001	222	222			
0002	0	0			
0003	0	0			
0004	21	21			
0005	0	0			
0006	2	2			
0007	0	0			
0008	0	0			
0009	0	0			
0010	0	0			
0011	1	1			
密码(315:用户参数 385:调电机默认参数)					
输 入				14: 25: 33	
					录入方式
			备份	还原	返回

图3-3-5-2-1

3.3.5.2.1 伺服参数的修改与设置

- 1) 选择【录入】操作方式。



- 2) 按 键进入<设置>界面中，将参数开关设置为“1”。



- 3) 按 键，再按【总线配置】软键进入查看伺服分界面，按【伺服参数】软键进入参数设置及显示画面。

- 4) 伺服驱动单元默认修改权限密码为315(伺服参数PA0为315, 伺服参数界面上显示为“****”), 该权限下可修改PA0~PA42伺服参数值。

- 5) 把光标移到需修改的参数号所在位置:

方法1: 按翻页键显示出要设定参数所在的页; 或按方向键移动光标, 定位需修改的参数位置。



方法2: 输入参数号后, 按 键定位。



- 6) 按 键确认, 参数值被下发到驱动单元, 状态栏显示“驱动器参数下载成功!”。



- 7) 按 键让伺服保存更新后的参数, 状态栏显示“保存驱动器参数成功!”。

3.3.5.2.2 伺服与电机型号匹配的参数设置

- 1) 选择<录入>操作方式。



- 2) 按 键进入<设置>界面中，将参数开关设置为“1”。



- 3) 按 键，按【总线配置】软键进入伺服调试界面，再按【伺服参数】软键进入参数显示画面。

- 4) 把光标移动到当前选择轴参数#0, 输入密码385, 按输入键把驱动单元参数下载到系统, 在【伺服参数】界面下可对伺服参数进行修改。

- 5) 把光标移到参数#1, 输入与电机型号相匹配的数值:



- 6) 按 键确认, 参数值被下发到驱动单元, 状态栏显示“驱动单元参数下载成功!”。



- 7) 按 键让伺服保存更新的参数, 状态栏显示“驱动单元参数保存成功!”。

3.3.6 伺服调谐（只支持 GR 驱动单元 V5.28 及以上软件版本）

3.3.6.1 界面组成

按【**伺服调谐**】软键进入伺服调谐界面。该界面显示的内容如图3-3-6-1-1所示。在伺服调谐界面中按屏幕下方【**X**】或【**Y**】软键可进入单轴伺服参数设置界面，左右翻页可找到【**Z**】、【**A**】或【**B**】轴等已连接GR驱动单元的进给轴伺服参数设置界面，如图3-3-6-1-2所示。

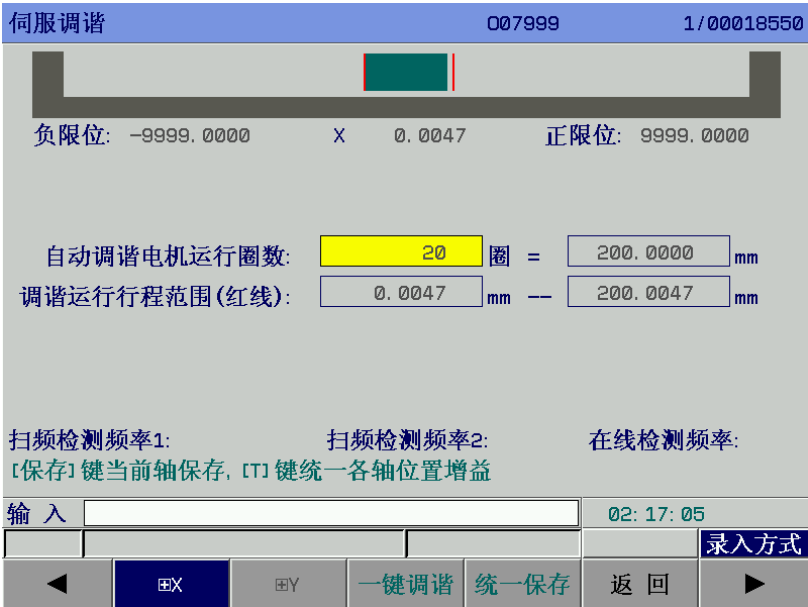


图3-3-6-1-1

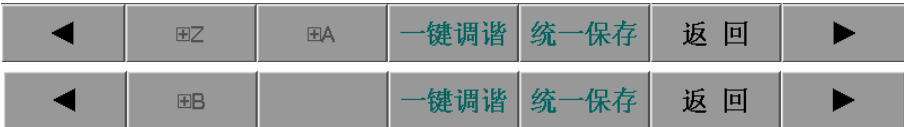


图3-3-6-1-2



图3-3-6-1-3

注： 伺服调谐界面显示的轴和实际连接从站有关，当轴未连接从站时，软键按钮显示为灰色。

3.3.6.2 功能介绍

- 1、该功能可自动整定伺服参数（PA13~PA19、PA77~PA84、PA179），只需在系统界面上设置好安全移动范围，并开启伺服调谐功能，即可令伺服电机自动调节适应机床机械结构，最终将调试所得刚性较好的一组伺服参数写入伺服驱动参数内。
- 2、可手动调整伺服参数，以此达到更好的运行效果。

注：为了防止伺服调谐过程中出现碰撞，在进行伺服调谐之前请务必检查机械行程与障碍。

3.3.6.3 操作说明

说明：伺服参数自动调谐，需要在界面下方软键选择轴后，按下【一键调谐】软键开始自动调谐。

注意，使用一键调谐前必须检查行程内是否有障碍物，以及各轴之间是否会发生碰撞。

操作键：

- A. 比如对 X 轴进行调谐时，在【伺服调谐】软键展开栏下，先按按屏幕下方软键 ，进入到如图 3-3-6-1-1 所示 X 轴伺服调谐显示界面，再按一次  可进入如图 3-3-6-1-3 所示的手动调整伺服参数的界面，可在该界面调整相关伺服参数，在该界面下，按  软键可启动一键调谐功能， 和  每按一下则会增加或减少一级刚性等级。
- B. 按下  软键，返回至伺服调谐主界面。
- C. 在伺服调谐主界面上，可通过  和  软键对操作键左右翻页选择各个轴进行调谐，

选中伺服轴，按下【一键调谐】软键，在弹出检查行程与碰撞的安全提示后，按下系统面板的  键则开始进行伺服调谐功能，调谐的运行圈数即调谐的行程范围可在图 3-3-6-2-3-1 所示界面中设置。

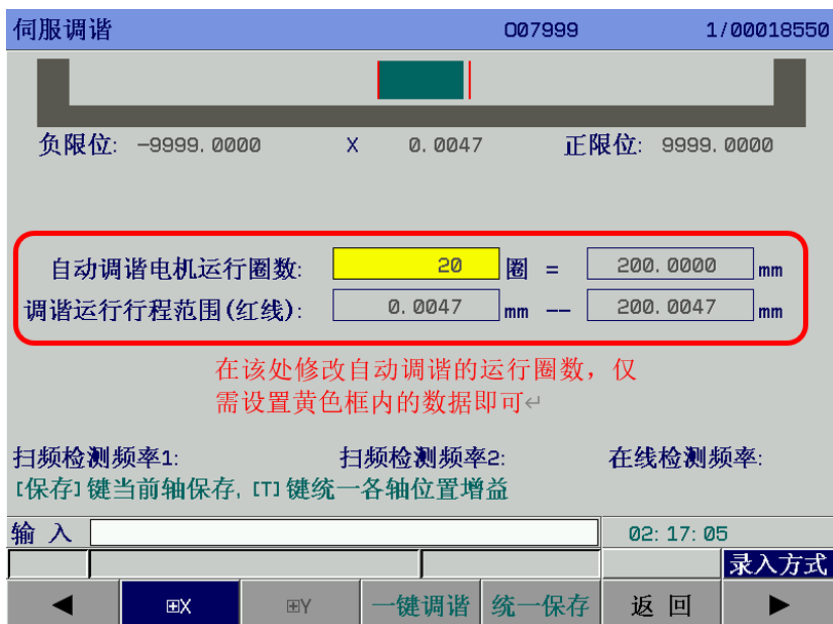


图3-3-6-2-3-1

D. 在伺服调谐完成后，按下  键复位掉报警提示，然后再按下  软键或系统面板上的  键，则会把调谐完成得到的参数值写入驱动参数中并保存，伺服调谐操作完成。

3.4 设置显示

3.4.1 设置页面

1、页面的进入

按  键进入设置信息显示界面，在此界面中有【设置】、【工件坐标】、【分中对刀】、【数据】、【密码】、【网络传输】和【IP设置】七个分界面，通过相应软键进行查看或修改，具体内容如图3-4-1-1。



图3-4-1-1

2、【设置】界面操作说明

按【设置】软键，如图3-4-1-1所示的设置界面后可查看其中的参数，也可对相关参数进行修改。具体的操作方法和步骤如下：

- (a) 进入<录入>操作方式；
- (b) 按上下键移动光标，使它移到要变更的项目上；
- (c) 按以下说明，键入0或1，或使用左右键进行修改；

1) 参数开关

0: 关闭参数开关 1: 打开参数开关

当参数开关设为“0”时，禁止对系统参数进行修改、设置。当参数开关设为“1”时，可允许使用者在MDI方式下修改系统参数或对某些文件进行修改。

2) 程序开关

0: 程序禁止修改 1: 程序允许修改

当程序开关设为“0”时，禁止编辑程序。

3) 键盘选择

0: 208D-H横式 1: 208D-V竖式

4) 输入单位

设定程序的输入单位是公制还是英制。

0:公制。

1:英制。

5) I/O通道

用户根据实际需要自行设定，如需用U盘 DNC加工，将通道设为2，用网口DNC加工，将通道设为3。

1: RS232

2: USB

3: NET

6) 自动序号

0: 在编辑方式下用键盘输入程序时，系统不会自动插入顺序号。

1: 在编辑方式下用键盘输入程序时，系统将自动插入顺序号。各程序段间顺序号的增量值，由数据参数P210或者同界面的**序号增量**设置项来设置。

7) 序号增量

设定自动插入顺序号数时的增量值，范围0~1000。

8) 停止序号

此功能可设定某一程序在运行至指定的程序段执行单程序段暂停。必须同时指定程序号与程序段顺序号方有效。如： 00060（程序号）即程序号O00060； 00100（顺序号）即程序段号N00100。

注：当程序运行到目标程序段后，停止顺序号自动设置为 -1 时，将不执行单程序段暂停。

9) 日期与时间

用户可在此处设置系统日期与时间，当设置停机时间后，系统日期与时间不可修改，停机时间设置具体请参考本篇的“第十二章 限时停机功能”。



(d) 按 键输入。

3.4.2 工件坐标设置页面

1、按【工件坐标】软键进入坐标系设置界面，该界面显示的内容如图3-4-2-1所示。



图3-4-2-1

除了 6 个标准工件坐标系（G54～G59 坐标系），还可使用50 个附加工件坐标系。如图3-4-2-2 所示。各个坐标系通过系统面板上的翻页键进行查看或修改。附加坐标系的操作见“第一篇 编程说明”的“4.2.9 附加工件坐标系”。



图3-4-2-2

2、坐标输入有两种方法：

- 1) 在任何方式下进入该界面后，移动光标，使它移到需变更的坐标系上，按需设定值的轴名，



确认，则把当前机床坐标系的值设为G坐标系的原点，如：按“X”再按



键或按“X0”再按



键。系统会自动输入该点的X轴机床坐标；另外，如：输入

X10(X-10)再按



，代表X机床坐标值+10(-10)。

- 2) 在任何方式下进入该界面后，移动光标，使它移到需变更的坐标系轴上，直接输入工件坐



标系原点的机床坐标值，按 确认。另外，输入坐标值后按软键<+输入>，系统会自动计算新坐标值并显示出来。

3、坐标系搜索的方法：



- 1) 在任何方式下，输入坐标系后按 键定位。如：输入“G56”。



- 2) 在任何方式下，输入如：“P6”或“P06”，按 键，光标将定位于附加工件坐标系“G54 P06”。

3.4.3 分中及对刀功能

按【分中对刀】软键进入分中及对刀功能，该界面显示的内容如图3-4-3-1所示。

分中

000001

1/00000018

分中

测量方式 : 0

工件类型 : 1

坐标系选择 S: G54

(机床坐标)

X 0.0052 mm

Y 0.0111 mm

Z 0.0000 mm

B 0.0000 deg

C 0.0000 deg

(绝对坐标)

X 0.0052 mm

Y 0.0111 mm

Z 0.0000 mm

B 0.0000 deg

C 0.0000 deg

工件坐标 G54

X 0.0000 mm

Y 0.0000 mm

Z 0.0000 mm

B 0.0000 deg

C 0.0000 deg

手动分中操作步骤:

1:移动刀具到P1~P3点后分别按<测量>键;

2:按<启动>键将中心点设定到坐标系中

测量点: 1

P1x: 0.0000 P1y: 0.0000 中心点Cx: 0.0000

P2x: 0.0000 P2y: 0.0000 中心点Cy: 0.0000

P3x: 0.0000 P3y: 0.0000

0:手动(刀具及分中棒适用) 1:自动(探头适用)

输入 ^

10:25:49

录入方式

分中

测量

启动

返回

图3-4-3-1

3.4.3.1 分中功能介绍及操作说明

分中测量：主要包括手动分中和自动分中两种。其中手动分中仅可对孔或外圆、凸台或凹槽进行分中测量；自动分中可对孔或外圆、凸台或凹槽、矢量孔或外圆、矢量凸台或凹槽进行分中测量。

一、手动分中

◆ 界面显示

A、孔或外圆：

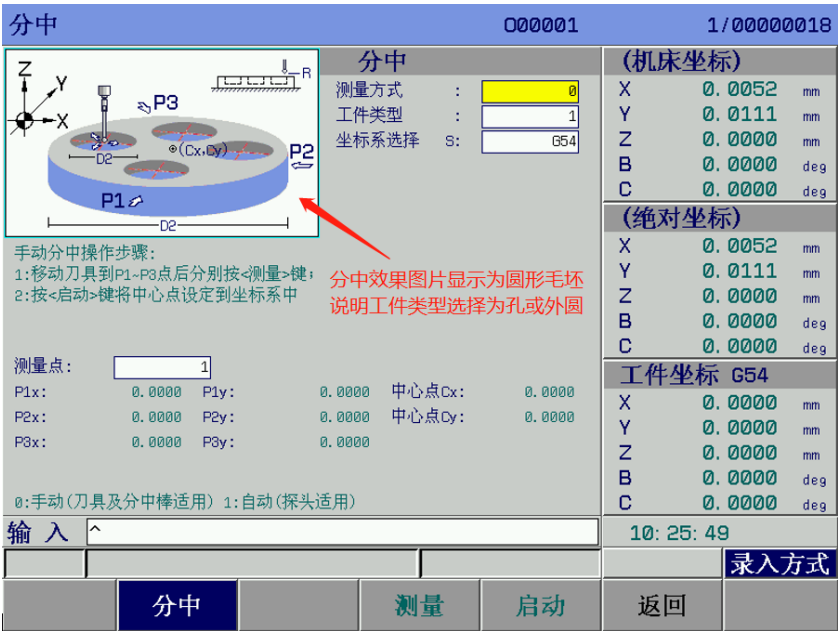


图3-4-3-1-1

B、凸台或凹槽：

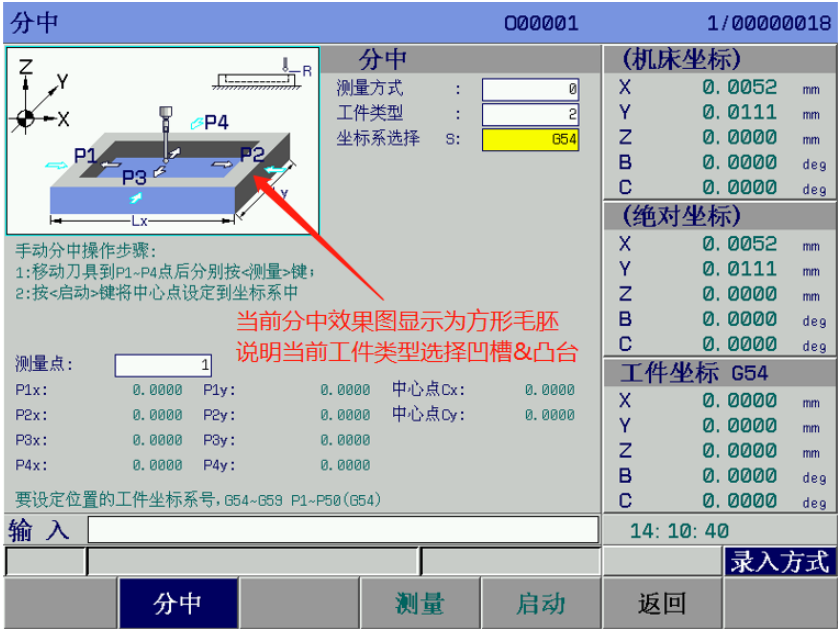


图3-4-3-1-2

在分中界面上，找到工件类型输入框，输入1则选择为孔&外圆，输入2则选择为凹槽&凹台，可根据实际工件需求选择相应的分中策略。

◆ 手动分中操作：

A、选项说明：

1、测量方式：

0：手动 1：自动。

2、工件类型：

1：孔或外圆 2：凸台或凹槽。

3、坐标系选择 S：

G54~G59 G54 P1~P50 当测量完毕后将中点设定到要设定的坐标系中。

4、测量点：

- a) 当工件类型为孔或外圆时：测量点数为 3 个 (P1~P3)，测量不分先后，其中：若三点重合，则其中任意一点为圆心坐标；若三点在一条直线上，则不能计算出圆心坐标，需重新测量其中的某一点或所有点；
- b) 当工件类型为凸台或凹槽时：测量点数为 4 个 (P1~P4)，测量不分先后，其中 P1、P2 分别为 X 轴向的两个点；P3、P4 分别为 Y 轴向的两个点。X 轴向中心点坐标取 P1 和 P2 的 X 坐标计算，Y 轴向中心点坐标取 P3 和 P4 的 Y 坐标计算。

B、操作步骤：

步骤 1：手动移动刀具或分中棒到第 1 个测量点后按<测量>软键。

步骤 2：重复步骤 1 的动作直到所有测量点测量完毕（圆形 3 个点，矩形 4 个点）。

步骤 3：按<启动>软键将中心点坐标设定到选定的坐标系中。

二、自动分中

◆ 界面显示及参数选项说明

A、公用参数选项

1、测量方式：

0：手动 1：自动。

2、工件类型：

±1：孔&外圆 ±2：凸台&凹槽±3：矢量孔&外圆 ±4：矢量凸台&凹槽

【注】-1：孔 +1：外圆 -2：凹槽 +2：凸台 -3：矢量孔 +3：矢量外圆 -4：矢量凹槽 +4：矢量凸台。

3、坐标系选择 S：

G54~G59 G54 P1~P50

4、刀偏号 T：

刀偏号。该刀偏号内存储着插补加工时的刀具的半径补偿值。

5、经验值刀偏号 E：

已存储经验值的刀偏号。编程时 E 和 T 不要赋相同的值。

6、粗略中心坐标 Cx：

工件的粗略中心的 X 轴向绝对坐标值。如果要设定当前点为粗略中心，则直接按<输入>键输入空值。

7、粗略中心坐标 Cy：

工件的粗略中心的 Y 轴向绝对坐标值。如果要设定当前点为粗略中心，则直接按<输入>键输入空值。

8、测量点坐标 Z：

测量时 Z 轴的绝对位置。如果当前点为测量点，则直接按<输入>键输入空值。

9、型面尺寸公差 H：

被测型面的尺寸公差值。

10、径向间隙 R：

测量外部型面时，Z 轴移动之前，探头距离目标表面的距离。上电默认为 8mm(0.3149inch)。

11、测头超程距离 Q：

测头的越程量。通过编程输入一个值，测头利用该值作为超过目标尺寸多走的距离，以找到表面。如果没有编程，默认值为 10.0 mm (0.394 inch)。

B、孔&外圆参数

图 3-4-3-1-3

要测量的孔或外圆的直径。此值不能为空或者 0。

C、凸台&凹槽参数

图3-4-3-1-4

要测量的 X 轴向的型面的尺寸。此参数选项为空或者为 0 时不进行此轴向的测量。

要测量的 Y 轴向的型面的尺寸。此参数选项为空或者为 0 时不进行此轴向的测量。

注: L_x, L_y 不能同时为空或 0。

D、矢量孔&外圆

分中		000001	1/00000018
自动分中操作步骤: 1. 开启探头, 激活探头长度偏置; 2. 手动确定Z轴测量起点并输入测量参数; 3. 自动方式下按<启动>键后按[循环启动]. 1:孔&外圆 2:凹槽&凸台 3:矢量孔&外圆 4:矢量凹槽&凸台	分中	测量方式 :	1
	工件类型 :	3	
	坐标系选择 S:	G54	
	刀偏号 T:		
	经验值刀偏号 E:		
	粗略中心坐标Cx:		
	粗略中心坐标Cy:		
	测量点坐标 Z:		
	型面尺寸公差 H:		
	径向间隙 R:	8.0000	
测头超程距离 Q:	10.0000		
目标尺寸 D:			
起始角度 A:			
第二点角度 B:			
第三点角度 C:			
输入		09:55:46	
		录入方式	
分中		对刀	测量
启动		返回	

图3-4-3-1-5

1、目标尺寸 D:

要测量的孔或外圆的直径。此值不能为空或者 0。

2、起始角度 A:

第 1 个矢量测量的角度, 从 X+方向开始计。如果忽略, 产生报警。

3、第二点角度 B:

第 2 个矢量测量的角度, 从 X+方向开始计。如果忽略, 产生报警。

4、第三点角度 C:

第 3 个矢量测量的角度, 从 X+方向开始计。如果忽略, 产生报警。

【注】任意两点角度的最小差值由程序 009729 中 “#5=____” 决定, 默认为 5。

如果要改变最小差值, 只需修改 “#5=____” 即可。

E、矢量凸台&凹槽

分中		000001	1/00000018
自动分中操作步骤: 1. 开启探头, 激活探头长度偏置; 2. 手动确定Z轴测量起点并输入测量参数; 3. 自动方式下按<启动>键后按[循环启动]. 1:孔&外圆 2:凹槽&凸台 3:矢量孔&外圆 4:矢量凹槽&凸台	分中	测量方式 :	1
	工件类型 :	4	
	坐标系选择 S:	G54	
	刀偏号 T:		
	经验值刀偏号 E:		
	粗略中心坐标Cx:		
	粗略中心坐标Cy:		
	测量点坐标 Z:		
	型面尺寸公差 H:		
	径向间隙 R:	8.0000	
测头超程距离 Q:	10.0000		
目标尺寸 D:			
起始角度 A:			
输入		09:55:57	
		录入方式	
分中		对刀	测量
启动		返回	

图3-4-3-1-6

1、目标尺寸 D:

要测量的型面的尺寸。此参数选项为空或者为 0 时不进行此轴向的测量。

2、起始角度 A:

被测平面从 X+方向开始计算的角度。

◆ 数据输入

A、数据输入条件

未启动自动分中测量时，在任何操作方式下可输入数据。

B、输入格式

- 1、数据+<输入> 输入需要输入的数据。
- 2、直接按<输入> 输入空值。
- 3、当前行为粗略中心坐标 X、粗略中心坐标 Y、测量点坐标 Z 时，可以按如下形式输入：
 - ① 直接按<输入> 输入空值；
 - ② X/Y/Z+<输入> 输入选定轴当前绝对坐标值；
 - ③ X/Y/Z+数据+<输入> 输入选定轴当前绝对坐标值+数据；
 - ④ 直接按[测量]软件输入当前轴绝对坐标值；
 - ⑤ X/Y/Z+[测量] 输入当前轴绝对坐标值；
 - ⑥ X/Y/Z+数据+[测量] 输入选定轴当前绝对坐标值+数据。

◆ 操作步骤:

- 步骤 1: 依次设定好各项分中参数。
- 步骤 2: 切换到自动方式。
- 步骤 3: 按<启动>软键启动自动分中程序，再按<循环启动>键运行测量宏程序，测量成功后系统自动将中心点坐标设定到选定的工件坐标系中。

3.4.3.2 对刀功能介绍及操作说明

◆ 界面显示及功能介绍

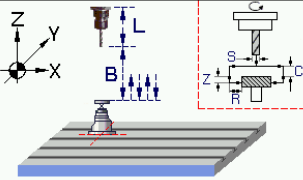
对刀		000001	1/0000018
 自动对刀操作步骤: 步骤1:输入刀具测量参数; 步骤2:将刀具远离对刀仪,切换至自动方式; 步骤3:先按<启动>键,再按[循环启动]	刀具测量 测量模式选择 1 刀具号 T 0 刀长偏置号 t 1 刀径偏置号 D 1 刀具直径 S 刀具长度估测 L 测量深度 Z 越程量 R&Q 破损标识刀偏号 M 破损允差 E 刀具半径尺寸调整I		(机床坐标) X 0.0052 mm Y 0.0111 mm Z 0.0000 mm B 0.0000 deg C 0.0000 deg
	Z轴工件原点设定 坐标系选择 G54 设定Z轴原点前请先做刀长测量 步骤1:移动刀尖到工件上表面; 步骤2:按Z+[测量]键,设定原点.		(绝对坐标) X 0.0052 mm Y 0.0111 mm Z 0.0000 mm B 0.0000 deg C 0.0000 deg
	1:长度2:直径3:长度&直径4:长度标定5:直径标定		工件坐标 G54 X 0.0000 mm Y 0.0000 mm Z 0.0000 mm B 0.0000 deg C 0.0000 deg
	输入		10:02:58 录入方式
	分中 对刀 测量 启动 返回		

图3-4-3-2-1

若需要使用对刀功能，需先在参数界面找到数参 B4.0，将其设为 1（系统装有对刀仪，使用对刀仪功能），以此开启显示对刀仪界面功能。另外，位参 B4.2 设为 1，可在对刀仪界面显示操作步骤说明。

对刀功能包括两个部分：自动刀长测量和 Z 轴工件原点设定。

A、刀具测量:

自动刀长测量是通过安装在工作台上的对刀仪来对不同刀具进行长度测量和直径测量，并将各刀具的长度和直径自动设定至指定的刀具偏置寄存器中，以此来保证运行同一

程序时即使使用不同长度及直径的刀具也能正确的进行加工。

B、Z 轴工件原点设定:

在完成了刀具长度测量之后, 移动刀具到工件表面, 此时可按<测量>软键将当前机床坐标值作为原点设定到所选定的工件坐标系(G54~G59 G54 P1~P50)当中。

◆ 刀具测量

A、参数选项说明

1、测量模式选择:

1: 长度 2: 直径 3: 长度&直径 4: 长度标定 5: 直径标定。

2、刀具号 T:

当前需要测量的刀具号。

3、刀长偏置号 H:

存储当前刀具长度的偏置号(默认与 T 相同)。

4、刀径偏置号 D:

存储当前刀具直径的偏置号(默认与 T 相同)。

5、刀具直径 S:

被测刀具的直径, 当 S 为“+”值时表示此刀具为右旋方向切削刀具; 当 S 为“-”值时表示此刀具为左旋方向切削刀具。当刀具半径偏置号 D 寄存器中已经为名义刀具直径时, 则可不输入值。刀具号 T 被修改后, 该参数值被清空。

6、刀具长度估测 L:

被测刀具长度。当刀具长度偏置号 H 寄存器中已经为名义刀具长度时, 则可不输入值。刀具号 T 被修改后, 该参数值被清空。

注 1: 当测量模式选择为长度标定时, 此长度必须输入且为准确的标准刀具(参考芯棒)长度。

7、测量深度 Z:

自探针表面到直径测量位置的深度(默认值-5.0mm [-0.20 inch]), 负值表示向下。

8、越程量 R&Q:

越程量, 以及向下移动到探针侧面时的径向间隙(默认值 4.0 mm [0.16 inch])。

注 2: 长度测量时, 为长度方向越程量; 直径测量时, 为径向越程量; 长度&直径测量时, 长度方向越程量和径向越程量相同。

9、破损标识刀偏号:

一个空余刀偏号用作刀具破损标识的位置。

10、破损允差 I:

刀具尺寸调整来补偿刀具的切削状态。正值使得实际半径比指定值小, 例如 I=0.01 使刀具半径小了 0.01。也可以通过输入名义刀具半径值设定名义刀具半径值为零。

注 3: 直径标定时用于设定对刀探针直径。

B、测量参数输入操作步骤:

1、项的选择: 可移动光标上下键进行选择。

2、数据输入: 未启动自动刀具测量时, 在任何操作方式下, 录入数据, 然后再按回车键, 即可修改各项数据。

C、操作步骤

步骤 1: 依次设定好各项刀具测量参数

步骤 2: 切换到自动方式。

步骤 3: 按<启动>软键启动自动对刀主程序, 再按<循环启动>键运行测量宏程序, 测量成功后自动将刀具长度和半径写入指定的偏置寄存器中。

◆ Z 轴工件原点设定

注意: Z 轴工件原点设定之前请确保当前刀具已进行自动刀具测量, 否则可能造成加工错误、刀具及设备损坏甚至人员安全事故。

A、坐标系的选择:

1、设定范围: G54~G59 G54 P1~P50。

2、数据输入: 未启动自动刀具测量时, 在任何操作方式下, 将光标移动到坐标系选择项, 录入如下格式的数据:

- a) 54~59 的整数;
- b) G54~G59;
- c) P1~P50。然后按<输入>键。

B、工件原点的设定:

- 1、设定范围: -9999.999~9999.999
- 2、数据输入: 未启动自动刀长测量时, 在任何操作方式下, 将光标移动到坐标系选择项, 可直接按[测量]软键将当前 Z 轴机床坐标值, 设定到当前选定的工件坐标系的 Z 轴中去, 或者输入如下格式的数据:
 - a) 输入格式:Z;
 - b) Z+数据; 然后再按[测量]软键将当前 Z 轴机床坐标值+录入的数据设定到当前选定的工件坐标系的 Z 轴中去。

3.4.4 数据的备份、还原与传输

按【数据】软键进入设置（数据处理）界面。用户数据（梯图、梯图参数、系统参数值、刀具补偿值、螺距补偿值、系统宏变量、用户宏程序、CNC零件程序、其他文件）可进行备份（保存）及还原（读取）；也可通过U盘或PC机进行数据输出与输入操作。进行数据的备份与恢复的同时，不影响存储在CNC中的零件程序（见图3-4-4-1）。



图3-4-4-1

操作方法:

- 1、 按【密码】软键, 在密码界面中设定相应等级密码。各数据操作所对应的密码等级请本章的“3.4.5 密码权限的设置与修改”。
- 2、 按两次【数据】软键进入数据处理操作界面, 如图 3-4-4-2 所示。



图3-4-4-2

按【▶】键进入下一页

◀

一键备份

一键还原

一键输出

一键输入

返回

▶

各操作项的功能见表3-4-4-1。

表3-4-4-1

操作项	功能说明
数据备份	可单独对系统盘的梯形图（PLC）、参数（PLC）、系统参数值、刀具补偿值、螺距补偿值、系统宏变量等文件进行数据备份。 数据备份操作后，系统将生成一个后缀名为.bak 的备份文件
数据还原	可单独对系统盘的梯形图（PLC）、参数（PLC）、系统参数值、刀具补偿值、螺距补偿值、系统宏变量等文件进行数据还原。数据还原操作是将系统中的备份文件读取并恢复出来
数据输出	数据输出操作可将系统盘的数据输出到外部存储设备。
数据输入	数据输入操作可将外部存储设备的数据输入到系统盘中。
一键备份	可同时对多个数据项备份到系统盘
一键还原	可同时对多个数据项的备份文件进行还原
一键输出	可同时对系统盘多个数据项的文件复制到 U 盘，部分数据输出受权限影响
一键输入	可同时对 U 盘的多个文件复制到系统盘对应的数据项，部分数据输入受权限影响

- ↑

↓
- ←

→
- 3、按、方向键选择目标文件，按、对数据项目录和文件目录表进行切换。
- 4、按相应软键进行数据备份、数据还原、数据输出、数据输入、一键备份、一键还原、一键输出、一键输入操作。

注：

1)

当 I/O 通道设置为 U 盘时，数据输出和数据输入软键功能一致。

2)

数据的输出/输入操作，请保证 I/O 通道设置正确。使用 U 盘时，I/O 通道应设置为 2；通过 PC 机使用传输软件时，I/O 通道应设置为 0 或 1。

3)

一键操作的内容由密码权限决定，各数据项与密码权限的对应关系请参照“第二篇 操作说明”的 3.4.5。

4)

相关参数：

①

由位参数 N0:54#7 设定：调试及以上权限时，一键输入/输出对零件程序是否有效。

- ②由位参数NO:27#0设定：是否禁止程序号80000-88999子程序的编辑。
- ③由位参数NO:27#4设定：是否禁止程序号90000-99999子程序的编辑。
- 5) 宏程序89000-89999为用户自定义界面专用宏程序，只能输入无法输出也无法预览。
- 6) 一键输出和一键还原功能不对 CNC 程序（CNC 零件程序和用户宏程序）进行拷贝，在进行一键输出前，需要进行一键备份操作，使部分文件生成“.bak”格式的备份文件以便导出，一键输入功能进行后，需要进行一键还原操作，确保“.bak”格式的文件在导入后能成功还原到系统。
- 7) 在数据处理的过程中，系统设置了相关的操作提示，提示内容见表3-4-4-2。

表3-4-4-2

序号	提示信息	原因	处理
1	一键操作完成。	操作成功。	传输完成。
2	一键操作完成，系统提示：请修改参数后再进行复制。	执行了宏程序的输入/输出操作，但系统有关参数未设置。	跳过此文件的输入/输出操作。
3	一键操作完成后系统报警：修改了必须切断一次电源的参数。	执行了梯形图及梯形图参数的更新，需重新上电。	传输完成，请重新上电。
4	读取文件失败。	文件错误。	中断输入输出操作。
5	写入文件失败。	文件错误。	中断输入输出操作。
6	复制文件失败。	文件错误。	中断输入输出操作。
7	文件过大，请用 DNC。	零件程序大于 4M。	中断输入输出操作。
8	剩余空间不足。	空间不足。	中断输入输出操作。

注：LADCHI**.TXT文件在传入系统后无效，需要断电才有效。

3.4.5 密码权限的设置与修改

为了防止加工程序、CNC参数等被恶意修改，GSK208D系统提供了权限设置功能，密码等级分为5级，由高到低分别为1级（系统厂家级）、2级（机床厂家级）、3级（系统调试级）、4级（终端用户级）、5级（加工操作级）。开机上电系统默认最低级别（见图3-4-5-1）。

- 1级、2级：允许修改CNC的状态参数、数据参数、刀补数据、传输PLC梯形图等。
- 3级：允许修改CNC的状态参数、数据参数、刀补数据及螺补等。
- 4级：可修改部分CNC的状态参数、数据参数。
- 5级：无密码级别，可修改刀补数据、宏变量，可进行机床操作面板的操作，不可修改CNC的状态参数、数据参数及螺补数据。

设置(密码)0000011/00000018

系统厂家密码:

修改:

确认:

机床厂家密码:

修改:

确认:

系统调试密码:

修改:

确认:

终端用户密码:

修改:

确认:

注销(END)

设置

工件坐标

分中对刀

数据

密码

录入方式

图3-4-5-1

1) 在<录入方式>下进入该界面后，移动光标定位到目标位置。



2) 输入相应级别的密码，按 键，若正确，系统将提示“密码正确”。



3) 修改系统密码时输入0~6位数字或字母，按 键确认。



4) 修改完毕后，按 键，光标移动到“注销（END）”按钮上，界面提示：“按<输入>



键确定注销！”，按 键确认后，界面提示：“注销完成！”同时光标返回密码设置栏。断电重启后密码也会自动注销。

3.4.6 网络传输与 IP 设置

功能详见本篇的“第十一章 系统通信”，含软件介绍与相关配置。

3.5 图形显示



按 键进入图形页面，页面有【图参】和【图形】两个显示界面，通过相应软键切换显示。具体如图3-5-1所示。

图形(参数)		000001	1/00000018
坐标选择 =	0	(0: XY 1: ZX 2: YZ 3: XYZ 4: ZXY)	
图形模式 =	0	(0: 图形中心 1: 最大与最小值)	
自动擦除 =	0	(0: 关 1: 开)	
缩放比例 =	1.0000		
图形中心 =	0.0000	(第1轴工件坐标值)	
图形中心 =	0.0000	(第2轴工件坐标值)	
图形中心 =	0.0000	(第3轴工件坐标值)	
X 最大值 =	237.0000		
Y 最大值 =	237.0000		
Z 最大值 =	237.0000		
X 最小值 =	-237.0000		
Y 最小值 =	-237.0000		
Z 最小值 =	-237.0000		
输 入		10:38:03	录入方式
图 参		图形	

图3-5-1

1) 图参界面 按【图参】软键进入图参界面，见图3-5-1。

A、图形参数的含义

坐标选择：设定绘图平面，有 6 种选择方式（0~5），如第二行所示。

图形模式：设定图形显示模式。

自动擦除：设为 1 时，程序结束后，在下一个循环启动时，程序图形自动擦除。

缩放比例：设定绘图的比例。
图形中心：设定工件坐标系下 LCD 中心对应的工件坐标值。
最大最小值：当对显示轴最大、最小值作了设定之后，CNC 系统会自动对缩放比例、图形中心值自动设定。
X 最大值：图形显示中 X 向最大值（单位：0.0001mm / 0.0001inch）
X 最小值：图形显示中 X 向最小值（单位：0.0001mm / 0.0001inch）
Y 最大值：图形显示中 Y 向最大值（单位：0.0001mm / 0.0001inch）
Y 最小值：图形显示中 Y 向最小值（单位：0.0001mm / 0.0001inch）
Z 最大值：图形显示中 Z 向最大值（单位：0.0001mm / 0.0001inch）
Z 最小值：图形显示中 Z 向最小值（单位：0.0001mm / 0.0001inch）

- B、图形参数的设置方法
- a) 移动光标至要设定的参数下；
 - b) 根据实际要求键入相应的数值；



c) 按 键确认。

2) 图形界面 按【图形】软键进入图形界面（见图3-5-2）。



图3-5-2

在图形页面中，可以监测所运行程序的加工轨迹。



A、按【启动】软键或 键，进入开始作图状态，此时‘*’号移至S：绘图启动前；



B、按【停止】软键或 键，进入停止作图状态，此时‘*’号移至T：绘图停止前；

C、每按一次【切换】软键，图形在0～5对应的坐标显示中切换。



D、按【清除】软键或 键，清除已绘出的图形。

3.6 诊断显示

CNC和机床间的DI/DO信号的状态，CNC和PLC间传送的信号状态，PLC 内部数据及CNC内部状态等都在诊断面里有显示。每个诊断号对应的意义及设定方法请参照与本书配套的《GSK208D系列雕铣机数控系统 PLC及安装连接手册》。

此部分诊断用于检测CNC接口信号和内部信号运行状态，不可修改。



按 键进入诊断显示界面，在页面中有六个分界面：【信号诊断】、【系统状态】、【总线诊断】、【总线连接】、【波形】及【DSP】。通过相应软键切换查看（见图 3-6-1）。

诊断(PLC→MT)									000001									1/00000018								
序 号			数 据						序 号			数 据														
Y000			1	0	0	0	0	0	0	1	Y012			0	0	0	0	0	1	0	0					
Y001			0	0	0	1	0	0	0	0	Y013			0	0	0	0	0	0	0	1					
Y002			0	0	0	0	0	0	0	0	Y014			0	0	0	0	0	0	0	0					
Y003			0	0	0	0	0	0	0	0	Y015			0	0	0	0	0	0	0	0					
Y004			0	0	0	0	0	0	0	0	Y016			0	0	0	0	1	0	0	0					
Y005			0	0	0	0	0	0	0	0	Y017			0	0	0	0	0	0	0	0					
Y006			0	0	0	0	0	0	0	1	Y018			0	0	0	0	0	0	0	0					
Y007			0	0	0	0	0	0	0	0	Y019			0	0	0	0	0	0	1	0					
Y008			0	0	0	0	0	0	0	0	Y020			0	0	0	0	0	0	0	0					
Y009			0	0	0	0	0	0	0	0	Y021			0	0	0	0	0	0	0	1					
Y010			0	0	0	0	0	0	0	0	Y022			0	0	0	0	0	0	0	0					
Y011			0	0	0	0	0	0	0	0	Y023			0	1	0	0	0	0	0	0					
YELLOW RED M46/M47 SPZD SKIPT TCLAMP M08/M09 BRAKE																										
Z轴抱闸																										
输 入																		11:02:13								
																		录入方式								
◀ 信号诊断 系统状态 总线诊断 总线连接 ▶																		波形 ▶								

图3-6-1

3.6.1 诊断数据显示

3.6.1.1 信号诊断显示

按【信号诊断】软键进入信号诊断界面。该界面显示的内容见图3-6-1-1~图3-6-1-6。

1、XY 信号界面 在<诊断>界面中按【XY 信号】软键进入 I/O 诊断界面（如图 3-6-1-1-1 所示）。

诊断(PLC<-->MT)										000001				1/00000018					
序 号		数 据								序 号		数 据							
X000		0 0 0 0 0 0 0 0 0								Y000		1 0 0 0 0 0 0 0 0 1							
X001		0 0 0 0 0 0 0 0 0								Y001		0 0 0 1 0 0 0 0 0							
X002		0 0 0 0 0 0 0 0 0								Y002		0 0 0 0 0 0 0 0 0							
X003		0 0 0 0 0 0 0 0 0								Y003		0 0 0 0 0 0 0 0 0							
X004		0 0 0 0 0 0 0 0 0								Y004		0 0 0 0 0 0 0 0 0							
X005		0 0 0 0 0 0 0 0 0								Y005		0 0 0 0 0 0 0 0 0							
X006		0 0 0 0 0 0 0 0 0								Y006		0 0 0 0 0 0 0 0 0 1							
X007		0 0 0 0 0 0 0 0 0								Y007		0 0 0 0 0 0 0 0 0							
X008		0 0 0 0 0 0 0 0 0								Y008		0 0 0 0 0 0 0 0 0							
X009		0 0 0 0 0 0 0 0 0								Y009		0 0 0 0 0 0 0 0 0							
X010		0 0 0 1 0 0 0 0 0								Y010		0 0 0 0 0 0 0 0 0							
X011		0 0 0 0 0 0 0 0 0								Y011		0 0 0 0 0 0 0 0 0							
*LT4- *LT4+ *LT3- *LT3+ *LT2- *LT2+ *LT1- *LT1+																			
第1轴正向行程限位信号/外部程序调用输入信号																			
输 入										11: 11: 43									
										录入方式									
◀		XY 信号		F 信号		G 信号		A 信号		返回		▶							

图3-6-1-1-1

该界面汇总了系统对外部所有I/O信号的诊断，信号详细意义请参考《GSK208D系列雕铣机数控系统 PLC及安装连接手册》。

- 2、F 信号界面 在<诊断>界面中按【F 信号】软键进入诊断（NC→PLC）界面（如图 3-6-1-1-2 所示）。

诊断 (NC->PLC)										000001										1/00000018									
序 号		数 据								序 号		数 据																	
F000		0	1	0	0	0	0	0	0	0	F012		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
F001		0	0	0	0	0	0	0	0	0	F013		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
F002		0	0	0	0	0	0	0	0	0	F014		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
F003		0	0	0	0	1	0	0	0	0	F015		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
F004		0	0	0	0	0	1	0	0	0	F016		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
F005		0	0	0	0	0	0	0	0	0	F017		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
F006		0	0	0	0	0	0	0	0	0	F018		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
F007		0	0	0	0	0	0	0	0	0	F019		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
F008		0	0	0	0	0	0	0	0	0	F020		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
F009		0	0	0	0	0	0	0	0	0	F021		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
F010		0	0	0	0	0	0	0	0	0	F022		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
F011		0	0	0	0	0	0	0	0	0	F023		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0							
OP SA STL SPL ***** RWD																													
倒带中信号																													
输 入										11: 40: 34																			
										录入方式																			
◀		XY 信号			F 信号			G 信号			A 信号			返回			▶												

图3-6-1-1-2

这是系统给PLC的信号，每个诊断号对应的意义及设定方法请参照与本书配套的《GSK208D系列雕铣机数控系统 PLC及安装连接手册》。

- 3、G 信号界面 在<诊断>界面中按【G 信号】软键进入诊断（PLC→NC）界面（如图 3-6-1-1-3 所示）。

诊断 (PLC→NC)		000001		1/00000018	
序 号	数 据	序 号	数 据		
G000	0 0 0 0 0 0 0 0	G012	0 0 0 0 1 0 1 0		
G001	0 0 0 0 0 0 0 0	G013	0 0 0 0 0 0 0 0		
G002	0 0 0 0 0 0 0 0	G014	0 0 0 0 0 0 1 1		
G003	0 0 0 0 0 0 0 0	G015	0 0 0 0 0 0 0 0		
G004	0 0 0 0 1 0 0 0	G016	0 0 0 0 0 0 0 0		
G005	0 0 0 0 0 0 0 0	G017	0 0 0 0 0 0 0 0		
G006	0 0 0 0 0 0 0 0	G018	0 0 0 0 0 0 0 0		
G007	0 0 0 0 0 0 0 0	G019	0 0 0 0 0 0 0 0		
G008	0 0 1 1 0 0 0 0	G020	0 0 0 0 0 0 0 0		
G009	0 0 0 0 0 0 0 0	G021	0 0 0 0 0 0 0 0		
G010	0 0 0 0 0 0 0 0	G022	0 0 0 0 0 0 1 0		
G011	0 0 0 0 0 0 0 0	G023	0 0 0 0 0 0 0 0		

ED07 ED06 ED05 ED04 ED03 ED02 ED01 ED00
外部数据输入用数据信号

输入 11:40:43

XY 信号 F 信号 G 信号 A 信号 返回 录入方式

图3-6-1-1-3

这是PLC给系统的信号，每个诊断号对应的意义及设定方法请参照与本书配套的《GSK208D系列雕铣机数控系统 PLC及安装连接手册》。

- 4、A 信号界面 在<诊断>界面中按【A 信号】软件进入诊断（PLC→NC）界面（如图 3-6-1-1-4所示）。

诊断 (PLC报警)		000001		1/00000018	
序 号	数 据	序 号	数 据		
A000	0 0 0 0 0 0 0 0	A012	0 0 0 0 0 0 0 0		
A001	0 0 0 0 0 0 0 0	A013	0 0 0 0 0 0 0 0		
A002	0 0 0 0 0 0 0 0	A014	0 0 0 0 0 0 0 0		
A003	0 0 0 0 0 0 0 0	A015	0 0 0 0 0 0 0 0		
A004	0 0 0 0 0 0 0 0	A016	0 0 0 0 0 0 0 0		
A005	0 0 0 0 0 0 0 0	A017	0 0 0 0 0 0 0 0		
A006	0 0 0 0 0 0 0 0	A018	0 0 0 0 0 0 0 0		
A007	0 0 0 0 0 0 0 0	A019	0 0 0 0 0 0 0 0		
A008	0 0 0 0 0 0 0 0	A020	0 0 0 0 0 0 0 0		
A009	0 0 0 0 0 0 0 0	A021	0 0 0 0 0 0 0 0		
A010	0 0 0 0 0 0 0 0	A022	0 0 0 0 0 0 0 0		
A011	0 0 0 0 0 0 0 0	A023	0 0 0 0 0 0 0 0		

A000.0气源压力检测异常

输入 11:40:53

XY 信号 F 信号 G 信号 A 信号 返回 录入方式

图3-6-1-1-4

这是PLC的报警信号，用于反馈到系统中作报警处理，每个诊断号对应的意义及设定方法请参照与本书配套的《GSK208D系列雕铣机数控系统 PLC及安装连接手册》。

- 5、X 信号界面 在<诊断>界面中按【X 信号】软键进入诊断（MT→PLC）界面（如图 3-6-1-1-5所示）。

诊断(MT->PLC)					000001		1/00000018	
序 号		数 据			序 号		数 据	
X000		0 0 0 0 0 0 0 0			X012		0 0 0 0 0 0 0 0	
X001		0 0 0 0 0 0 0 0			X013		0 0 0 0 0 0 0 0	
X002		0 0 0 0 0 0 0 0			X014		0 0 0 0 0 0 0 0	
X003		0 0 0 0 0 0 0 0			X015		0 0 0 0 0 0 0 0	
X004		0 0 0 0 0 0 0 0			X016		0 0 0 0 0 0 0 0	
X005		0 0 0 0 0 0 0 0			X017		0 0 0 0 0 0 0 0	
X006		0 0 0 0 0 0 0 0			X018		0 0 0 0 0 0 0 0	
X007		0 0 0 0 0 0 0 0			X019		0 0 0 0 0 0 0 0	
X008		0 0 0 0 0 0 0 0			X020		0 0 0 0 0 0 0 0	
X009		0 0 0 0 0 0 0 0			X021		0 0 0 0 0 0 0 0	
X010		0 0 0 1 0 0 0 0			X022		0 0 1 0 0 1 0 0	
X011		0 0 0 0 0 0 0 0			X023		0 1 0 1 0 1 0 1	
*LT4- *LT4+ *LT3- *LT3+ *LT2- *LT2+ *LT1- *LT1+								
第1轴正向行程限位信号/外部程序调用输入信号								
输 入					11: 41: 02			
					录入方式			
◀		x 信号		y 信号		返回		▶

图3-6-1-1-5

这是机床给PLC的信号，每个诊断号对应的意义及设定方法请参照与本书配套的《GSK208D系列雕铣机数控系统 PLC及安装连接手册》。

6、Y 信号界面 在<诊断>界面中按【Y 信号】软键进入（PLC→MT）界面（如图 3-6-1-1-6 所示）。

诊断(PLC->MT)										000001		1/00000018			
序 号		数 据						序 号		数 据					
Y000		1 0 0 0 0 0 0 0 1						Y012		0 0 0 0 0 0 1 0 0					
Y001		0 0 0 1 0 0 0 0 0						Y013		0 0 0 0 0 0 0 0 1					
Y002		0 0 0 0 0 0 0 0 0						Y014		0 0 0 0 0 0 0 0 0					
Y003		0 0 0 0 0 0 0 0 0						Y015		0 0 0 0 0 0 0 0 0					
Y004		0 0 0 0 0 0 0 0 0						Y016		0 0 0 0 1 0 0 0 0					
Y005		0 0 0 0 0 0 0 0 0						Y017		0 0 0 0 0 0 0 0 0					
Y006		0 0 0 0 0 0 0 0 1						Y018		0 0 0 0 0 0 0 0 0					
Y007		0 0 0 0 0 0 0 0 0						Y019		0 0 0 0 0 0 0 1 0					
Y008		0 0 0 0 0 0 0 0 0						Y020		0 0 0 0 0 0 0 0 0					
Y009		0 0 0 0 0 0 0 0 0						Y021		0 0 0 0 0 0 0 0 1					
Y010		0 0 0 0 0 0 0 0 0						Y022		0 0 0 0 0 0 0 0 0					
Y011		0 0 0 0 0 0 0 0 0						Y023		0 1 0 0 0 0 0 0 0					
YELLOW RED M46/M47 SPZD SKIPT TCLAMP M08/M09 BRAKE										z轴抱闸					
输 入										11: 41: 10					
										录入方式					
◀		x 信号		y 信号						返回		▶			

图3-6-1-1-6

这是PLC给机床的信号，每个诊断号对应的意义及设定方法请参照与本书配套的《GSK208D系列雕铣机数控系统 PLC及安装连接手册》。

3.6.1.2 系统状态显示

按【系统状态】软键进入系统状态诊断界面。该界面显示的内容如图3-6-1-2-1所示。

诊 断 (系 统)		000001	1/000002
序 号	数 据	说 明	
000	0	第1轴经电子齿轮比后输出给驱动器的脉冲数	
001	0	第2轴经电子齿轮比后输出给驱动器的脉冲数	
002	0	第3轴经电子齿轮比后输出给驱动器的脉冲数	
003	0	第4轴经电子齿轮比后输出给驱动器的脉冲数	
004	0	第5轴经电子齿轮比后输出给驱动器的脉冲数	
005	0	攻丝轴经电子齿轮比后输出给驱动器的脉冲数	
006	1. 0000	攻丝轴相对位置	
007	0. 0000	主轴转速模拟电压输出值	
008	0. 0000	正在执行的F代码	
009	-1	正在执行的M代码	
010	-1	正在执行的S代码	
011	-1	正在执行的T代码	

输 入		11: 58: 04	
		路径: 1	
		录入方式	
田信号		系统	
		总线	
		DSP	
田波形			

图3-6-1-2-1

3.6.1.3 总线诊断显示

按【总线诊断】软键进入总线诊断界面。该界面显示的内容如图3-6-1-3-1所示。

诊断(总线)			000001	1/00000018
序 号	数 据	说 明		
000	3	总线连接从站个数		
001	2	总线伺服从站个数		
002	0	总线伺服卡从站个数		
003	0	总线IO卡从站个数		
004	0	总线数据采集卡从站个数		
005	0	总线主轴卡从站个数		
006	0	总线主轴从站个数		
007	1	总线标准IO卡从站个数		
008	0	总线电压IO卡从站个数		
009	0	总线转接卡从站个数		
010	11301	预留		
011	190617			
输 入				10: 54: 08
				录入方式
◀	信号诊断	系统状态	总线诊断	总线连接
				波形 ▶

图3-6-1-3-1

3.6.1.4 总线连接显示

按【总线连接】软键进入总线连接诊断界面。该界面显示的内容如图3-6-1-4-1所示。

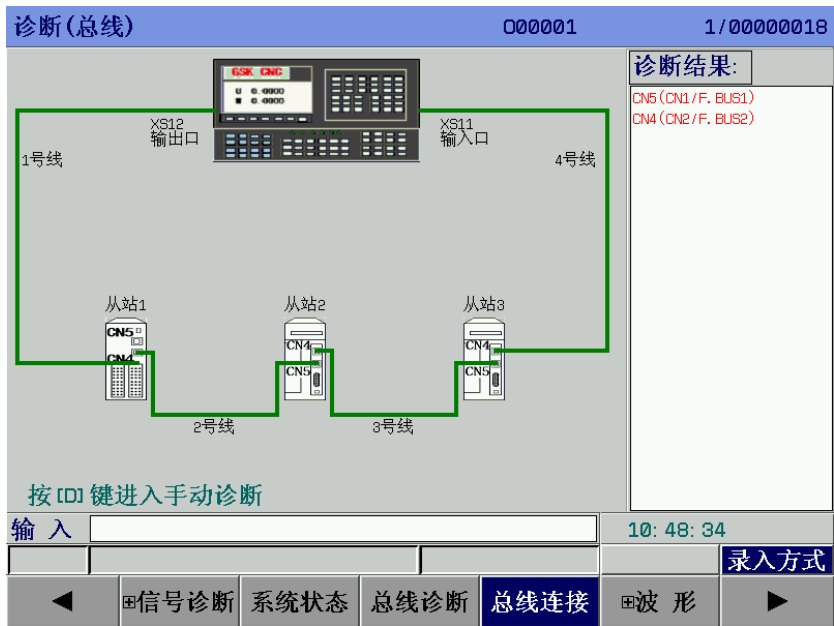


图3-6-1-4-1

在该界面中，按下系统面板上的【D】键，会进入手动诊断模式，诊断结果会显示在右边显示框内，手动诊断完成后，需要重启系统。

3.6.1.5 波形采集显示

按【 波形】软键进入<波形>界面，如图 3-6-1-5-1 所示。



图3-6-1-5-1

进入波形诊断界面后，按下【设置】软键，进入采集设置界面，如图3-6-1-5-2所示，根据界面提示，选择采集方式，采集方式可选择为：

- 单 次 —— 触发方式为循环启动时，程序循环启动会自动开启采集，程序结束后自动关闭采集；
- 触发方式选为手动时，按输入键开启和停止采集；

循环——采集开启后持续进行采集。

图3-6-1-5-2

坐标样式、采集周期和时间轴范围视实际采集情况而定，触发方式需在单次采集方式下有效设置，可设置为循环启动按钮开始采集或者手动触发采集信号。

之后对采样通道进行设置，可最多开启3个采样通道，并分别设置采样数据类型，数据类型共有以下10种：

- 0 指令位置。
- 1 指令速度。
- 2 指令加速度。
- 3 指令加加速。
- 4 实际位置。
- 5 实际速度。
- 6 实际加速度。
- 7 实际加加速度。
- 8 伺服数据。
- 9 跟随误差。

设置对应轴，即通道中采集数据的轴名称，坐标轴显示范围则根据预期采集数据的幅值来设置。

完成波形诊断的相关设置后，按下【返回】软键回到波形诊断的主界面，按下【采集开启】软键则可以启动采集功能。采集显示的图像可以按【放大】或【缩小】软键调整显示，也可以按【适应】软键自动调整图形显示范围。

采集完成后，按下系统面板上的【搜索】键，此时采集到的图像上会出现一条竖线，可按系统面板上的左右键移动该竖线，通过该竖线显示同个时刻中，各个采集通道采集到的数值大小，如图3-6-1-5-3所示。

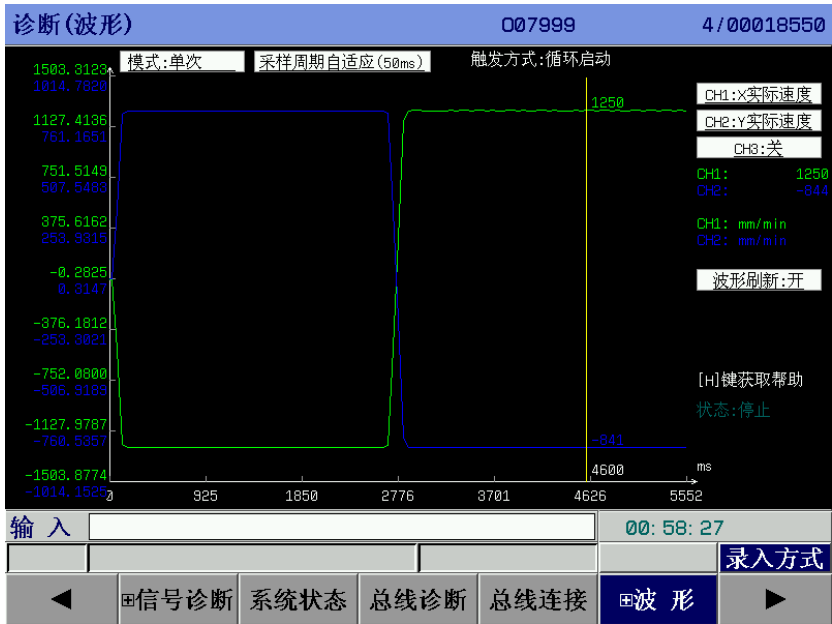


图3-6-1-5-3

3.6.1.6 DSP 参数显示

按【DSP】软键进入系统信号诊断界面。该界面显示的内容如图3-6-1-6-1所示。



图3-6-1-6-1

3.6.2 查看信号状态



- 1) 按 诊断 DGN 键，选择相应显示页面。
- 2) 左右移动光标时在屏幕的左下方有相应的地址解释和含义。



- 3) 通过移动光标或输入需要查找的参数地址，按 搜索 SER 键，即可找到目标地址。

- 4) <波形>界面可显示各进给轴的速度、加速度、加加速，便于调试，找到驱动与电机的最佳适配参数。

3.7 报警显示



系统出错报警时，在屏幕的左下角显示“报警”信息。此时按下 报警 ALM 键，显示报警页面，在此页面中有【报警】、【用户】、【历史】、【履历】四个显示界面，通过相应软键进行切换查看（见图 3-7-1～图 3-7-4）。也可通过位参数 N0：24#6 发生报警时是否切换到报警界面。

- 1、报警界面 在<报警>界面中按【报警】软键进入报警显示页面，如图 3-7-1 所示。



图3-7-1

注：系统外部报警可由用户自己根据现场实际情况进行报警号的设定和编辑，编辑后的报警内容经系统传输软件输入系统。外部报警是编辑文件 LadChi**.txt 的 A 信号，后面两位数是根据位参 53.0~53.3 的值来设定。（默认值为 01，即文件名为 LadChi01.txt）

- 2、用户报警界面 在<报警>界面中按【用户】软键进入报警界面，如图 3-7-2 所示，该界面主要显示用户宏程序中指令的自定义宏程序报警。



图3-7-2

3、历史界面 在<报警>界面中按【历史】软键进入历史报警信息界面，如图 3-7-3 所示。



图3-7-3

在这个界面内，按时间从近到远的顺序进行排列，以使用户进行查看。

4、履历界面 在<报警>界面中按【履历】软键进入履历界面，如图 3-7-4 所示。
操作履历界面显示的内容是对系统参数及梯图的具体修改信息，如修改内容、修改时间等。

操作履历		007999	1/00018550
操作履历			
2022-06-08 09: 37			
修改系统位参: NO. 0000#0			
2022-06-07 16: 55			
修改系统位参: NO. 0000#0			
2022-06-07 16: 47			
修改系统数参: NO. 0006			
2022-06-07 16: 45			
修改系统数参: NO. 0006			
2022-06-07 16: 44			
修改系统位参: NO. 0000#0			
2022-06-07 09: 10			
修改系统位参: NO. 0004#2			
页: 01/34			
		录入方式	
	报警	用户	历史
			履历

图3-7-4

操作履历可以显示34页、历史报警信息可显示9页，如：出现的报警时间、报警号、报警信息、页号等，用翻页键查看。

删除
DEL

历史和履历的记录，可按 键进行删除(密码等级在调试或以上级别)。

3.8 程控显示

程控
PLC

按 键进入程控显示页面，页面有【信号诊断】、【梯图参数】、【梯图查看】、【梯图编辑】、【梯图信息】五个显示界面，可通过相应软键进行切换。具体显示的内容见图 3-8-1～图 3-8-5。

信号诊断		RUN						
序号	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
F000	0	1	0	0	0	0	0	0
F001	0	0	0	0	0	0	0	0
F002	0	0	0	0	0	0	0	0
F003	0	0	0	0	1	0	0	0
F004	0	0	0	0	0	1	0	0
F005	0	0	0	0	0	0	0	0
F006	0	0	0	0	0	0	0	0
F007	0	0	0	0	0	0	0	0
F008	0	0	0	0	0	0	0	0
F009	0	0	0	0	0	0	0	0
F010	0	0	0	0	0	0	0	0
F011	0	0	0	0	0	0	0	0
OP SA STL SPL ***** RWD								
输入							16: 32: 10	
								录入方式
		信号诊断	跟踪	设定			返回	

图3-8-1

图3-8-2

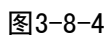
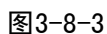




图3-8-5

注：有关PLC梯形图的修改方法及相关信息请参见《GSK208D系列雕铣机数控系统 PLC及安装连接手册》。
在此主要介绍模块化梯形图程序显示和梯形图查看功能，主要操作方法如下：

- 1) 进入梯形图查看功能：系统面板按下  键，进入梯形图功能页面，按下“梯形查看”软键可进入梯形图查看界面，再按一下“梯形查看”软键可显示该功能的操作键，如图 3-8-6 所示。

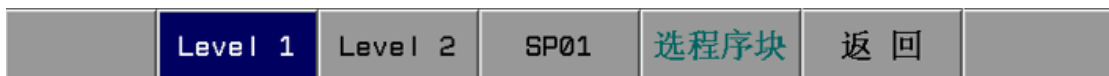


图3-8-6

- 2) 程序块选择显示：图 3-8-6 所示梯形图查看功能键的前三个功能键可切换显示三个显示页，可分别显示一个子程序，在其中一个显示页中按下“选程序块”软键，界面会弹出程序块选择按钮，

如图 3-8-7 所示，上下移动光标至需显示的程序块上，按下  键，即可切换显示所选程序块。

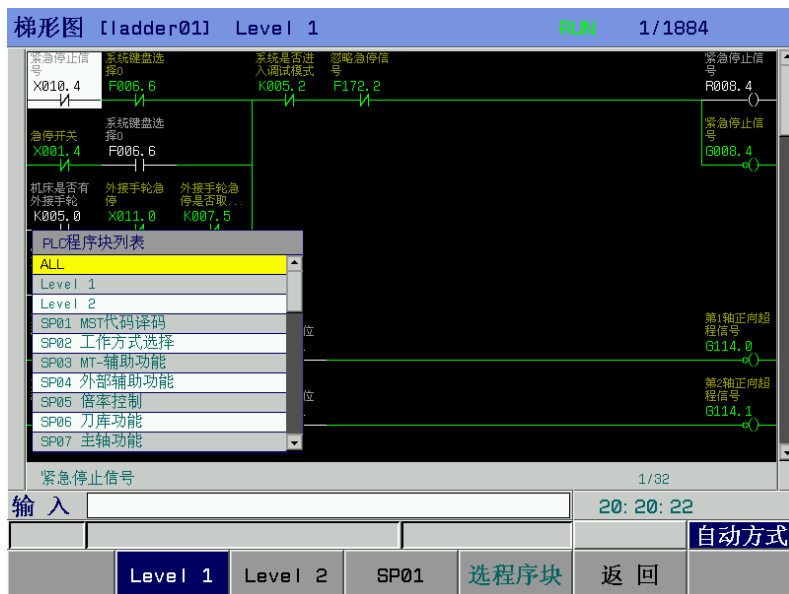


图3-8-7

3、定位程序调用所在行：在程序块当前显示的页面上，再次按下该页面的软键，会弹出子程序调用



用所在行信息的弹窗，如图 3-8-8 所示，此时再按下 键，页面就会跳转至相应调用的程序位置。

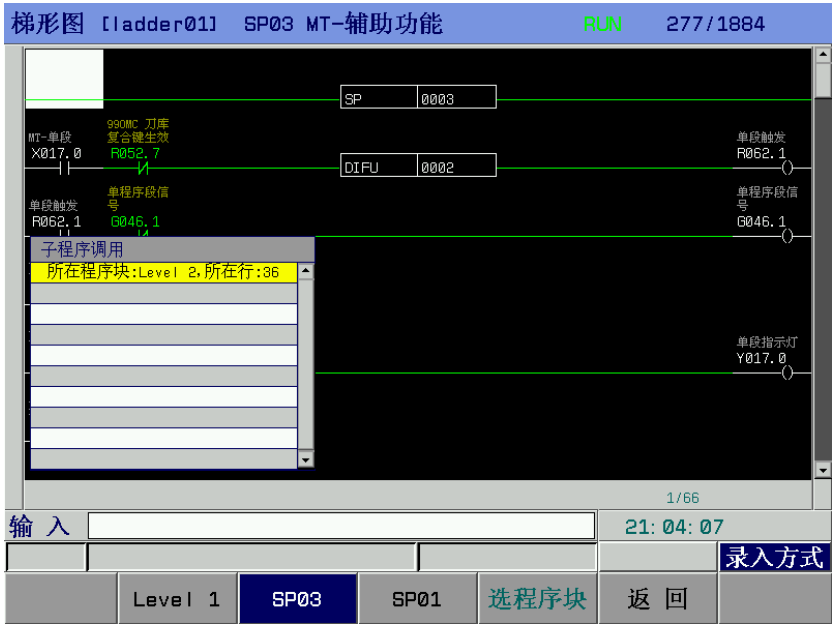


图3-8-8

3.9 帮助显示



按 键进入帮助显示页面，页面有【系统信息】【说明书】【报警表】【G 码表】【操作表】【宏指令】【PLC.AD】、【电机表】、【计算器】以及【公司介绍】十个显示界面，屏幕下方横排软键功能显示如图 3-9-1 所示，可以通过相应软键查看。具体显示的内容见图 3-9-2～图 3-9-17。



图3-9-1

1、系统信息 在<帮助>界面按【系统信息】软键进入系统信息界面，见图 3-9-2。

系统信息			000001	1/00000018
名 称	版本号	修改日期		
系统出厂编号:	T04CAA09445MCH			
系统软件版本:	V1.54 MJ	2022.05.27		
系统硬件版本:	V1.02			
FPGA版本 :	V2.22	2022.03.04		
PLC 软件版本:	V5.20	2022.05.04		
插补器版本 :	V10.02	2018.03.12		
USB版本 :	V1.0.3_OTG			
梯形文件 :	Ladder01	校验码: 6CC719		
梯形版本 :	V2.0 20220525	2022.05.25		
			录入方式	
			◀ 系统信息 说明书 报警表 G码表 操作表 ▶	

图3-9-2

- 2、说明书 在<帮助>界面按【说明书】软键进入说明书二维码显示界面，可扫描二维码下载有关机床编程操作的相关说明书文件，见图 3-9-3。



图3-9-3

- 3、报警表 在<帮助>界面按【报警表】软键进入帮助信息（报警一览表）界面，见图 3-9-4。

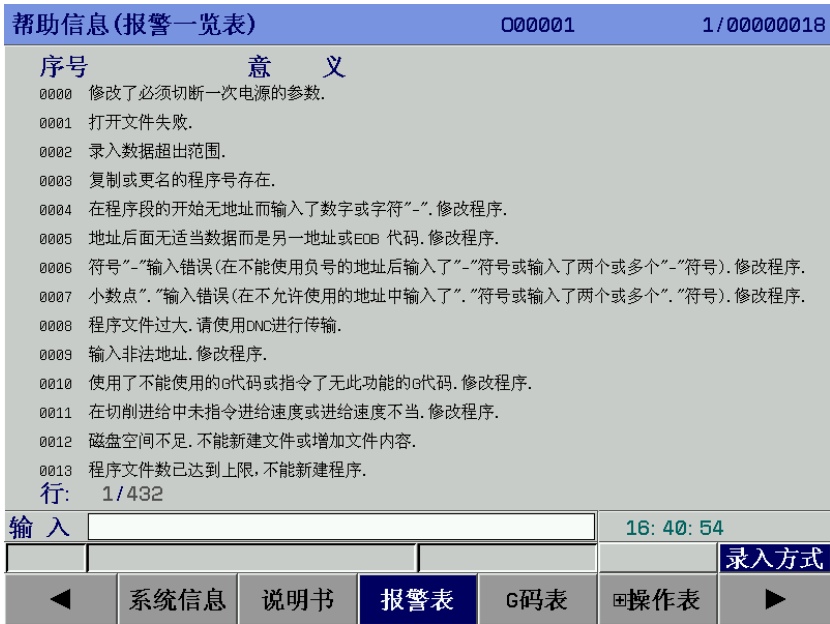


图3-9-4

在此界面中详细介绍了各报警号的意义和处理方法。
4、G 码表 在<帮助>界面按【G 码表】软键进入帮助信息（G 代码一览表）界面，见图 3-9-5。



图 3-9-5

在 G 代码界面中介绍了系统使用的各个 G 代码的定义，用光标选择需查看的 G 代码，在界面的左下角有 G 代码的定义。如图 3-9-4 所示。如想知道 G 代码的具体格式和用法，选择所需了

解 G 代码功能后按面板上的  键即可，按  键返回主选单，如图 3-9-6 所示。

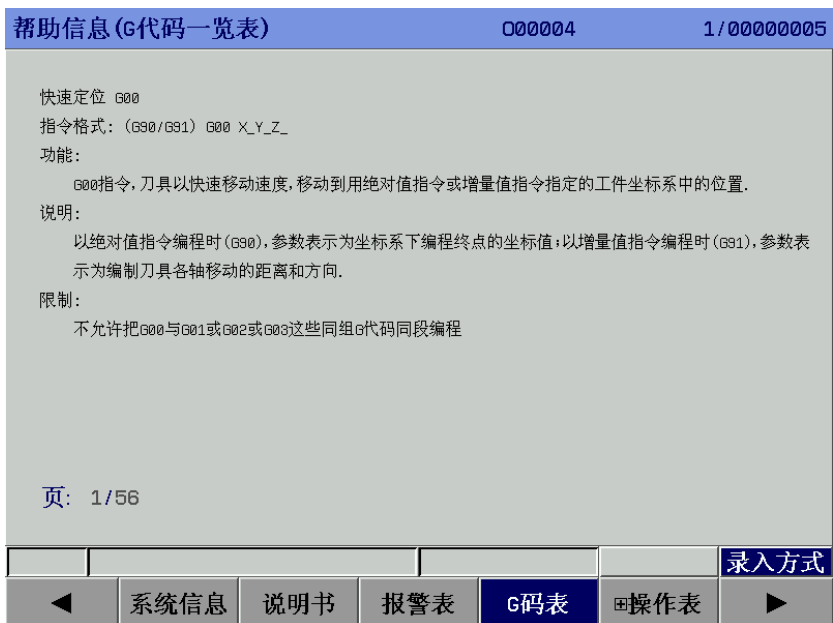


图3-9-6

在此界面中详细的介绍了代码的格式、功能、说明和限制，对代码不熟悉或不清楚的可以在此界面里进行查找对照。

- 5、操作表 在<帮助>界面按【操作表】软键进入帮助信息（操作一览表）界面，含系统基本操作以及参数列表，见图 3-9-7 和图 3-9-8。

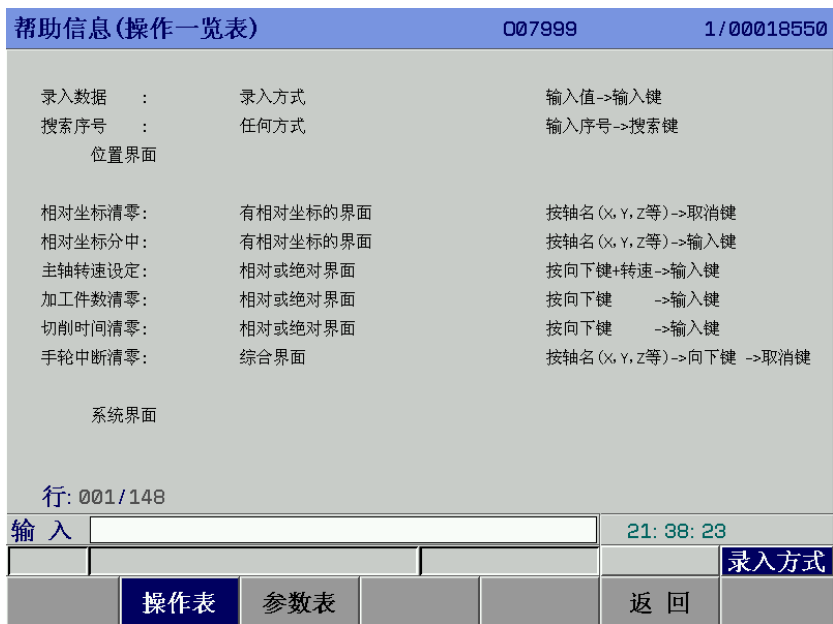


图3-9-7

帮助信息(参数分类一览表)			000001	1/00000018
序号	意	义		
0000	有关“SETTING”的参数	(位参:0000 -- 0002 数参:0000 -- 0004)		
0001	有关轴控制/设定单位的参数	(位参:0003 -- 0008 数参:0005 -- 0009, 0175 -- 0179)		
0002	有关坐标系的参数	(位参:0010 数参:0010 -- 0065)		
0003	有关行程检测的参数	(位参:0011 数参:0066 -- 0085)		
0004	有关进给速度的参数	(位参:0012 -- 0014 数参:0086 -- 0104)		
0005	有关加减速控制的参数	(位参:0015 -- 0017 数参:0105 -- 0159)		
0006	有关伺服的参数	(位参: 数参:0160 -- 0183)		
0007	有关反向间隙补偿的参数	(位参:0018 数参:0187 -- 0201, 0371 -- 0375)		
0008	有关DI/DO的参数	(位参:0019 -- 0021 数参:0202 -- 0206)		
0009	有关MDI 显示和编辑的参数	(位参:0022 -- 0029 数参:0210 -- 0212)		
0010	有关编程的参数	(位参:0031 -- 0036 数参:0214)		
0011	有关螺距误差补偿的参数	(位参:0037 数参:0216 -- 0229)		
页: 1/3				
输 入			16: 42: 27	
			录入方式	
操作表		参数表	返 回	

图3-9-8

在帮助信息（操作一览表）界面中，详细介绍了在各个界面下各种操作步骤方法以及各类参数位置说明，对操作和系统调试不熟悉或不清楚的可以在帮助界面里进行查找对照。

- 6、宏指令
- 在<帮助>界面，按  键切换至下一页软键功能，再按【宏指令】软键进入帮助信息（宏指令一览表）界面，见图 3-9-9。

帮助信息(宏指令一览表)			007999	1/00018550
#0001 --- #0050 局部变量				
#0100 --- #0199 通用变量(易失型)				
#0500 --- #0999 通用变量(保持型)				
#1000 --- #1047 接口输入信号 (按位读输入信号)				
#1100 --- #1147 接口输出信号 (按位写输出信号)				
#1500 --- #1599 刀具形状补偿值X(可读写)				
#1600 --- #1699 刀具形状补偿值Y(可读写)				
#1700 --- #1799 刀具形状补偿值Z(可读写)				
#1800 --- #1899 刀具形状补偿值R(可读写)				
#1900 --- #1999 刀具假想刀尖方向(可读写)				
#2000 --- #2099 刀具磨损补偿值X(可读写)				
#2100 --- #2199 刀具磨损补偿值Y(可读写)				
#2200 --- #2299 刀具磨损补偿值Z(可读写)				
#2300 --- #2399 刀具磨损补偿值R(可读写)				
页: 1/5				
			录入方式	
宏指令			PLC. AD 电机表 计算器 公司介绍	

图3-9-9

在此界面中介绍了宏指令的格式和各种运算代码，给出了局部变量、通用变量、系统变量的设置范围。对宏指令运算不熟悉或不清楚的可以在此界面里进行查找对照。

- 7、PLC.AD 在<帮助>界面下按【PLC.AD】软键进入帮助信息（PLC 地址一览表）界面。PLC 地址界面共有【M 码表】、【A 信号】、【X 信号】、【Y 信号】四个分界面。具体显示的内容如图 3-9-10～图 3-9-15 所示。

帮助信息(PLC 地址一览表)

007999

1/00018550

M码表

M代码	定义注释	输入输出	梯形图K参数
M00	程序停止		
M01	选择停		
M02	程序结束		
M03	主轴正转	Y6.4	
M04	主轴反转	Y6.5	
M05	主轴停止		
M06	自动换刀		
M07/M09	气冷/关	Y1.5	
M08/M09	冷却开/关	Y0.1	
M10	A轴夹紧	X2.3 Y1.7	K14.0
M11	A轴松开	X2.2 Y1.6	
M12	B轴夹紧	X4.7 Y2.3	K17.0
M13	B轴松开	X4.6 Y2.2	

页: 1/ 4

图3-9-10

帮助信息(PLC 地址一览表)			007999	1/00018550
地址	符号	意义		
A000#0	A000.0	气源压力检测异常		
A000#3	A000.3	冷却电机过载		
A001#1	A001.1	第2主轴旋转刀具不能松开		
A001#2	A001.2	第2主轴刀具夹紧检测异常		
A001#3	A001.3	第2主轴刀具松开检测异常		
A001#4	A001.4	第2主轴主轴松紧刀检测异常		
A001#6	A001.6	主轴档位异常不可旋转		
A001#7	A001.7	执行M06指令时需先执行T指令		
A002#0	A002.0	刀具松开状态不可旋转主轴		
A002#1	A002.1	主轴旋转刀具不能松开		
A002#3	A002.3	刀库在进刀位置不可旋转主轴		
A002#4	A002.4	主轴刀具夹紧检测异常		
A002#5	A002.5	主轴刀具松开检测异常		
A002#6	A002.6	不能在同一程序段指令M63M64M65		
页: 1/ 6				
			录入方式	
◀	M码表	A 信号	X信号	Y信号
返 回				▶

图3-9-11

帮助信息(PLC 地址一览表)			007999	1/00018550
地址	符号	意义		
X000#0	*LT1+	第1轴正向行程限位信号/外部程序调用输入信号		
X000#1	*LT1-	第1轴负向行程限位信号/外部程序调用输入信号		
X000#2	*LT2+	第2轴正向行程限位信号/外部程序调用输入信号		
X000#3	*LT2-	第2轴负向行程限位信号/外部程序调用输入信号		
X000#4	*LT3+	第3轴正向行程限位信号		
X000#5	*LT3-	第3轴负向行程限位信号		
X000#6	*LT4+	第4轴正向行程限位信号		
X000#7	*LT4-	第4轴负向行程限位信号		
X001#0	1stDEC	第1轴回零减速信号		
X001#1	2ndDEC	第2轴回零减速信号		
X001#2	3rdDEC	第3轴回零减速信号		
X001#3	4thDEC	第4轴回零减速信号		
X001#4	*ESP	急停开关		
X001#5	*ST	外接循环启动		
页: 1/15				
			录入方式	
◀	M码表	A 信号	X信号	Y信号
			返回	▶

图3-9-12

帮助信息(PLC 地址一览表)			007999	1/00018550
地址	符号	意义		
Y000#0	BRAKE	Z轴抱闸		
Y000#1	M08/M09	冷却		
Y000#2	TCLAMP	刀具松紧		
Y000#3	SKIPT	跳转信号选择切换		
Y000#4	SPZD	主轴制动		
Y000#5	M46/M47	工件测量探头开启		
Y000#6	RED	红色报警灯		
Y000#7	YELLOW	黄色灯		
Y001#0	GREEN	绿色灯		
Y001#1	M35/M36	排屑控制		
Y001#2		润滑控制		
Y001#3	LIGHT	机床照明控制		
Y001#4	YOPEN	液压启动		
Y001#5	M07/M08	气冷		
页: 1/15				
			录入方式	
◀	M码表	A 信号	X信号	Y信号
			返回	▶

图3-9-13

帮助信息(PLC 地址一览表)			007999	1/00018550
地址	符号	意义		
F000#0	RWD	倒带中信号		
F000#4	SPL	自动运行休止中信号		
F000#5	STL	自动运行起动中信号		
F000#6	SA	伺服准备就绪信号		
F000#7	OP	自动运行中信号		
F001#0	AL	报警中信号		
F001#1	RST	复位中信号		
F001#3	DEN	分配结束信号		
F001#4	ENB	主轴作动信号		
F001#5	TAP	攻丝中信号		
F001#7	MA	准备就绪信号		
F002#0	INCH	英制输入信号		
F002#1	RPDO	快速移动中信号		
F002#2	CSS	周速恒定中信号		
页: 1/43				
			录入方式	
◀	F信号	G信号	返回	▶

图3-9-14

帮助信息(PLC 地址一览表)			007999	1/00018550
地址	符号	意义		
G000#0	ED00	外部数据输入用数据信号		
G000#1	ED01	外部数据输入用数据信号		
G000#2	ED02	外部数据输入用数据信号		
G000#3	ED03	外部数据输入用数据信号		
G000#4	ED04	外部数据输入用数据信号		
G000#5	ED05	外部数据输入用数据信号		
G000#6	ED06	外部数据输入用数据信号		
G000#7	ED07	外部数据输入用数据信号		
G001#0	ED08	外部数据输入用数据信号		
G001#1	ED09	外部数据输入用数据信号		
G001#2	ED10	外部数据输入用数据信号		
G001#3	ED11	外部数据输入用数据信号		
G001#4	ED12	外部数据输入用数据信号		
G001#5	ED13	外部数据输入用数据信号		
页: 1/55				
			录入方式	
◀	F信号	G信号	返回	▶

图3-9-15

在 PLC 地址界面中详细介绍了 PLC 地址、符号、意义，对 PLC 地址不熟悉或不清楚的可以在此界面里进行查找对照。

- 8、电机表 在<帮助>界面下，按【电机表】软键进入帮助信息（电机信号一览表）界面。在该界面上可参考我司的电机型号种类。具体显示的内容如图 3-9-16 所示。



图3-9-16

9、计算器界面 在帮助界面按【计算器】软键进入<计算器>子界面，见图 3-9-17。



图3-9-17

在此界面中系统给出了加、减、乘、除、正弦、余弦、开方的运算格式，按照界面上显示的计



算器符号按钮示意，输入数据和运算符，按 键可得出结果。

10、公司介绍界面 在<帮助>界面按【公司介绍】软键进入公司介绍界面，可在本界面寻找技术支持以及产品相关信息。

第四章 手动操作



按  键进入手动操作方式，主要包括有手动进给、主轴控制及机床面板控制等内容。

4.1 坐标轴移动

在手动操作方式下，可以使各轴分别以手动进给速度或手动快速移动速度运行。

4.1.1 手动进给



在<手动方式>下，按住进给轴  或  键，相应轴开始移动，移动速度可通过调整进给倍率进行改变，松开按键时轴运动停止，Y轴及Z轴也一样。本系统暂不支持手动多轴同时移动，可以支持各轴同时回零。

注：关于各轴手动进给速度由P98号参数设定。

4.1.2 手动快速移动



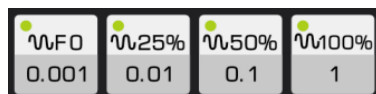
按下  键，使指示灯亮则进入手动快速移动状态，再按进给方向轴键，各轴以快速运行速度运行。

注1：手动快速移动速度由P170～ P173设定。

注 2：由位参数 NO:12#0 设定手动快速移动在返回参考点前是否有效。

4.1.3 手动进给及手动快速移动速度选择

在手动进给时，可通过波段开关选择手动进给倍率，共21级，（0%--200%）。



在手动快速移动时，可按  选择手动快速移动速度的倍率，快速倍率有 Fo，25%，50%，100%四挡。Fo 速度由数据参数 **P93** 设定）。

注：快速倍率选择可对下面的移动速度有效。

- | | |
|----------------|----------------|
| (1) G00快速进给 | (2) 固定循环中的快速进给 |
| (3) G28 时的快速进给 | (4) 手动快速进给 |

例如：当快速进给速度为6 m/min时，如果倍率为50%，则速度为3 m/min。

4.1.4 手动干预

当在自动、录入、DNC方式下有程序在运行时通过进给保持后转换到手动方式，则可进行手动干



预操作。移动各轴，完成动作后再转换到之前程序所运行的方式，按  键运行该程序时，各轴以G00方式快速返回到原手动干预点后继续运行程序。

详细说明：

- 1、如果在返回运行时，单段运行接通，刀具将在手动干预点执行单段暂停。
 - 2、如果在手动干预或返回时，发生了报警或复位，该功能将被取消。
 - 3、当使用手动干预时，请谨慎使用机床锁住、镜像、缩放功能。
 - 4、当执行手动干预时，注意加工过程和工件形状，以免损坏刀具或机床。
- 手动干预动作如图4-1-4-1所示。

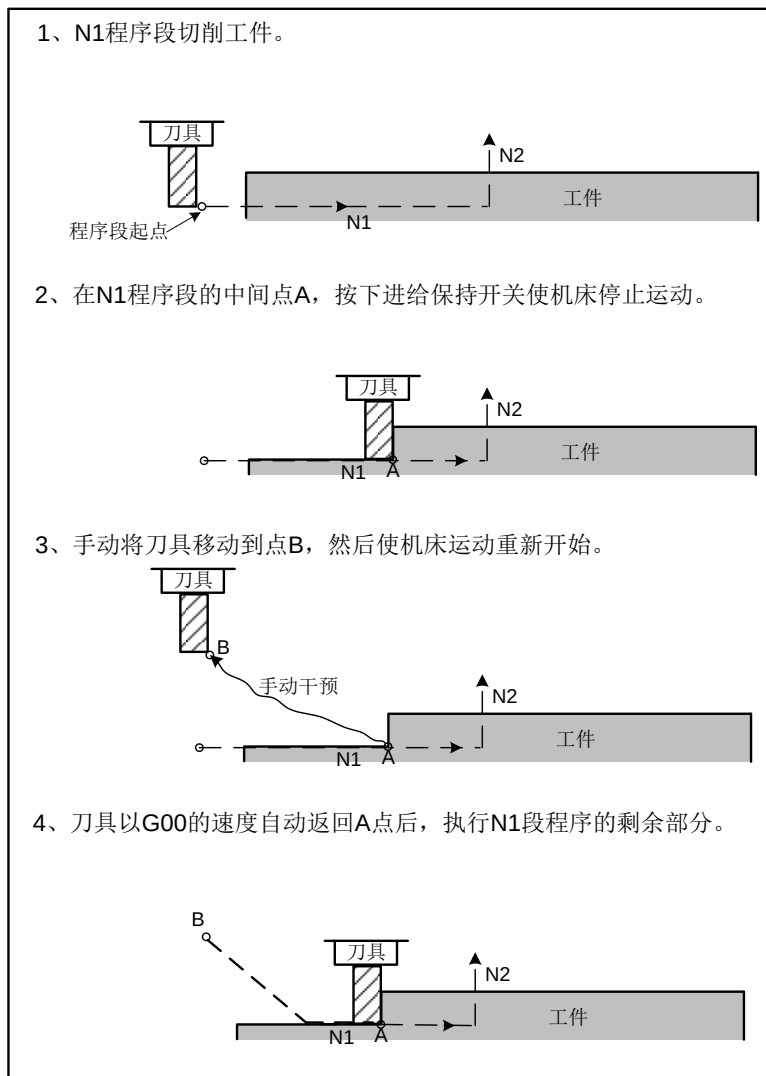


图4-1-4-1

4.1.5 工件的找正

为了保证零件的加工精度（尺寸、形状和位置精度）和表面质量，必须对工件或装卡工件的卡具进行找正定位。

常用的找正方法有：画线找正法，试切找正法等，针对找正的特点，系统设计了专门使用刀具进行找正的操作方法。以试切对分找正法（又称分中找正）定位一矩形工件 X—Y 平面的中心为例，操作步骤如下：

- 1) 以一定的转速启动主轴。
- 2) 系统切换到相对坐标的显示界面。先找正 X 方向：以手动方式操作各运动轴定位到工件 X 正方向一侧，下移 Z 轴，使刀尖位置低于工件表面，然后以较低的速度（通常使用手脉进给方式）

向工件的负方向运动，直到刀具刚好切削到工件时停止运动。此时在编辑面板区按  键，

再按  键, X 坐标置零。(若设置为其它值方法类似, 如输入“X20”以  键确认。)

- 3) 同理, 移动刀具切削工件负方向的一侧, 定位后按  键, 再按  键, 完成分中操作。注意分中的设置并不改变绝对坐标值与机床坐标值。
- 4) 移动刀具到该轴相对坐标显示为 0 处, 即 X 方向的中心。

- 5) <设置>界面下, 选择“工件坐标”页面, 按  键再按  键, 完成 X 轴零点的设定。
- 6) 在 XY 的中心处(即相对坐标的 XY 值为 0 时, 机床定位的点), 可以用 G92 建立浮动坐标系, 也可将此点的 XY 机床坐标记录到 G54~G59 的工件坐标系参数内, 供系统调用。
- 7) 至此利用试切对中法找正矩形工件中心的操作完成。

灵活掌握相对坐标赋值的方法和利用分中功能设置, 将提高找正的速度, 也增加操作的便捷性。

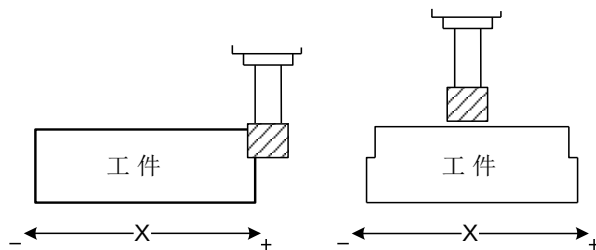


图 4-1-5-1

注 1: 本系统只能对相对位置显示的坐标进行设定输入。(可以修改偏置的地方都可以设置相对坐标的位置。)

注 2: 具有运算功能, 可以对显示的坐标值进行加减运算后再设定为显示的坐标。

注 3: 坐标系设定后, 若为 G92 设定的坐标系将因机械回零或调用工件坐标系 G54~G59 而丢失, 若为通过参数记录机械坐标到 G54~G59 的工件坐标系则不会丢失, 操作者应根据需要灵活设定, 通常建议采用后一种方法。

4.2 主轴控制

4.2.1 主轴正转



: 在录入方式下给定 S 转速, 手动/手脉/单步方式下, 按下此键, 主轴逆时针方向转动。

4.2.2 主轴反转



: 在录入方式下给定 S 转速, 手动/手脉/单步方式下, 按下此键, 主轴顺时针方向转动。

4.2.3 主轴停止



: 手动/手脉/单步方式下, 按下此键, 主轴停止转动。

4.2.4 主轴的自动换档

通过位参数 NO:1#2 选择主轴为变频控制或 I/O 点控制。当 NO:1#2=0 时，则主轴转速由 S 转速指令来控制，实现自动换档，目前系统可进行三档控制，相应的最高转速分别由参数 (P246、P247、P248) 设置。当 NO:1#2=1 时，则主轴转速由 I/O 点控制自动换档，目前系统可进行三档控制 (S1、S2、S3 档)，可修改梯形图增加档位输出。执行 S 转速指令转速后，系统会自动进行相应的档位选择。

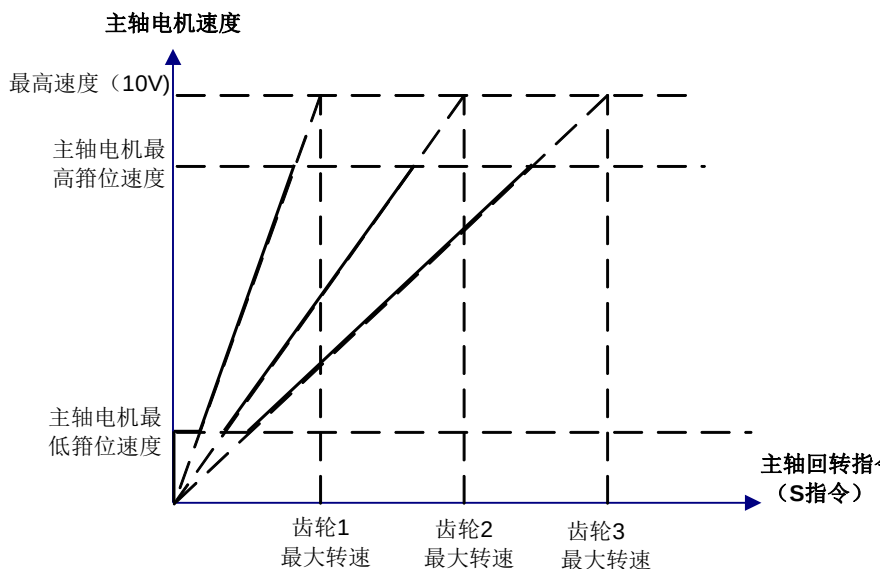


图 4-2-4-1

注：自动换档控制有效时，通过换档到位信号检测主轴档位并执行 S 代码。

4.3 其他手动操作

4.3.1 冷却液控制



：冷却液在开与关之间进行切换。指示灯亮为开，灯灭为关。

4.3.2 润滑控制



：按住润滑键为开，松开按键为关。指示灯亮为开，灯灭为关。

4.3.3 排屑控制



：排屑在开与关之间进行切换。指示灯亮为开，灯灭为关。

4.3.4 工作灯控制



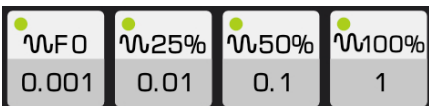
：工作灯在接通与断开之间进行切换。指示灯亮为接通，灯灭为断开。

第五章 单步操作

5.1 单步进给

按  键进入单步方式，在单步进给方式中，机床每次按系统定义的步长进行移动。

5.1.1 移动量的选择

按  键中的任意一个选择移动增量，移动增量会在页面上显示。

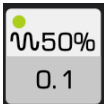
如按  键，在<位置>界面显示单步步长：0.100（见图 5-1-1-1）。



图5-1-1-1

每按一次移动键，机床相应轴移动 0.1mm。

5.1.2 移动轴及移动方向的选择

按进给轴及方向选择键  或 ，X轴方向键可使X轴向正向或负向运动，每按一次键，相应轴移动系统单步定义的距离；Y轴及Z轴也一样。本系统暂不支持手动三轴同时移动，可以三轴同时回零。

5.1.3 单步进给说明事项

单步进给最高钳制速度由数据参数 **P155** 设定。
单步进给速度不受进给倍率、快速倍率控制。

5.2 单步操作时辅助的控制

与手动操作方式相同，详情参见“第二篇 操作说明”的 4.2 和 4.3 。

第六章 手脉操作

6.1 手脉进给

按  键进入手脉方式，在手脉进给方式中，用手脉控制机床移动。

6.1.1 移动量的选择

按    键中的任意一个选择移动增量，移动增量会在位置页面上显示。如按  键，在<位置>界面显示手脉增量：0.100（见图 6-1-1-1）。



图6-1-1-1

6.1.2 移动轴及方向的选择

在手脉操作方式下，选择欲用手脉控制的移动轴，按下相应的键，即可通过手脉移动该轴。

在手脉操作方式下，若欲用手脉移动 **X** 轴，按下  键后，此时摇动手脉可移动 **X** 轴。
由手脉旋向控制进给方向，具体见机床制造厂家使用说明书。一般来说，手脉顺时针为正方向进给，手脉逆时针为负方向进给。

6.1.3 手脉进给说明事项

1、手脉刻度与机床移动量关系见下表：

表 6-1-3-1

	手脉上每一刻度的移动量		
手脉增量 (mm)	0.001	0.01	0.1
机床移动量(mm)	0.001	0.01	0.1
手脉增量 (inch)	0.001	0.01	0.1
机床移动量(inch)	0.0001	0.001	0.01

2、上表中数值根据机械传动不同而不同，具体见机床制造厂使用说明书；

3、当位参 No.56#0 设为 1，手脉移动量选择完全运行。旋转手脉的速度不能超过 5r/s，如果超过 5r/s，可能会出现刻度和移动量不符的现象。

6.2 手脉中断操作时的控制

6.2.1 手脉中断的操作

手脉中断操作可与自动运行方式中的自动移动迭加。

注：手脉中断功能需要在非高速高精的模式下才可使用（位参 B0.7 设为 0 时，手脉中断功能可用）。

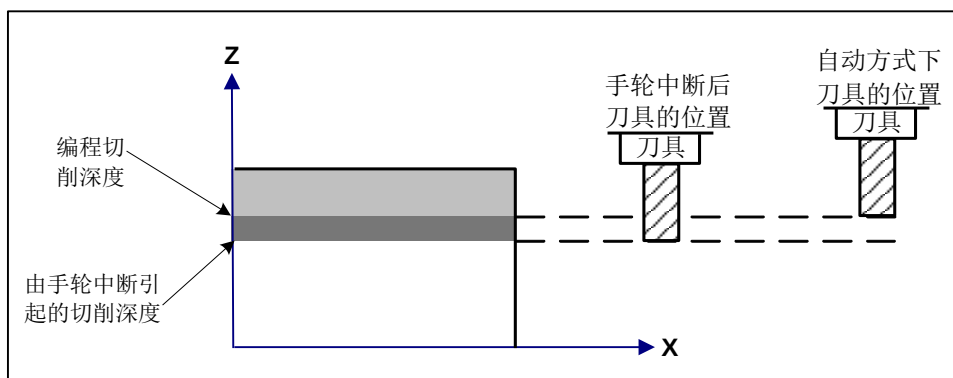


图 6-2-1-1

操作如下：

- 1) 自动方式下运行程序过程中，切换至<位置>界面的子页面<综合>，按下【操作】软键选择【中断关】（软键显示为“中断关”时，手脉中断功能为开启状态）。
- 2) 按下手脉上的使能键，<综合>界面上会显示当前轴选，此时摇动手脉可移动刀具位置，如 Z 轴的上下移动或 X、Y 轴的平移，以及 A 轴的旋转，达到修改坐标系的目的。
- 3) 手脉中断偏移量不会在程序结束后自动清零，需要在<综合>界面的【操作】扩展键中按下【中断归零】软键清空当前各轴手脉中断偏移值。

手脉中断功能可在自动方式、MDI方式以及DNC方式下使用，手脉中断坐标系见图6-2-1-2。

综 合			000002			9/00000014		
(相对坐标)			(绝对坐标)			(机床坐标)		
X	15.3450	mm	X	65.8550	mm	X	65.3450	mm
Y	1.8437	mm	Y	-14.6540	mm	Y	-14.6540	mm
Z	7.6460	mm	Z	-2.6350	mm	Z	-2.6350	mm
A	0.7740	deg	A	0.3870	deg	A	0.3870	deg
B	0.0000	deg	B	0.0000	deg	B	0.0000	deg
(手轮中断)			(速度分量)			(余移动量)		
X	-0.5100	mm	X	0.0000	mm/min	X	0.0000	mm
Y	0.0000	mm	Y	0.0000	mm/min	Y	0.0000	mm
Z	0.0000	mm	Z	0.0000	mm/min	Z	0.0000	mm
A	0.0000	deg	A	0.0000	deg/min	A	0.0000	deg
B	0.0000	deg	B	0.0000	deg/min	B	0.0000	deg
输 入						15:50:43		
						自动方式		
分度置零			相对归零			中断归零		
中断关			返回					

图 6-2-1-2

手脉中断坐标系清零操作步骤：按X键，向下移动光标至手脉中断坐标系X闪烁，按  键，坐标系被清零，Y、Z轴操作同样；当执行回零操作时，坐标系也将自动清零。

注：在使用手脉中断功能对坐标系进行调整过程中发生了报警或复位时，手脉中断功能取消。

6.2.2 手脉中断与其他功能的关系

表 6-2-2-1

显 示	关 系
机床锁住	机床锁住有效后，手脉中断移动机床无效
绝对坐标值	手脉中断不改变绝对坐标值
相对坐标值	手脉中断不改变相对坐标值
机床坐标值	机床坐标值的改变量为手脉旋转引起的位移量

注：各轴手动返回参考点时，手脉中断的移动量被清除。

6.3 手脉操作时辅助的控制

与手动操作方式相同，详情参见本手册“第二篇 操作说明”的 4.2 和 4.3 。

6.4 电子手脉驱动（示教）功能

以手动转动手脉来控制零件程序运行，沿着加工程序指令的刀具路径操作机械，此功能多用于工件试切和检测加工程序。

操作方法：

在自动方式下，切换<位置>界面的子页面<程监>，键入“操作”扩展键的示教开关，按下<循环启动>键后系统各轴不产生移动，此时通过转动手脉来控制零件程序的运行，手脉转动加快，程序执行的

速度就会加快，手脉转动变慢，程序执行的速度就会变慢，如图 6-4-1 所示。

程 监		O00001		1/00000005	
(绝对坐标) X137.0667mm Y104.5333mm Z0.0000mm		(余移动量) X0.0000mm Y0.0000mm Z0.0000mm		G00G17G90G94G21 G40G49G11G98G15 G50G69G64G97G13 G54 F0AF0 S0AS0 T0H0D0 M30	
1	O00001 ;				
2	G00 Z0 ;				
3	Z100 ;				
4	M99 ;				
5	%				
输 入				11:25:37	
				录入方式	
				示教开 返回	

图6-4-1

注：在单段方式下，执行单段暂停有效。

第七章 自动操作

7.1 自动运行程序的选择

1、自动方式载入程序

- (a) 按  键进入自动操作方式；
- (b) 按  键进入【目录】页面显示，移动光标找到目标程序；
- (c) 按  键进行确认。

2、编辑方式载入程序

- (a) 按  键进入编辑操作方式；
- (b) 按  键进入【目录】页面显示，移动光标找到目标程序；
- (c) 按  键进行确认；
- (d) 按  键进入自动操作方式。

7.2 自动运行的启动

通过 7.1 两种方法选择好要启动的程序后，按下  键，开始自动运行程序，可切换到<位置>、<程监>、<图形>等界面下观察程序运行情况。

程序的运行是从光标的所在行开始的，所以在按下  键前最好先检查一下光标是否在需要运行的程序行上，各模态值是否正确。若要从起始行开始而此时光标不在此行，按复位  键，后按  键实现从起始行自动运行程序。

注：自动方式下运行程序过程中不可修改工件坐标系及基偏移量。

7.3 自动运行的停止

在程序自动运行中，要使自动运行的程序停止，系统提供了五种方法：

1、程序停(M00)

含有 M00 的程序段执行后，程序暂停运行，模态信息全部被保存起来。按  键后，程序继续执行。

2、程序选择停（M01）

程序运行过程前，若按  键，当程序执行到含有 M01 的程序段后，程序暂停运行，模

态信息全部被保存起来。按  键后，程序继续执行。

3、按 键

自动运行中按  键后，机床呈下列状态：

- 1) 机床进给减速停止；
- 2) 在执行暂停（G04 代码）时，停止计时，进入进给保持状态；
- 3) 其余模态信息被保存；

4) 按  键后，程序继续执行。

4、按 键

参见“第二篇 操作说明”的 2.3.1 节。

5、按急停按钮

参见“第二篇 操作说明”的 2.3.2 节。

另外，在自动方式、DNC 方式、录入方式的 MDI 界面下运行程序时，切换至其他方式下也可使机床停止下来。具体如下：

- 1) 切换到编辑、录入、DNC 界面，机床运行完当前程序段后停止下来。
- 2) 切换到手动、手脉、单步方式界面，机床中断操作立即停止。
- 3) 切换到机械回零界面，机床减速停止。

7.4 从任意段自动运行

系统支持从当前加工程序的任意段自动运行。具体操作步骤如下：

- 1、按  键进入手动方式，启动主轴及其他辅助功能；
- 2、在MDI方式下运行程序各模态值，必须保证模态值正确；



3、按  键进入编辑操作方式，按



 键进入程序页面显示，在【目录】中找到要加工的程序。

4、打开程序，移动光标至欲运行的程序段前；



5、按  进入自动操作方式；



6、按  键自动运行程序。

注1：程序运行前确认当前的坐标点为该运行的程序段的上一程序段运行结束位置（如果该运行的程序段是绝对编程，而且是G00/G01运动，就不必确认当前的坐标点）。

注2：如果该运行的程序段是换刀等动作，先确认当前位置不会与工件等发生干涉碰撞；以免发生机床损坏和人身事故。

7.5 空运行

在程序加工前，可以用“空运行”来对程序进行检验，一般配合“辅助锁”、“机床锁”使用。



按  键进入自动操作方式，按



 键（键上指示灯亮，表示已进入空运行状态）。

在快速进给中程序速度为空运行速度×快速进给倍率。

在切削进给中程序速度为空运行速度×切削进给倍率。

注1：空运行速度由数据参数P86来设定；

注2：攻丝期间，空运行是否有效由位参数N0:12#5来设定；

注3：切削进给时空运行是否有效由位参数N0:12#6来设定；

注4：快速定位时空运行是否有效由位参数N0:12#7来设定。

7.6 单段运行

如要检测程序单段运行情况，可选择“程序单段”运行。



在自动、DNC或MDI方式下，按

 键（键上指示灯亮，表示已进入单段运行状态）。单段

运行时，每执行完一个程序段后系统停止运行，按  键继续运行下一段，如此反复直至程序运行完毕。

注： G28中，在中间点，也进行单程序段停止。

7.7 机床锁住运行



在<自动>操作方式下，按  键（键上指示灯亮，表示已进入机床锁住运行状态）。此时机床各轴不移动，但位置坐标的显示和机床运动时一样，并且 **M**、**S**、**T**都能执行，此功能用于程序校验。

7.8 辅助功能锁住运行

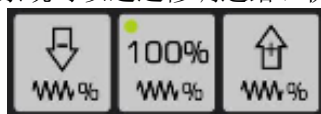


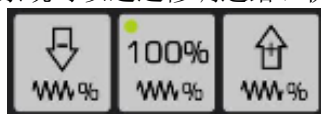
在<自动>操作方式下，按  键（键上指示灯亮，表示已进入辅助功能锁住运行状态）。此时M、S、T代码不执行，与机床锁住功能一起用于程序校验。

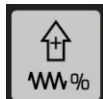
注：M00，M01，M02，M30，M98，M99按常规执行。

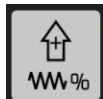
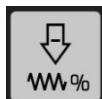
7.9 自动运行中的进给、快速速度修调

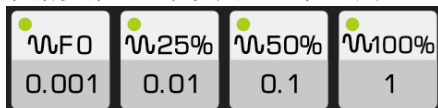
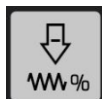
在<自动>运行时，系统可以通过修调进给、快速移动倍率改变运行时的移动速度。

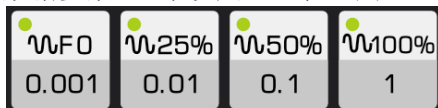


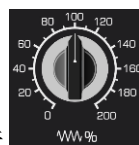
自动运行时，可按  选择进给速度，进给倍率可实现21级实时调节。按

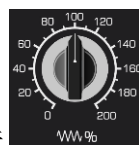


一次  键，进给倍率增加一级，每级为10%，到200%时不再增加；按一次  键，进给倍率减少一级，每级为10%，若倍率设为F₀时，由位参数NO：12#4设定轴是否停止，如设为0不停止则实际的快速移动速度由数据参数P93来设定（全轴通用）。



自动运行时，可按  选择快移的速度，快速倍率可实现F₀、25%、50%、100%四档调节。



GSK208D-H及GSK208D-V 数控系统则通过进给倍率波段开关  选择进给速度，进给倍率可实现21级实时调节。

注1：进给倍率修调程序中F设定的值

实际进给速度=F设定的值×进给倍率

注2：由数据参数P88、P89、P90及快速倍率最终修调得到的快速移动速度值计算如下：

X轴实际快速移动速度=P88设定的值×快速倍率

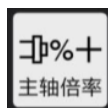
Y轴、Z轴实际的快速移动速度计算方法同上。

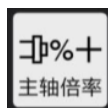
7.10 自动运行中的主轴速度修调

自动运行中，当选择模拟量控制主轴速度时，可修调主轴速度。自动运行时，可按



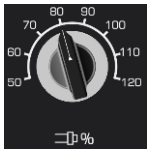
 调整主轴倍率而改变主轴速度，主轴倍率可实现 50%~120%共 8 级实时调节。



按一次  键，转速倍率增加一级，每级为 10%，到 120%时不再增加；



按一次  键，转速倍率减少一级，每级为 10%，到 50%时主轴转速停止。



GSK208D-H、GSK208D -V 数控系统则通过主轴倍率波段开关调整主轴倍率而改变主轴速度，主轴倍率可实现 **50%~120%**共 **8** 级实时调节。

主轴的实际速度=程序指令速度×主轴倍率。最高主轴速度由数据参数 **P258** 设定。超过此数值以此速度旋转。

7.11 自动运行中的后台编辑

系统支持加工过程中的后台编辑功能。
自动方式下，程序运行时，按<程序>键进入程序显示界面，再按【程序】软键，进入后台编辑界面，如图 7-11-1 所示。



图 7-11-1

按【B. 编辑】软键进入程序后台编辑界面，程序的编辑同编辑方式下一致。详见本手册“第二篇 操作说明”的“第十章 编辑操作”，按【B.结束】编辑程序保存退出界面。

- 注 1：后台编辑文件大小建议不要超过 3000 行，否则会影响加工效果。
- 注 2：后台编辑可以打开前台程序，但不能编辑或删除前台程序。
- 注 3：后台编辑不能对运行中的前台程序进行编辑。

第八章 MDI 录入操作

系统在录入方式下除了可录入、修改参数、偏置等，还提供了MDI运行功能，通过此功能可以直接输入代码运行。录入数据、修改参数、偏置等在本篇的“第三章 界面显示及数据的修改与设置”里有详细介绍，本章介绍录入操作中的MDI运行功能。

8.1 MDI 代码段输入

MDI 方式下的输入分为两种：

- 1、【MDI】可连续输入多段程序；
- 2、【现/模】只能输入一段程序。

【MDI】方式下可输入多段程序代码以执行指令，程序执行完后系统默认清除 MDI 代码，可通过位参 28#5 来设置是否在 MDI 程序运行结束后清除程序，下面介绍【现/模】方式下的输入。
例：从【现/模】操作页面上输入一个程序段G00 X50 Y100，操作步骤如下：

- 1) 按操作面板



键进入录入操作方式；
- 2) 按系统面板



键进入程序界面，按一下【MDI】软键进入 MDI 界面，再按一下【MDI】软键即可进入【现/模】操作页面（见图 8-1-1）；
- 3) 在键盘上依次键入程序段 G00X50Y100 后，按



键确认，此时可以看到程序已输入界面中，见图 8-1-1。

程序(现/模)			000002	1/00000013
(现程序段)			(模态值)	
G00	X	50.0000	G00	F 300
	Y	100.0000	G17	S 0
	Z		G90	M 30
	A		G94	T 0000
	B		G54	H 0000
	C		G21	D 0000
	U		G40	
	V		G49	(绝对坐标)
	W		G11	
	R		G98	X 0.0000 mm
	I	F	G15	Y 0.0000 mm
	J	M	G50	Z 0.0000 mm
	K	S	G69	
	P	T	G64	SPRM 06000
	Q	H	G97	SMAX 100000
	L	D	G13	
输 入			10:45:47	
			录入方式	
			程序 现/模 本地目录 U盘目录	

图8-1-1

8.2 MDI 代码段运行与停止



按 8.1 节步骤输入代码段后，按  键即可进行MDI运转。运行过程中可按  键停止代码段运行。

注1： MDI的运行一定要在录入操作方式下才能进行！

注2： 在录入方式下MDI与现/模界面下的运行程序时优先处理现/模界面下所输入的程序。

8.3 MDI 代码段字段值修改与清除



如字段输入过程中出错，可按  键取消输入；若输入完毕发现错误，可重新输入正确内容



替代错误内容或按  键清除所有输入内容，重新输入。

8.4 各种运行方式的转换

当在自动、录入、DNC方式下，有程序在运行时转换到录入、DNC、自动、编辑方式，系统运行完当前程序段后停止程序运行。

当在自动、录入、DNC方式下，有程序在运行时通过暂停后转换到手脉方式则执行手脉中断功能，见“第二篇 操作说明”的“6.2 手脉中断操作时的控制”。通过暂停后转换到手动方式则执行手动干预功能，见“第二篇 操作说明”的“4.1.4 手动干预”。

当在自动、录入、DNC方式下，有程序在运行时直接转换到单步、手脉、手动、回零方式时，程序减速后停止运行。

第九章 回零操作

9.1 机床零点（机械零点）概念

机床坐标系是机床固有的坐标系，机床坐标系的原点称为机械零点(或机床零点)，在本手册中也称之为**参考点**，是机床制造者规定的机械原点，通常安装在 **X 轴、Y 轴、Z 轴、4th 轴** 及 **5th 轴** 正方向的最大行程处。数控装置上电时并不知道机械零点，通常要进行自动或手动回机械零点。

9.2 脉冲型伺服机械回零的操作步骤

- 1、按  键进入机械回零操作方式，这时液晶屏幕右下角显示“机械回零”字样。

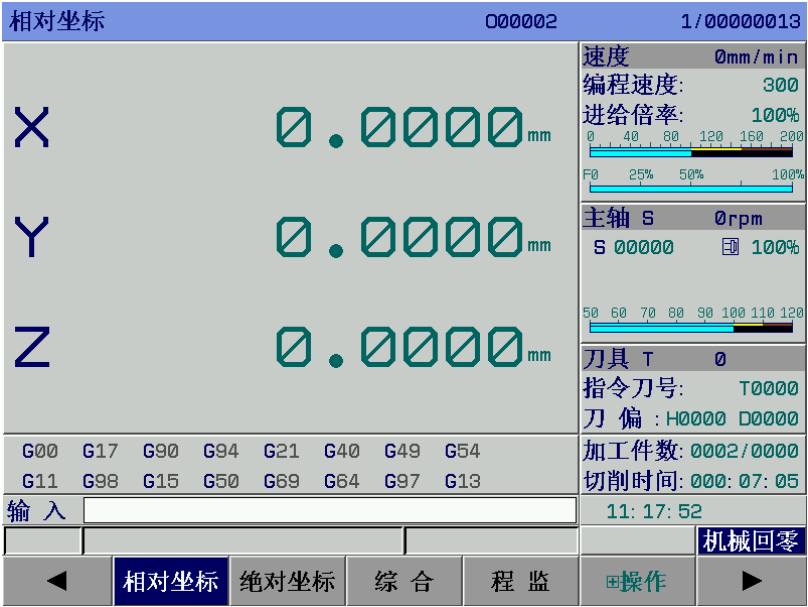


图 9-2-1

- 2、选择欲回机械零点的 **X 轴、Y 轴、Z 轴、4th 轴** 或 **5th 轴**，回零方向由位参数 **N0:7#0~N0:7#4**。
- 3、机床沿着机械零点方向移动，在减速点以前，机床快速移动（移动速度由数据参数 **P100~P104** 设定），碰到减速开关后以数据参数 **P342~P346** 设定各轴回零速度，脱离挡块后以 FL（数据参数 **P099** 设定）的速度移动到机械零点（也即参考点）。回到机械零点时，坐标轴停止移动，回零指示灯亮。

举例说明：

以第 1 轴普通增量回零为例，第 1 轴开始以较高的速度 F4000（数据参数 **P100** 设定为 4000）去撞档块，在碰到减速开关后以 F200（数据参数 **P342** 设定为 200）通过档块，在脱离档块后以 F40（数据参数 **P99** 设定为 40）很慢的速度查找伺服的一转 Z 脉冲信号，获取后立刻停止，如图 9-2-2 所示。

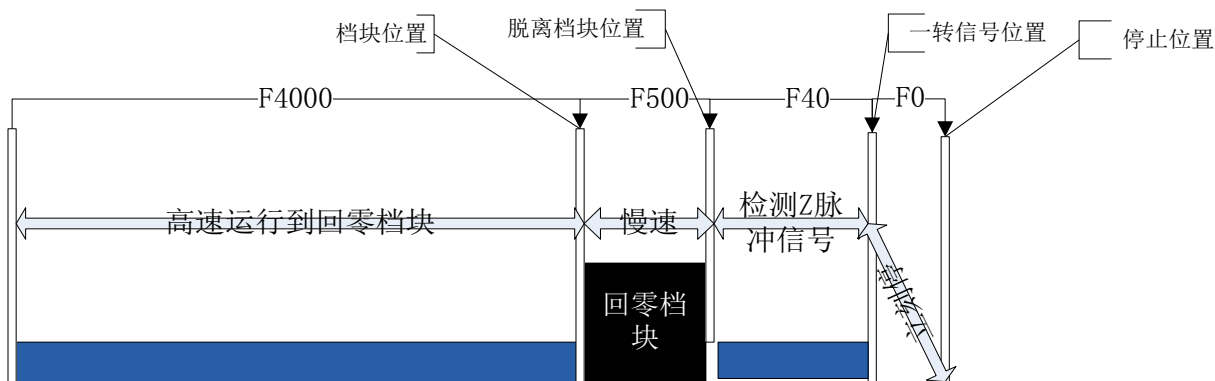


图 9-2-2

9.3 用程序指令机械回零的操作步骤

将位参数NO: 6#3设定为 0 后, 可用程序指令G28回零, 因为检测行程档块, 与手动机械回零等效。

9.4 总线型伺服回零功能设置

在系统配置总线伺服时有三种回零方式, 分别是普通回零、高速回零、多圈绝对设置零点。以下分别介绍这三种方式设置方法。

9.4.1 普通回零

设置位参No: 0#0=1, 位参No: 5#4=0, 系统在回零时按普通回零方式回零, 可选择一转信号或无一转信号的回零方式, 这种回零方式可用在系统配置DA98B、GE系列增量方式版本。在回零方式下回零各轴有效。

具体操作步骤与脉冲型伺服回零操作基本一致, 请参考本章的“9.2 脉冲型伺服机械回零的操作步骤”。

9.4.2 高速增量回零

设置位参No: 0#0=1, 系统在回零时按高速回零方式回零, 只能选择一转信号回零方式, 这种回零方式可用在系统配置GE系列增量式版本。

在回零方式下回零各轴有效。

回零步骤:



- 1、按  键进入机械回零操作方式, 这时液晶屏幕右下角显示“机械回零”字样。
- 2、选择欲回机械零点的X轴、Y轴、Z轴、4th轴或5th轴, 回零方向由位参数N0:7#0~ N0:7#4。
- 3、机床沿着机械零点方向移动, 在减速点以前, 机床快速移动(移动速度由数据参数P100~P104设定), 碰到减速开关后以数据参数P342~P346设定各轴回零速度, 脱离挡块后继续以数据参数P342~P346的速度查询Z脉冲一转信号位置, 检测到后减速到停止, 然后以数据参数P354设定的速度返回到机械零点(也即参考点)。回到机械零点时, 坐标轴停止移动, 回零指示灯亮。

举例说明:

以第1轴高速增量回零为例, 第1轴开始以较高的速度 F4000 (数据参数 P100 设定为 4000) 去撞档块, 在碰到减速开关后以 F500 (数据参数 P342 设定为 500) 通过档块, 在脱离档块后以 F500 速度查找伺服的一转 Z 脉冲信号位置, 检测到后减速到停止, 然后以 F200 (数据参数 P354 设定为 200) 速度返回到机械零点, 如图 9-4-2-1 所示。

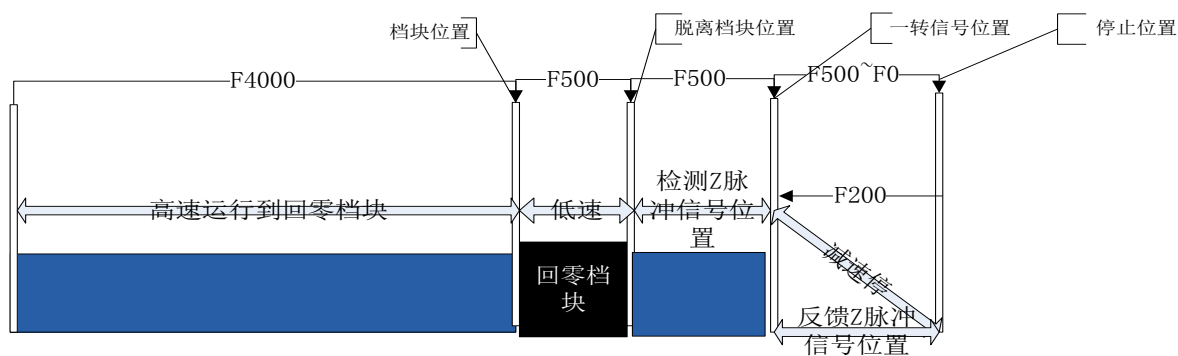


图 9-4-2-1

9.4.3 多圈绝对零点设置

设置位参 No: 0#0=1

此回零方式，可直接在【**总线配置**】界面下进行设置，具体请查看本篇的“3.3.5 总线伺服参数与从站设置”。在回零方式下，各轴回零指示灯亮，则机床零点设置成功。

举例说明：

绝对编码器设置零点，可以根据电机反馈的绝对位置设置零点位置。如图 9-4-3-1 所示。

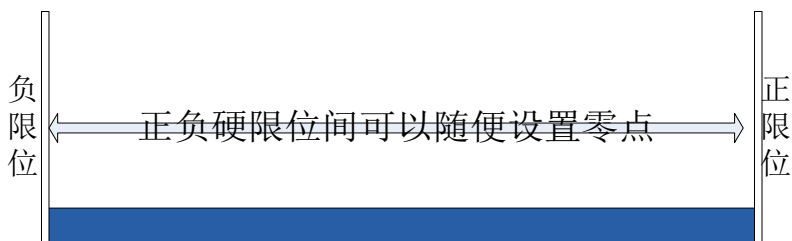


图 9-4-3-1 绝对编码器零点设置

注 1： 如您的机床未安装回零减速开关或未设置机械零点，请不要操作机械回零

注 2： 返回机械零点结束时，相应轴的指示灯亮。

注 3： 相应轴不在机械零点时，回零指示灯灭。

注 4： 机械零点（也即参考点）方向，请参照机床厂家的机床使用说明书。

注 5： 机械零点设置后不要修改各轴的回零方向，进给轴方向，齿轮比大小。

注 6： 与机械回零相关的参数以及各种机械回零方式详见《GSK208D 系列雕铣机数控系统 PLC 与安装连接分册》的“第四篇 安装连接”的 4.8。

第十章 编辑操作

10.1 程序的编辑

零件程序的编辑需在编辑操作方式下进行。按  键进入编辑操作方式；按面板上的  键进入程序界面，按 **【程序】** 软键后，进入程序的编辑及修改界面（见图 10-1-1）。



图 10-1-1

按相应的软键可以对程序做替换、剪切、复制、粘贴、再启等各项操作。
在程序编辑之前，必须打开程序开关才能够进行编辑操作。操作详见本手册“第二篇 操作说明”的 3.4.1。

注 1：如图 10-1-1 所示，当程序段首符号“/”个数大于 1，即使跳段功能未开启，系统也跳过该程序段。

注 2：自动方式下查错过程中，不能切换到其它方式，否则会造成意想不到的情况。

在自动方式下执行查错功能，当程序段首带有一个“/”符号，不管跳段功能是否开启，在“/”后面的那一行程序都将执行查错功能。

10.1.1 程序的建立

10.1.1.1 顺序号的自动生成

按本手册“第二篇 操作说明”的 3.4.1 中介绍的方法将“自动序号”设为1（见图10-1-1-1）。

设置		007999	1/00018550
参数开关 =	0	(0: 关 1: 开)	
程序开关 =	1	(0: 关 1: 开)	
键盘选择 =	0	(0: 横式/-H 1: 竖式/-V 2: 一体 3: 横式/-H2)	
输入单位 =	0	(0: 公制 1: 英制)	
I/O通道 =	2	(1: RS232 2: USB 3: NET)	
自动序号 =	1	(0: 关 1: 开)	
序号增量 =	10	(0~1000)	
停止序号 =	07999	(程序号)	
停止序号 =	140	(顺序号)	
日期:	2022 年 07 月 13 日		
时间:	11 时 49 分 07 秒		
输入		11:49:07	
		录入方式	
◀ 设置		工件坐标	分中对刀
		数据	密码 ▶

图10-1-1-1-1

这样在编辑程序时，系统就会在程序段间自动插入顺序号，顺序号的号码增量值可在序号增量中设置。

10.1.1.2 程序内容的输入

- 1、按  键进入编辑操作方式；
- 2、按  键进入程序页面显示（见图 10-1-1-2-1）。

程序		007999	1/00018550
1	007999 ;		
2	G54 X0 Y0 Z0 ;		
3	N102 G0 G90 X74.295 Y-50.		
4	N106 Z30 M3 S1500 M8		
5	N108 Z2.3 ;		
6	N126 X75.425 Y-48.551 Z.028		
7	N128 X75.472 Y-48.356 Z.031		
8	N130 X75.496 Y-48.174 Z.033		
9	N132 Y-48.011		
10	N134 X75.472 Y-47.876 Z.031		
11	N136 X75.425 Y-47.776 Z.028		
12	N138 X75.354 Y-47.719 Z.023		
13	N140 X75.26 Y-47.712 Z.017		
14	N142 X75.142 Y-47.764 Z.009		
15	N144 X75. Y-47.882 Z0.		
16	N146 X74.608 Y-48.274 Z-.026		
输入		11:52:51	
		编辑方式	
程序		MDI	本地目录 U盘目录

图10-1-1-2-1

3、按地址键 ，依次键入数字键 、、、、（此处以建立 O00002 程序名为例），在数据栏后显示 O00002，如图 10-1-1-2-2。



图10-1-1-2-2

4、按  键，建立新程序名，如下图所示（见图 10-1-1-2-3）。



图10-1-1-2-3

5、将编写的程序逐字输入，完成后切换其它工作方式的同时程序自动存储起来，若切换其它界面

（如  界面）则需要先按  键保存，完成程序的输入。
注 1：在编辑方式下，系统暂不支持输入单独的数字。



注 2：在输入程序时发现输入的代码字出错，可按 键取消输入代码。
注 3：单次输入程序段最大不能超过 65 个字符。

10.1.1.3 顺序号、字和行号的检索

顺序号检索是检索程序内的某一顺序号。一般用于从这个顺序号开始执行或编辑程序。由于检索而被跳过的程序段对 CNC 的状态无影响。（被跳过的程序段中的坐标值、M、S、T 代码、G 代码等对 CNC 的坐标值、模态值不产生影响。）

如果从检索程序中的某一程序段开始执行时，需要查清此时的机床状态、CNC 状态。需要与其对应的 M、S、T 代码和坐标系的设定等（可用 MDI 方式设定执行）一致，方可运行。

字的检索用于检索程序中特定的地址字或数字，一般用于编辑程序。

检索程序中顺序号、字、行号的步骤：

1. 选择方式：<编辑>或<自动>方式。
2. 在【目录】中查找到目标程序。



3. 按 键，进入目标程序内。



4. 输入要检索的字或顺序号按方向键 或 查找。



5. 如需查找程序中的行号，输入要查找的行号按 键确认即可。

注 1：顺序号、字检索到程序最后时检索功能自动取消。

注 2：在【自动】和【编辑】方式下都可以进行顺序号、字和行号的检索，但【自动】方式下只有在后台编辑界面才能进行。

10.1.1.4 光标的定位方法



选择编辑方式，按 键，显示程序画面。

- a) 按 键实现光标上移一行，若光标所在列大于上一行末列，光标移到上一行末尾。
- b) 按 键实现光标下移一行，若光标所在列大于下一行末列，光标移到下一行末尾。
- c) 按 键实现光标右移一列，若光标在行末可移到下一行行首。
- d) 按 键实现光标左移一列，若光标在行首可移到上一行行尾。
- e) 按 键向上滚屏，光标移至上一屏。
- f) 按 键向下滚屏，光标移至下一屏。

- g) 按  键，光标移动至所在行的开头。
- h) 按  +  键，光标返回程序开头。
- i) 按  键，光标移动至所在行的行尾。
- j) 按  +  键，光标移至程序结尾处。

10.1.1.5 字的插入，删除、修改

选择<编辑>方式，按  键，显示程序画面，将光标定位在要编辑位置。

1. 字的插入

输入数据后，按下  键，系统会将输入内容插入在光标的左边。

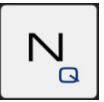
2. 字的删除

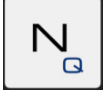
把光标定位到需要删除的位置，按  键，系统会将光标所在的内容删除。

3. 字的修改

将光标移到需要修改的地方，输入修改的内容，然后按  键，系统将光标定位的内容替换为输入的内容。

10.1.1.6 单个程序段的删除

选择<编辑>方式，按  键，进入程序画面，将光标移至需删除的程序段行首，按  +  键删除光标所在段。

注：不管该段有没有顺序号，都可以输入  ，进行程序段的删除（光标须在行首）。

10.1.1.7 多个程序段的删除

从现在显示的字开始，删除到指定顺序号的程序段。

N100 X100.0 M03 S2000; N2233 S02 ; N 2300 M30 ;

↑ 光标现在位置

↑ 要把此区域删除

图 10-1-1-7-1



选择<编辑>方式，按 键，进入程序显示画面，将光标定位在待删除目标起始位置（如上图字符 N100 处），然后输入待删除多个程序段中最后一个完整字符，如 S02（见上图 10-1-1-7-1），按



键。即可将光标与标记地址之间的程序删除。

注 1：删除程序段的最多行数为 10 万行。

注 2：如程序中需删除的完整字符有多个相同的，按往下搜索的顺序删除第一个完整字符与光标字符之间的程序。

注 3：采用 N+顺序号删除多个程序段时，删除目标的 N+顺序号起始位置都必须位于该程序段行首。

10.1.1.8 多个代码字的删除

从现在显示的代码字开始，删除到指定代码字。

N100 X100.0 M03 S2000; G01 X50.0 Y100.0 N2233 S02 ;

图 10-1-1-8-1



选择<编辑>方式，按 键，进入程序显示画面，将光标定位在待删除目标起始位置（如上图字符 N100 处），然后输入待删除多个代码字的最后一个完整字符，如 Y100.0（见上图 10-1-1-8-1），按



键。即可将光标与标记地址之间的程序删除。

注：若 N+顺序号位于程序段的中间，系统则视为代码字处理。

10.1.2 单个程序的删除

需要删除存储器中的某个程序时，步骤如下：

- 选择<编辑>操作方式；
- 进入程序显示页面，有两种方法删除程序：

1、键入地址 ；输入程序名（键入数字键 ；

此处以 O0002 程序为例），按 键，则对应所在存储器中的程序被删除。

2、在程序界面下选择【目录】界面，用光标选中需删除的程序名，按 键，系统状

态栏提示“确认删除当前文件？”，再按 键后状态栏提示“删除成功”，即可删除光标选中的程序。

注：如果只有一个程序文件时，程序名不管是不是 000001，在编辑方式程序（目录）界面下，按删除键后程序名都会变为 000001 且程序内容被删除；如果有多个程序文件时，000001 程序的程序内容与程序名一起删除。

10.1.3 全部程序的删除

需要删除存储器中的全部程序时，步骤如下：

- 选择<编辑>操作方式；

- b) 进入程序显示页面；



- c) 键入地址

- d) 依次键入地址键



- e) 按



键，则存储器中所有的程序被删除。

10.1.4 程序的复制

将当前程序复制并另存为新的程序名：

- a) 选择<编辑>方式。



- b) 进入程序显示页面；在【目录】界面中用光标选中需复制的程序，按

- c) 按地址键



- d) 按【复制】软键，文件复制完毕，进入新程序编辑界面。

- e) 回【目录】可以看到新复制的程序名。

程序的复制也可以在程序编辑页面进行（如图 10-1-1）：



- 1、按地址键
- 2、按【复制】软键，文件复制完毕，进入新程序编辑界面。
- 3、回【目录】可以看到新复制的程序名。

10.1.5 程序段的复制与粘贴

程序段复制与粘贴的操作步骤：

- a) 光标移至要复制程序段的开头。
- b) 键入要复制程序段的最后一位字符。

- c) 按



键，光标与输入字符之间的程序复制完成。

- d) 光标移至要粘贴的位置，按



键，或者按【粘贴】软键，即可完成粘贴。

程序段的复制与粘贴也可以在程序编辑页面进行（如图 10-1-1 所示）：

- 1、光标移至要复制程序段的开头。
- 2、键入要复制程序段的最后一位字符。
- 3、按【复制】软键，光标与输入字符之间的程序复制完成。
- 4、光标移至要粘贴的位置，按【粘贴】软键，即可完成粘贴。

注 1：如程序中需复制的完整字符有多个相同的，按往下搜索的顺序复制第一个完整字符与光标字符之间的程序。

注 2：如程序中用 N+顺序号方式复制，则复制光标开头与 N+顺序号之间行的程序。N+顺序号必须位于程序段开头，其他位置则复制失败。

注 3：复制程序段的最多行数为 1 万行。

10.1.6 程序段的剪切与粘贴

程序段剪切的操作步骤：

- 进入程序编辑页面（如图 10-1-1 所示）。
- 光标移止要剪切程序段开头。
- 键入需要剪切程序段的最后一个字符。
- 按【剪切】软键，程序被剪切到粘贴板上。
- 光标移至要粘贴的位置，按【粘贴】软键，即可完成粘贴。

注 1：如程序中需剪切的完整字符有多个相同的，按往下搜索的顺序剪切第一个完整字符与光标字符之间的程序

注 2：如程序中用 N+序号方式剪切，则剪切光标开头与 N+序号之间行的程序。

注 3：在编辑方式程序界面下，当程序名与程序内容同段时，系统对于程序名后面的字符可以执行复制操作，但不能执行剪切操作。

10.1.7 程序的选择型编辑

程序的选择型编辑可实现自由剪切、复制所需内容，主要操作方法如下：

- 进入程序编辑页面。
- 光标移动至需要复制的内容起始位置。
- 按【选择】软键，移动光标至需要复制的内容的终点位置，如图 10-1-7-1 所示。



图 10-1-7-1

- 此时可按【剪切】或【复制】软键对程序内容进行剪切或复制操作，也可按下系统面板上的键直接删除所选内容。

- 若希望取消选择所选内容，只需按下【取消选择】软键即可取消当前选择内容。



10.1.8 程序段的替换

程序段替换的操作步骤：

- 进入程序编辑页面（如图 10-1-1 所示）。
- 光标移至要替换的字符。
- 键入替换内容。

d) 按【替换】软键，系统将光标定位的内容及程序段中所有相同内容替换为输入的内容。
注：此操作只能针对字符，而不能对程序段进行整段操作。

10.1.9 程序的更名

- 将当前程序名更改为其他的名字：
- a) 选择<编辑>操作方式；
 - b) 进入程序显示页面（光标指定程序名）；

c) 键入地址 ，输入新程序名；

d) 按  键，文件更名完毕。

10.1.10 程序再启动

该功能用于程序自动运行时发生意外，如刀具断裂、断电、急停、复位等动作，系统在排除事故后，通过程序再启动功能以空运行方式返回程序断点继续执行程序。

程序再启动操作步骤：

- 1、解决机床事故。如更换刀具、变更偏置、机械回零等。

2、在<自动>方式下，按面板上的  键。

3、按操作面板上的  键进入程序界面，再按下 LCD 屏下方的【程序】软键进入子菜单，按两次【▶▶】键翻到子菜单的最后一页，按下【再启】软键进入程序再启动界面。并记录下当前模态与预载模态不同的代码。如图 10-1-9-1 所示。

程序再启动			007999			1/00018550		
(目标位置)			(绝对坐标)			(余移动量)		
(1)	X	74.5030 mm	X	74.4450 mm	X	0.0580 mm		
(2)	Y	-42.7290 mm	Y	-42.7870 mm	Y	0.0580 mm		
(3)	Z	-0.0470 mm	Z	-0.0520 mm	Z	0.0050 mm		
(预载模态值)				(当前模态值)				
G00	G49	F	300	G00	G49		300	
G17	G80	S	1500	G17	G80	S	1500	
G90	G98	M	03,09	G90	G98	M	08	
G94	G15	T	0000	G94	G15	T	0000	
G54	G50	H	0000	G54	G50	H	0000	
G21	G69	D	0000	G21	G69	D	0000	
G40	G64	.N	103	G40	G64	.N	1	
输入						08:59:38		
						自动方式		
再 启						返 回		

图10-1-9-1

- 4、切换到<MDI>方式下，按下【现/模】软键进入现模界面，根据图10-1-9-1中预载模态值，输入相应模态代码及M代码。



5、返回<自动>方式下，按面板上的  键，然后再按面板上  键，程序以空运行速度并按照坐标前得（1）（2）（3）移动顺序移动到中断程序段的起点（即上一程序段的中断点），然后加工重新开始。

说明：

1. 坐标系前的（1）（2）（3）为各轴移动到程序再开始位置的移动顺序，并由数据参数 **P376** 设定其先后顺序。
2. 当坐标轴重新启动位置移动时使单段接通，每次刀具完成一个轴方向移动时会停止。执行期间不能转换到 MDI 方式进行干预。
3. Z 轴移动方式可以由位参 **NO.49#0** 控制其运动方式。（0：G00，1：G01），当选择 G00 方式时刀具按照参数中指定的顺序沿这些轴以空运行的速度移动到程序的重新启动位置，然后加工重新开始。

注1：操作可以在任意地方执行，所以检查刀具在移动到程序再启动位置时是否可能与工件或其他物体发生碰撞，如有可能，需将刀具移动到不能碰到任何障碍的地方再执行程序再启动。

注2：程序再启动的程序段不一定是中途被打断的程序段，运行可以从任何程序段重新启动。其方法与上面相同，只是在第四步的“MDI”方式下先按方向键“↓”可对预载模态值的N行号直接定义，并按“输入”键确认。再进入现模界面输入相应的模态代码和M代码。

注3：重新再启动时的程序段检索到直到重新启动程序的执行期间，不要执行复位，否则，程序启动必须从第一步重新执行。

注4：如果机床没有安装绝对位置检测器（绝对编码器），必须在上电后执行重新启动之前进行参考点返回。

注5：程序再启动功能不支持含有子程序的程式。

注6：程序再启动功能不支持含有旋转、镜像、缩放、极坐标模态的程序。

注7：程序再启动功能不支持固定循环类程序。

注8：程序再启动功能不支持DNC在线加工的程序。

注9：程序再启动功能不支持宏程序（含A类、B类）。

10.2 程序管理

10.2.1 程序目录的检索



按  键，在程序界面中按【目录】软键，进入程序目录显示页面（见图10-2-1-1）。

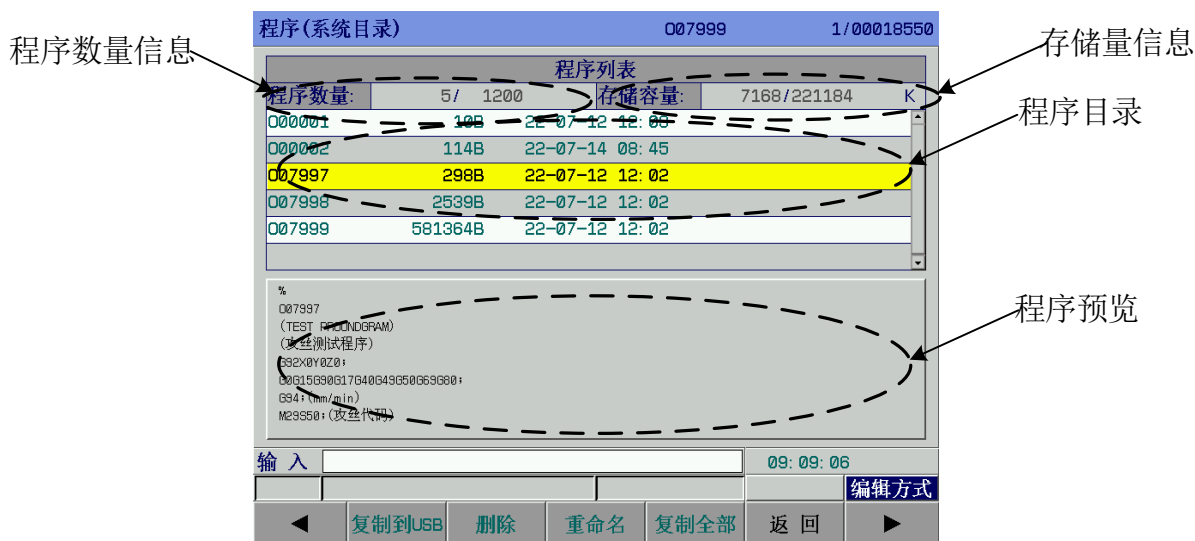


图10-2-1-1

1) 打开程序

打开指定程序：O+序号+输入(或 EOB) 或 序号+输入(或 EOB)。

在编辑方式下，如果输入的序号不存在则会创建程序。

- 2) 程序的删除：
1. 编辑方式 按 DEL 删除光标指定程序。
 - 2 编辑方式 O+序号+ DEL 或 序号+ DEL。

10.2.2 存储程序的数量

本系统存储程序的数量不能超过 400 个，具体当前已存储的数量可查看上述 10.2.1 中程序目录显示页面的程序数信息。

10.2.3 存储容量

具体存储容量的情况可查看上述 10.2.1 中程序目录显示页面的存储量信息。

10.2.4 程序列表的查看

程序目录显示页面一次最多可以显示 6 个 CNC 程序名，如果 CNC 程序多于 6 个时，在一个页面内将不能完全显示，此时可通过按翻页键。LCD 将接着显示下一页面的 CNC 程序名，重复按翻页键，LCD 将循环显示所有的 CNC 程序名。

10.2.5 程序的锁住

为防止用户程序被他人擅自修改、删除，本系统设置了程序开关。在程序编辑之后，关闭程序开关使程序锁住，用户不能进行程序编辑操作。

第十一章 系统通信

系统支持 RS232、USB、网口传输三种通讯接口，分别与 PC 端或 U 盘通信，实现数据传输。

11.1 GSKComm 简介

GSKComm 通信软件是专门为用户提供的通讯管理软件，支持 RS232 串口和网络传输连接方式。可实现 PC 机与 CNC 之间文件的上传，文件编辑等功能。操作简单，具备较高的通讯效率和可靠性。该软件为 Windows 界面，可运行于 Win7、WinMe、WinXP 及 Win2000。

直接运行 **GSKComm.exe** 程序。程序启动后界面如图 11-1-1 所示。

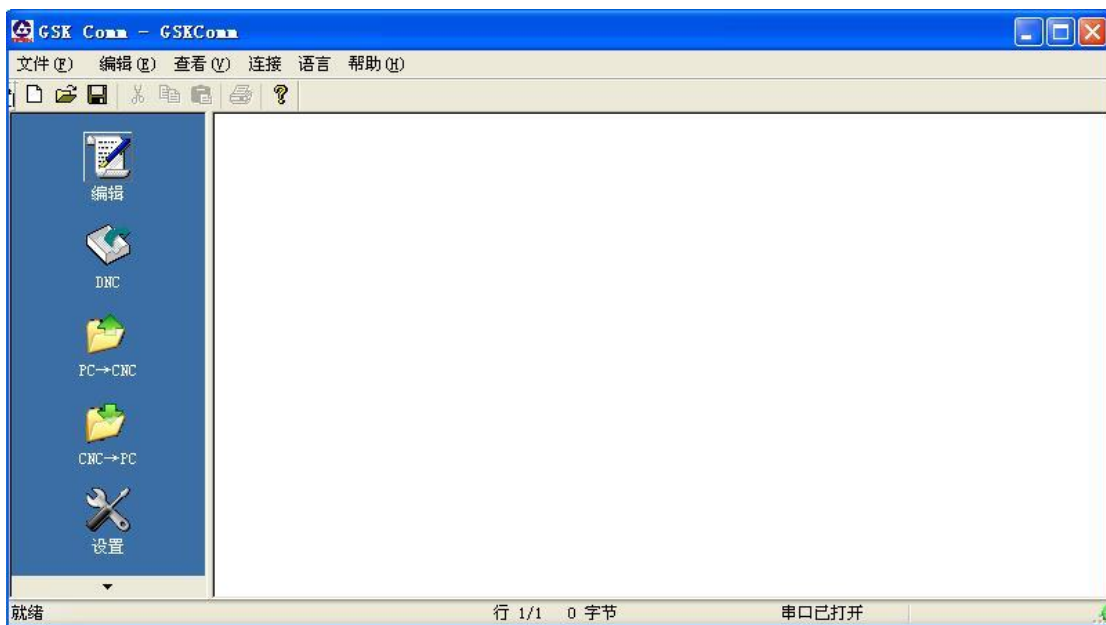


图 11-1-1

11.1.1 功能介绍

1. 文件菜单
文件菜单里包括新建、打开和保存程序文件，打印和打印设置，打开的文件列表等功能。
2. 编辑菜单
编辑菜单包括撤消、剪切、复制、粘贴、全选、查找、替换等功能。
3. 查看菜单
工具栏和状态栏的显示。
4. 连接菜单
主要是串口/网口的打开连接和断开连接。
5. 主菜单
包括文件编辑、DNC 传输功能、PC—CNC 传输功能、CNC—PC 传输功能、软件和串口设置、用户管理、统计。按一下主菜单的黑色小三角查看菜单内容。
6. 帮助菜单
本软件的版本信息。

注：网口传输，在 CNC 系统存在网口才可使用。

11.1.2 编辑操作



点击主菜单 按钮，进入文件编辑界面。编辑操作可以让用户创建新的零件程序文件，或者打开已有的零件程序文件进行编辑。



图 11-1-2-1

11.1.3 PC—CNC 发送文件



点击主菜单 按钮，进入发送文件界面。用户可通过“发送文件”界面右侧的快捷菜单栏，或将光标移动到界面中间文件显示栏单击鼠标右键，在弹出的环境菜单中选择相应操作或直接选中按发送。

通过【添加...】功能可用让用户添加更多的文件，用户可选择一次添加单个或多个文件，当添加的文件名不符合规则或者文件大小超过 4M 时，该文件的列表项会显示为红色，并且第二列会显示“×”，如果文件名和文件大小都符合规定则该列表项的第二列会显示“√”（如图 11-1-3-1 所示）。



图 11-1-3-1

通过【载入文件列表】，可以把已经保存的文件列表添加进来；【保存列表】可以把当前的文件列表保存起来；【从列表中删除】可选择一次删除单个或多个文件，把选择的列表项从 PC—CNC 文件列表中删除掉；【清空列表】则可以把整个 PC—CNC 文件列表清空；【发送】用于把选择的文件发送到 CNC；【停止】则是终止正在进行的传输。用户可以通过单击发送文件列表的列表头，对发送文件列表进行排序，经排序后列表头会出现黑色小三角符号，上三角代表升序，下三角代表降序（如图 11-1-3-2 所示）。

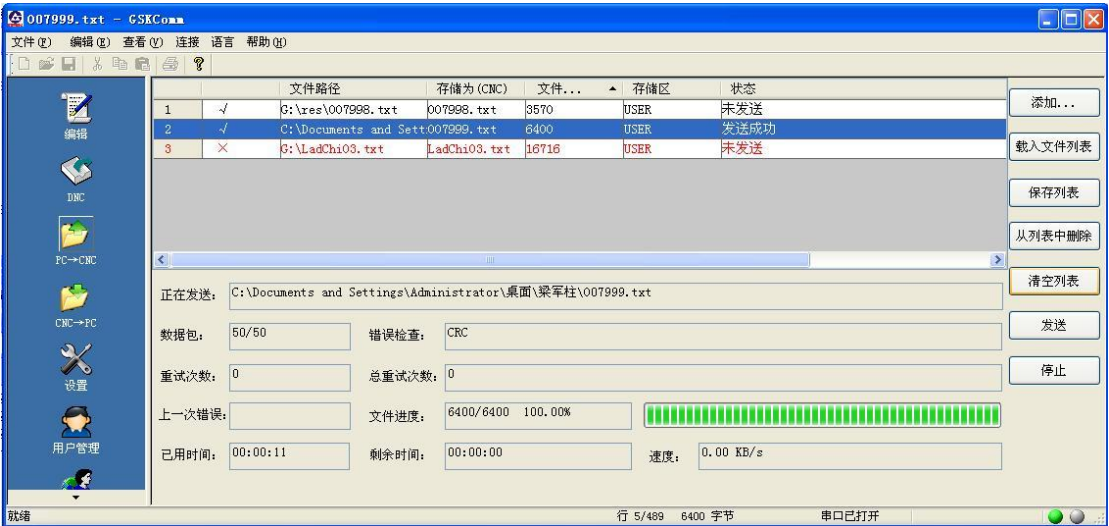


图 11-1-3-2

如果用户想修改文件路径、存储到 CNC 的文件名或者存储区，可以双击想修改的列表项则会弹出如图 11-1-3-3 所示的对话框，进行修改。



图 11-1-3-3

如果用户发送的文件，其文件名与 CNC 系统中某一文件名相同时，在发送的过程中则会弹出如图 11-1-3-4 所示的对话框，用户可以按“是”来直接覆盖，或者按“否”来重命名该文件，或者按“取消”来跳过该文件的发送。

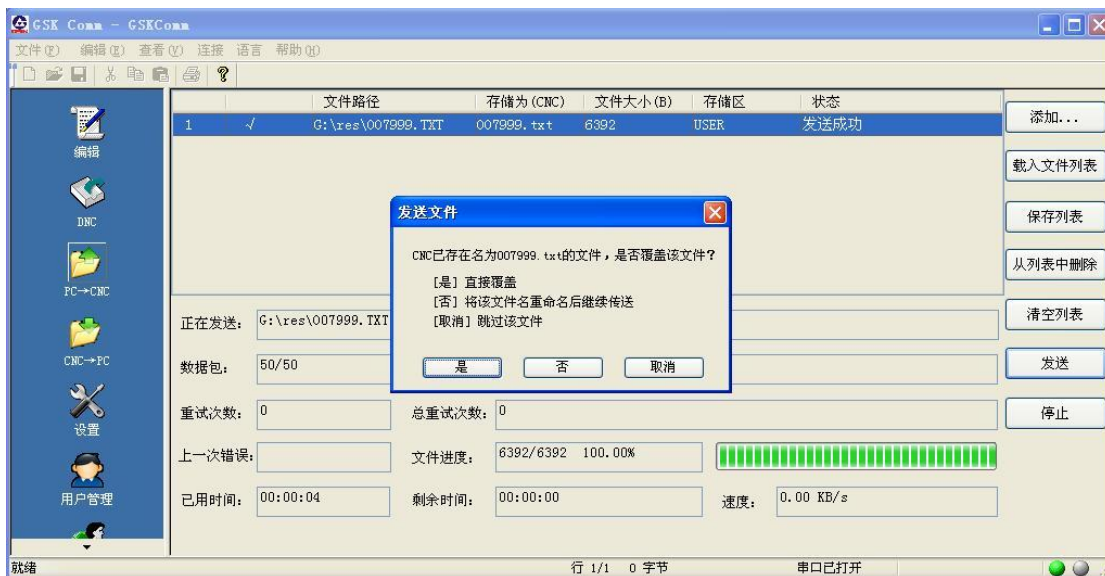


图 11-1-3-4

11.1.4 CNC—PC 接收文件

通过【获取 CNC 列表】来获取到 CNC 系统端的文件列表；【仅从列表中删除】可以把选择的列表项从接收文件列表中删除掉；也可以通过【删除 CNC 文件】把选择的文件从文件列表中删除的同时也从 CNC 系统中删除；当按下【接收】，会弹出一个对话框（如图 11-1-4-1 所示）让用户选择存放接收的文件位置；【停止】可以把正在进行的文件传输停止。

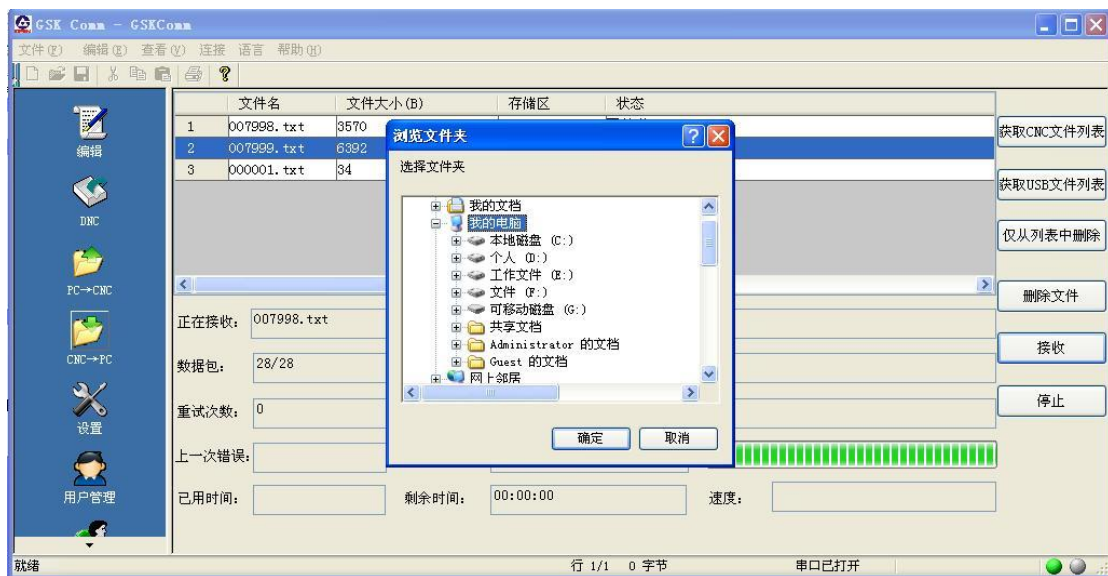


图 11-1-4-1

11.1.5 用户管理设置

通过【添加】可以设置多个用户名、密码、文件路径；【编辑】把已设置好的用户名、密码、文件路径进行设置修改；【用户权限】通过权限选取文件的下载、上传、删除的设定；【删除】可以把多个用户名在列表中删除，见图 11-1-5-1。

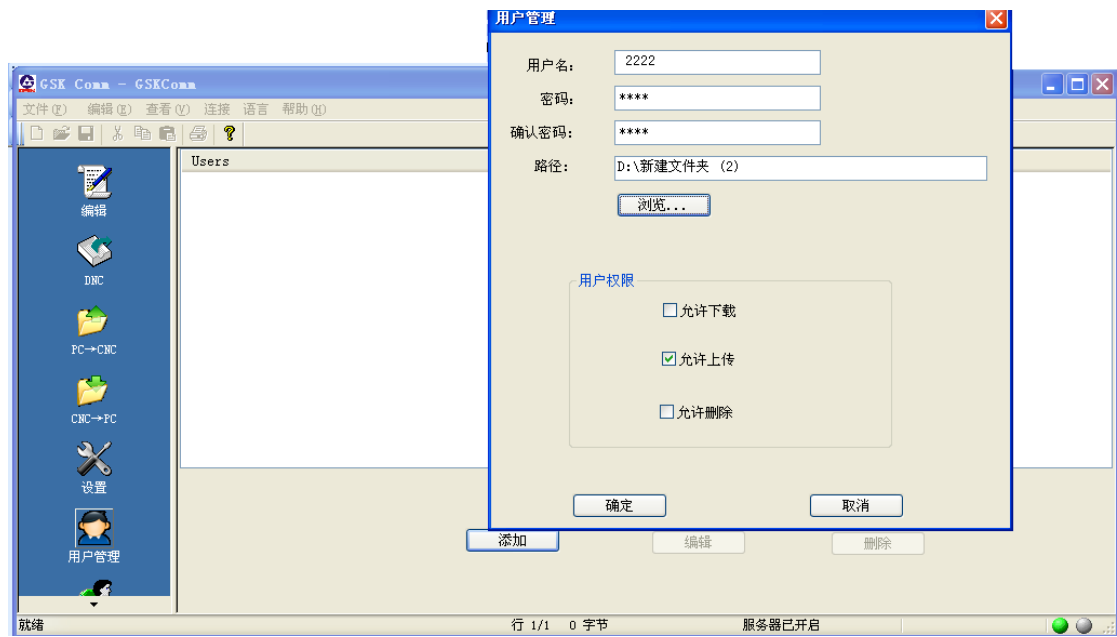


图 11-1-5-1

如果用户想进行设置多个用户名，则把光标对着用户名列表空白处点击【添加】；修改用户名、密码、文件路径，可以双击列表用户名或点击【编辑】则会弹出如图 11-1-5-2 所示的对话框，进行修改。

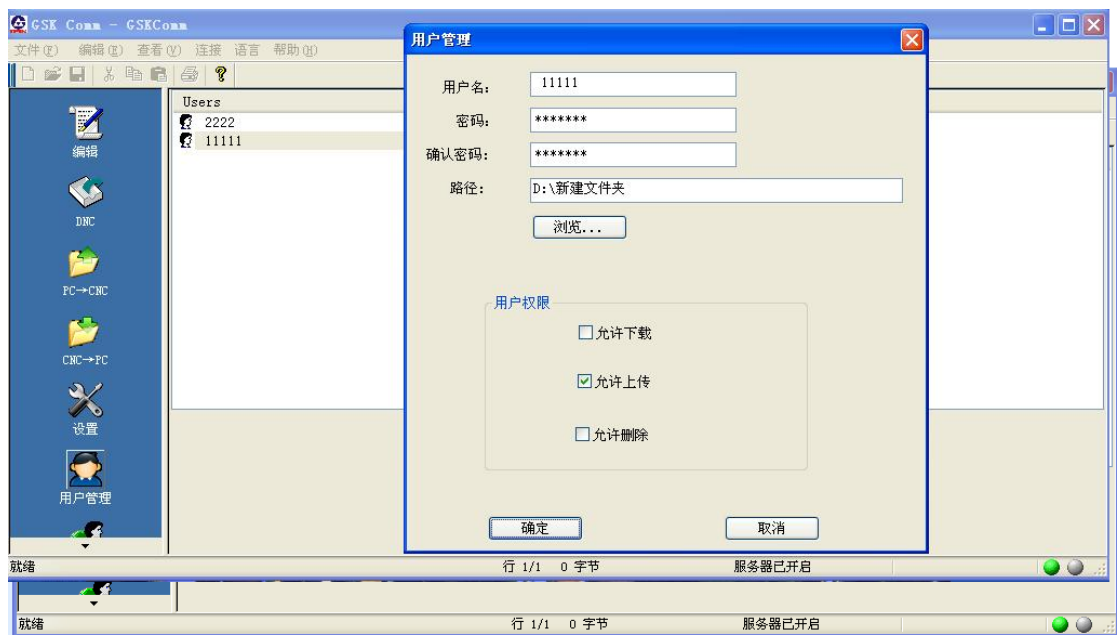


图 11-1-5-2

11.1.6 软件和串口设置

设置的页面如图 11-1-6-1 所示，用户可以进行一些软件和串口的设置。

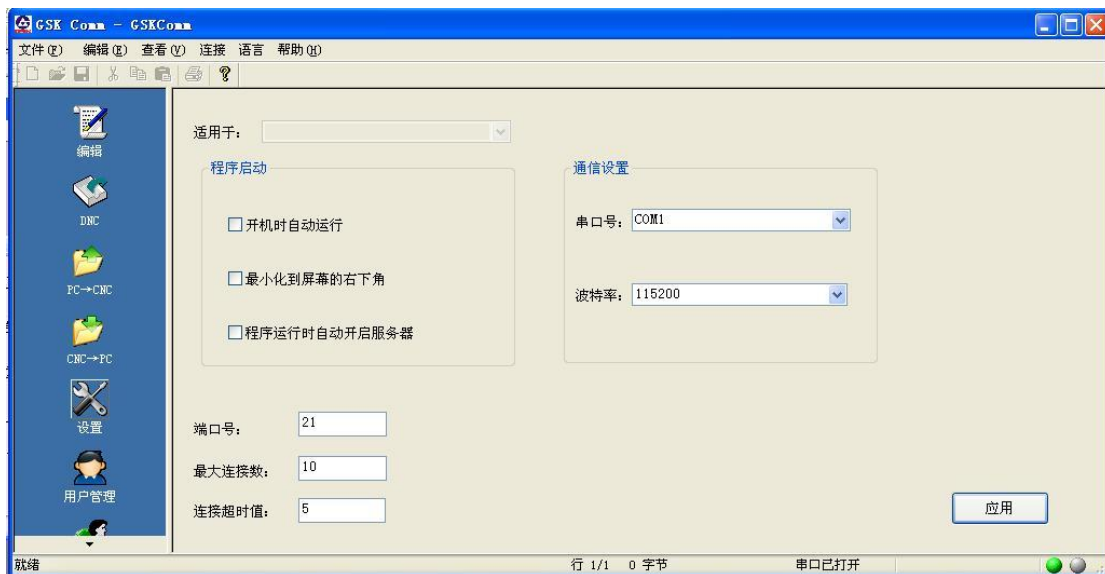


图 11-1-6-1

程序启动设置，用户可以设置是否开机时自动运行该软件，启动该软件时是否自动最少化到屏幕的右下角；通信设置，用户可以选择串口，设置串口的波特率。（设置好了按下“应用”，不然不会生效）

注：程序运行时自动开启服务器暂不支持。

11.2 串口通信

11.2.1 串口通信准备工作

- 1、用串口线将电脑串口（COM 口）和系统的 RS232 接口连接起来。
- 2、打开 PC 端 GSK Comm 通信软件。
- 3、GSK Comm 通信软件设置：

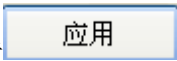
（1）波特率的设置：

点击软件“设置”，进入设置页面，进行串口通信的设置；

端口选择：通过“串口号”下拉菜单选择通信用的端口（所能选用的电脑端口为软件自动识别）；

波特率的设置：通过“波特率”下拉菜单选择，使 PC 与 CNC 通讯的波特率一致。出厂标准设置：数据传输时波特率选择 115200（与 CNC 据参数 P0002 默认值相对应）。

DNC 在线加工时波特率选择 38400（与 CNC 据参数 P0001 默认值相对应）。

最后，点击  保存设置。

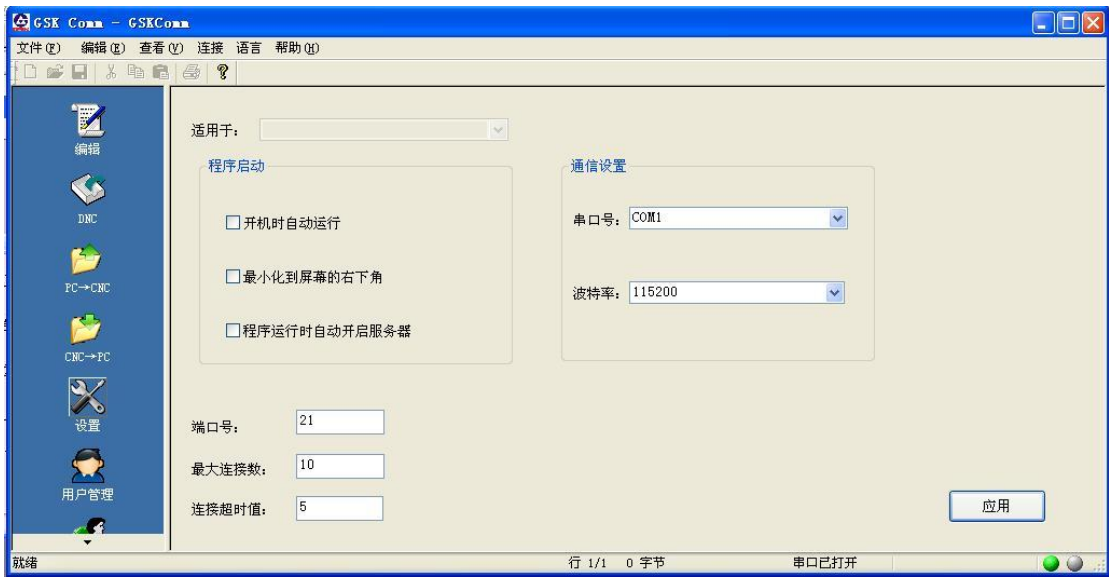


图 11-2-1-1

- (2) 点击“连接”菜单，选择“通过串口”，如果串口打开成功，状态栏会显示“串口已打开”，并且右下角的小图标也会显示为“绿色”和“灰色”，但这种情况仅说明已经打开了本地的串口，不一定代表已经和 CNC 系统端建立了连接。



图 11-2-1-2

- (3) 点击“连接”菜单，选择“断开连接”可以断开 CNC 系统端的连接。

11.2.2 串口数据传输

操作步骤如下：

- 1) 选择<录入>操作方式；



- 2) 按 键进入设置页面，将I/O通道设置为1。
- 3) 数据传输时波特率选择115200。
- 4) 按【密码】软键进入设置（密码）页面，输入相应级别权限密码。具体请参考第二篇“3.4.5 密码权限的设置与修改”。



- 5) 按 【数据】键进入设置（数据处理）页面，按方向键 或 ，将光标移动到<CNC 零件程序>。

A、数据输出（CNC→PC）

- 1、按系统【数据输出】软键，系统提示“等待传输中”。

2、在 GSK Comm 通信软件上点击  按钮，进入接收文件页面。

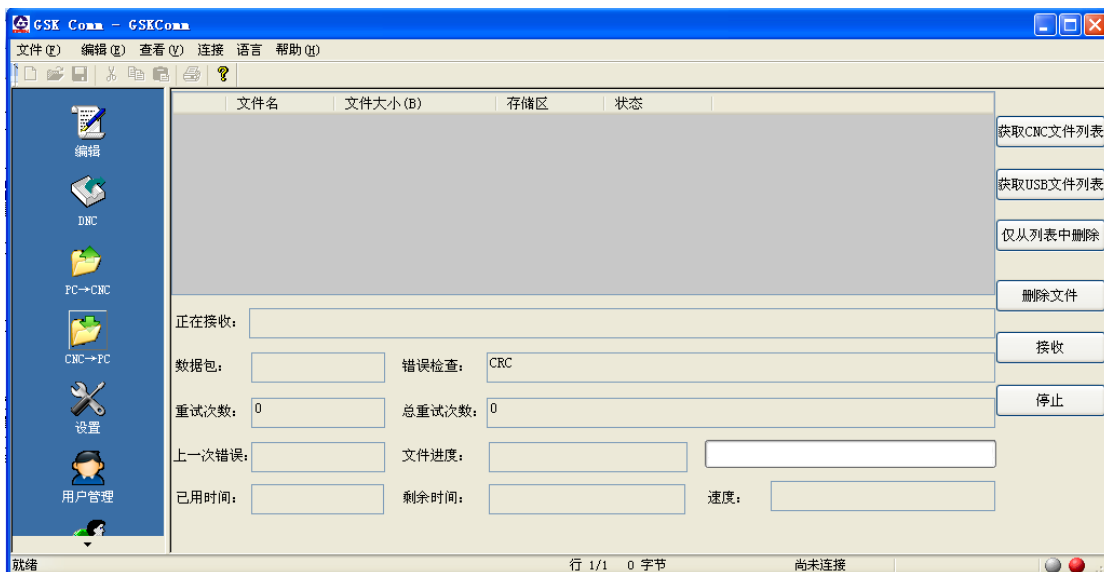
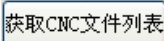


图 11-2-2-1

3、点击  按钮，获取 CNC 端文件列表，如图 11-2-2-2 所示。

	文件名	文件大小(B)	存储区	状态
1	007998.txt	3570	user	未接收
2	007999.txt	6392	user	未接收
3	000001.txt	34	user	未接收
4	079908.txt	3570	user	未接收

图 11-2-2-2

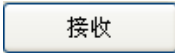
4、选择要接收的文件（可同时接收多个文件），然后按  按钮，弹出一个对话框让用户选择存放接收的文件位置后，文件接收开始，如图 11-2-2-3 所示。



图 11-2-2-3

5、接收文件完成后，文件列表项状态栏显示“已接收”。如图 11-2-2-4 所示。

	文件名	文件大小(B)	存储区	状态
1	007998.txt	3570	user	未接收
2	007999.txt	6392	user	未接收
3	000001.txt	34	user	已接收
4	079908.txt	3570	user	未接收

图 11-2-2-4

B、数据输入 (PC→CNC)

1、按系统【数据输入】软键，系统提示“等待传输中”。



2、在 GSK Comm 通信软件上点击 **PC→CNC** 按钮，进入发送文件页面。

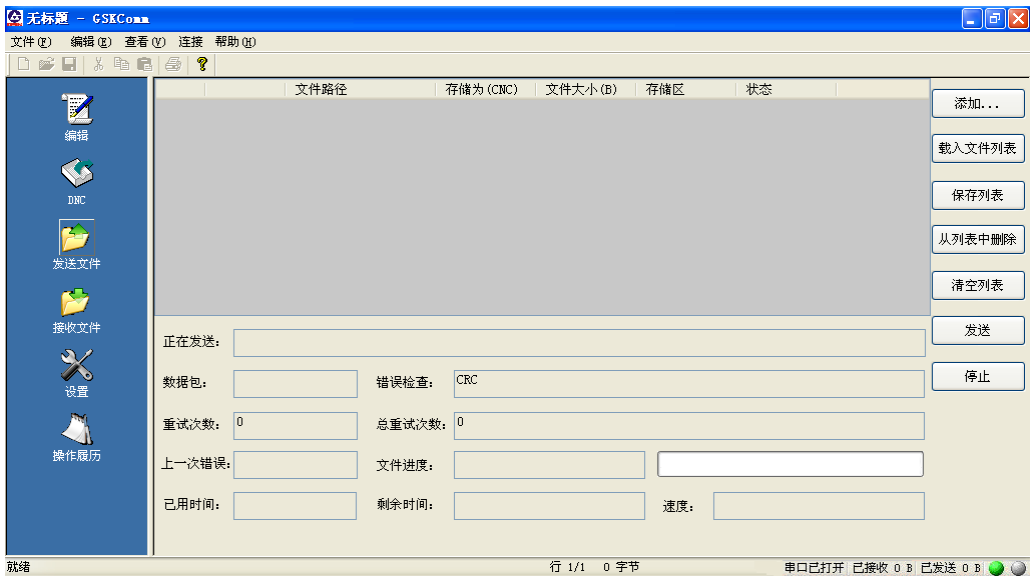


图 11-2-2-5

3、点击 **添加...** 按钮，把需要发送到 CNC 的文件都添加进来。如图 11-2-2-6 所示。

		文件路径	存储为(CNC)	文件大小(B)	存储区	状态 ▲
1	✓	C:\Documents and Sett	007999.txt	577237	USER	未发送
2	✓	C:\Documents and Sett	007998.txt	2460	USER	未发送
3	✓	C:\Documents and Sett	000251.txt	171649	USER	未发送
4	✓	C:\Documents and Sett	000247.txt	896	USER	未发送
5	✓	C:\Documents and Sett	000170.txt	621058	USER	未发送
6	✓	C:\Documents and Sett	008010.txt	1408	USER	未发送
7	✓	C:\Documents and Sett	000001.txt	201	USER	未发送

图 11-2-2-6

4、双击发送文件列表项，修改文件路径、存储到 CNC 的文件名或者存储区。
发送 CNC 零件程序、用户宏程序时，应选择用户分区；发送梯形 (PLC)、参数 (PLC)、系统参数值、刀具补偿值、螺距补偿值、系统宏变量等文件时应选择系统分区。

5、选择分区后，选择要发送的文件（可同时发送多个文件），点击 **发送** 按钮，文件发送开始。如图 11-2-2-7 所示。

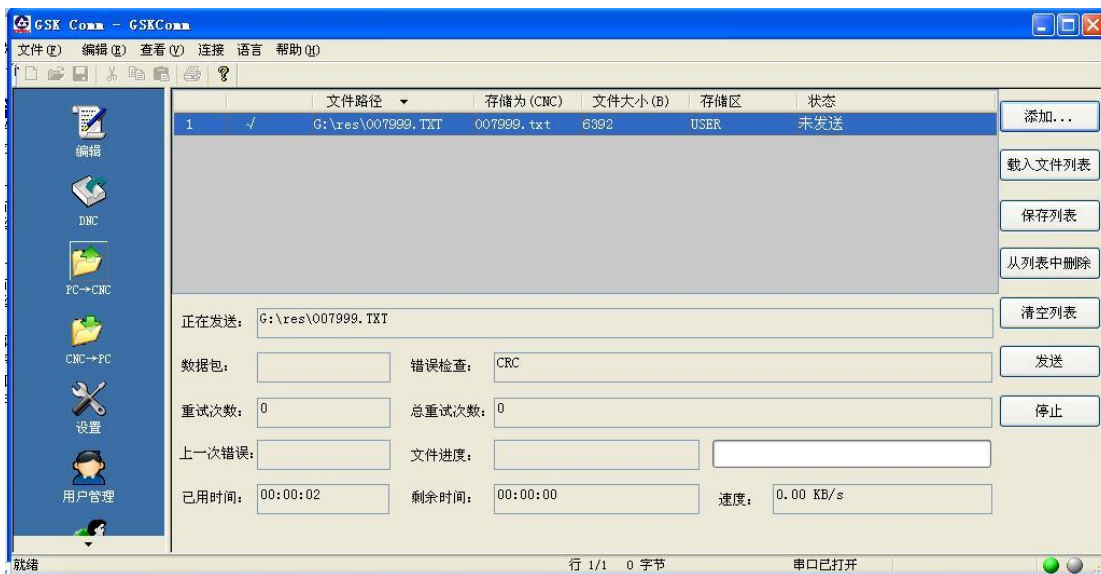


图 11-2-2-7

6、发送文件完成后，对话框状态栏显示“已发送”。如图 11-2-2-8 所示。

		文件路径	存储为 (CNC)	文件大小 (B)	存储区	状态
1	✓	C:\Documents and Sett	042420.txt	163713	USER	发送成功
2	✓	C:\Documents and Sett	000170.txt	621058	USER	发送成功
3	✓	C:\Documents and Sett	000090.txt	1424	USER	未发送
4	✓	C:\Documents and Sett	000001.txt	10	USER	发送成功

图 11-2-2-8

注1：发送文件页面的其他功能使用说明，请参考第二篇“11.1.3 PC—CNC发送文件”；接收文件页面的其他功能使用说明，请参考第二篇“11.1.4 CNC—PC接收文件”。

注2：数据传输前请确保波特率设置正确，串口线连接可靠。

注3：在数据传输过程中禁止对系统进行切换操作方式或页面等操作，否则可能导致数据传输错误。

注4：LADCHI**.TXT文件在传入系统后无效，需要断电才有效。

11.3 网口传输

11.3.1 网口传输准备工作

1、打开 PC 端 GSK Comm 通信软件。

2、GSK Comm 通信软件设置

点击“连接”菜单，选择“通过网口”，如图 11-3-1-1 所示。

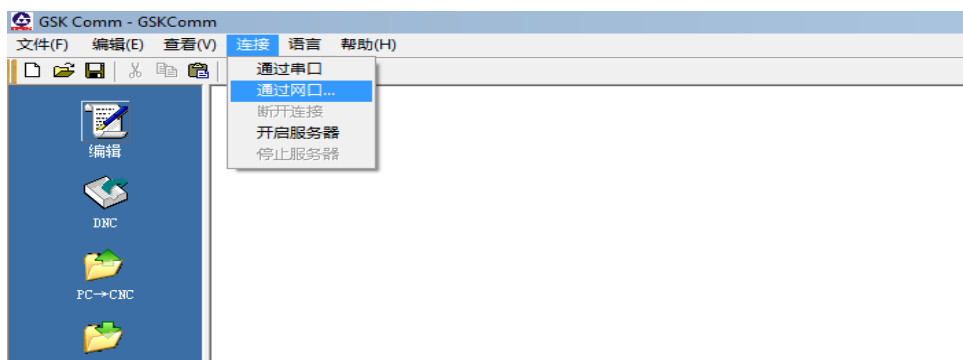


图 11-3-1-1

然后出现 CNC 地址连接对话框，可以设置相应的 IP 地址。如图 11-3-1-2。

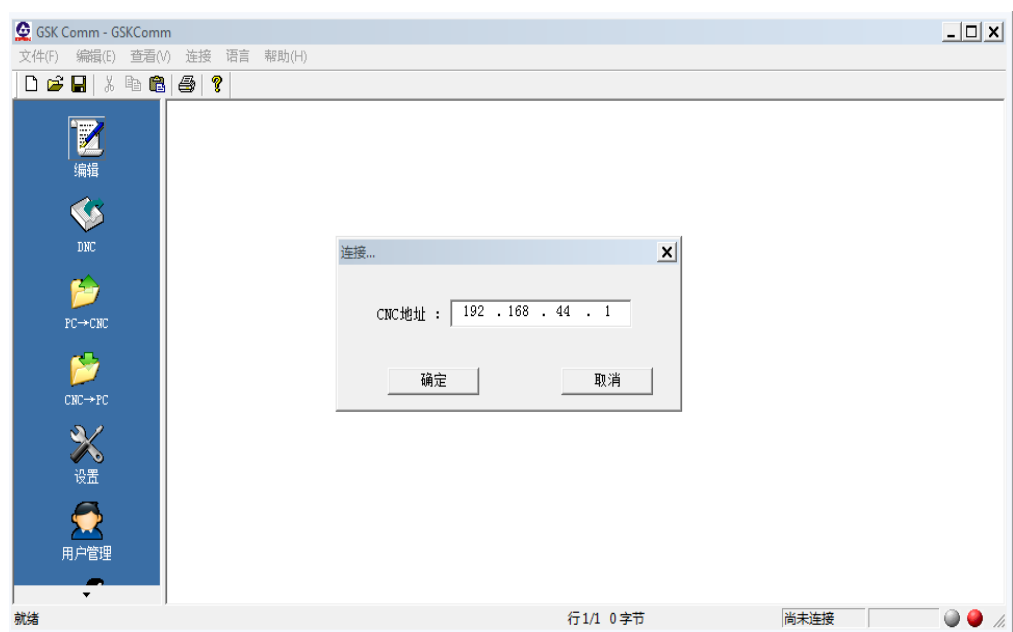


图 11-3-1-2

11.3.2 网口传输数据（使用 GSK Comm 通信软件）

操作步骤如下：

- 1) 选择<录入>操作方式。



- 2) 按 键进入设置页面，将I/O通道设置为3。如图11-3-2-1所示。



图11-3-2-1

- 3) 打开参数开关，输入机床厂家密码。具体请参考第二篇“3.4.5 密码权限的设置与修改”。

- 4) 按操作面板  键，进入设置显示界面，按  软键，进入系统IP设置页面，该页面设置IP地址与连接该CNC的PC机同一网段地址，其他和PC设置一样。“实际地址”可不用设置，如图11-3-2所示。



图11-3-2-2

- 4) PC电脑的设置
- 1、点击电脑“网上邻居”进入界面，右击“本地连接”属性，出现internet协议，如图11-3-2-3所示。

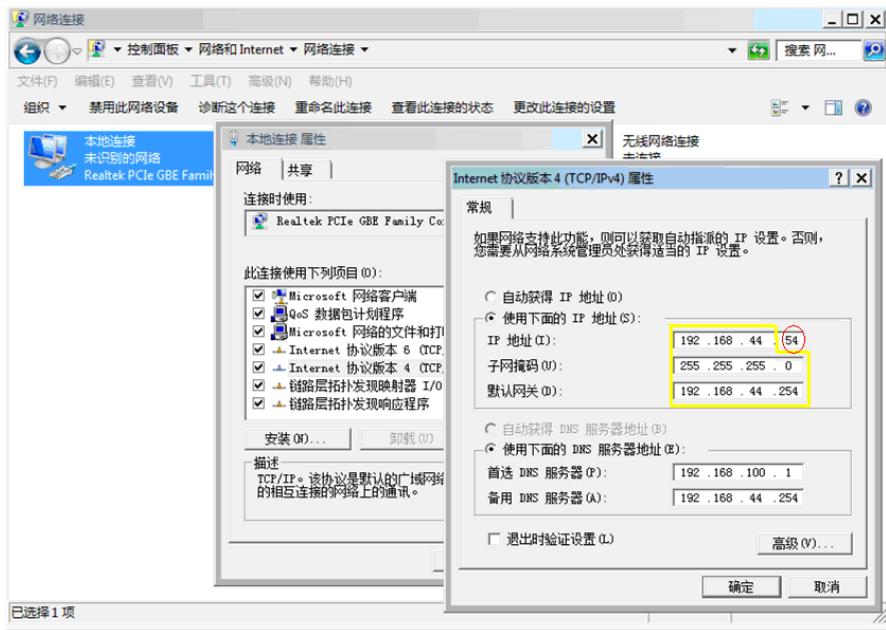


图11-3-2-3

- 2、CNC系统中的IP地址不能和电脑中的IP地址一样，子网掩码和默认网关一样通讯软件中网口连接的IP地址需要和CNC系统的一致。

3、通过网口连接，输入设置的CNC IP地址进行连接。连接成功后通讯软件右下角变成绿色圆球指示，以太网已连接。如图11-3-2-4所示。

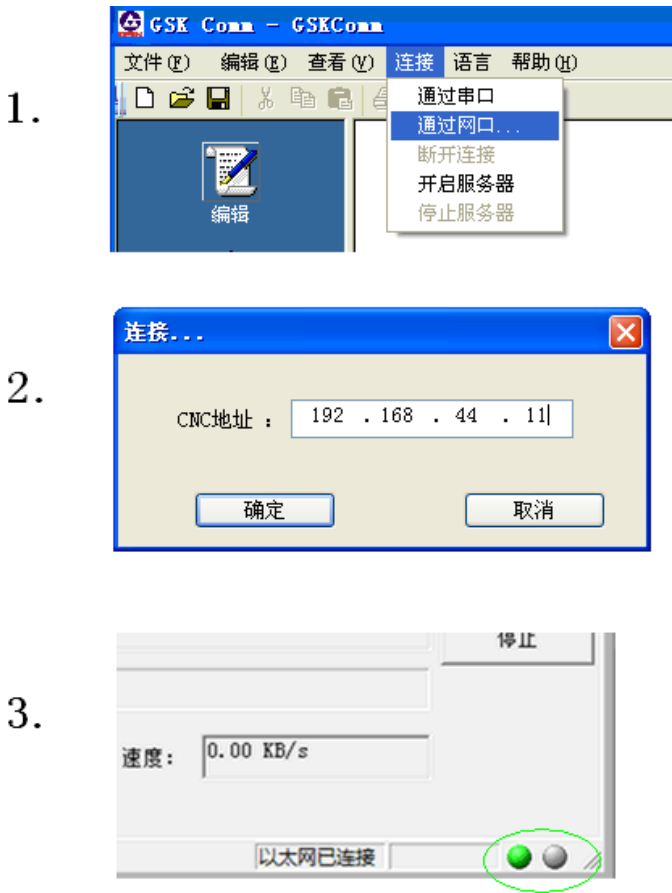


图11-3-2-4

A、数据输出（CNC→PC）



1、在 GSK Comm 通信软件上点击 CNC→PC 按钮，进入接收文件页面，如图 11-3-2-5 所示。

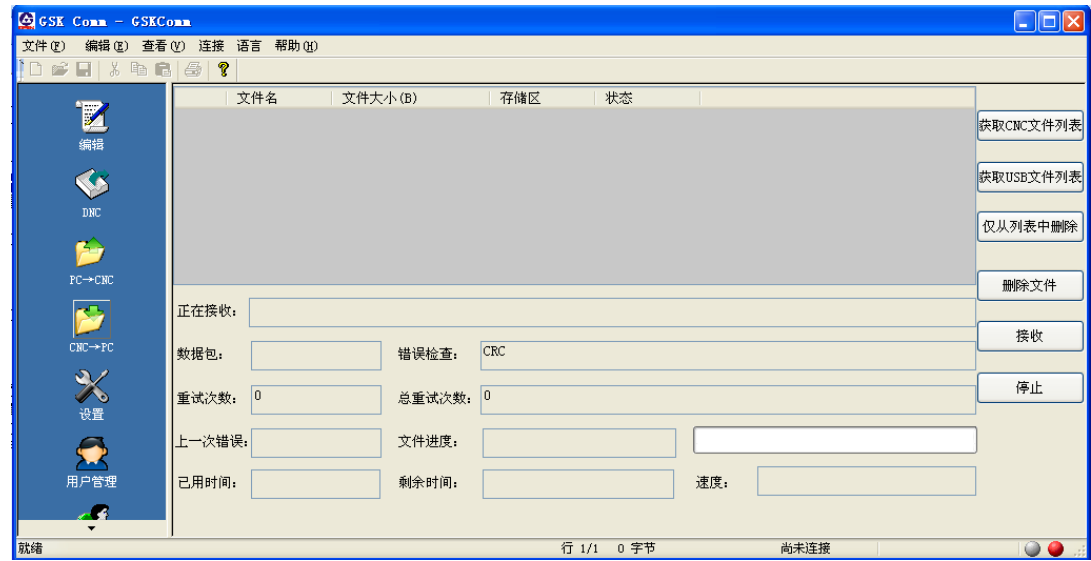


图 11-3-2-5

2、点击 获取CNC文件列表 按钮，获取 CNC 端文件列表，如图 11-3-2-6 所示。

	文件名	文件大小(B)	存储区	状态
1	007998.txt	3570	user	未接收
2	007999.txt	6392	user	未接收
3	000001.txt	34	user	未接收
4	079908.txt	3570	user	未接收

图 11-3-2-6

3、选择要接收的文件（可同时接收多个文件），然后按 接收 按钮，弹出一个对话框让用户选择存放接收的文件位置后，文件接收开始，如图11-3-2-7所示。

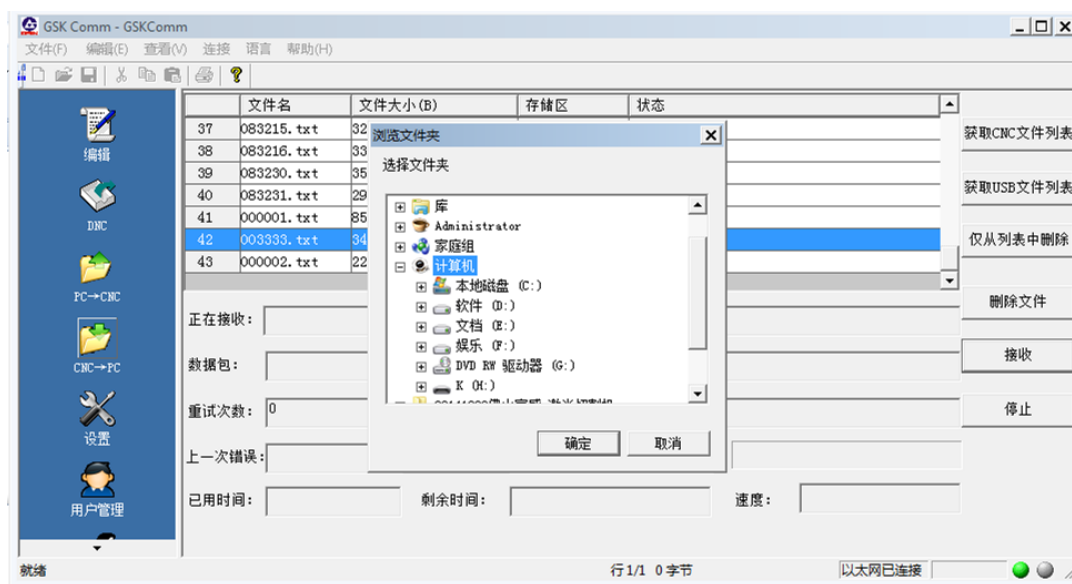


图 11-3-2-7

4、接收文件完成后，文件列表项状态栏显示“已接收”。 如图11-3-2-8所示。

	文件名	文件大小(B)	存储区	状态
1	007998.txt	3570	user	未接收
2	007999.txt	6392	user	未接收
3	000001.txt	34	user	已接收
4	079908.txt	3570	user	未接收

图 11-3-2-8

B、数据输入（PC→CNC）



1、在GSK Comm通信软件上点击 PC→CNC 按钮，进入发送文件页面。如图11-3-2-9所示。



图 11-3-2-9

2、点击 **添加...** 按钮，把需要发送到CNC的文件都添加进来。如图11-3-2-10所示。

		文件路径	存储为 (CNC)	文件大小 (B)	存储区	状态
1	✓	C:\Documents and Sett	007999.txt	577237	USER	未发送
2	✓	C:\Documents and Sett	007998.txt	2460	USER	未发送
3	✓	C:\Documents and Sett	000251.txt	171649	USER	未发送
4	✓	C:\Documents and Sett	000247.txt	896	USER	未发送
5	✓	C:\Documents and Sett	000170.txt	621058	USER	未发送
6	✓	C:\Documents and Sett	008010.txt	1408	USER	未发送
7	✓	C:\Documents and Sett	000001.txt	201	USER	未发送

图 11-3-2-10

3、点击 **发送** 按钮，文件发送开始。如图11-3-2-11所示。

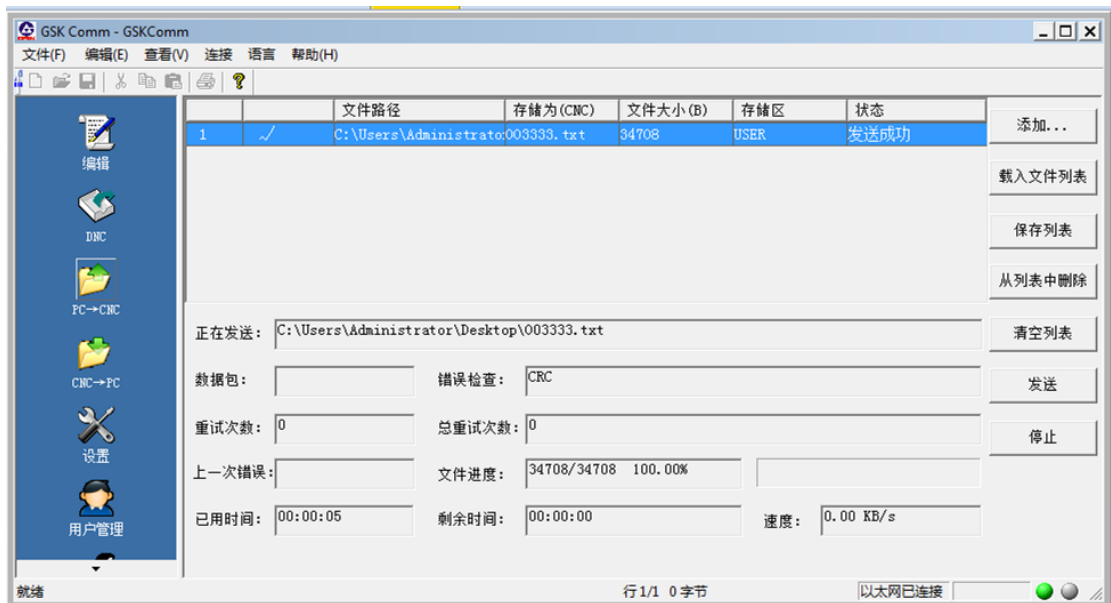


图 11-3-2-11

4、发送文件完成后，对话框状态栏显示“已发送”。 如图11-3-2-12所示。

		文件路径	存储为 (CNC)	文件大小 (B)	存储区	状态
1	√	C:\Documents and Sett	042420.txt	163713	USER	发送成功
2	√	C:\Documents and Sett	000170.txt	621058	USER	发送成功
3	√	C:\Documents and Sett	000090.txt	1424	USER	未发送
4	√	C:\Documents and Sett	000001.txt	10	USER	发送成功

图 11-3-2-12

注：在传输完对系统的程序进行上传、下载、删除操作。其他如：梯形图、参数、螺补等，仍需按 RS232 操作步骤进行。

C、CNC 在线加工

操作方法：



1、CNC中按 键进入设置页面，将I/O通道设置为3。

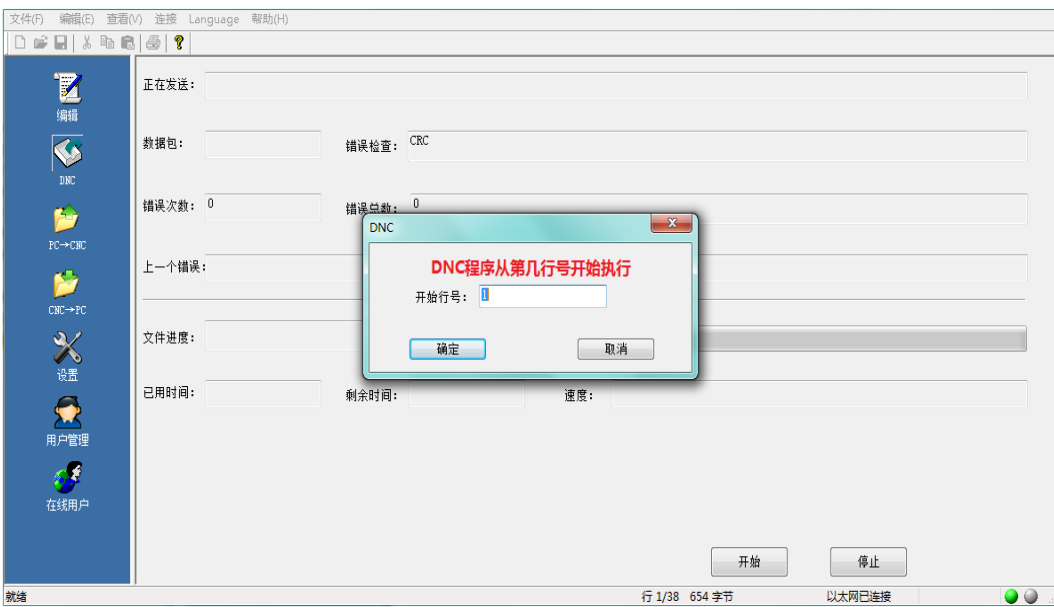
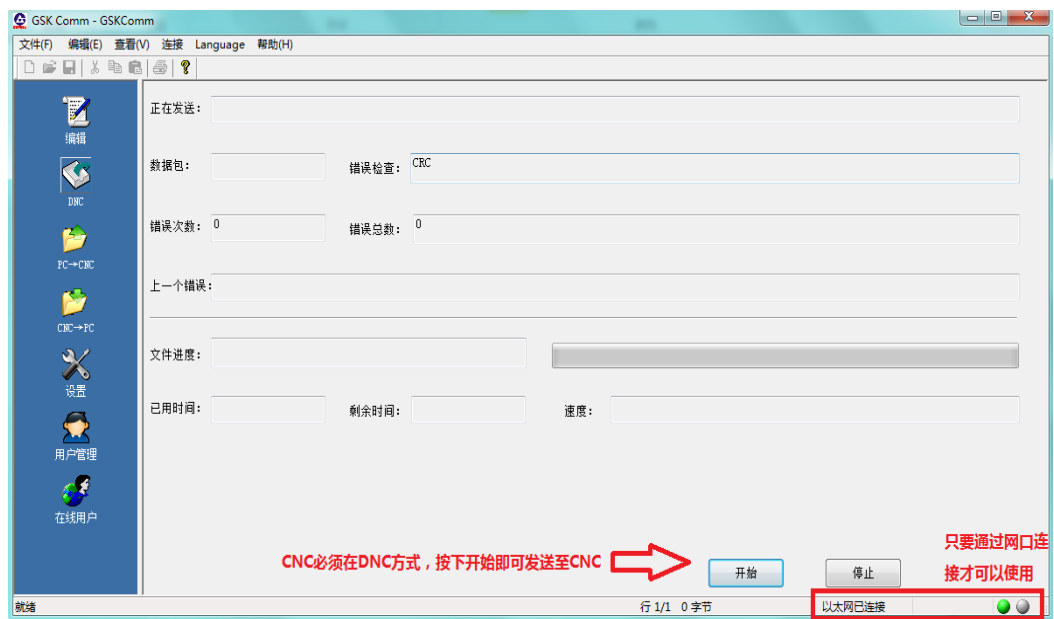
2、CNC需要在DNC方式下才可进行传输。



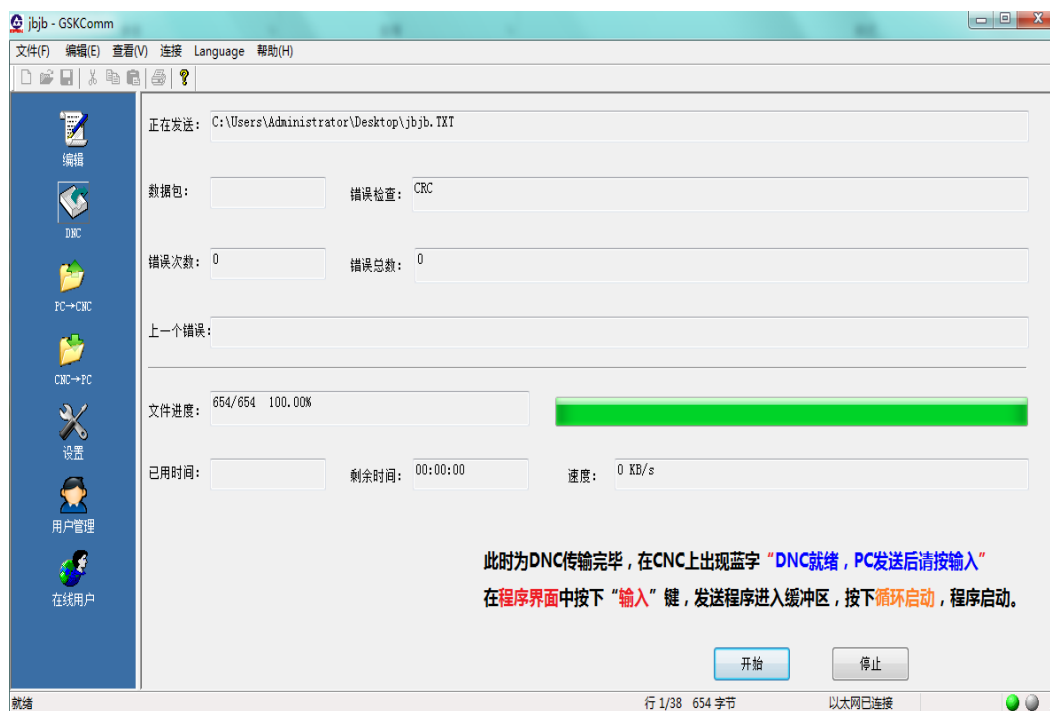
3、在GSKComm通信软件上点击主菜单 按键，进入文件编辑界面，打开所需程序。



4、在GSKComm通信软件上点击主菜单 按键，进入DNC发送界面。CNC系统必须在DNC方式下，按下“开始”即可发送。



5、发送完毕后，CNC上出现蓝字“DNC就绪，PC发送后请按输入”



11.3.3 网络传输数据（使用网络传输界面）

- 1、打开 PC 端 GSKComm 通信软件。
- 2、GSK Comm 通信软件设置：
 - 1) 打开“用户管理”后，按“添加”进入“用户管理”设置界面，如图 11-3-3-1 所示。

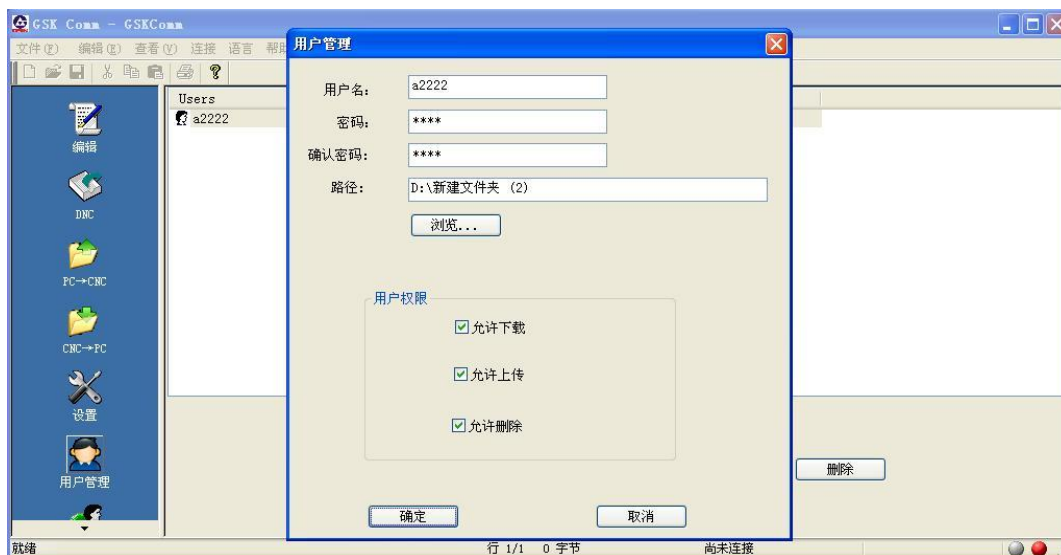


图 11-3-3-1

注：其中【用户名】和【密码】含有英文字母必须为大写。

- 2) 点击“连接”菜单，选择“开启服务器”，连接成功后通讯软件右下角变成绿色圆球指示，服务器已启用，如图 11-3-3-2 所示。

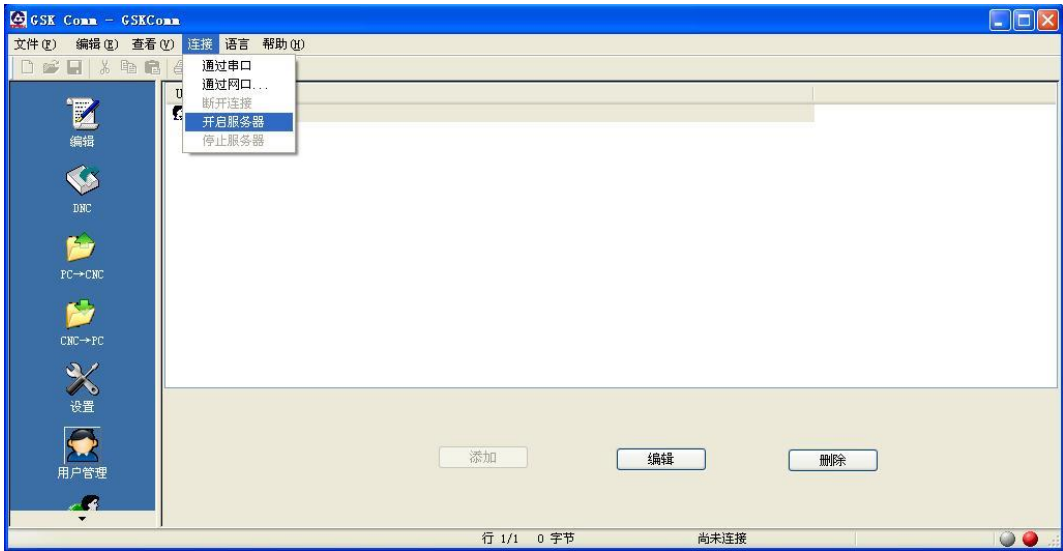


图 11-3-3-2

3、CNC 操作步骤:

按操作面板  键，进入设置显示界面，按  软键，进入网络传输页面，显示页面有用户名、密码、登录，移动光标左、右键输入用户名、密码，按“输入”键登录。如“退出”再次按“输入”键则退出（见图 11-3-3-3）。



图11-3-3-3

注：左边窗口CNC文件，右边窗口PC端文件。
4、再按下【网络传输】软键，通过此功能可以对 CNC、PC 文下载、上传、DNC 加工。



图11-3-3-4

A、PC—CNC 文件下载

- a) 按方向键 ，将光标切换到文件目录表。
- b) 按方向键  或  移动光标，选定 PC 盘的 CNC 程序文件。
- c) 按【下载】软键，系统出现提示“正在传输中.....”。
- d) 如果下载 CNC 程序文件名重复，系统会提示“是否替换原来的文件”按<输入>键，可直接覆盖原有的 CNC 程序文件。

如果需要对 CNC 程序文件重新命名，按<取消>键，键入新程序号（如 O10、O100），再按<输入>键，可下载 CNC 程序文件，如图 11-3-3-5 所示。



图11-3-3-5

B、CNC—PC 文件上传

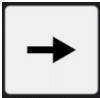
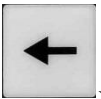
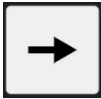
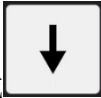
- a) 按方向键 ，将光标切换到文件目录表。
- b) 按方向键  或  移动光标，选定 PC 盘的 CNC 程序文件。
- c) 按【上传】软键，系统出现提示“正在传输中……”。
- d) 如果上传 CNC 程序文件名重复，系统会提示“是否替换原来的文件”按<输入>键，可直接覆盖原有的 CNC 程序文件。
- 如果需要对 CNC 程序文件重新命名，按<取消>键，键入新程序号（如 O10、O100），再按<输入>键，可下载 CNC 程序文件，如图 11-3-3-6 所示。



图11-3-3-6

- e) 如果删除 PC 端窗口列表的文件，按方向键 、，将光标切换到文件目录表。
- f) 按方向键  或  移动光标，选定 PC 端的 CNC 程序文件；按  键，系统会提示“确定删除文件？”按  键删除；如果退出按  键则退出。

注 1：如果 PC 端的文件夹列表有更新，PC 文件窗口不能实时更新 PC 端的文件夹的文件列表，要实时同步更新 PC 端的文件列表就按“刷新列表”。

注 2：网络传输由路由器连接多一台电脑，操作相互不受影响。

11.4 USB 通信

11.4.1 概述与注意事项

注意事项:

- 1、在<设置>界面，将 I/O 通道设置为 2。
- 2、CNC 程序的后缀名必须为.txt、.nc 或者.CNC，且存放于 U 盘根目录，否则系统无法读取。
- 3、USB 传输通信时禁止拔出 U 盘，以免导致产品故障或意想不到的后果。
- 4、U 盘通信操作完成后，待 U 盘的指示灯不闪烁（或等待一小会儿）才拔出 U 盘，以保证数据传输完成。

11.4.2 USB 零件程序操作步骤

在<录入方式> 下，进入系统【数据】界面后，按方向键  或  将光标移动到“CNC 零件程序”上。按软键【数据输出】或【数据输入】，进入如下操作界面（如图 11-4-2-1 所示）。



图 11-4-2-1

- 1、从系统盘复制 CNC 程序文件到 U 盘:

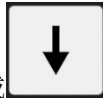
- a) 按方向键 ，将光标切换到文件目录表。
- b) 按方向键  或  移动光标，选定系统盘中所要复制的 CNC 程序文件。
- c) 按软键【复制】，系统出现提示“复制到 U 盘？”，如图 11-4-2-2 所示。



图 11-4-2-2

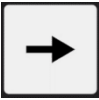
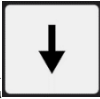
- d) 如果不需要对 CNC 程序文件重新命名，按<输入>键，可直接复制 CNC 程序文件。
如果需要对 CNC 程序文件重新命名，按<取消>键清除当前输入框内名称，键入新程序号（如 10、100，无需写“O”，下同），再按<输入>键，可复制 CNC 程序文件。
如果 U 盘存在同名的程序文件，系统会提示“文件存在，覆盖或重命名”，请键入新程序号，再按<输入>键，可复制 CNC 程序文件，或直接按<输入>键覆盖 U 盘内文件。
- 2、从 U 盘复制 CNC 程序文件到系统盘：
- a) 按【U 盘】软键切换到 U 盘文件目录表显示界面。
- b) 按方向键 ，将光标切换到文件目录表。
- c) 按方向键  或  移动光标，选定 U 盘中所要复制的 CNC 程序文件。
按软键【复制】，系统出现提示“复制到系统盘？”，如图 11-4-2-3 所示。



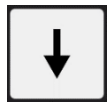
图 11-4-2-3

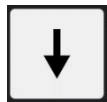
- d) 如果不需要对 CNC 程序文件重新命名, 按<输入>键, 可直接复制 CNC 程序文件。 如果需要对 CNC 程序文件重新命名, 按<取消>键, 键入新程序号, 再按<输入>键, 可复制 CNC 程序文件。

如果系统盘存在同名的程序文件, 系统会提示“复制到系统盘? 请重命名”, 请键入新程序号, 再按<输入>键, 可复制 CNC 程序文件。

注: LADCHI*.TXT 文件在传入系统后无效, 需要断电才有效。

3、从系统盘/U 盘删除文件:



- a) 按方向键  或  移动光标, 选定系统盘/U 盘中所要删除的 CNC 程序文件。
- b) 按【删除】软键, 界面下方提示: “确认删除当前文件?”, 按<取消>键, 取消文件删除; 按 <输入>键, 文件删除。

11.4.3 退出 U 盘操作界面

在 U 盘的指示灯不闪烁时拔出 U 盘。

按【返回】软键, 退回【系统(数据处理)】界面。

第十二章 限时停机功能

限时停机功能必须在系统的机床厂家以上级别权限(初始密码：ADMIN 或 111111)下才能操作。

12.1 设置限时停机时间

12.1.1 系统设置限时停机步骤

1、按下操作面板上的【设置】键，再按下【田设置】软键进入。如下图所示操作。

设置		007999	1/00018550
参数开关 =	0	(0: 关 1: 开)	
程序开关 =	1	(0: 关 1: 开)	
键盘选择 =	0	(0: 208D-H 1: 208D-V)	
输入单位 =	0	(0: 公制 1: 英制)	
I/O通道 =	2	(1: RS232 2: USB 3: NET)	
自动序号 =	1	(0: 关 1: 开)	
序号增量 =	10	(0~1000)	
停止序号 =	07999	(程序号)	
停止序号 =	140	(顺序号)	
日 期 :	2022 年 07 月 13 日		
时 间 :	11 时 49 分 07 秒		
输 入	1.按下此软键	11: 49: 07	
		录入方式	
◀ 田 设 置 田 工件坐标 田 分中对刀 田 数 据 密 码 ▶			

设置		007999	1/00018550
参数开关 =	0	(0: 关 1: 开)	
程序开关 =	1	(0: 关 1: 开)	
键盘选择 =	0	(0: 208D-H 1: 208D-V)	
输入单位 =	0	(0: 公制 1: 英制)	
I/O通道 =	2	(1: RS232 2: USB 3: NET)	
自动序号 =	0	(0: 关 1: 开)	
序号增量 =	10	(0~1000)	
停止序号 =	00000	(程序号)	
停止序号 =	0	(顺序号)	
日 期 :	2022 年 07 月 14 日		
时 间 :	09 时 35 分 04 秒		
输 入	3.按此键进入	09: 35: 04	
		录入方式	
请求码 田 设置停机 田 停机时间 返回			

设置 007999 1/00018550

参数开关 = 0 (0: 关 1: 开)
 程序开关 = 1 (0: 关 1: 开)
 键盘选择 = 0 (0: 208D-H 1: 208D-V)
 输入单位 = 0 (0: 公制 1: 英制)
 I/O通道 =
 自动序号 =
 序号增量 = 10 (0~1000) 4.系统出现提示框, 输入机床厂家以上级别
 停止序号 = 00000 (程序号) 密码后按“输入”键确认, 系统输入栏下方
 停止序号 = 0 (顺序号) 出现蓝字“密码正确”即可进入下一步
 日期: 2022 年 07 月 14 日
 时间: 09 时 22 分 53 秒

输入 09: 23: 03

请求码 设置停机 停机时间 返回 录入方式

2、按下【设置停机】软键，输入停机密码(初始密码：111111)，如下图所示。

设置 007999 1/00018550

参数开关 = 0 (0: 关 1: 开)
 程序开关 = 1 (0: 关 1: 开)
 键盘选择 = 0 (0: 208D-H 1: 208D-V)
 输入单位 = 0 (0: 公制 1: 英制)
 I/O通道 = 2
 自动序号 = 0
 序号增量 = 10
 停止序号 = 00000
 停止序号 = 0
 日期: 2022 年 07 月 14 日
 时间: 09 时 24 分 58 秒

5.输入正确的停机密码 (初始密码: 111111)

取消 确认

输入 09: 24: 58

请求码 设置停机 停机时间 返回 录入方式

3、按下【新增期数】软键，然后输入停机日期，如下图所示。

设置 007999 1/00018550

期数	停机日期
1	2022 年 08 月 14 日

8. 停机期数最多可以设置12期

请输入停机日期:
 2022 年 09 月 14 日
 取消 确认

7.输入需停机的日期

6.按下此软键, 新增期数 当前日期: 2022-07-14

输入 09: 25: 34

新增期数 删除期数 修改密码 返回 录入方式

- 4、当停机密码为初始密码，系统会在输入栏上方提示“当前停机密码为初始密码，请及时修改!”。

当前停机密码为初始密码, 请及时修改!		当前日期: 2022-07-14	
输入		09:26:20	
		录入方式	
新增期数	删除期数	修改密码	返回

按下【修改密码】软键，输入新密码，确认，如下图所示。

设置		007999		1/00018550	
期数	停机日期				
1	2022年 08月 14日				
输入新密码: ***** 再次确认密码: ***** 取消 确认					
10.输入新密码，确认后为最后修改的停机密码					
当前日期: 2022-07-14					
输入		09:26:48		录入方式	
9.按下此软键，屏幕出现提示框					
新增期数	删除期数	修改密码	返回		

注：最后修改的停机密码请务必记住！忘记此停机密码时只能更换主板！

- 5、当停机期数、停机密码设置完成后，按下【返回】软键，系统返回设置页面，按下【+设置】软键，再按下【停机时间】即可查看第一期的停机日期，如下图所示。

设置		007999		1/00018550	
参数开关 =	0	(0: 关 1: 开)			
程序开关 =	1	(0: 关 1: 开)			
键盘选择 =	0	(0: 208D-H 1: 208D-V)			
输入单位 =	0	(0: 公制 1: 英制)			
I/O通道 =	2				
自动序号 =	0				
序号增量 =	10				
停止序号 =	00000				
停止序号 =	0				
日期:	2022 年 07 月 14 日	当前第一期的停机时间			
时间:	09 时 27 分 17 秒				
输入		09:27:17		录入方式	
请求码	设置停机	修改时间	停机时间	返回	

12.2 解除限时停机时间

12.2.1 系统解除限时停机时间

直接删除停机时间，进入设置停机界面，输入停机密码后删除限时停机期数，如下图操作。

12.2.2 PC 端软件解除限时停机时间

调试人员不在客户现场时可使用此 PC 软件解除限时停机

1、当停机时间已设置，系统可产生请求码，界面如下图所示：

2、在 PC 中运行“响应码生成器”软件，操作如下图：

- 3、将“响应码生成器”软件中生成的“系统响应码”输入到“响应码”处，然后确认。此时 CNC 系统会在输入栏下方提示“响应码有效”说明成功解除对应的停机时间；如果 CNC 系统会在输入栏下方提示“响应码无效”则说明该停机时间并未被解除，请确认停机操作密码、请求码、解除码的输入是否有误！
- 4、如需将限时停机的时间延时，可以在 CNC 系统修改限时停机时间，也可使用“响应码生成器”软件中的延长日期功能达到修改停机时间的目的，系统延时停机输入操作与响应码操作一致。

附 录

附录一 GSK208D 系列参数一览表

参数说明

按数据的型式参数可分成以下几类：

2 种数据类型和数据值有效范围

数据类型	有效数据范围	备 注
位型	0或1	系统提供的默认值，用户可根据需要修改设置
数型	根据参数范围来确定	系统提供默认范围和默认值， 用户可根据需要修改设置

- 1、 对于位型参数，每个数据由 8 位组成。每个位都有不同的意义。
- 2、 上表中，各数据类型的数据值范围为一般有效范围，具体的参数值范围实际上并不相同，请参
照各参数的详细说明。

[例]

(1) 位型参数的意义

数据号	BIT7	BIT6	BIT5	BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------

(2) 数型参数的意义

数据号	数据
----------------	---------------

- 注1：参数说明中的空白位和画面上显示的但参数表中没有记载的参数号，是为了将来扩展而备用的必须将其设定
为 0。
- 注2：参数中对于0、1没有具体指定意义的，1为肯定；0为否定。
- 注3：INI设置为0，用公制输入时，参数设置单位直线轴为mm、mm/min；旋转轴基本单位为 deg、deg/min。
INI设置为1，用英制输入时，参数设置单位直线轴为inch、inch/min；旋转轴基本单位为 deg、deg/min。

1 位参数

系统参数号

000	MODE	SVCD	SEQ	MSP	SVS	INI	INM	PBUS
----------------	-----------------	-----------------	----------------	----------------	----------------	----------------	----------------	-----------------

- PBUS

=1: 驱动单元传输方式为总线类型。

=0: 驱动单元传输方式为脉冲类型。
- INM

=1: 直线轴的最小移动单位为英制方式。

=0: 直线轴的最小移动单位为公制方式。
- INM

设置为0，用公制输出时：直线轴基本单位为mm、mm/min；旋转轴基本单位为 deg、deg/min。
- INM

设置为1，用英制输出时：直线轴基本单位为inch、inch/min；旋转轴基本单位为 deg、deg/min。

INI =1: 英制输入。
=0: 公制输入。

INI设置为0, 用公制输入时: 直线轴基本单位为mm、mm/min; 旋转轴基本单位为 deg、deg/min。

INI设置为1, 用英制输入时: 直线轴基本单位为inch、inch/min; 旋转轴基本单位为 deg、deg/min。

SVS =1: 当前系统适配伺服单元类型为GE伺服单元。
=0: 当前系统适配伺服单元类型为GR伺服单元。

MSP =1: 使用双主轴控制。
=0: 不使用双主轴控制。

SEQ =1: 自动插入顺序号。
=0: 不自动插入顺序号。

SVCD =1: 使用总线伺服卡。
=0: 不使用总线伺服卡。

MODE =1:高速高精模式, 不能对#15.0及#17.0进行修改, 仅支持四轴三联动。
=0:普通模式, 当由高速高精模式设置成普通模式时, #15.0默认设置为1。

标准设置: 1 0 0 0 0 0 0 1

系统参数号

0	0	1	SP2PT	SP2T	SPPT	SPEP	SPOM	SPT	SP2OM	RASA
---	---	---	-------	------	------	------	------	-----	-------	------

RASA =1: 使用绝对式光栅尺。
=0: 不使用绝对式光栅尺。

SP2OM =1: 第2主轴速度输出选择为脉冲串频率。
=0: 第2主轴速度输出选择为模拟电压。

SPT =1: I/O点控制。
=0: 变频或其他。

SPOM =1: 第1主轴速度输出选择为脉冲串频率。
=0: 第1主轴速度输出选择为模拟电压。

SPEP =1: 使用总线主轴时主轴编码器反馈接口为XS32编码器接口。
=0: 使用总线主轴时主轴编码器反馈接口为与输出同一接口。

SPPT =1: 主轴脉冲输出方式为AB相输出。
=0: 主轴脉冲输出方式为脉冲+方向。

SP2T =1: 第2主轴刚性攻丝从进给轴输出。
=0: 第2主轴刚性攻丝不从进给轴输出。

SP2PT =1: 第2主轴脉冲输出方式选择为AB相。
=0: 第2主轴脉冲输出方式选择为脉冲+方向。

标准设置: 0 0 0 0 0 0 0 0

系统参数号

0	0	2				DEC5	DEC4	DEC3	DEC2	DEC1
---	---	---	--	--	--	------	------	------	------	------

DEC1 =1: 第1轴参考点返回时减速信号为1时减速。
=0: 第1轴参考点返回时减速信号为0时减速。

DEC2 =1: 第2轴参考点返回时减速信号为1时减速。

- =0: 第2轴参考点返回时减速信号为0时减速。
- DEC3** =1: 第3轴参考点返回时减速信号为1时减速。
- =0: 第3轴参考点返回时减速信号为0时减速。
- DEC4** =1: 第4轴参考点返回时减速信号为1时减速。
- =0: 第4轴参考点返回时减速信号为0时减速。
- DEC5** =1: 第5轴参考点返回时减速信号为1时减速
- =0: 第5轴参考点返回时减速信号为0时减速

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	0	3				DIR5	DIR4	DIR3	DIR2	DIR1
---	---	---	--	--	--	------	------	------	------	------

- DIR1** =1: 第1轴进给方向取反。
- =0: 第1轴进给方向不取反。
- DIR2** =1: 第2轴进给方向取反。
- =0: 第2轴进给方向不取反。
- DIR3** =1: 第3轴进给方向取反。
- =0: 第3轴进给方向不取反。
- DIR4** =1: 第4轴进给方向取反。
- =0: 第4轴进给方向不取反。
- DIR5** =1: 第5轴进给方向取反。
- =0: 第5轴进给方向不取反。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	0	4	SK0	GSK	SPE			TMSN		TMES
---	---	---	-----	-----	-----	--	--	------	--	------

- TMES** =1: 对刀仪已安装
- =0: 对刀仪未安装。
- TMSN** =1: 对刀界面显示操作步骤说明。
- =0: 对刀界面不显示操作步骤说明。
- SPE** =1: 在跳过功能(G31)中跳过信号SKIP无效。
- =0: 在跳过功能(G31)中跳过信号SKIP有效。。
- GSK** =1: SKIPP信号作为跳过信号。
- =0: SKIPP信号不作为跳过信号。
- SK0** =1: 跳转信号SKIP为0时作为信号输入。
- =0: 跳转信号SKIP为1时作为信号输入。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	0	5	DOUS	SPAP					ISC	
---	---	---	------	------	--	--	--	--	-----	--

- ISC** =1: 最小移动单位0.0001mm°0.00001inch。
- =0: 最小移动单位0.001mm°0.0001inch。
- SPAP** =1: 主轴接口XS23作为第5轴脉冲输出接口, 且刚性攻丝无效。
- =0: 主轴接口XS23不作为第5轴脉冲输出接口。

DOUS =1: 双驱工具使用光栅位置。
=0: 双驱工具不使用光栅位置。

标准设置: 0000 0010

系统参数号

0	0	6	MAOB	ZPLS	SIOD	SJZ	AZR	JAX	ZMOD	ZRN
---	---	---	------	------	------	-----	-----	-----	------	-----

ZRN =1: 参考点未建立, 自动运行中指定G28以外代码时, 系统报警。
=0: 参考点未建立, 自动运行中指定G28以外代码时, 系统不报警。

ZMOD =1: 回零模式选择: 档块前。
=0: 回零模式选择: 档块后。

JAX =1: 手动返回参考点同时控制轴: 单轴。
=0: 手动返回参考点同时控制轴: 多轴。

AZR =1: 参考点没有建立时的G28指令: 报警。
=0: 参考点没有建立时的G28指令: 使用挡块。

SJZ =1: 参考点记忆。
=0: 参考点不记忆。

SIOD =1: 机械回零减速信号经PLC逻辑运算。
=0: 机械回零减速信号直接读取。

ZPLS =1: 回零方式选择: 有一转信号。
=0: 回零方式选择: 无一转信号。

MAOB =1: 无一转信号时回零方式选择: B方式。
=0: 无一转信号时回零方式选择: A方式。

标准设置: 1110 0001

系统参数号

0	0	7				ZMI5	ZMI4	ZMI3	ZMI2	ZMI1
---	---	---	--	--	--	------	------	------	------	------

ZMI1 =1: 设定1轴返回参考点方向: 负方向。
=0: 设定1轴返回参考点方向: 正方向。

ZMI2 =1: 设定2轴返回参考点方向: 负方向。
=0: 设定2轴返回参考点方向: 正方向。

ZMI3 =1: 设定3轴返回参考点方向: 负方向。
=0: 设定3轴返回参考点方向: 正方向。

ZMI4 =1: 设定4轴返回参考点方向: 负方向。
=0: 设定4轴返回参考点方向: 正方向。

ZMI5 =1: 设定5轴返回参考点方向: 负方向。
=0: 设定5轴返回参考点方向: 正方向。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0 0 8

			ROT5	ROT4	ROT3	ROT2	ROT1
--	--	--	------	------	------	------	------

- ROT1** =1: 第1轴设置为旋转轴。
=0: 第1轴设置为直线轴。
- ROT2** =1: 第2轴设置为旋转轴。
=0: 第2轴设置为直线轴。
- ROT3** =1: 第3轴设置为旋转轴。
=0: 第3轴设置为直线轴。
- ROT4** =1: 第4轴设置为旋转轴。
=0: 第4轴设置为直线轴。
- ROT5** =1: 第5轴设置为旋转轴。
=0: 第5轴设置为直线轴。

标准设置: 0 0 0 1 1 0 0 0

系统参数号

0 0 9

DTO	RAB		ROS5	ROS4	ROS3	ROS2	ROS1
-----	-----	--	------	------	------	------	------

- ROS1** =1: 第1轴旋转轴类型选择为坐标等B型, 坐标为直线轴类型。
=0: 第1轴旋转轴类型选择为坐标等A型, 坐标为0-360度。
- ROS2** =1: 第2轴旋转轴类型选择为坐标等B型, 坐标为直线轴类型。
=0: 第2轴旋转轴类型选择为坐标等A型, 坐标为0-360度。
- ROS3** =1: 第3轴旋转轴类型选择为坐标等B型, 坐标为直线轴类型。
=0: 第3轴旋转轴类型选择为坐标等A型, 坐标为0-360度。
- ROS4** =1: 第4轴旋转轴类型选择为坐标等B型, 坐标为直线轴类型。
=0: 第4轴旋转轴类型选择为坐标等A型, 坐标为0-360度。
- ROS5** =1: 第5轴旋转轴类型选择为坐标等B型, 坐标为直线轴类型。
=0: 第5轴旋转轴类型选择为坐标等A型, 坐标为0-360度。
- RAB** =1: 各轴作旋转轴时就近旋转
=0: 各轴作旋转轴时不就近旋转
- DTO** =1: 圆柱插补中旋转轴的输入类型为展开平面距离
=0: 圆柱插补中旋转轴的输入类型为角度

标准设置: 0 1 0 0 0 0 0 0

系统参数号

0 1 0

RCUR	MSL	WCZS		RLC	ZCL	SCBM	
------	-----	------	--	-----	-----	------	--

- SCBM** =1: 移动前进行行程检测。
=0: 移动前不进行行程检测。
- ZCL** =1: 进行参考点返回的相对坐标清除。
=0: 进行参考点返回的相对坐标不清除。
- RLC** =1: 复位后相对坐标系取消。
=0: 复位后相对坐标系不取消。
- WCZS** =1: 工件坐标系零点为机床坐标与输入值相加。
=0: 工件坐标系零点为机床坐标与输入值相减。

- MSL** =1: 循环启动多段MDI时, 起始行为光标所在行。
 =0: 循环启动多段MDI时, 起始行为程序首行。
- RCUR** =1: 非编辑方式复位光标返回程序起始位置。
 =0: 非编辑方式复位光标不返回程序起始位置。

标准设置: 0000 0010

系统参数号

0	1	1	BFA	LZR				LMTY	LIMS	OUT2
---	---	---	-----	-----	--	--	--	------	------	------

- OUT2** =1: 第二行程限位外面区域禁止进入。
 =0: 第二行程限位里面区域禁止进入。
- LIMS** =1: 存储式行程检测1通过信号选择组有效。
 =0: 存储式行程检测1通过信号选择组无效。
- LMTY** =1: 存储式行程检测1通过信号选择组信号方式为各轴独立。
 =0: 存储式行程检测1通过信号选择组信号方式为全轴。
- LZR** =1: 接通电源后到手动返回参考点前,进行行程检测。
 =0: 接通电源后到手动返回参考点前,不进行行程检测。
- BFA** =1: 发出超程代码时, 在超程后报警。
 =0: 发出超程代码时, 在超程前报警。(系统报警范围为设置的禁入区域各边界前5mm)

标准设置: 0000 0001

系统参数号

0	1	2	RDR	FDR	TDR	RFO			LRP	RPD
---	---	---	-----	-----	-----	-----	--	--	-----	-----

- RPD** =1: 从接通电源到返回参考点前,手动快速有效。
 =0: 从接通电源到返回参考点前,手动快速无效。
- LRP** =1: 定位(G00)插补类型为直线。
 =0: 定位(G00)插补类型为非直线。
- RFO** =1: 快速进给, 快速进给倍率为Fo时停止。
 =0: 快速进给, 快速进给倍率为Fo时不停止。
- TDR** =1: 攻丝期间, 空运行有效。
 =0: 攻丝期间, 空运行无效。
- FDR** =1: 切削进给时空运行有效。
 =0: 切削进给时空运行无效。
- RDR** =1: 快速定位时空运行有效。
 =0: 快速定位时空运行无效。

标准设置: 1110 0010

系统参数号

0	1	3					HPC2		HPC	NPC
---	---	---	--	--	--	--	------	--	-----	-----

- NPC** =1: 没有安装位置编码器时, 转进给有效。
 =0: 没有安装位置编码器时, 转进给无效。
- HPC** =1: 主轴有安装位置编码器。

- =0: 主轴没有安装位置编码器。
HPC2 =1: 第2主轴有安装位置编码器。
 =0: 第2主轴没有安装位置编码器。

标准设置: 0000 0010

系统参数号

0	1	4	ROVT						DLF	
---	---	---	------	--	--	--	--	--	-----	--

- DLF** =1: 参考点建立且记忆后手动回零以手动快速速率定位到参考点。
 =0: 参考点建立且记忆后手动回零以快速定位速率定位到参考点。
ROVT =1: 快速倍率采用6档。
 =0: 快速倍率采用4档。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	1	5	PCKM	RPCK	PIIS		PPCK	ASL	PLAC	STL
---	---	---	------	------	------	--	------	-----	------	-----

- STL** =1: 选择预读加工方式。
 =0: 选择非预读加工方式。
PLAC =1: 预测控制插补后加减速方式: 指数型。
 =0: 预测控制插补后加减速方式: 直线型。
ASL =1: 预测控制自动拐角减速功能: 速度差控制。
 =0: 预测控制自动拐角减速功能: 角度控制。
PPCK =1: 预测控制进行到位检测。
 =0: 预测控制不进行到位检测。
PIIS =1: 预测控制前加减速程序段重叠插补有效。
 =0: 预测控制前加减速程序段重叠插补无效。
RPCK =1: 快速定位到位检有效。
 =0: 快速定位到位检无效。
PCKM =1: 快速定位完成使用电机到位标志。
 =0: 快速定位完成不使用电机到位标志。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	1	6	ALS		JOG					PRT
---	---	---	-----	--	-----	--	--	--	--	-----

- PRT** =1: 快速运行加减速类型: 恒加速度。
 =0: 快速运行加减速类型: 恒时间常数。
JOG =1: 各轴分别手动连续进给速度有效。
 =0: 各轴分别手动连续进给速度无效。
ALS =1: 自动拐角倍率有效。
 =0: 自动拐角倍率无效。

标准设置: 0100 0001

系统参数号

0	1	7	CPCT	CALT	WLOE			CLLE	CBLS	CBOL
---	---	---	------	------	------	--	--	------	------	------

- CBOL** =1: 切削进给方式: 后加减速。
 =0: 切削进给方式: 前加减速。
- CBLS** =1: 切削进给前加减速: S型。
 =0: 切削进给前加减速: 直线型。
- CLLE** =1: 切削进给后加减速: 指数型。
 =0: 切削进给后加减速: 直线型。
- WLOE** =1: 手脉运行选择: 指数型。
 =0: 手脉运行选择: 直线型。
- CALT** =1: 切削进给加速度钳制。
 =0: 切削进给加速度不钳制。
- CPCT** =1: 切削进给控制到位精度。
 =0: 切削进给不控制到位精度。

标准设置: 1 0 1 0 0 0 0 1

系统参数号

0	1	8	RVCS	RBK						
---	---	---	------	-----	--	--	--	--	--	--

- RBK** =1: 进行切削/快速移动分别反向间隙补偿。
 =0: 不进行切削/快速移动分别反向间隙补偿。
- RVCS** =1: 反向间隙补偿方式: 升降速。
 =0: 反向间隙补偿方式: 固定频率。

标准设置: 0 0 0 0 0 0 0 0

系统参数号

0	1	9		ALS2	ALMS	ALM5	ALM4	ALM3	ALM2	ALM1
---	---	---	--	------	------	------	------	------	------	------

- ALM1** =1: 第1轴驱动单元报警信号为1时报警。
 =0: 第1轴驱动单元报警信号为0时报警。
- ALM2** =1: 第2轴驱动单元报警信号为1时报警。
 =0: 第2轴驱动单元报警信号为0时报警。
- ALM3** =1: 第3轴驱动单元报警信号为1时报警。
 =0: 第3轴驱动单元报警信号为0时报警。
- ALM4** =1: 第4轴驱动单元报警信号为1时报警。
 =0: 第4轴驱动单元报警信号为0时报警。
- ALM5** =1: 第5轴驱动单元报警信号为1时报警。
 =0: 第5轴驱动单元报警信号为0时报警。
- ALMS** =1: 第1主轴驱动单元报警信号为1时报警。
 =0: 第1主轴驱动单元报警信号为0时报警。
- ALS2** =1: 第2主轴驱动单元报警信号为1时报警。
 =0: 第2主轴驱动单元报警信号为0时报警。

标准设置: 0 0 1 0 0 0 0 0

系统参数号

0	2	0						DIT	ITX	ITL
---	---	---	--	--	--	--	--	-----	-----	-----

- ITL** =1: 所有轴互锁信号有效。
=0: 所有轴互锁信号无效。
- ITX** =1: 各轴互锁信号有效。
=0: 各轴互锁信号无效。
- DIT** =1: 各轴方向互锁信号有效。
=0: 各轴方向互锁信号无效。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	2	1				APC5	APC4	APC3	APC2	APC1
---	---	---	--	--	--	------	------	------	------	------

- APC1** =1: 第1轴伺服编码器类型选择(0:增量式 1:绝对式)。
=0: 第1轴伺服编码器类型选择(0:增量式 1:绝对式)。
- APC2** =1: 第2轴伺服编码器类型选择(0:增量式 1:绝对式)。
=0: 第2轴伺服编码器类型选择(0:增量式 1:绝对式)。
- APC3** =1: 第3轴伺服编码器类型选择(0:增量式 1:绝对式)。
=0: 第3轴伺服编码器类型选择(0:增量式 1:绝对式)。
- APC4** =1: 第4轴伺服编码器类型选择(0:增量式 1:绝对式)。
=0: 第4轴伺服编码器类型选择(0:增量式 1:绝对式)。
- APC5** =1: 第5轴伺服编码器类型选择(0:增量式 1:绝对式)。
=0: 第5轴伺服编码器类型选择(0:增量式 1:绝对式)。

标准设置: 0001 1111

系统参数号

0	2	2	PRC	DAL	WOL				LIDS	
---	---	---	-----	-----	-----	--	--	--	------	--

- LIDS** =1: 相对/绝对坐标界面显示电机负载。
=0: 相对/绝对坐标界面不显示电机负载。
- WOL** =1: 刀偏的直接测量输入有效。
=0: 刀偏的直接测量输入无效。
- DAL** =1: 绝对位置显示考虑刀具长度补偿。
=0: 绝对位置显示不考虑刀具长度补偿。
- PRC** =1: 在刀偏补偿量, 工件坐标系偏移的直接输入使用PRC信号。
=0: 在刀偏补偿量, 工件坐标系偏移的直接输入不使用PRC信号。

标准设置: 0000 000

系统参数号

0	2	3		POSM						
---	---	---	--	------	--	--	--	--	--	--

- POSM** =1: 程监画面显示模态。
=0: 程监画面不显示模态。

标准设置: 0100 0000

系统参数号

0	2	4		NPA	DEFC					
---	---	---	--	-----	------	--	--	--	--	--

- DEFC** =1: 自定义界面显示绝对坐标值。
=0: 自定义界面不显示绝对坐标值。
- NPA** =1: 发生报警时切换到报警画面。

=0: 发生报警时不予切换到报警画面。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	2	5	ALM	DGN	GRA	SET		SYS	PRG	POS
---	---	---	-----	-----	-----	-----	--	-----	-----	-----

- POS** =1: 位置界面下, 再次按下"位置"键, 切换画面。
 =0: 位置界面下, 再次按下"位置"键, 不切换画面。
- PRG** =1: 程序界面下, 再次按下"程序"键, 切换画面。
 =0: 程序界面下, 再次按下"程序"键, 不切换画面。
- SYS** =1: 系统界面下, 再次按下"系统"键, 切换画面。
 =0: 系统界面下, 再次按下"系统"键, 不切换画面。
- SET** =1: 设定界面下, 再次按下"设置"键, 切换画面。
 =0: 设定界面下, 再次按下"设置"键, 不切换画面。
- GRA** =1: 图形界面下, 再次按下"图形"键, 切换画面。
 =0: 图形界面下, 再次按下"图形"键, 不切换画面。
- DGN** =1: 诊断界面下, 再次按下"诊断"键, 切换画面。
 =0: 诊断界面下, 再次按下"诊断"键, 不切换画面。
- ALM** =1: 报警界面下, 再次按下"报警"键, 切换画面。
 =0: 报警界面下, 再次按下"报警"键, 不切换画面。

标准设置: 1111 0111

系统参数号

0	2	6	HELP	PLC	PARD		SMDT	SMDI	SPET	PETP
---	---	---	------	-----	------	--	------	------	------	------

- PETP** =1: 按“编辑”键自动跳至程序画面。
 =0: 按“编辑”键不自动跳至程序画面。
- SPET** =1: 编辑方式下, 按<程序>键自动跳转到程序界面。
 =0: 编辑方式下, 按<程序>键不跳转到程序界面。
- SMDI** =1: 在MDI方式下,按<程序>自动跳至录入界面。
 =0: 在MDI方式下,按<程序>不自动跳至录入界面。
- SMDT** =1: 在MDI方式下,按<程序>自动跳至现/模界面选择。
 =0: 在MDI方式下,按<程序>自动跳至MDI界面选择。
- PARD** =1: 参数界面上电初始界面为位参。
 =0: 参数界面上电初始界面为常用参数。
- PLC** =1: PLC界面下, 再次按下"程控"键, 切换画面。
 =0: PLC界面下, 再次按下"程控"键, 不切换画面。
- HELP** =1: 帮助界面下, 再次按下"帮助"键, 切换画面。
 =0: 帮助界面下, 再次按下"帮助"键, 不切换画面。

标准设置: 1100 0101

系统参数号

0	2	7				NE9				NE8
---	---	---	--	--	--	-----	--	--	--	-----

- NE8** =1: 禁止程序号80000 - 89999子程序的编辑。

- =0: 不禁止程序号80000 - 89999子程序的编辑。
- NE9** =1: 禁止程序号90000 - 99999子程序的编辑。
- =0: 可用程序号90000 - 99999子程序的编辑。

标准设置: 0 0 0 1 0 0 0 1

系统参数号

0	2	8	MCL			MKP	PRGP			
---	---	---	-----	--	--	-----	------	--	--	--

- PRGP** =1: 程序运行光标在最后一行翻页。
- =0: 程序运行光标提前一行翻页。
- MKP** =1: MDI方式执行M02, M30或%时清除已编制程序。
- =0: MDI方式执行M02, M30或%时不清除已编制程序。
- MCL** =1: MDI方式下复位键时删除编制的程序。
- =0: MDI方式下复位键时不删除编制的程序。

标准设置: 0 0 0 1 0 0 0 0

系统参数号

0	2	9				IWZ	WZO	MCV	GOF	WOF
---	---	---	--	--	--	-----	-----	-----	-----	-----

- WOF** =1: 禁止通过MDI键盘输入刀具磨损偏置量。
- =0: 可以通过MDI键盘输入刀具磨损偏置量。
- GOF** =1: 禁止通过MDI键盘输入刀具几何偏置量。
- =0: 可以通过MDI键盘输入刀具几何偏置量。
- MCV** =1: 禁止通过MDI键盘输入宏程序变量。
- =0: 可以通过MDI键盘输入宏程序变量。
- WZO** =1: 禁止通过MDI键盘输入工件原点偏置量。
- =0: 可以通过MDI键盘输入工件原点偏置量。
- IWZ** =1: 禁止暂停中通过MDI键盘输入工件原点偏置量。
- =0: 可以暂停中通过MDI键盘输入工件原点偏置量。

标准设置: 0 0 0 0 0 0 0 0

系统参数号

0	3	0		SFA						
---	---	---	--	-----	--	--	--	--	--	--

- SFA** =1: 没有齿轮切换也输出SF信号。
- =0: 仅限于齿轮切换时输出SF信号。

标准设置: 0 0 0 0 0 0 0 0

系统参数号

0	3	1			G13	G91		G19	G18	G01
---	---	---	--	--	-----	-----	--	-----	-----	-----

- G01** =1: 接通电源或清除状态时为G01方式。
- =0: 接通电源或清除状态时为G00方式。
- G18** =1: 接通电源或清除状态时平面选择为G18。
- =0: 接通电源或清除状态时平面选择不为G17。
- G19** =1: 为G19方式, 当G19=1时, 请将G18设为0。

=0: 取决于参数No: 31#1。

G19	G18	G17、G18、G19方式
0	0	G17方式（X-Y平面）
0	1	G18方式（Z-X平面）
1	0	G19方式（Y-Z平面）

G91 =1: 接通电源或清除状态时设定为G91方式。

=0: 接通电源或清除状态时设定为G90方式。

G13 =1: 接通电源或清除状态时设定为G13方式。

=0: 接通电源或清除状态时设定为G12方式。

标准设置: 0010 0000

系统参数号

0	3	2		AD2					
---	---	---	--	-----	--	--	--	--	--

AD2 =1: 同一段中, 指令两个以上相同地址, 系统报警。

=0: 同一段中, 指令两个以上相同地址, 系统不报警。

标准设置: 0100 0000

系统参数号

0	3	3	M3B	MHI	M99	M30		M02	PRGC	TF
---	---	---	-----	-----	-----	-----	--	-----	------	----

TF =1: 执行相同的T代码输出TF信号。

=0: 执行相同的T代码不输出TF信号。

PRGC =0: 程序代码显示统一颜色。

=1: 程序代码显示区分颜色。

M02 =1: 执行到M02时返回到程序段开头。

=0: 执行到M02时不返回到程序段开头。

M30 =1: 执行到M30时返回到程序段开头。

=0: 执行到M30时不返回到程序段开头。

M99 =1: 执行M98M99I不输出MF及代码信号。

=0: 执行M98M99I输出MF及代码信号。

MHI =1: M/S/T的选通脉冲信号和结束信号之间的交换为高速方式。

=0: M/S/T的选通脉冲信号和结束信号之间的交换为通常方式。

M3B =1: 一段程序中可以指令最多三个M代码。

=0: 一段程序中可以指令一个M代码。

标准设置: 1011 0000

系统参数号

0	3	4	CFH							DWL
---	---	---	-----	--	--	--	--	--	--	-----

DWL =1: 每转进给方式下, G04为每转暂停。

=0: 每转进给方式下, G04不为每转暂停。

CFH =1: 复位或急停时, 清除F,H,D代码。

=0: 复位或急停时, 保留F,H,D代码。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	3	5	C07		C05	C04	C03	C02	C01	
---	---	---	-----	--	-----	-----	-----	-----	-----	--

C01 =1: 复位或急停时清除01组G代码。

=0: 复位或急停时保留01组G代码。

C02 =1: 复位或急停时清除02组G代码。

=0: 复位或急停时保留02组G代码。

C03 =1: 复位或急停时清除03组G代码。

=0: 复位或急停时保留03组G代码。

C04 =1: 复位或急停时清除04组G代码。

=0: 复位或急停时保留04组G代码。

C05 =1: 复位或急停时清除05组G代码。

=0: 复位或急停时保留05组G代码。

C07 =1: 复位或急停时清除07组G代码。

=0: 复位或急停时保留07组G代码。

标准设置: 1000 0000

系统参数号

0	3	6	C15	C14	C13	C12	C11	C10	C09	C08
---	---	---	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----

C08 =1: 复位或急停时清除08组G代码。

=0: 复位或急停时保留08组G代码。

C09 =1: 复位或急停时清除09组G代码。

=0: 复位或急停时保留09组G代码。

C10 =1: 复位或急停时清除10组G代码。

=0: 复位或急停时保留10组G代码。

C11 =1: 复位或急停时清除11组G代码。

=0: 复位或急停时保留11组G代码。

C12 =1: 复位或急停时清除12组G代码。

=0: 复位或急停时保留12组G代码。

C13 =1: 复位或急停时清除13组G代码。

=0: 复位或急停时保留13组G代码。

C14 =1: 复位或急停时清除14组G代码。

=0: 复位或急停时保留14组G代码。

C15 =1: 复位或急停时清除15组G代码。

=0: 复位或急停时保留15组G代码。

标准设置: 0000 0001

系统参数号

0	3	7	SCS	CSS	CSZR		SOC	RSC	BDP	SCRW
---	---	---	-----	-----	------	--	-----	-----	-----	------

SCRW =1: 进行螺距补偿。

=0: 不进行螺距补偿。

- BDP** =1: 使用双向螺距误差补偿。
=0: 不使用双向螺距误差补偿。
- RSC** =1: G0快速定位时计算G96主轴转速的基准坐标为当前点。
=0: G0快速定位时计算G96主轴转速的基准坐标为终点。
- SOC** =1: G96主轴转速钳制在主轴倍率之后。
=0: G96主轴转速钳制在主轴倍率之前。
- CSZR** =1: 切换为CS轮廓控制轴时参考点手动返回。
=0: 切换为CS轮廓控制轴时参考点自动建立。
- CSS** =1: 在各主轴中进行CS轮廓控制。
=0: 在各主轴中不进行CS轮廓控制。
- SCS** =1: 使用CS轮廓控制功能。
=0: 不使用CS轮廓控制功能。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	3	8	SCRA	SGB	GTT	FLRE	FLR	EOV	MPP	SAR
---	---	---	------	-----	-----	------	-----	-----	-----	-----

- SAR** =1: 检查主轴转速到达信号。
=0: 不予检查主轴转速到达信号。
- MPP** =1: 多主轴控制中, 通过程序指令P代码来进行主轴选择。
=0: 多主轴控制中, 不通过程序指令P代码来进行主轴选择。
- EOV** =1: 使用各主轴倍率信号。
=0: 不使用各主轴倍率信号。
- FLR** =1: 主轴速度波动检测中设定的允许率(q)和变动率(r)的单位为0.1%。
=0: 主轴速度波动检测中设定的允许率(q)和变动率(r)的单位为1%。
- FLRE** =1: 主轴速度波动检测有效。
=0: 主轴速度波动检测无效。
- GTT** =1: 主轴齿轮选择方式T类型。
=0: 主轴齿轮选择方式M类型。
- SGB** =1: M型齿轮切换方式为B方式, 各齿轮切换点转速
=0: M型齿轮切换方式为A方式, 各齿轮最大转速
- SCRA** =1: 螺距误差补偿方式为绝对值补偿
=0: 螺距误差补偿方式为增量值补偿

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	3	9								TLC
---	---	---	--	--	--	--	--	--	--	-----

- TLC** =1: 选择刀具长度补偿的类型:方式B。
=0: 选择刀具长度补偿的类型:方式A。

标准设置: 0000 0001

系统参数号

0	4	0	ODI					CCN		SUP
---	---	---	-----	--	--	--	--	-----	--	-----

- SUP** =1: 刀具半径补偿中起刀形式: B型。

- =0: 刀具半径补偿中起刀形式: A型。
- CCN** =1: G28, G30指令移动到中间点, 取消半径补偿。
=0: G28, G30指令移动到中间点, 保留半径补偿。
- ODI** =1: 刀具半径补偿量以直径值设定。
=0: 刀具半径补偿量以半径值设定。

标准设置: 1 0 0 0 0 1 0 0

系统参数号

0	4	1		CNI	G39		PUIT			SCRT
---	---	---	--	-----	-----	--	------	--	--	------

- SCRT** =1: 螺距误差补偿处理方式选择方式A。
=0: 螺距误差补偿处理方式选择普通方式。
- PUIT** =1: 数参的输入和显示由位参NO.0#2 INI决定。
=0: 数参的输入和显示为公制。
- G39** =1: 半径补偿中, 拐角圆弧功能有效。
=0: 半径补偿中, 拐角圆弧功能无效。
- CNI** =1: 半径补偿进行干涉检查。
=0: 半径补偿不进行干涉检查。

标准设置: 0 1 1 0 0 0 0 0

系统参数号

0	4	2			RD2	RD1				
---	---	---	--	--	-----	-----	--	--	--	--

- RD1** =1: 设定G76, G87退刀方向: 负向。
=0: 设定G76, G87退刀方向: 正向。
- RD2** =1: 设定G76, G87退刀轴: 第2轴。
=0: 设定G76, G87退刀轴: 第1轴。

标准设置: 0 0 0 0 0 0 0 0

系统参数号

0	4	3				DRAX			QZA	FBOF
---	---	---	--	--	--	------	--	--	-----	------

- FBOF** =1: 镗孔循环中的底孔偏移量由I, J指令。
=0: 镗孔循环中的底孔偏移量由Q指令。
- QZA** =1: 深孔钻削中(G73,G83), 没指令切入量将报警。
=0: 深孔钻削中(G73,G83), 没指令切入量不予报警。
- DRAX** =1: 钻孔固定循环的钻孔轴是由程序指令的轴。
=0: 钻孔固定循环的钻孔轴始终为Z轴。

标准设置: 0 0 0 0 0 0 0 1 0

系统参数号

0	4	4			PCP	DOV			TAPD	
---	---	---	--	--	-----	-----	--	--	------	--

- TAPD** =1: 柔性攻丝A模式主轴加减速采用恒加速度。
=0: 柔性攻丝A模式主轴加减速采用恒时间常数。
- DOV** =1: 刚性攻丝退刀时, 倍率有效。
=0: 刚性攻丝退刀时, 倍率无效。
- PCP** =1: 攻丝为高速深孔攻丝循环。

=0: 攻丝为标准深孔攻丝循环。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	4	5				OVS		TDR	TAPN	NIZ
---	---	---	--	--	--	-----	--	-----	------	-----

NIZ =1: 进行刚性攻丝平滑处理。

=0: 不进行刚性攻丝平滑处理。

TAPN =1: 刚性攻丝使用新算法。

=0: 刚性攻丝不使用新算法。

TDR =1: 刚性攻丝进刀, 退刀时使用相同的时间常数。

=0: 刚性攻丝进刀, 退刀时不使用相同的时间常数。

OVS =1: 刚性攻丝中, 进给速度倍率选择和倍率取消信号有效。

=0: 刚性攻丝中, 进给速度倍率选择和倍率取消信号无效。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	4	6			ORI				SSOG	
---	---	---	--	--	-----	--	--	--	------	--

SSOG =1: 刚性攻丝时的主轴模式为位置方式。

=0: 刚性攻丝时的主轴模式为速度方式。

ORI =1: 攻丝开始时, 主轴进行准停。

=0: 攻丝开始时, 主轴不进行准停。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	4	7		XSC	SCL3	SCL2	SCL1		AX1	RIN
---	---	---	--	-----	------	------	------	--	-----	-----

RIN =1: 坐标旋转的旋转角度: G90/G91指令。

=0: 坐标旋转的旋转角度: 绝对指令。

AX1 =1: 坐标旋转中指定单轴绝对指令时, 先旋转后移动倒指令位置。

=0: 坐标旋转中指定单轴绝对指令时, 先计算后旋转。

SCL1 =1: 第1轴缩放有效。

=0: 第1轴缩放无效。

SCL2 =1: 第2轴缩放有效。

=0: 第2轴缩放无效。

SCL3 =1: 第3轴缩放有效。

=0: 第3轴缩放无效。

XSC =1: 各轴缩放倍率指定方式为I、J、K。

=0: 各轴缩放倍率指定方式为P代码。

标准设置: 0111 1001

系统参数号

0	4	8							MDL
---	---	---	--	--	--	--	--	--	-----

MDL =1: 单方向定位G代码设定为模态代码。

=0: 单方向定位G代码不设定为模态代码。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	4	9						EXPST	EXPS	RPST
---	---	---	--	--	--	--	--	-------	------	------

- RPST** =1: 程序再启动过程中Z轴以G01方式移动。
 =0: 程序再启动过程中Z轴以G00方式以空运行速度移动。
- EXPS** =1:外部工件号检索中指令工件号的信号为EPN0~EPN14。
 =0:外部工件号检索中指令工件号的信号为PN1~PN16。
- RPST** =1:外部工件号检索使用EPNS信号作为启动信号。
 =0:外部工件号检索使用ST信号作为启动信号。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	5	0		SIM		G90			REL	
---	---	---	--	-----	--	-----	--	--	-----	--

- REL** =1: 分度工作台的相对位置显示设定: 在360度内。
 =0: 分度工作台的相对位置显示设定: 不在360度内。
- G90** =1: 分度指令始终为绝对指令。
 =0: 分度指令由G90/G91指定。
- SIM** =1: 分度代码和其它控制轴代码同段报警。
 =0: 分度代码和其它控制轴代码同段不报警。

标准设置: 0100 0010

系统参数号

0	5	1	MDLY		SBM					
---	---	---	------	--	-----	--	--	--	--	--

- SBM** =1: 宏程序指令语句中可以使用单段。
 =0: 宏程序指令语句中不可使用单段。
- MDLY** =1: 宏程序指令语句中不延时。
 =0: 宏程序指令语句中延时。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	5	2	CLV	CCV					PRTC	
---	---	---	-----	-----	--	--	--	--	------	--

- PRTC** =1: 复位时所需零件数到达信号不设为0。
 =0: 复位将所需零件数到达信号设为0。
- CCV** =1: 宏程序公共变量#100 - #199, 复位后清空。
 =0: 宏程序公共变量#100 - #199, 复位后不予清空。
- CLV** =1: 宏程序局部变量#1 - #50, 复位后清空。
 =0: 宏程序局部变量#1 - #50, 复位后不予清空。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	5	3	LADD	GLIO		LGSP	LAD3	LDA2	LAD1	LAD0
---	---	---	------	------	--	------	------	------	------	------

- LAD0~LAD3** 为二进制组合参数。为0时, 使用0号梯形图; 为1~15时, 使用0~15号梯形图。
- LGSP** =1: 从站设置界面主轴输入输出端口选择设定可修改。
 =0: 从站设置界面主轴输入输出端口选择设定不可修改。

- GLIO** =1: 起始输入输出I/O地址对应端口为总线I/O盒。
 =0: 起始输入输出I/O地址对应端口为系统侧I/O口。
- LADD** =1: 梯形图显示需要机床厂家权限。
 =0: 梯形图显示不需要机床厂家权限。

标准设置: 0000 0001

系统参数号

0	5	4	OPRG	PRGS	PMRT					
---	---	---	------	------	------	--	--	--	--	--

- PMRT** =1: 参数修改需要用户及以上权限。
 =0: 参数修改不需要用户及以上权限。
- PRGS** =1: 程序开始的初始状态打开。
 =0: 程序开始的初始状态关闭。
- OPRG** =1: 调试及以上权限时, 一键输入/输出对零件程序有效。
 =0: 调试及以上权限时, 一键输入/输出对零件程序无效。

标准设置: 0100 0000

系统参数号

0	5	5	ABP5	ABP4	ABP3	ABP2	ABP1		WCST	CANT
---	---	---	------	------	------	------	------	--	------	------

- CANT** =1: 单件加工时间自动清零。
 =0: 单件加工时间不自动清零。
- WCST** =1: 加工件数当前值设定有效。
 =0: 加工件数当前值设定无效。
- ABP1** =1: 第1轴伺服接口类型为脉冲。
 =0: 第1轴伺服接口类型为总线。
- ABP2** =1: 第2轴伺服接口类型为脉冲。
 =0: 第2轴伺服接口类型为总线。
- ABP3** =1: 第3轴伺服接口类型为脉冲。
 =0: 第3轴伺服接口类型为总线。
- ABP4** =1: 第4轴伺服接口类型为脉冲。
 =0: 第4轴伺服接口类型为总线。
- ABP5** =1: 第5轴伺服接口类型为脉冲。
 =0: 第5轴伺服接口类型为总线。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	5	6	HNG5	HNG4	HNG3	HNG2	HNG1		MANI	HPF
---	---	---	------	------	------	------	------	--	------	-----

- HPF** =1: 手脉移动量选择完全运行。
 =0: 手脉移动量不选择完全运行。
- MANI** =1: 从自动运行中切换到手动操作方式后退出手动干预。
 =0: 从自动运行中切换到手动操作方式后不退出手动干预。
- HNGD1** =1: 第1轴移动与手摇脉冲发生器回转方向相反。
 =0: 第1轴移动与手摇脉冲发生器回转方向相同。

- HNGD2** =1: 第2轴移动与手摇脉冲发生器回转方向相反。
 =0: 第2轴移动与手摇脉冲发生器回转方向相同。
- HNGD3** =1: 第3轴移动与手摇脉冲发生器回转方向相反。
 =0: 第3轴移动与手摇脉冲发生器回转方向相同。
- HNGD4** =1: 第4轴移动与手摇脉冲发生器回转方向相反。
 =0: 第4轴移动与手摇脉冲发生器回转方向相同。
- HNGD5** =1: 第5轴移动与手摇脉冲发生器回转方向相反。
 =0: 第5轴移动与手摇脉冲发生器回转方向相同。

标准设置: 0000 0001

系统参数号

0	5	7	SCOD	FCOD	PRGS			MANT		
---	---	---	------	------	------	--	--	------	--	--

- MANT** =1: 手动干预返回方式为就近返回。
 =0: 手动干预返回方式为原路返回。
- PRGS** =1: 程序分解功能有效(208D)。
 =0: 程序分解功能无效(208D)。
- FCOD** =1: F指令有效(208D)。
 =0: F指令无效(208D)。
- SCOD** =1: S指令有效(208D)。
 =0: S指令无效(208D)。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	5	8		DNEG		NEG5	NEG4	NEG3	NEG2	NEG1
---	---	---	--	------	--	------	------	------	------	------

- NEG1** =1: 第1轴忽略。
 =0: 第1轴不忽略。
- NEG2** =1: 第2轴忽略。
 =0: 第2轴不忽略。
- NEG3** =1: 第3轴忽略。
 =0: 第3轴不忽略。
- NEG4** =1: 第4轴忽略。
 =0: 第4轴不忽略。
- NEG5** =1: 第5轴忽略。
 =0: 第5轴不忽略。
- DNEG** =1: 轴和轴显示独立忽略
 =0: 轴和轴显示同时忽略

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	5	9		LEDT						
---	---	---	--	------	--	--	--	--	--	--

- LEDT** =1: 外部程序锁住信号有效。
 =0: 外部程序锁住信号无效。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	6	0	PMCA	PMCP	SCL			PMCS	EPW	
---	---	---	------	------	-----	--	--	------	-----	--

- EPW** =1: 位置开关的最大数量为16个。
 =1: 位置开关的最大数量为10个。
- PMCS** =0: PMC轴轴选是由G信号指定。
 =0: PMC轴轴选是不由G信号指定。
- SCL** =1: 使用缩放。
 =0: 不使用缩放。
- PMCP** =1: PMC轴回零方式选择—有转信号。
 =0: PMC轴回零方式选择—无转信号。
- PMCA** =1: PMC轴未返回参考点指令机械坐标系选择方式会报警。
 =0: PMC轴未返回参考点指令机械坐标系选择方式不报警。

标准设置: 0010 0000

系统参数号

0	6	1	FALM	LALM	EALM	SALM	AALM	WALM		SSC
---	---	---	------	------	------	------	------	------	--	-----

- SSC** =1: 使用恒周速控制。
 =0: 不使用恒周速控制。
- WALM** =1: 忽略总线伺服警告报警
 =0: 不忽略总线伺服警告报警
- AALM** =1: 忽略PLC报警。
 =0: 不忽略PLC报警。
- SALM** =1: 忽略主轴驱动单元报警。
 =0: 不忽略主轴驱动单元报警。
- EALM** =1: 忽略急停报警。
 =0: 不忽略急停报警。
- LALM** =1: 忽略硬限位报警。
 =0: 不忽略硬限位报警。
- FALM** =1: 忽略进给轴驱动单元报警。
 =0: 不忽略进给轴驱动单元报警。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	6	2				SCA5	SCA4	SCA3	SCA2	SCA1
---	---	---	--	--	--	------	------	------	------	------

- SCA1** =1: 第1轴进给轴同步控制中由信号决定是否同步。
 =0: 第1轴进给轴同步控制中始终同步控制。
- SCA2** =1: 第2轴进给轴同步控制中由信号决定是否同步。
 =0: 第2轴进给轴同步控制中始终同步控制。
- SCA3** =1: 第3轴进给轴同步控制中由信号决定是否同步。
 =0: 第3轴进给轴同步控制中始终同步控制。

- SCA4** =1: 第4轴进给轴同步控制中由信号决定是否同步。
=0: 第4轴进给轴同步控制中始终同步控制。
- SCA5** =1: 第5轴进给轴同步控制中由信号决定是否同步。
=0: 第5轴进给轴同步控制中始终同步控制。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	6	9				IDX5	IDX4	IDX3	IDX2	IDX1
---	---	---	--	--	--	------	------	------	------	------

- IDX1** =1: 旋转轴1轴固定方向旋转。
=0: 旋转轴1轴不固定方向旋转。
- IDX2** =1: 旋转轴2轴固定方向旋转。
=0: 旋转轴2轴不固定方向旋转。
- IDX3** =1: 旋转轴3轴固定方向旋转。
=0: 旋转轴3轴不固定方向旋转。
- IDX4** =1: 旋转轴4轴固定方向旋转。
=0: 旋转轴4轴不固定方向旋转。
- IDX5** =1: 旋转轴5轴固定方向旋转。
=0: 旋转轴5轴不固定方向旋转。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	8	9	EEX			ESR	ESC			
---	---	---	-----	--	--	-----	-----	--	--	--

- ESC** =1: 外部程序号检索中, 在从输入读取信号后到开始检索前, 复位不进行检索。
=0: 外部程序号检索中, 在从输入读取信号后到开始检索前, 复位进行检索。
- ESR** =1: 外部程序号检索有效。
=0: 外部程序号检索无效。。
- EEX** =1: PMC的EXIN功能为扩展规格。
=0: PMC的EXIN功能为以往的规格。

标准设置: 0000 0000

系统参数号

0	9	0						EXM	EXA
---	---	---	--	--	--	--	--	-----	-----

- EXA** =1: 选择外部报警信息的范围为0~4095。
=0: 选择外部报警信息的范围为0~999。
- EXM** =1: 选择外部操作信息的规则为0~4095。
=0: 选择外部操作信息的规则为0~999。

标准设置: 0000 0000

2 数据参数

参数号	参数定义	默认值
0000	I/O 通道,输入输出设备 (1:RS232 2:USB 3: NET)	2
设定范围: 1~3 CNC 通过 RS232 接口与 PC 机通信时, 设置为 1, 与 U 盘连接时设为 2。		
0004	CNC 控制主轴数	2
设定范围: 1~4		
0005	CNC 控制轴数	4
设定范围: 3~5		
0006	系统语言选择 (0: 中文 1: 英文)	0
设定范围: 0~1		
0007	限时停机到期提醒提前天数设定 (天)	7
设定范围: 0~99		
0008	以太网总线从站 MDT 数据包大小	16
设定范围: 0~32		
0009	以太网总线最大重传次数	10
设定范围: 0~30		
0010	外部工件原点第 1 轴偏移量	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)		
0011	外部工件原点第 2 轴偏移量	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)		
0012	外部工件原点第 3 轴偏移量	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)		
0013	外部工件原点第 4 轴偏移量	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)		
0014	外部工件原点第 5 轴偏移量	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)		
0015	G54 的第 1 轴工件原点偏移量	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)		
0016	G54 的第 2 轴工件原点偏移量	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)		

0017	G54 的第 3 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0018	G54 的第 4 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0019	G54 的第 5 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0020	G55 的第 1 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0021	G55 的第 2 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0022	G55 的第 3 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0023	G55 的第 4 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0024	G55 的第 5 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0025	G56 的第 1 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0026	G56 的第 2 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0027	G56 的第 3 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0028	G56 的第 4 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0029	G56 的第 5 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0030	G57 的第 1 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0031	G57 的第 2 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0032	G57 的第 3 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0033	G57 的第 4 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0034	G57 的第 5 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0035	G58 的第 1 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0036	G58 的第 2 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0037	G58 的第 3 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0038	G58 的第 4 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0039	G58 的第 5 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0040	G59 的第 1 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0041	G59 的第 2 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0042	G59 的第 3 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0043	G59 的第 4 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0044	G59 的第 5 轴工件原点偏移量	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0045	第 1 参考点第 1 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0046	第 1 参考点第 2 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0047	第 1 参考点第 3 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0048	第 1 参考点第 4 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0049	第 1 参考点第 5 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0050	第 2 参考点第 1 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0051	第 2 参考点第 2 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0052	第 2 参考点第 3 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0053	第 2 参考点第 4 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0054	第 2 参考点第 5 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0055	第 3 参考点第 1 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0056	第 3 参考点第 2 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0057	第 3 参考点第 3 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0058	第 3 参考点第 4 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0059	第 3 参考点第 5 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0060	第 4 参考点第 1 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0061	第 4 参考点第 2 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0062	第 4 参考点第 3 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0063	第 4 参考点第 4 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0064	第 4 参考点第 5 轴的机床坐标值	0.0000
------	--------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0066	行程检测 1 第 1 轴负方向边界坐标值	-9999
------	----------------------	-------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0067	行程检测 1 第 1 轴正方向边界坐标值	9999
------	----------------------	------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0068	行程检测 1 第 2 轴负方向边界坐标值	-9999
------	----------------------	-------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0069	行程检测 1 第 2 轴正方向边界坐标值	9999
------	----------------------	------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0070	行程检测 1 第 3 轴负方向边界坐标值	-9999
------	----------------------	-------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0071	行程检测 1 第 3 轴正方向边界坐标值	9999
------	----------------------	------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0072	行程检测 1 第 4 轴负方向边界坐标值	-9999
------	----------------------	-------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0073	行程检测 1 第 4 轴正方向边界坐标值	9999
------	----------------------	------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0074	行程检测 1 第 5 轴负方向边界坐标值	-9999
------	----------------------	-------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0075	行程检测 1 第 5 轴正方向边界坐标值	9999
------	----------------------	------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0076	行程检测 2 第 1 轴负方向边界坐标值	-9999
------	----------------------	-------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0077	行程检测 2 第 1 轴正方向边界坐标值	9999
------	----------------------	------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0078	行程检测 2 第 2 轴负方向边界坐标值	-9999
------	----------------------	-------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0079	行程检测 2 第 2 轴正方向边界坐标值	9999
------	----------------------	------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0080	行程检测 2 第 3 轴负方向边界坐标值	-9999
------	----------------------	-------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0081	行程检测 2 第 3 轴正方向边界坐标值	9999
------	----------------------	------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0082	行程检测 2 第 4 轴负方向边界坐标值	-9999
------	----------------------	-------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0083	行程检测 2 第 4 轴正方向边界坐标值	9999
------	----------------------	------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0084	行程检测 2 第 5 轴负方向边界坐标值	-9999
------	----------------------	-------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0085	行程检测 2 第 5 轴正方向边界坐标值	9999
------	----------------------	------

设定范围: -9999.9999~9999.9999 (mm)

0086	空运行速度	5000
------	-------	------

设定范围: 0~60000 (mm/min)

0087	接通电源时的切削进给速度	300
------	--------------	-----

设定范围: 0~9999 (mm/min)

0088	第 1 轴 G0 快速运行速度	5000
------	-----------------	------

设定范围:

公制: 0~60000 (mm/min)

英制: 0~60000/25.4 (inch/min)

旋转轴: 0~60000 (deg/min)

0089	第 2 轴 G0 快速运行速度	5000
------	-----------------	------

设定范围:

公制: 0~60000 (mm/min)

英制: 0~60000/25.4 (inch/min)

旋转轴: 0~60000 (deg/min)

0090	第 3 轴 G0 快速运行速度	5000
------	-----------------	------

设定范围:

公制: 0~60000 (mm/min)

英制: 0~60000/25.4 (inch/min)

旋转轴: 0~60000 (deg/min)

0091	第 4 轴 G0 快速运行速度	5000
------	-----------------	------

设定范围:

公制: 0~60000 (mm/min)

英制: 0~60000/25.4 (inch/min)

旋转轴: 0~60000 (deg/min)

0092	第 5 轴 G0 快速运行速度	5000
------	-----------------	------

设定范围:

公制: 0~60000 (mm/min)

英制: 0~60000/25.4 (inch/min)

旋转轴: 0~60000 (deg/min)

0093	各轴的快速运行倍率的 Fo 速度(全轴通用)	30
------	------------------------	----

设定范围: 0~1000 (mm/min)

0094	快速定位的最高控制速度(全轴通用)	8000
------	-------------------	------

设定范围: 300~60000(mm/min)

0095	快速定位的最低控制速度(全轴通用)	0
------	-------------------	---

设定范围: 0~300 (mm/min)

0096	切削进给的最高控制速度(全轴通用)	6000
------	-------------------	------

设定范围: 300~30000 (mm/min)

0097	切削进给的最低控制速度(全轴通用)	0
------	-------------------	---

设定范围: 0~300 (mm/min)

0098	各轴手动(JOG)连续进给时的进给速度	2000
------	---------------------	------

设定范围: 0~30000 (mm/min)

0099	获取 Z 脉冲信号时的(FL)速度(全轴通用)	40
------	-------------------------	----

设定范围: 1~60 (mm/min)

0100	第 1 轴返回参考点快速速度	4000
------	----------------	------

设定范围: 0~60000 (mm/min)

0101	第 2 轴返回参考点快速速度	4000
------	----------------	------

设定范围: 0~60000 (mm/min)

0102	第 3 轴返回参考点快速速度	4000
------	----------------	------

设定范围: 0~60000 (mm/min)

0103	第 4 轴返回参考点快速速度	4000
------	----------------	------

设定范围: 0~60000 (mm/min)

0104	第 5 轴返回参考点快速速度	4000
------	----------------	------

设定范围: 0~60000 (mm/min)

0110	第 1 轴快速定位加速度	2000
设定范围: 1~9999(mm/s ²)		
0111	第 2 轴快速定位加速度	2000
设定范围: 1~9999(mm/s ²)		
0112	第 3 轴快速定位加速度	2000
设定范围: 1~9999(mm/s ²)		
0113	第 4 轴快速定位加速度	2000
设定范围: 1~9999(mm/s ²)		
0114	第 5 轴快速定位加速度	2000
设定范围: 1~9999(mm/s ²)		
0115	第 1 轴快速定位 S 型加/减速时间常数 T1	70
设定范围: 0~400 (ms)		
0116	第 2 轴快速定位 S 型加/减速时间常数 T1	70
设定范围: 0~400 (ms)		
0117	第 3 轴快速定位 S 型加/减速时间常数 T1	70
设定范围: 0~400 (ms)		
0118	第 4 轴快速定位 S 型加/减速时间常数 T1	70
设定范围: 0~400 (ms)		
0119	第 5 轴快速定位 S 型加/减速时间常数 T1	70
设定范围: 0~400 (ms)		
0120	第 1 轴快速定位 S 型加/减速时间常数 T2	30
设定范围: 0~400 (ms)		
0121	第 2 轴快速定位 S 型加/减速时间常数 T2	30
设定范围: 0~400 (ms)		
0122	第 3 轴快速定位 S 型加/减速时间常数 T2	30
设定范围: 0~400 (ms)		
0123	第 4 轴快速定位 S 型加/减速时间常数 T2	30
设定范围: 0~400 (ms)		
0124	第 5 轴快速定位 S 型加/减速时间常数 T2	30
设定范围: 0~400 (ms)		
0125	切削进给前加减速 L 型时间常数	100
设定范围: 3~400 (ms)		

0126	切削进给前加减速 S 型时间常数	100
------	------------------	-----

设定范围：3~400 (ms)

0127	切削进给后加减速 L 型时间常数	80
------	------------------	----

设定范围：3~400 (ms)

0128	切削进给后加减速 E 型时间常数	60
------	------------------	----

设定范围：3~400 (ms)

0129	指数型加减速 FL 速度	10
------	--------------	----

设定范围：0~9999 (mm/min)

0130	预插补最大合并程序段数	0
------	-------------	---

设定范围：0~10

0131	切削进给到位精度	0.03
------	----------	------

设定范围：0.001~0.5 (mm)

0132	圆弧插补控制精度	0.03
------	----------	------

设定范围：0~0.5 (mm)

0133	预插补轮廓控制精度	0.01
------	-----------	------

设定范围：0.01~0.5 (mm)

0134	预测控制方式中插补前直线加减速的加速度	250
------	---------------------	-----

设定范围：0~2000 (mm/s²)

0135	预测控制方式,S 型前加减速常数	100
------	------------------	-----

设定范围：0~400 (ms)

0136	预测控制中后加减速的直线型加减速时间常数	80
------	----------------------	----

设定范围：0~400 (ms)

0137	预测控制中后加减速的指数型加减速时间常数	60
------	----------------------	----

设定范围：0~400 (ms)

0138	预测控制方式中切削进给的指数型加减速 FL 速度	10
------	--------------------------	----

设定范围：0~400 (ms)

0139	预测控制方式轮廓控制精度	0.01
------	--------------	------

设定范围：0~0.5 (mm)

0140	预测控制方式合并段数	0
------	------------	---

设定范围：0~10

0141	预测控制方式到位精度	0.05
------	------------	------

设定范围：0~0.5 (mm)

0142	快速定位最大加速度	3500
设定范围: 1~9999 (mm/s ²)		
0143	快速定位加减速 FL 速度	30
设定范围: 0~9999 (mm/min)		
0144	预测控制方式,自动拐角减速的两个程序段的临界夹角	5
设定范围: 2~178 (度)		
0145	预测控制方式,自动拐角减速最低进给速度	120
设定范围: 10~1000 (mm/min)		
0146	预测控制方式,速度差方式减速功能各轴允许偏差	80
设定范围: 60~1000		
0147	预测控制方式,切削加工精度级别	2
设定范围: 0~8		
0148	圆弧插补外加速度限制	1000
设定范围: 100~5000 (mm/s ²)		
0149	圆弧插补外加速度嵌位的低速下限	200
设定范围: 0~2000 (mm/min)		
0150	切削进给加速度钳制时间常数	50
设定范围: 0~1000 (ms)		
0151	手脉不完全运行方式最高钳制速度	2000
设定范围: 0~3000 (mm/min)		
0152	手脉直线加减速时间常数	120
设定范围: 0~400 (ms)		
0153	手脉指数加减速时间常数	80
设定范围: 0~400 (ms)		
0154	手脉加速度钳制时间常数	100
设定范围: 0~400 (ms)		
0155	单步进给最高钳制速度	1000
设定范围: 0~3000 (mm/min)		
0156	各轴 JOG 进给的直线型加减速时间常数	50
设定范围: 0~400 (ms)		

0157	各轴 JOG 进给的 S 型加减速时间常数	40
------	-----------------------	----

设定范围：0~400 (ms)

0159	手脉进给第 5 档的倍率值(最小设定单位×设定值)	1000
------	---------------------------	------

设定范围：0~10000

0160	第 1 轴指令倍频系数(CMR)	1
------	------------------	---

设定范围：1~99999999.0000

0161	第 2 轴指令倍频系数(CMR)	1
------	------------------	---

设定范围：1~99999999.0000

0162	第 3 轴指令倍频系数(CMR)	1
------	------------------	---

设定范围：1~99999999.0000

0163	第 4 轴指令倍频系数(CMR)	1
------	------------------	---

设定范围：1~99999999.0000

0164	第 5 轴指令倍频系数(CMR)	1
------	------------------	---

设定范围：1~99999999.0000

0165	第 1 轴指令分频系数(CMD)	1
------	------------------	---

设定范围：1~99999999.0000

0166	第 2 轴指令分频系数(CMD)	1
------	------------------	---

设定范围：1~99999999.0000

0167	第 3 轴指令分频系数(CMD)	1
------	------------------	---

设定范围：1~99999999.0000

0168	第 4 轴指令分频系数(CMD)	1
------	------------------	---

设定范围：1~99999999.0000

0169	第 5 轴指令分频系数(CMD)	1
------	------------------	---

设定范围：1~99999999.0000

0170	第 1 轴手动快速定位速度	5000
------	---------------	------

设定范围：0~60000

0171	第 2 轴手动快速定位速度	5000
------	---------------	------

设定范围：0~60000

0172	第 3 轴手动快速定位速度	5000
------	---------------	------

设定范围：0~60000

0173	第 4 轴手动快速定位速度	5000
------	---------------	------

设定范围：0~60000

0174	第 5 轴手动快速定位速度	5000
------	---------------	------

设定范围：0~60000

0175	第 1 轴的程序名称	0
------	------------	---

设定范围：0~8 (0:X 1:Y 2:Z 3:A 4:B 5:C 6:U 7:V 8:W)

0176	第 2 轴的程序名称	1
------	------------	---

设定范围：0~8 (0:X 1:Y 2:Z 3:A 4:B 5:C 6:U 7:V 8:W)

0177	第 3 轴的程序名称	2
------	------------	---

设定范围：0~8 (0:X 1:Y 2:Z 3:A 4:B 5:C 6:U 7:V 8:W)

0178	第 4 轴的程序名称	3
------	------------	---

设定范围：0~8 (0:X 1:Y 2:Z 3:A 4:B 5:C 6:U 7:V 8:W)

0179	第 5 轴的程序名称	4
------	------------	---

设定范围：0~8 (0:X 1:Y 2:Z 3:A 4:B 5:C 6:U 7:V 8:W)

0180	第 1 轴的栅格偏移量或参考点偏移量	0
------	--------------------	---

设定范围：-50~50

0181	第 2 轴的栅格偏移量或参考点偏移量	0
------	--------------------	---

设定范围：-50~50

0182	第 3 轴的栅格偏移量或参考点偏移量	0
------	--------------------	---

设定范围：-50~50

0183	第 4 轴的栅格偏移量或参考点偏移量	0
------	--------------------	---

设定范围：-50~50

0184	第 5 轴的栅格偏移量或参考点偏移量	1
------	--------------------	---

设定范围：-50~50

0185	机床 Z 轴摩擦补偿时的方式	0
------	----------------	---

设定范围：0~3 0: 无效, 1: 上, 2: 下, 3: 上下

0186	机床 Z 轴摩擦补偿量 (mm)	0.5
------	------------------	-----

设定范围：0~0.5

0187	Z 轴反向间隙补偿条件 (默认: 1)	1
------	---------------------	---

设定范围：0~50

0188	Z 轴反向间隙补偿累加距离（默认：0.02）	0.02
------	------------------------	------

设定范围：0~0.5

0189	反向间隙补偿确定反向的精度(X0.0001)	0.0100
------	------------------------	--------

设定范围：0.0001~1.0000 (mm)

设定 $\alpha = p(189) \times 0.0001$ ，进给反向后，单伺服周期进给量大于 α ，确定反向间隙补偿开始。

因此，在加工较大半径的外圆轮廓时，为了保证补偿位置不偏离过象限处，需设定较小的精度，在加工曲面时，为了不使每条刀路都在固定处进行反向间隙补偿，形成一隆起脊背，需设定较大精度，使间隙补偿均匀分布在一定宽度内。

0190	第 1 轴的反向间隙补偿量	0.0000
------	---------------	--------

设定范围：

公制：-0.5~0.5 (mm)

英制：-0.5~0.5/25.4 (inch)

旋转轴：-0.5~0.5000 (deg)

0191	第 2 轴的反向间隙补偿量	0.0000
------	---------------	--------

设定范围：

公制：-0.5~0.5 (mm)

英制：-0.5~0.5/25.4 (inch)

旋转轴：-0.5~0.5 (deg)

0192	第 3 轴的反向间隙补偿量	0.0000
------	---------------	--------

设定范围：

公制：-0.5~0.5 (mm)

英制：-0.5~0.5/25.4 (inch)

旋转轴：-0.5~0.5 (deg)

0193	第 4 轴的反向间隙补偿量	0.0000
------	---------------	--------

设定范围：

公制：-0.5~0.5 (mm)

英制：-0.5~0.5/25.4(inch)

旋转轴：-0.5~0.5(deg)

0194	第 5 轴的反向间隙补偿量	0.0000
------	---------------	--------

设定范围：

公制：-0.5~0.5(mm)

英制：-0.5~0.5/25.4(inch)

旋转轴：-0.5~0.5 (deg)

0195	第 1 轴间隙以固定频率方式补偿的补偿步长	0.0030
------	-----------------------	--------

设定范围：0~0.5 (mm)

0196	第 2 轴间隙以固定频率方式补偿的补偿步长	0.0030
------	-----------------------	--------

设定范围：0~0.5 (mm)

0197	第 3 轴间隙以固定频率方式补偿的补偿步长	0.0030
设定范围: 0~0.5 (mm)		
0198	第 4 轴间隙以固定频率方式补偿的补偿步长	0.0030
设定范围: 0~0.5 (mm)		
0199	第 5 轴间隙以固定频率方式补偿的补偿步长	0.0030
设定范围: 0~0.5 (mm)		
0200	反向间隙以升降速方式补偿的时间常数	20
设定范围: 0~400 (ms)		
0203	复位信号的输出时间	200
设定范围: 50~400 (ms)		
0204	M 代码的允许位数	2
设定范围: 1~2		
0205	S 代码的允许位数	5
设定范围: 1~6		
0206	T 代码的允许位数	4
设定范围: 1~4		
0207	选通脉冲信号 MF/SF/TF 的延迟时间 (n*8)	64
设定范围: 40~65535		
0208	M/S/T 功能结束信号 (FIN) 的可接受宽幅 (n*8)	64
设定范围: 40~65535		
0209	机床 Z 轴摩擦补偿时, 补偿条件 (默认: 1.0)	0
设定范围: 0~0		
0210	自动插入顺序号时号数的增量值	10
设定范围: 0~1000		
0211	禁止由 MDI 输入刀具偏置量的开头号	0
设定范围: 0~9999		
0212	禁止由 MDI 输入刀具偏置量的个数	0
设定范围: 0~9999		
0214	圆弧半径误差极限值	0.05
设定范围: 0.0001~0.1000 (mm)		

0216	第 1 轴参考点的螺距误差补偿号码	0
------	-------------------	---

设定范围：0~9999

0217	第 2 轴参考点的螺距误差补偿号码	0
------	-------------------	---

设定范围：0~9999

0218	第 3 轴参考点的螺距误差补偿号码	0
------	-------------------	---

设定范围：0~9999

0219	第 4 轴参考点的螺距误差补偿号码	0
------	-------------------	---

设定范围：0~9999

0220	第 5 轴参考点的螺距误差补偿号码	0
------	-------------------	---

设定范围：0~9999

0221	第 1 轴从回零相反方向移动到零点时零点的螺补值(绝对值)	0
------	-------------------------------	---

设定范围：-0.9999~0.9999

0222	第 2 轴从回零相反方向移动到零点时零点的螺补值(绝对值)	0
------	-------------------------------	---

设定范围：-0.9999~0.9999

0223	第 3 轴从回零相反方向移动到零点时零点的螺补值(绝对值)	0
------	-------------------------------	---

设定范围：-0.9999~0.9999

0224	第 4 轴从回零相反方向移动到零点时零点的螺补值(绝对值)	0
------	-------------------------------	---

设定范围：-0.9999~0.9999

0225	第 5 轴从回零相反方向移动到零点时零点的螺补值(绝对值)	0
------	-------------------------------	---

设定范围：-0.9999~0.9999

0226	第 1 轴螺距误差补偿间距	5
------	---------------	---

设定范围：0~9999.9999

0227	第 2 轴螺距误差补偿间距	5
------	---------------	---

设定范围：0~9999.9999

0228	第 3 轴螺距误差补偿间距	5
------	---------------	---

设定范围：0~9999.9999

0229	第 4 轴螺距误差补偿间距	5
------	---------------	---

设定范围：0~9999.9999

0230	第 5 轴螺距误差补偿间距	5
------	---------------	---

设定范围：0~9999.9999

0231	第 1 轴快速移动时的反向间隙补偿量	0
设定范围: -0.5~0.5		
0232	第 2 轴快速移动时的反向间隙补偿量	0
设定范围: -0.5~0.5		
0233	第 3 轴快速移动时的反向间隙补偿量	0
设定范围: -0.5~0.5		
0234	第 4 轴快速移动时的反向间隙补偿量	0
设定范围: -0.5~0.5		
0235	第 5 轴快速移动时的反向间隙补偿量	0
设定范围: -0.5~0.5		
0240	第 1 主轴速度模拟输出的增益调整数据	1
设定范围: 0.98~1.02		
0241	第 2 主轴速度模拟输出的增益调整数据	1
设定范围: 0.98~1.02		
0242	第 3 主轴速度模拟输出的增益调整数据	1
设定范围: 0.98~1.02		
0243	第 4 主轴速度模拟输出的增益调整数据	1
设定范围: 0.98~1.02		
0244	第 1 主轴速度模拟输出偏置电压的补偿值	0
设定范围: -0.2~0.2		
0245	第 2 主轴速度模拟输出偏置电压的补偿值	0
设定范围: -0.2~0.2		
0246	第 3 主轴速度模拟输出偏置电压的补偿值	0
设定范围: -0.2~0.2		
0247	第 4 主轴速度模拟输出偏置电压的补偿值	0
设定范围: -0.2~0.2		
0248	第 1 主轴定向或点动时的主轴转速	50
设定范围: 0~9999 (r/min)		
0249	第 2 主轴定向或点动时的主轴转速	50
设定范围: 0~9999 (r/min)		
0250	第 3 主轴定向或点动时的主轴转速	50
设定范围: 0~9999 (r/min)		

0251	第 4 主轴定向或点动时的主轴转速	50
------	-------------------	----

设定范围: 0~9999 (r/min)

0252	对应于齿轮 1 的第 1 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0253	对应于齿轮 1 的第 2 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0254	对应于齿轮 1 的第 3 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0255	对应于齿轮 1 的第 4 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0256	对应于齿轮 2 的第 1 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0257	对应于齿轮 2 的第 2 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0258	对应于齿轮 2 的第 3 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0259	对应于齿轮 2 的第 4 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0260	对应于齿轮 3 的第 1 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0261	对应于齿轮 3 的第 2 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0262	对应于齿轮 3 的第 3 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0263	对应于齿轮 3 的第 4 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0264	对应于齿轮 4 的第 1 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0265	对应于齿轮 4 的第 2 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0266	对应于齿轮 4 的第 3 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0267	对应于齿轮 4 的第 4 主轴最高转速	6000
------	---------------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0268	第 1 主轴电机的最低钳制速度	0
------	-----------------	---

设定范围: 0~9999 (r/min)

02689	第 2 主轴电机的最低钳制速度	0
-------	-----------------	---

设定范围: 0~9999 (r/min)

0270	第 3 主轴电机的最低钳制速度	0
------	-----------------	---

设定范围: 0~9999 (r/min)

0271	第 4 主轴电机的最低钳制速度	0
------	-----------------	---

设定范围: 0~9999 (r/min)

0272	第 1 主轴电机的最高钳制速度	6000
------	-----------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0273	第 2 主轴电机的最高钳制速度	6000
------	-----------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0274	第 3 主轴电机的最高钳制速度	6000
------	-----------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0275	第 4 主轴电机的最高钳制速度	6000
------	-----------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0276	表面速度控制时作为技术基准的轴	0
------	-----------------	---

设定范围: 0~4

0277	恒表面速度控制 (G96) 时主轴最低转速	100
------	-----------------------	-----

设定范围: 0~9999 (r/min)

0278	第 1 主轴上限转速	6000
------	------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0279	第 2 主轴上限转速	6000
------	------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0280	第 3 主轴上限转速	6000
------	------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0281	第 4 主轴上限转速	6000
------	------------	------

设定范围: 0~99999 (r/min)

0282	第 1 主轴编码器线数	5000
------	-------------	------

设定范围: 0~9999

0283	第 2 主轴编码器线数	5000
------	-------------	------

设定范围: 0~9999

0284	第 3 主轴编码器线数	5000
------	-------------	------

设定范围: 0~9999

0285	第 4 主轴编码器线数	5000
------	-------------	------

设定范围: 0~9999

0286	攻丝循环时主轴上限速度	2000
------	-------------	------

设定范围: 0~5000

0287	柔性攻丝主轴预停模式下主轴的加减速时间常数	100
------	-----------------------	-----

设定范围: 0~9999

0288	主轴编码器脉冲采样频率选择 (1 ms~256ms)	32
------	----------------------------	----

设定范围: 1~1000

0290	刀具半径补偿 C 中沿拐角外侧移动时忽视矢量的极限值	0
------	----------------------------	---

设定范围: 0~9999.9999

0291	刀具磨损补偿量的最大值	400
------	-------------	-----

设定范围: 0~999.9999

0292	刀具半径补偿 C 中允许的最大误差	0.001
------	-------------------	-------

设定范围: 0.0001~0.01

0293	凹槽循环中螺旋下刀半径的系数	1.5
------	----------------	-----

设定范围: 0.01~3

0294	高速深孔循环 G73 的退刀量	2
------	-----------------	---

设定范围: 0~999.9999

0295	固定循环 G83 的退刀量或留空量	2
------	-------------------	---

设定范围: 0~999.9999

0296	钻孔最小暂停时间	250
------	----------	-----

设定范围: 0~1000

0297	钻孔最大暂停时间	9999
------	----------	------

设定范围: 1000~9999

0298	刚性攻丝退刀时的倍率值	100
------	-------------	-----

设定范围: 0~200

0300	深孔攻丝循环时回退量或留空量	2
------	----------------	---

设定范围: 0~100

0301	刚性攻丝启动超时延时报警时间设定	1000
------	------------------	------

设定范围: 0~9999 (ms)

0302	刚性攻丝新算法选择(算法 1,算法 2)	20
------	----------------------	----

设定范围: 0~200

0303	刚性攻丝时最大加速度	300
------	------------	-----

设定范围: 0~1000 (mm/s)

0305	圆弧尖角处理参数 1	0
------	------------	---

设定范围: 0~5

0306	圆弧尖角处理参数 2	0
------	------------	---

设定范围: 0~5

0307	圆弧尖角处理参数 3	0
------	------------	---

设定范围: 0~5

0308	圆弧尖角处理参数 4	0
------	------------	---

设定范围: 0~5

0329	坐标旋转中无旋转角度指令时使用的旋转角度	0
------	----------------------	---

设定范围: 0~9999.9999

0330	无缩放倍率指令时使用的缩放倍率	1
------	-----------------	---

设定范围: 0.0001~9999.9999

0331	第 1 轴的缩放倍率	1
------	------------	---

设定范围: 0.0001~9999.9999

0332	第 2 轴的缩放倍率	1
------	------------	---

设定范围: 0.0001~9999.9999

0333	第 3 轴的缩放倍率	1
------	------------	---

设定范围: 0.0001~9999.9999

0334	单方向定位时的暂停时间	0
------	-------------	---

设定范围：0~10(s)

0335	第 1 轴单向定位方向和超程量	0
------	-----------------	---

设定范围：-99.9999~99.9999

0336	第 2 轴单向定位方向和超程量	0
------	-----------------	---

设定范围：-99.9999~99.9999

0337	第 3 轴单向定位方向和超程量	0
------	-----------------	---

设定范围：-99.9999~99.9999

0338	第 4 轴单向定位方向和超程量	0
------	-----------------	---

设定范围：-99.9999~99.9999

0339	第 5 轴单向定位方向和超程量	0
------	-----------------	---

设定范围：-99.9999~99.9999

0340	译码预处理段数	20
------	---------	----

设定范围：1~64

0341	ARM 插补点缓冲区大小	40
------	--------------	----

设定范围：4~999

0342	第 1 轴回零低速速度	200
------	-------------	-----

设定范围：0~1000

0343	第 2 轴回零低速速度	200
------	-------------	-----

设定范围：0~1000

0344	第 3 轴回零低速速度	200
------	-------------	-----

设定范围：0~1000

0345	第 4 轴回零低速速度	200
------	-------------	-----

设定范围：0~1000

0346	第 5 轴回零低速速度	200
------	-------------	-----

设定范围：0~1000

0347	第 1 轴扭矩极限跳过指令的扭矩限制倍率值(%)	100
------	--------------------------	-----

设定范围：1~200

0348	第 2 轴扭矩极限跳过指令的扭矩限制倍率值(%)	100
------	--------------------------	-----

设定范围：1~200

0349	第 3 轴扭矩极限跳过指令的扭矩限制倍率值(%)	100
------	--------------------------	-----

设定范围：1~200

0350	第 4 轴扭矩极限跳过指令的扭矩限制倍率值(%)	100
------	--------------------------	-----

设定范围: 1~200

0351	第 5 轴扭矩极限跳过指令的扭矩限制倍率值(%)	100
------	--------------------------	-----

设定范围: 1~200

0352	回零高速加减速时间常数	100
------	-------------	-----

设定范围: 3~400

0353	回零低速加减速时间常数	30
------	-------------	----

设定范围: 3~100

0361	Z 轴 ATC 换刀点在机械坐标系上的坐标轴	0
------	------------------------	---

设定范围: 0~999

0362	Z 轴 G0 快速定位速度(ATC)	5000
------	--------------------	------

设定范围: 0~300000

0365	视为主轴到达指令转速的转速允许率(q)	5
------	---------------------	---

设定范围: 0~1000

0366	不发出主轴速度变动检测报警的主轴变动率(r)	5
------	------------------------	---

设定范围: 0~1000

0367	不发出主轴速度变动检测报警的主轴转速变动幅度(i)	10
------	---------------------------	----

设定范围: 0~9999

0368	从指令转速发生变化到开始主轴速度变动检测时间(p)	1000
------	---------------------------	------

设定范围: 0~99999

0371	第1轴反向定位允差	0.0150
------	-----------	--------

设定范围: 0~99.9999 (mm)

0372	第2轴反向定位允差	0.0150
------	-----------	--------

设定范围: 0~99.9999 (mm)

0373	第3轴反向定位允差	0.0150
------	-----------	--------

设定范围: 0~99.9999 (mm)

0374	第4轴反向定位允差	0.0150
------	-----------	--------

设定范围: 0~99.9999 (mm)

0375	第5轴反向定位允差	0.0150
------	-----------	--------

设定范围: 0~99.9999 (mm)

当某一轴设定的反向间隙补偿值(P0190---P0193)大于该轴设定的反向定位允差(P0371---P0374)时, 该轴反向间隙补偿开始前的一单节末端点速度减为最低速度, 使间隙补偿的周期内其它轴移动较小位置, 保证合成轨迹较小的偏离真实轨迹。

0376	移动到程序再开始位置的各轴移动顺序	12345
------	-------------------	-------

设定范围：0~99999

0377	程序再启动的类型 0：从断电运行 1：计算至指定行后运行(208D)	0
------	------------------------------------	---

设定范围：0~1

0378	程序再启动 Z 轴的安全高度(208D)	0
------	----------------------	---

设定范围：0~9999

0387	调用程序号 O9000~O9009 子程序的起始 M 代码(共 10 个)	0
------	---------------------------------------	---

设定范围：0~65535

0388	调用程序号 O9020~O9029 用户宏程序的起始 M 代码(共 10 个)	0
------	---	---

设定范围：0~65535

0392	伺服优化时的移动距离	50
------	------------	----

设定范围：0~100

0393	伺服优化时的移动速率	2000
------	------------	------

设定范围：0~5000

0394	坐标系第 1 轴备份	0
------	------------	---

设定范围：-9999.9999~9999.9999

0395	坐标系第 2 轴备份	0
------	------------	---

设定范围：-9999.9999~9999.9999

0396	坐标系第 3 轴备份	0
------	------------	---

设定范围：-9999.9999~9999.9999

0397	坐标系第 4 轴备份	0
------	------------	---

设定范围：-9999.9999~9999.9999

0398	坐标系第 5 轴备份	0
------	------------	---

设定范围：-9999.9999~9999.9999

0399	插补步长倍数	5
------	--------	---

设定范围：1.0000~10.0000

0400	形状匹配参数	20
------	--------	----

设定范围：0.0020~99.0000

形状匹配参数(#400)是根据初始样条曲线,分析形状误差,进行形状优化,把误差控制在允许范围内。该参数越大,形状误差越大。该参数越小,形状误差越小。

0401	形状匹配限制	15
------	--------	----

设定范围：1.0000~999.000

形状匹配限制参数（#401）在进行速度匹配计算时，该参数可以限制因曲率优化而导致形状上的误差变大。

0402	速度匹配参数	1
------	--------	---

设定范围：0.0020~99.0000

速度匹配参数（#402）是曲线上的曲率沿着曲线上每一点的法向呈放射状分布，对曲率进行优化，可以使速度平滑。

该参数越大，曲率优化度就越低，加速度就越大，加工时间就越短。

该参数越小，曲率优化度就越高，加工时间就越长。

0403	小线段拟合段数	7
------	---------	---

设定范围：0.0020~999.0000

该参数（#403）决定拟合样条曲线的刀位点的个数。该参数须控制在一定范围内。

#403 = 1~10 该参数越大，计算量就越大，形状误差就越小。

该参数越小，计算量就越小，形状误差就越大。

0404	样条系数	30
------	------	----

设定范围：1.0000~199.0000

0405	加减速时间系数	200
------	---------	-----

设定范围：1.0000~200.0000

样条系数（#404）越大，曲线误差越大，但速度平滑，机床运行平稳；

样条系数越小，曲线误差越小，但速度不平滑，机床震动。

0407	高速插补切削进给加速度上限	0.6000
------	---------------	--------

设定范围：0.0020~99.0000

0408	高速插补切削进给加速度下限	0.6000
------	---------------	--------

设定范围：0.0020~99.0000

0409	预读平滑处理控制	2.0000
------	----------	--------

设定范围：0.0000~30.0000

预读平滑处理控制参数（#409）是提前预读加工形状的情况，自动运算出整体形状的趋势，从而降低因CAM生成的程序的误差导致的加工伤痕。

0：关闭预读平滑处理功能。

1：按长度进行平滑处理。

2：按长度与角度的综合关系进行平滑处理。

0410	精度光顺平衡系数	6.0000
------	----------	--------

设定范围：0.0000~10.0000

如果要想实现高精控制，用户只要对参数精度光顺平衡系数（#410）进行设置值，该参数可以控制加工效

果的等级。共分 0-10 共 11 个等级：

#410 = 0 :表示高精度控制，严格控制到位精确，不追求光顺度，对于加工有细致棱角要求类(如文字)的程序特别有效。

#410=1-10: 回到高速高精控制。等级越低，精度越好，等级越高，光顺度越好。

可根据加工实际情况进行调整这个参数达到最理想的效果。

0411	样条形状控制系数	10.0000
------	----------	---------

设定范围：0.0000～50.0000

0412	小线段拟合精度控制	-1.0000
------	-----------	---------

设定范围：-1.0000～50.0000

0413	圆度光滑控制系数 n1	3.0000
------	-------------	--------

设定范围：0.0000～50.0000

0414	圆度光滑控制系数 n2	0.0000
------	-------------	--------

设定范围：0.0000～50.0000

0422	第 2 主轴正转 M 代码	63
------	---------------	----

设定范围：0～100

0423	第 2 主轴反转 M 代码	64
------	---------------	----

设定范围：0～100

0424	第 2 主轴指令脉冲串位置输出时的伺服轴号(0:无效 1～5:第 1～5 轴)	0.0000
------	--	--------

设定范围：0～8

0440	Cs 轮廓控制轴功能启动的 M 代码	0
------	--------------------	---

设定范围：0～0

0441	Cs 轮廓控制轴功能关闭的 M 代码	0
------	--------------------	---

设定范围：0～0

0445	轴 1 配置光栅精度	1.0000
------	------------	--------

设定范围：0.0000～9999.0000

0446	轴 2 配置光栅精度	1.0000
------	------------	--------

设定范围：0.0000～9999.0000

0447	轴 3 配置光栅精度	1.0000
------	------------	--------

设定范围：0.0000～9999.0000

0448	轴 4 配置光栅精度	1.0000
------	------------	--------

设定范围：0.0000～9999.0000

0449	轴 5 配置光栅精度	1.0000
------	------------	--------

设定范围：0.0000～9999.0000

0460	第 1 轴分度轴的最小分度角度	0.0000
------	-----------------	--------

设定范围：0.0000~0.0000

0461	第 2 轴分度轴的最小分度角度	0.0000
------	-----------------	--------

设定范围：0.0000~0.0000

0462	第 3 轴分度轴的最小分度角度	0.0000
------	-----------------	--------

设定范围：0.0000~0.0000

0463	第 4 轴分度轴的最小分度角度	0.0000
------	-----------------	--------

设定范围：0.0000~360.0000

0464	第 5 轴分度轴的最小分度角度	0.0000
------	-----------------	--------

设定范围：0.0000~360.0000

0470	第 1 轴手动(JOG)连续进给时的进给速度	2000
------	------------------------	------

设定范围：0~9999

0471	第 2 轴手动(JOG)连续进给时的进给速度	2000
------	------------------------	------

设定范围：0~9999

0472	第 3 轴手动(JOG)连续进给时的进给速度	2000
------	------------------------	------

设定范围：0~9999

0473	第 4 轴手动(JOG)连续进给时的进给速度	2000
------	------------------------	------

设定范围：0~9999

0474	第 5 轴手动(JOG)连续进给时的进给速度	2000
------	------------------------	------

设定范围：0~9999

0475	第 1 轴手脉不完全运行方式最高钳制速度	2000
------	----------------------	------

设定范围：0~3000

0476	第 2 轴手脉不完全运行方式最高钳制速度	2000
------	----------------------	------

设定范围：0~3000

0477	第 3 轴手脉不完全运行方式最高钳制速度	2000
------	----------------------	------

设定范围：0~3000

0478	第 4 轴手脉不完全运行方式最高钳制速度	2000
------	----------------------	------

设定范围：0~3000

0479	第 5 轴手脉不完全运行方式最高钳制速度	2000
------	----------------------	------

设定范围：0~3000

0480	执行第 01 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0481	执行第 02 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0482	执行第 03 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0483	执行第 04 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0484	执行第 05 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0485	执行第 06 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0486	执行第 07 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0487	执行第 08 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0488	执行第 09 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0489	执行第 10 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0490	执行第 11 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0491	执行第 12 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0492	执行第 13 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0493	执行第 14 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0494	执行第 15 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0495	执行第 16 位置开关功能的控制轴	0
------	-------------------	---

设定范围：0~5

0500	第 01 位置开关动作范围的最大值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围：-9999.9999~9999.9999

0501	第 02 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0502	第 03 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0503	第 04 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0504	第 05 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0505	第 06 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0506	第 07 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0507	第 08 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0508	第 09 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0509	第 10 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0510	第 11 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0511	第 12 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0512	第 13 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0513	第 14 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0514	第 15 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0515	第 16 位置开关动作范围的最大值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		
0520	第 01 位置开关动作范围的最小值	0.0000
设定范围: -9999.9999~9999.9999		

0521	第 02 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0522	第 03 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0523	第 04 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0524	第 05 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0525	第 06 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0526	第 07 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0527	第 08 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0528	第 09 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0529	第 10 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0530	第 11 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0531	第 12 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0532	第 13 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0533	第 14 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0534	第 15 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0535	第 16 位置开关动作范围的最小值	0.0000
------	-------------------	--------

设定范围: -9999.9999~9999.9999

0540	调用用户宏程序的 G 代码的开头代码	101
------	--------------------	-----

设定范围: 0~9999

0541	通过 G 代码被调用的用户宏程序的开头程序号	89101
------	------------------------	-------

设定范围: 0~99999

0542	调用用户宏程序的 G 代码的个数	100
------	------------------	-----

设定范围: 0~9999

0555	第 1 轴移动中的位置偏差极限值(mm)	10.0000
------	----------------------	---------

设定范围: 0.000~99999.0000

0556	第 2 轴移动中的位置偏差极限值(mm)	10.0000
------	----------------------	---------

设定范围: 0.000~99999.0000

0557	第 3 轴移动中的位置偏差极限值(mm)	10.0000
------	----------------------	---------

设定范围: 0.000~99999.0000

0558	第 4 轴移动中的位置偏差极限值(mm)	10.0000
------	----------------------	---------

设定范围: 0.000~99999.0000

0559	第 5 轴移动中的位置偏差极限值(mm)	10.0000
------	----------------------	---------

设定范围: 0.000~99999.0000

0560	第 1 轴停止时的位置偏差极限值(mm)	0.5000
------	----------------------	--------

设定范围: 0.000~10000.0000

0560	第 1 轴停止时的位置偏差极限值(mm)	0.5000
------	----------------------	--------

设定范围: 0.000~10000.0000

0561	第 2 轴停止时的位置偏差极限值(mm)	0.5000
------	----------------------	--------

设定范围: 0.000~10000.0000

0562	第 3 轴停止时的位置偏差极限值(mm)	0.5000
------	----------------------	--------

设定范围: 0.000~10000.0000

0563	第 4 轴停止时的位置偏差极限值(mm)	0.5000
------	----------------------	--------

设定范围: 0.000~10000.0000

0564	第 5 轴停止时的位置偏差极限值(mm)	0.5000
------	----------------------	--------

设定范围: 0.000~10000.0000

600	第 1 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 1 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

601	第 2 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 1 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

602	第 3 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 1 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

603	第 4 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 1 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

604	第 1 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 2 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

605	第 2 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 2 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

606	第 3 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 2 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

607	第 4 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 2 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

608	第 1 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 3 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

609	第 2 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 3 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

610	第 3 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 3 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

611	第 4 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 3 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

612	第 1 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 4 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

613	第 2 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 4 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

614	第 3 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 4 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

615	第 4 主轴的主轴侧齿轮的齿数(第 4 档齿轮)	1
-----	--------------------------	---

设定范围: 1~999

616	第 1 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 1 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

617	第 2 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 1 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

618	第 3 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 1 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

619	第 4 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 1 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

620	第 1 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 2 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

621	第 2 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 2 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

622	第 3 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 2 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

623	第 4 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 2 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

624	第 1 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 3 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

625	第 2 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 3 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

626	第 3 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 3 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

627	第 4 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 3 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

628	第 1 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 4 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

629	第 2 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 4 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

630	第 3 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 4 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

631	第 4 主轴的位置编码器侧齿轮齿数(第 4 档齿轮)	1
-----	----------------------------	---

设定范围: 1~999

632	第 1 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 1 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

633	第 2 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 1 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

634	第 3 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 1 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

635	第 4 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 1 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

636	第 1 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 2 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

637	第 2 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 2 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

638	第 3 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 2 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

639	第 4 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 2 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

640	第 1 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 3 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

641	第 2 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 3 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

642	第 3 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 3 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

643	第 4 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 3 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

644	第 1 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 4 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

645	第 2 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 4 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

646	第 3 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 4 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

647	第 4 主轴刚性攻丝时主轴的最高转速(第 4 档齿轮)	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围: 0~9999

648	第 1 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 1 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

649	第 2 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 1 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

650	第 3 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 1 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

651	第 4 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 1 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

652	第 1 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 2 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

653	第 2 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 2 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

654	第 3 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 2 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

655	第 4 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 2 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

656	第 1 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 3 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

657	第 2 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 3 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

658	第 3 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 3 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

659	第 4 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 3 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

660	第 1 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 4 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

661	第 2 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 4 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

662	第 3 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 4 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

663	第 4 主轴主轴与攻丝轴的直线加减速时间常数(第 4 档齿轮)	200
-----	---------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

664	第 1 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 1 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

665	第 2 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 1 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

666	第 3 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 1 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

667	第 4 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 1 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

668	第 1 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 2 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

669	第 2 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 2 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

670	第 3 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 2 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

677	第 4 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 2 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

672	第 1 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 3 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

673	第 2 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 3 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

674	第 3 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 3 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

675	第 4 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 3 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

676	第 1 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 4 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

677	第 2 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 4 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

678	第 3 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 4 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

679	第 4 主轴退刀时主轴与攻丝轴的时间常数(第 4 档齿轮)	200
-----	-------------------------------	-----

设定范围: 0~9999

680	第 1 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 1 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

681	第 2 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 1 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

682	第 3 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 1 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

683	第 4 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 1 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

684	第 1 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 2 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

685	第 2 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 2 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

686	第 3 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 2 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

687	第 4 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 2 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

688	第 1 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 3 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

689	第 2 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 3 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

690	第 3 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 3 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

691	第 4 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 3 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

692	第 1 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 4 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

693	第 2 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 4 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

694	第 3 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 4 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

695	第 4 主轴刚性攻丝主轴的间隙量(第 4 档齿轮)	0.000
-----	---------------------------	-------

设定范围: 0.0000~99.9999

696	第 1 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 1 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

697	第 2 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 1 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

698	第 3 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 1 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

699	第 4 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 1 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

700	第 1 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 2 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

701	第 2 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 2 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

702	第 3 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 2 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

703	第 4 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 2 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

704	第 1 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 3 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

705	第 2 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 3 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

706	第 3 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 3 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

707	第 4 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 3 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

708	第 1 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 4 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

709	第 2 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 4 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

710	第 3 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 4 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

711	第 4 主轴主轴指令倍乘系数(CMR)(第 4 档齿轮)	20
-----	------------------------------	----

设定范围: 0~99999999

712	第 1 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 1 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

713	第 2 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 1 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

714	第 3 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 1 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

715	第 4 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 1 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

716	第 1 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 2 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

717	第 2 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 2 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

718	第 3 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 2 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

719	第 4 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 2 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

720	第 1 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 3 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

721	第 2 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 3 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

722	第 3 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 3 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

723	第 4 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 3 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

724	第 1 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 3 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

725	第 2 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 3 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

726	第 3 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 3 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

727	第 4 主轴主轴指令分频系数(CMD)(第 3 档齿轮)	1
-----	------------------------------	---

设定范围: 0~99999999

800	PMC 轴控制的系统轴号(0:无 1~5:第 1~第 5 轴)	0
-----	---------------------------------	---

设定范围: 0~5

801	PMC 轴控制数据的最小单位(0.0001~360.0)	0.0010
-----	------------------------------	--------

设定范围: 0.0001~360.0000

802	PMC 轴控制速度指令中的加/减速的时间	500
-----	----------------------	-----

设定范围: 10~99999

805	第 2PMC 轴控制的系统轴号(0:无 1~5:第 1~第 5 轴)	0
-----	------------------------------------	---

设定范围: 0~5

806	第 2PMC 轴控制数据的最小单位(0.0001~360.0)	0.0010
-----	---------------------------------	--------

设定范围: 0.0001~360.0000

807	第 2PMC 轴控制速度指令中的加/减速的时间	500
-----	-------------------------	-----

设定范围: 10~99999

810	第 3PMC 轴控制的系统轴号(0:无 1~5:第 1~第 5 轴)	0
-----	------------------------------------	---

设定范围: 0~5

811	第 3PMC 轴控制数据的最小单位(0.0001~360.0)	0.0010
-----	---------------------------------	--------

设定范围: 0.0001~360.0000

812	第 3PMC 轴控制速度指令中的加/减速的时间	500
-----	-------------------------	-----

设定范围: 10~99999

815	第 4PMC 轴控制的系统轴号(0:无 1~5:第 1~第 5 轴)	0
-----	------------------------------------	---

设定范围: 0~5

816	第 4PMC 轴控制数据的最小单位(0.0001~360.0)	0.0010
-----	---------------------------------	--------

设定范围: 0.0001~360.0000

817	第 4PMC 轴控制速度指令中的加/减速的时间	500
-----	-------------------------	-----

设定范围: 10~99999

850	设定第 1 轴为基本坐标系中的那个轴(0~7)	1
-----	-------------------------	---

设定范围: 0~7

851	设定第 2 轴为基本坐标系中的那个轴(0~7)	2
-----	-------------------------	---

设定范围: 0~7

852	设定第 3 轴为基本坐标系中的那个轴(0~7)	3
-----	-------------------------	---

设定范围: 0~7

853	设定第 4 轴为基本坐标系中的那个轴(0~7)	0
-----	-------------------------	---

设定范围: 0~7

854	设定第 5 轴为基本坐标系中的那个轴(0~7)	0
-----	-------------------------	---

设定范围: 0~7

880	进给轴同步控制中第 1 轴的主控制轴号	0
-----	---------------------	---

设定范围: 0~5

881	进给轴同步控制中第 2 轴的主控制轴号	0
-----	---------------------	---

设定范围: 0~5

882	进给轴同步控制中第 3 轴的主控制轴号	0
-----	---------------------	---

设定范围：0~5

883	进给轴同步控制中第 4 轴的主控制轴号	0
-----	---------------------	---

设定范围：0~5

884	进给轴同步控制中第 5 轴的主控制轴号	0
-----	---------------------	---

设定范围：0~5

890	F 指令无效时的默认每分进给切削进给速度 (mm/min)(208D)	3000
-----	--	------

设定范围：0~15000

891	F 指令无效时的默认每分进给切削进给速度 (mm/rev)(208D)	1
-----	--	---

设定范围：0~500

892	S 指令无效时的默认主轴转速(208D)	6000
-----	----------------------	------

设定范围：0~36000

900	第 1 主轴齿轮 1-齿轮 2 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

901	第 1 主轴齿轮 2-齿轮 3 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

902	第 1 主轴齿轮 4-齿轮 4 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

903	第 2 主轴齿轮 1-齿轮 2 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

904	第 2 主轴齿轮 2-齿轮 3 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

905	第 2 主轴齿轮 3-齿轮 4 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

906	第 3 主轴齿轮 1-齿轮 2 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

907	第 3 主轴齿轮 2-齿轮 3 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

908	第 3 主轴齿轮 3-齿轮 4 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

909	第 4 主轴齿轮 1-齿轮 2 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

910	第 4 主轴齿轮 2-齿轮 3 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

911	第 4 主轴齿轮 3-齿轮 4 的切换点的主轴电机速度	6000
-----	-----------------------------	------

设定范围：0~99999

912	当前主轴 1 端口号输出选择	10000
-----	----------------	-------

设定范围：0~99999999

913	当前主轴 2 端口号输出选择	10000
-----	----------------	-------

设定范围：0~99999999

914	当前主轴 3 端口号输出选择	0
-----	----------------	---

设定范围：0~99999999

915	当前主轴 4 端口号输出选择	0
-----	----------------	---

设定范围：0~99999999

916	当前主轴 1 端口号输入选择	10000
-----	----------------	-------

设定范围：0~99999999

917	当前主轴 2 端口号输入选择	10000
-----	----------------	-------

设定范围：0~99999999

918	当前主轴 3 端口号输入选择	0
-----	----------------	---

设定范围：0~99999999

919	当前主轴 4 端口号输入选择	0
-----	----------------	---

设定范围：0~99999999

920	从站 0 MDT 长度	0
-----	-------------	---

设定范围：0~999

921	从站 1 MDT 长度	0
-----	-------------	---

设定范围：0~999

922	从站 2 MDT 长度	0
-----	-------------	---

设定范围：0~999

923	从站 3 MDT 长度	0
-----	-------------	---

设定范围：0~999

924	从站 4 MDT 长度	0
-----	-------------	---

设定范围：0~999

925	从站 5 MDT 长度	0
-----	-------------	---

设定范围: 0~999

926	从站 6 MDT 长度	0
-----	-------------	---

设定范围: 0~999

927	从站 7 MDT 长度	0
-----	-------------	---

设定范围: 0~999

928	从站 8 MDT 长度	0
-----	-------------	---

设定范围: 0~999

929	从站 9 MDT 长度	0
-----	-------------	---

设定范围: 0~999

930	从站 10 MDT 长度	0
-----	--------------	---

设定范围: 0~999

931	从站 11 MDT 长度	0
-----	--------------	---

设定范围: 0~999

932	从站 12 MDT 长度	0
-----	--------------	---

设定范围: 0~999

933	从站 13 MDT 长度	0
-----	--------------	---

设定范围: 0~999

934	从站 14 MDT 长度	0
-----	--------------	---

设定范围: 0~999

935	从站 15 MDT 长度	0
-----	--------------	---

设定范围: 0~999

940	系统 CNC 从站 01 设置	1
-----	-----------------	---

设定范围: 0~999

941	系统 CNC 从站 02 设置	2
-----	-----------------	---

设定范围: 0~999

942	系统 CNC 从站 03 设置	3
-----	-----------------	---

设定范围: 0~999

943	系统 CNC 从站 04 设置	4
-----	-----------------	---

设定范围: 0~999

944	系统 CNC 从站 05 设置	5
-----	-----------------	---

设定范围: 0~999

945	系统 CNC 从站 06 设置	6
-----	-----------------	---

设定范围：0~999

946	系统 CNC 从站 07 设置	0
-----	-----------------	---

设定范围：0~999

947	系统 CNC 从站 08 设置	0
-----	-----------------	---

设定范围：0~999

948	系统 CNC 从站 09 设置	0
-----	-----------------	---

设定范围：0~999

949	系统 CNC 从站 10 设置	0
-----	-----------------	---

设定范围：0~999

950	系统 CNC 从站 11 设置	0
-----	-----------------	---

设定范围：0~999

951	系统 CNC 从站 12 设置	0
-----	-----------------	---

设定范围：0~999

952	系统 CNC 从站 13 设置	0
-----	-----------------	---

设定范围：0~999

953	系统 CNC 从站 14 设置	0
-----	-----------------	---

设定范围：0~999

954	系统 CNC 从站 15 设置	0
-----	-----------------	---

设定范围：0~999

955	系统 CNC 从站 16 设置	0
-----	-----------------	---

设定范围：0~999

956	从站对应的配置	8
-----	---------	---

设定范围：0~999

957	从站对应的配置	0
-----	---------	---

设定范围：0~999

961	伺服无效 MDT 冗余测试	0
-----	---------------	---

设定范围：0~5

962	伺服无 MDT 冗余测试	0.0000
-----	--------------	--------

设定范围：0.0000~5.0000

963	总线转接盒产品(2:安川 3:超同步 4:松下 5:清能德创 6:科尔莫根)	2
-----	--	---

设定范围: 0~3

963	总线转接盒产品(2:安川 3:超同步 4:松下 5:清能德创 6:科尔莫根)	2
-----	--	---

设定范围: 0~3

965	总线转换盒连接伺服个数	0
-----	-------------	---

设定范围: 0~8

966	ML 总线转接盒从站 1 地址	33
-----	-----------------	----

设定范围: 0~3887

967	ML 总线转接盒从站 2 地址	34
-----	-----------------	----

设定范围: 0~3887

968	ML 总线转接盒从站 3 地址	35
-----	-----------------	----

设定范围: 0~3887

969	ML 总线转接盒从站 4 地址	36
-----	-----------------	----

设定范围: 0~3887

970	ML 总线转接盒从站 5 地址	37
-----	-----------------	----

设定范围: 0~3887

971	ML 总线转接盒从站 6 地址	38
-----	-----------------	----

设定范围: 0~3887

972	ML 总线转接盒从站 7 地址	39
-----	-----------------	----

设定范围: 0~3887

973	ML 总线转接盒从站 8 地址	40
-----	-----------------	----

设定范围: 0~3887

974	ML 总线转接盒从站 1 编码器位数	17
-----	--------------------	----

设定范围: 0~32

975	ML 总线转接盒从站 2 编码器位数	17
-----	--------------------	----

设定范围: 0~32

976	ML 总线转接盒从站 3 编码器位数	17
-----	--------------------	----

设定范围: 0~32

977	ML 总线转接盒从站 4 编码器位数	17
-----	--------------------	----

设定范围: 0~32

978	ML 总线转接盒从站 5 编码器位数	17
-----	--------------------	----

设定范围: 0~32

979	ML 总线转接盒从站 6 编码器位数	17
-----	--------------------	----

设定范围: 0~32

980	ML 总线转接盒从站 7 编码器位数	17
-----	--------------------	----

设定范围: 0~32

981	ML 总线转接盒从站 8 编码器位数	17
-----	--------------------	----

设定范围: 0~32

982	ML 总线第几从站为主轴(主轴设置在最后一个从站)	1
-----	---------------------------	---

设定范围: 0~8

987	帮助界面幻灯片的切换时间常数	30
-----	----------------	----

设定范围: 0~65535

1000	第 1 轴的回退速度	1000
------	------------	------

设定范围: 0~99999

1001	第 2 轴的回退速度	1000
------	------------	------

设定范围: 0~99999

1002	第 3 轴的回退速度	1000
------	------------	------

设定范围: 0~99999

1003	第 4 轴的回退速度	1000
------	------------	------

设定范围: 0~99999

1004	第 5 轴的回退速度	1000
------	------------	------

设定范围: 0~99999

1008	第 1 轴的回退量	0
------	-----------	---

设定范围: -9999.0000~-9999.0000

1009	第 2 轴的回退量	0
------	-----------	---

设定范围: -9999.0000~-9999.0000

1010	第 3 轴的回退量	0
------	-----------	---

设定范围: -9999.0000~-9999.0000

1011	第 4 轴的回退量	0
------	-----------	---

设定范围: -9999.0000~-9999.0000

1012	第 5 轴的回退量	0
------	-----------	---

设定范围: -9999.0000~-9999.0000

1016	第 1 轴回退时的直线加减速时间常数	50
------	--------------------	----

设定范围：1~400

1017	第 2 轴回退时的直线加减速时间常数	50
------	--------------------	----

设定范围：1~400

1018	第 3 轴回退时的直线加减速时间常数	50
------	--------------------	----

设定范围：1~400

1019	第 4 轴回退时的直线加减速时间常数	50
------	--------------------	----

设定范围：1~400

1020	第 5 轴回退时的直线加减速时间常数	50
------	--------------------	----

设定范围：1~400

1100	第 1 轴返回第 2 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1101	第 1 轴返回第 3 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1102	第 1 轴返回第 4 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1103	第 2 轴返回第 2 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1104	第 2 轴返回第 3 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1105	第 2 轴返回第 4 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1106	第 3 轴返回第 2 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1107	第 3 轴返回第 3 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1108	第 3 轴返回第 4 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1109	第 4 轴返回第 2 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1110	第 4 轴返回第 3 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1111	第 4 轴返回第 4 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1112	第 5 轴返回第 2 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1113	第 5 轴返回第 3 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1114	第 5 轴返回第 4 参考点速度	0
------	------------------	---

设定范围：1~60000

1120	存储式行程检测 1-II 的 X 轴负方向边界的坐标值	-9999.0000
------	-----------------------------	------------

设定范围：-9999.0000~9999.0000

1121	存储式行程检测 1-II 的 X 轴正方向边界的坐标值	-9999.0000
------	-----------------------------	------------

设定范围：-9999.0000~9999.0000

1122	存储式行程检测 1-II 的 Y 轴负方向边界的坐标值	-9999.0000
------	-----------------------------	------------

设定范围：-9999.0000~9999.0000

1123	存储式行程检测 1-II 的 Y 轴正方向边界的坐标值	-9999.0000
------	-----------------------------	------------

设定范围：-9999.0000~9999.0000

1124	存储式行程检测 1-II 的 Z 轴负方向边界的坐标值	-9999.0000
------	-----------------------------	------------

设定范围：-9999.0000~9999.0000

1125	存储式行程检测 1-II 的 Z 轴正方向边界的坐标值	-9999.0000
------	-----------------------------	------------

设定范围：-9999.0000~9999.0000

1126	存储式行程检测 1-II 的 4TH 轴负方向边界的坐标值	-9999.0000
------	-------------------------------	------------

设定范围：-9999.0000~9999.0000

1127	存储式行程检测 1-II 的 4TH 轴正方向边界的坐标值	-9999.0000
------	-------------------------------	------------

设定范围：-9999.0000~9999.0000

1128	存储式行程检测 1-II 的 5TH 轴负方向边界的坐标值	-9999.0000
------	-------------------------------	------------

设定范围：-9999.0000~9999.0000

1129	存储式行程检测 1-II 的 5TH 轴正方向边界的坐标值	-9999.0000
------	-------------------------------	------------

设定范围：-9999.0000~9999.0000

附录二 报警表

报警号	内 容	备 注
0000	修改了必须切断一次电源的参数	
0001	打开文件失败	
0002	录入数据超出范围	
0003	复制或更名的程序号存在	
0004	在程序段的开始无地址而输入了数字或字符"-"。修改程序	
0005	地址后面无适当数据而是另一地址或 EOB 代码。修改程序	
0006	符号"-"输入错误(在不能使用负号的地址后输入了"-"符号或输入了两个或多个"-"符号)。修改程序	
0007	小数点"."输入错误(在不允许使用的地址中输入了"."符号或输入了两个或多个"."符号)。修改程序	
0008	程序文件过大。请使用 DNC 进行传输	
0009	输入非法地址。修改程序	
0010	使用了不能使用的 G 代码或指令了无此功能的 G 代码。修改程序	
0011	在切削进给中未指令进给速度或进给速度不当。修改程序	
0012	磁盘空间不足。不能新建文件或增加文件内容	
0013	程序文件数已达到上限, 不能新建程序	
0014	不能指令 G95, 主轴不支持	
0015	超过了允许的同时控制轴数	
0016	当前螺距误差补偿点超出范围	
0017	不够权限修改, 需到密码界面输入对应的密码	
0018	空变量与局部变量不允许修改。G10 只能修改用户级别的参数	
0019	缩放功能未开通, 若需使用请修改位参 60.5 进行开通	
0020	在圆弧插补(G02 或 G03)中,起始点与圆弧中心的距离不同于终点与圆弧中心的距离, 差值超过了数参 214 中指定的值	
0021	在圆弧插补中, 指令了不在所选平面内用(G17,G18,G19)的轴。修改程序	
0022	在圆弧插补中, 不管是 R(指定圆弧半径), 还是 I, J 和 K(指定从起始点到中心的距离)都没有被指令	
0023	圆弧插补中, IJK 和 R 同时指定	
0024	螺旋插补, 螺旋角为零, 系统未进行处理, 需修改程序	
0025	G12 不能与其它 G 指令同段	
0026	系统不支持的文件格式。文件庞大或有行长超过 1024 个字节	
0027	长度刀补指令不能跟 G92 同段。修改程序	
0028	在平面选择指令中, 同一方向上指令了两个或更多的轴.修改程序	
0029	由 D/H 代码指定的补偿值太大。修改程序	
0030	由 D/H 代码指定的刀具长度补偿号或刀具半径补偿号太大。另外, 由 P 代码指定的工件坐标系号也太大.修改程序	
0031	由 G10 设定偏置量,工件坐标系, 外部工件坐标系, 附加工件坐标系时, 指令 P 值过大或未被指定	
0032	由 G10 设定偏置量或由系统变量写入偏置量时, 偏置量过大或未被指定.修改程序	

报警号	内 容	备 注
0033	刀补 C 或倒角中的交点不能确定。修改程序	
0034	圆弧指令时不能建立或取消刀补。修改程序	
0036	在刀具补偿方式中, 指令了跳转切削(G31)。修改程序	
0037	由 G17, G18 或 G19 选择的平面在刀具补偿 C 中被改变。修改程序	
0038	在刀具补偿 C 中, 将出现过切, 因为弧开始点或终止点与弧中心一致。修改程序	
0039	刀补 C 中刀尖定位错误	
0040	刀补 C 中不能转换工件坐标系, 请先取消刀补后再进行坐标系转换	
0041	在刀补 C 中存在干涉, 将出现过切。修改程序	
0042	刀具补偿方式下连续指令了十个以上没有移动指令只有停刀指令的程序段。修改程序	
0043	权限不足, 可在密码界面下更改权限	
0044	在固定循环方式中, 指令了 G27, G28, G29, G30 中的一个。修改程序	
0045	在固定循环 G73/G83 中, 每次切深(Q)没有被指定或 Q 值为 0。修改程序	
0046	在第 2, 第 3 和第 4 参考点返回指令中, 指令了 P2, P3 和 P4 之外的指令	
0047	执行 G28, G30, G53 等指令前需先执行机床回零	
0048	固定循环中, Z 平面应高于 R 平面	
0049	固定循环中, Z 平面应不高于 R 平面	
0050	改变固定循环方式时应移动位置	
0051	在倒圆角或倒斜角后面的程序段中指定了错误的移动动作或移动距离。修改程序	
0052	铣槽固定循环不能使用镜像功能。修改程	
0053	倒斜角或倒圆角指令格式有误。修正程序	
0054	DNC 传送错误	
0055	倒角移动不能完成	
0056	M99 不能与宏程序指令(G65)同段。修改程序	
0057	写入文件失败, 必须断电重启	
0058	在任意倒斜角或倒圆角的程序段中, 指定轴不在所选择的平面内。修改程序	
0059	在外部程序号检索中, 未发现程序号, 或者指定的程序在背景中被编辑。检查程序号和外部信号, 或中止背景编辑	
0060	在顺序号搜寻中未发现指令的顺序号。检查顺序号	
0061	第 1 轴不在参考点	
0062	第 2 轴不在参考点	
0063	第 3 轴不在参考点	
0064	第 4 轴不在参考点	
0065	第 5 轴不在参考点	
0066	执行参数输入(G10)前必须取消固定循环方式	
0067	G10 不支持的设置格式	
0068	未打开参数开关	
0069	加工运行需关闭 U 盘操作界面	
0070	内存不足。删除不必要的程序, 重试	
0071	未发现要搜寻的地址, 或在程序检索中未发现指定程序号的程序。检查数据	

报警号	内 容	备 注
0072	存储的程序数量超过 400 个.删除不要的程序	
0073	被指令的程序号已经使用。改变程序号或删除不要的程序	
0074	程序号为 1 至 99999 之外的数。改变程序号	
0075	企图注册一个被保护的程序号	
0076	在 M98 程序段中未指令地址 P(程序号)。修改程序	
0077	程序调用超过了 5 重。修改程序	
0078	在 M98, G65 的程序段中由地址 P 指定的程序号未被发现或 M06 调用的宏程序不存在	
0079	系统使用时间到期, 请与供应商联系	
0080	录入数据不合理, 最高速度小于最低速度或最低速度大于最高速度	
0081	宏程序不能调用子程序。修改程序	
0084	按键出现超时或短路现象	
0085	当使用串口向存储器输入数据时, 出现溢出。波特率的设置或输入/输出设备不正确	
0086	固定循环的模式中, 系统不能够切换平面	
0087	报警号 NO.0087~0091 为各轴参考点返回的起点太接近于参考点或速度太慢使得不能执行参考点返回。参考点离起点要足够远或为参考点返回指定适当快的速度	
0092	G27(参考点返回检查)指令不能返回到参考点	
0093	电机型号不匹配	
0098	通电后, 急停后, 或程序中有 G28, 但未回参考点即执行程序再启动	
0100	在参数(设置)屏幕上, PWE(参数写入有效)被设置为 1。设置为 0, 然后再启动系统	
0101	断电记忆数据错乱, 请确保位置正确	
0102	系统与驱动的电机型号参数不一致	
0103	总线通讯错误。请检查网线可靠性	
0104	设置机床零点超时	
0105	获取驱动单元数据超时	
0106	驱动单元与系统伺服参数的齿轮比不一致	
0107	驱动单元参数与系统伺服参数不一致	
0108	请插入 U 盘	
0110	位置数据超过了允许范围。请回零	
0111	计算结果在允许范围(-10^{47} 到 -10^{-29} , 0 和 10^{-29} 到 10^{47}) 之外	
0112	指定了零(包括 $\tan 90^\circ$ 度)除数	
0113	在用户宏程序中指定了不能用的功能指令。修改程序	
0114	G39 格式错误。修改程序	
0115	不能指定作为变量的值或使用 O, N 作为变量在用户宏程序中被指定。修改程序	
0116	赋值语句的左边是一个变量, 但其不允许赋值。修改程序	
0117	该参数不支持 G10 在线修改。请修改程序	
0118	括弧的嵌套超过了上限(五重)。修改程序	
0119	M00,M01,M02,M30,M98,M99,M06 指令不能和其它 M 指令同段	
0120	部分设置被恢复	
0121	机床坐标与编码器反馈值超出偏差设定值	

报警号	内 容	备 注
0122	宏程序调用的嵌套层数超过 5 重。修改程序	
0123	在 MDI 现模及 DNC 方式中不能使用转移和循环语句	
0124	程序非法结束，没有 M30 或 M02 或 M99 指令，或者没有结束符。修改程序	
0125	宏程序格式错误。修改程序	
0126	程序循环不成立。修改程序	
0127	NC 和用户宏指令语句共存。修改程序	
0128	在分支指令中的顺序号不是 0-99999。或未被发现。修改程序	
0129	<自变量赋值>的地址不对。修改程序	
0130	PLC 的轴控制指令输出到了由 CNC 控制的轴.或 CNC 的轴控制指令输出到了 PLC 控制的轴.修改程序	
0131	5 个或 5 个以上的外部报警信息出现。检查梯形图	
0132	外部报警信息的报警不存在。检查 PLC	
0133	系统不支持的轴指令，修改程序	
0135	分度工作台的分度角不是角度单位的倍数。修改程序	
0136	在分度工作台分度中，同 B 轴一起指令了另一轴。修改程序	
0137	跳转指令要转移的顺序号在循环体内。修改程序	
0138	循环语句不匹配或是跳转指令进入循环体内。修改程序	
0139	PLC 轴控制选择轴错误。修改程序	
0140	宏指令跳转的顺序号不存在	
0141	MDI 现模和 DNC 方式不支持宏指令跳转	
0142	1 到 999999 之外的比例缩放倍率被指令。修正比例缩放比例设置	
0143	比例缩放结果，移动距离，坐标值和圆弧半径超过最大指令值。修正程序或比例缩放倍率	
0144	坐标旋转平面和圆弧或刀具半径补偿 C 平面必须一样。修改程序	
0145	参考点未建立时指令了 G28 指令。请修改程序或修改位参数 NO.4#3(AZR)	
0148	自动拐角减速速度在判断角范围设定值之外。修改参数	
0160	极坐标方式中圆弧只能使用 R 编程	
0161	极坐标方式中不能执行参考点或平面选择或方向相关的指令	
0163	旋转方式中不能执行参考点或坐标系相关的 G 指令	
0164	缩放方式中不能执行参考点或坐标系相关的 G 指令	
0165	请在单独的程序段内指定旋转，缩放或 G10 指令	
0166	回参考点时没有指定轴	
0167	中间点坐标太大	
0168	孔底最小暂停时间应小于孔底最大暂停时间	
0170	进入或退出子程序时未取消刀具半径补偿	
0172	调用子程序的程序段中，P 不是整数或 P 小于等于 0	
0173	子程序调用次数不能大于 9999 次	
0175	固定循环只能在 G17 平面执行	
0176	刚性攻丝开始前未指定主轴转速	
0177	G76 指令下 I/O 控制不支持主轴定向功能，修改程序或参数	

报警号	内 容	备 注
0178	固定循环开始前未指定主轴转速	
0181	非法的 M 代码	
0182	主轴转速太大或者太小	
0183	非法的 T 代码	
0184	所选刀具超出范围	
0185	L 太小,报警原因如下: 1)矩形凹槽精铣中 L 小于刀具半径 2)凹槽粗铣中 L 小于 0	
0186	L 太大,报警原因如下: 1)圆内凹槽粗铣中 L 大于刀具直径 2)矩形凹槽粗铣中 L 大于刀具直径 3)矩形凹槽内精铣中 L 大于 I 4)矩形凹槽内精铣中 L 大于 J	
0187	刀具直径太大,报警原因如下: 1)内圆凹槽粗铣中刀具直径大于 I 2)内圆凹槽精铣中刀具半径大于 I-J 3)外圆凹槽粗铣中刀具半径大于 J 4)矩形凹槽内精/粗铣中刀具直径大于 I 5)矩形凹槽内精/粗铣中刀具直径大于 J 6)矩形凹槽内精/粗铣中刀具半径大于 U 7)螺旋下刀半径系数太大或 D 太大, 修改数参 No.269 的值或修改半径补偿值	
0188	U 太大,报警原因如下: 1)矩形凹槽复合循环中 U 的两倍大于 I 2)矩形凹槽复合循环中 U 的两倍大于 J	
0189	U 太小, U 应大于或等于刀具半径	
0190	V 太小或 V 未定义, V 应大于 0	
0191	W 太小或 W 未定义, W 应大于 0	
0192	Q 太小或 Q 未定义, Q 应大于 0	
0193	I 未定义或 I 为 0	
0194	J 未定义或 J 为 0	
0195	D 未定义或 D 为 0	
0198	恒表面切削速度控制中, 指定轴是错误的。(见参数 No.254)。 指定轴的指令 P 中有非法数据。修改程序	
0199	未定义宏指令修改程序	
0200	刚性攻丝中, S 值在范围之外或未被指定。刚性攻丝中, S 的最大值用参数指定。更改参数设置或修改程序	
0201	刚性攻丝中无 F 值。修改程序	
0202	刚性攻丝中, 主轴的分配值太大	
0203	刚性攻丝中, 程序中的 M 代码(M29)或 S 指令的位置不正确。修改程序	
0204	M29 应该在 G80 模态下指定。修改程序	
0205	指令了 M 代码(M29)执行 G84 (或 74) 时, 刚性攻丝信号不是 1。检查梯形图, 找出其原因	
0206	在刚性方式指令了平面的切换。修改程序	
0207	在刚性攻丝中指定的距离太短或太长	
0208	G10 模态下不能执行该指令, 请先取消 G10 模态	
0209	缩放旋转极坐标模态不支持程序再启动	
0210	程序再启动文件名不一致。请选择正确的文件名	

报警号	内 容	备 注
0212	指令了倒角或倒 R 或在平面中有一额外轴。修改程序	
0213	换刀宏程序不支持 G31 跳转。修改程序	
0214	换刀宏程序不支持跳段操作	
0215	换刀宏程序不支持动态修改坐标系和刀补	
0216	缩放/旋转/极坐标不支持 G31 跳转。修改程序	
0217	缩放/旋转/极坐标不支持跳段操作	
0218	缩放/旋转/极坐标不支持动态修改坐标系和刀补	
0220	缩放/旋转/极坐标不支持公英制输入切换	
0221	换刀宏程序不支持公英制输入切换	
0224	在自动运行启动之前，未执行参考点返回	
0231	在程序参数输入的指定格式中，下述错误出现： 1) 地址 N 或 R 未被输入 2) 未指定参数号 3) 位参输入 L50 中未指定地址 P 4) N, P, R 超出范围.修改程序	
0232	3 或更多轴被指定为螺旋插补轴	
0233	其它操作正在使用与 RS-232-C 口连接的设备	
0235	指令了记录结束符(%)	
0236	程序再启动的参数设定错误	
0237	必须被指定小数点的指令未指令小数点	
0238	在一个程序段中同一地址出现过多次，或者程序段中有两个或更多属于同一组的 G 代码	
0239	一个非法 G 代码被指定在预读控制方式，在预处理控制方式指令了分度轴，最大切削进给参数设置为 0，插补前加/减速的参数设置为 0。正确设置参数	
0241	手脉脉冲异常	
0242	总线连接错误	
0250	轴名重复，请修改参数 NO.175~179	
0251	急停报警,取消报警后，请重新回零	
0252	程序非法结束(CNC 传输速度慢,请降低进给速度)	
0261	DSP 插补轴脉冲指令速度过大，按复位后请重新回零	
0262	DSP 报警 DSP 未启动请重新上电	
0263	DSP 报警 DSP 参数设置错误	
0264	DSP 报警 发送数据过大，请重新上电	
0265	DSP 报警 总线连接不上，或初始化总线不成功	
0266	DSP 插补轴速度超过 200M/MIN 按复位后请重新回零	
0267	DSP 初始化标志(5555)异常，按复位后请重新回零	
0268	DSP 单位周期脉冲输出量过大，按复位后请重新回零	
0269	DSP 内部报警，按复位后请重新回零	
0270	DSP 均分插补点长度太小	
0271	DSP 接收插补数据太小，按急停后重新回零	
0272	DSP 接收到不能辨识的 G 代码	
0273	DSP 硬件数据交互异常(指令类)	

附录二 报警表

报警号	内 容	备 注
0274	DSP 硬件数据交互异常(数据类)	
0275	高速模式时, 插补速度倍数为 0	
0280	使用对刀功能必须各轴先回零	
0281	使用对刀功能必须切换到[设置][对刀分中]界面	
0282	请检测是否安装对刀仪或设置位参 1.6 置 1	
0283	Z 轴超过安全位置, 请检查对刀仪或刀长设置	
0286	自动刀长测量错误, 请重执行一次	
0401	驱动单元报警 01: 伺服电机速度超过设定值	
0402	驱动单元报警 02: 主电路电源电压过高	
0403	驱动单元报警 03: 主电路电源电压过低	
0404	驱动单元报警 04: 位置偏差计数器的数值超过设定值	
0405	驱动单元报警 05: 电机温度过高	
0406	驱动单元报警 06: 速度调节器长时间饱和	
0407	驱动单元报警 07: CCW、CW 驱动禁止输入都 OFF	
0408	驱动单元报警 08: 位置偏差计数器的数值的绝对值超过 230	
0409	驱动单元报警 09: 编码器信号错误	
0410	驱动单元报警 10: 控制电源±15V 偏低	
0411	驱动单元报警 11: IPM 智能模块故障	
0412	驱动单元报警 12: 电机电流过大	
0413	驱动单元报警 13: 伺服驱动单元及电机过负载(瞬时过热)	
0414	驱动单元报警 14: 制动电路故障	
0415	驱动单元报警 15: 编码器计数异常	
0420	驱动单元报警 20: EEPROM 错误	
0430	驱动单元报警 30: 编码器 Z 脉冲错	
0431	驱动单元报警 31: 编码器 UVW 信号错误或与编码器不匹配	
0432	驱动单元报警 32: UVW 信号存在全高电平或全低电平	
0433	驱动单元报警 33: 通讯中断	
0434	驱动单元报警 34: 编码器速度异常	
0435	驱动单元报警 35: 编码器状态异常	
0436	驱动单元报警 36: 编码器计数异常	
0437	驱动单元报警 37: 编码器单圈计数溢出	
0438	驱动单元报警 38: 编码器多圈计数溢出	
0439	驱动单元报警 39: 编码器电池报警	
0440	驱动单元报警 40: 编码器电池缺电	
0441	驱动单元报警 41: 电机型号不匹配	
0442	驱动单元报警 42: 绝对位置数据异常报警	
0443	驱动单元报警 43: 编码器 EEPROM 校验报警	
0449	以太网初始化失败。请检查硬件	
0450	驱动单元断开, 请检查硬件连接是否正确	

报警号	内 容	备 注
0451	第 1 轴驱动单元报警	
0452	第 2 轴驱动单元报警	
0453	第 3 轴驱动单元报警	
0454	第 4 轴驱动单元报警	
0455	第 5 轴驱动单元报警	
0456	主轴驱动单元报警	
0500	第 1 轴软限位-向超程:(手动或手脉+向移动解除).	
0501	第 1 轴软限位-向超程:(手动或手脉-向移动解除).	
0502	第 2 轴软限位-向超程:(手动或手脉+向移动解除).	
0503	第 2 轴软限位-向超程:(手动或手脉-向移动解除).	
0504	第 3 轴软限位-向超程:(手动或手脉+向移动解除).	
0505	第 3 轴软限位-向超程:(手动或手脉-向移动解除).	
0506	第 4 轴软限位-向超程:(手动或手脉+向移动解除).	
0507	第 4 轴软限位-向超程:(手动或手脉-向移动解除).	
0508	第 5 轴软限位-向超程:(手动或手脉+向移动解除).	
0509	第 5 轴软限位-向超程:(手动或手脉-向移动解除).	
0510	第 1 轴硬限位-向超程:(超程解除,手动或手脉+向移动解除).	
0511	第 1 轴硬限位-向超程:(超程解除,手动或手脉-向移动解除).	
0512	第 2 轴硬限位-向超程:(超程解除,手动或手脉+向移动解除).	
0513	第 2 轴硬限位-向超程:(超程解除,手动或手脉-向移动解除).	
0514	第 3 轴硬限位-向超程:(超程解除,手动或手脉+向移动解除).	
0515	第 3 轴硬限位-向超程:(超程解除,手动或手脉-向移动解除).	
0516	第 4 轴硬限位-向超程:(超程解除,手动或手脉+向移动解除).	
0517	第 4 轴硬限位-向超程:(超程解除,手动或手脉-向移动解除).	
0518	第 5 轴硬限位-向超程:(超程解除,手动或手脉+向移动解除).	
0519	第 5 轴硬限位-向超程:(超程解除,手动或手脉-向移动解除).	
0600	操作键盘连接断开, 请检查操作键盘连接电缆	
1001	继电器或者线圈的地址未设定	
1002	输入代码的功能代码不存在	
1003	功能指令 COM 未正确使用,COM 与 COME 的对应关系有误,或在 COM 与 COME 之间使用了功能指令	
1004	用户梯形图超出最大允许行数或者步数。(解决方法)减少编辑的 NET 数。	
1005	功能指令 END1, END2 不存在; 或 END1, END2 中有误; 或 END1, END2 顺序不正确	
1006	网络中存在非法的输出。请检查输出格式	
1007	硬件故障或者系统中断错误导致 PLC 无法通信。请联系系统设备制造商	
1008	功能代码未正确连接	
1009	网络水平线未连上	
1010	在编辑梯形图时断电导致在编辑的网络丢失	
1011	地址或者数据不符合该功能指令的格式。重新输入	

附录二 报警表

报警号	内 容	备 注
1012	地址或者数据未正确输入。重新输入	
1013	指定了非法字符或数据超出范围	
1014	CTR 地址重复。重选其他未被使用的 CTR 地址	
1015	功能指令 JMP 未正确使用, JMP 与 LBL 的对应关系有误。或在 JMP 与 LBL 之间再次使用了 JMP 功能指令	
1016	网络结构不完整。更改梯形图	
1017	出现当前不支持的网络结构。更改梯形图	
1019	TMR 地址重复。重选其他未被使用的 TMR 地址	
1020	功能指令中缺少参数。输入合法的参数	
1021	PLC 执行超时, 系统自动停止 PLC。请检查梯形图逻辑并排除死循环或者过多的重复调用	
1022	功能指令名称缺失。请正确输入功能指令名	
1023	功能指令参数的地址或常数超出范围	
1024	存在不必要的继电器或线圈。删除不必要的连接	
1025	功能指令未正确输出	
1026	网络连接行数超出支持范围。更改梯形图	
1027	同一输出地址在另一处被使用。重选未被使用的输出地址	
1028	梯图文件格式错误	
1029	在使用的梯图文件丢失	
1030	网络中有不正确的垂直线。删除垂直线	
1031	用户数据区已满, 请减少 COD 代码数据表容量	
1032	梯形图的第一级太大, 不能及时执行完毕。减少第一级的梯形图	
1033	功能指令 SFT 超出最大允许使用数。请减少使用量	
1034	功能指令 DIFU/DIFD 地址重复。请重选地址	
1039	指令或网络不在可执行范围内。请清除	
1040	功能指令 CALL 或者 SP 未正确使用, CALL 与 SP 或者 SP 与 SPE 的对应关系有误, 或在 SP 与 SPE 之间再次使用了 SP 功能指令, 或在 END2 使用前设置了 SP	
1041	水平导通线与节点网络并联	
1042	PLC 系统参数文件未载入	

