

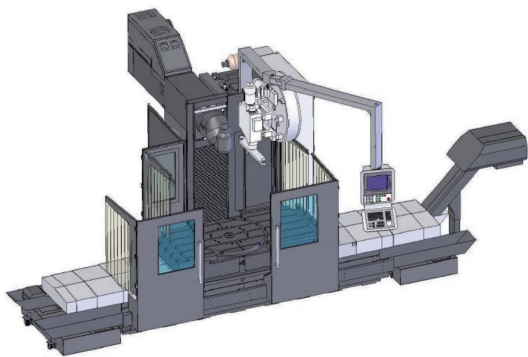
立卧两用加工中心坐标自动计算及主轴头自动分度方法

凌忠波

浙江金火科技有限公司 浙江杭州 311411

摘要：通过机床西门子840D数控系统用户宏程序功能，并利用系统的宏指令和变量编程，实现立卧式加工中心在不同加工方式下的坐标自动建立、主轴头自动旋转到位、C轴工作台自动回转到位的要求，编制了能自动实现的宏程序。

关键词：立卧两用；工件坐标系；宏程序；坐标旋转



1 序言

我公司使用西班牙尼古拉斯DIANA MG-20床身式立卧两用加工中心加工车床底座类箱体零件。此机床通过高精度多面体分度铣头，可在工件一次装夹的情况下实现立式和卧式加工，一次装夹完成5面加工，提高效率达到一机两用的效果。机床行程X、Y、Z：2 000mm×1 000mm×1 000mm；C轴为直径1 000mm回转工作台，360°分度；主轴头万能头每等分2.5°；C轴回转范围：±180°。

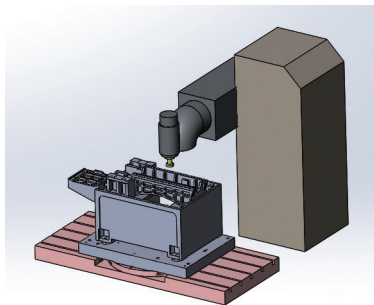
加工中存在的问题：此机床虽然加工灵活，但操作者需要找出的坐标系繁多，如果每个面都用寻边器去找坐标，不仅效率低下而且误差大，不能保证加工精度；万能主轴头旋向和C轴转台旋向如果跟坐标系不匹配，还容易出现撞刀或导致工件报废。因此，编制宏程序让机床自动分度计算坐标，是此机床能正常运行的核心。

解决思路：①根据机床特性规定加工方式，固

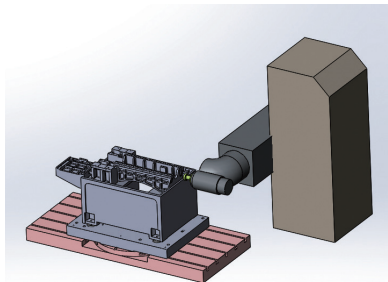
定各加工方式下坐标名称及位置。②找出一个基准点，利用宏程序完成其他旋转面坐标的自动计算。③利用宏程序，使主轴头根据坐标系自动判断万能主轴头旋向和C轴自动旋向，并自动分度定位。

2 确定加工方式

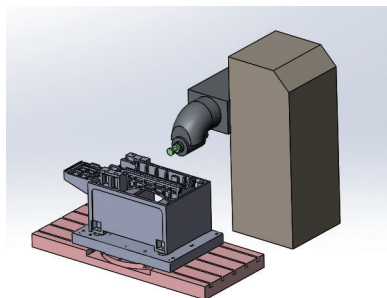
据此机床的特点，结合本公司产品的特性（矩形箱体），为方便统一后期的加工方式，故规定如图1所示的3种加工模式。



a) 立加方式



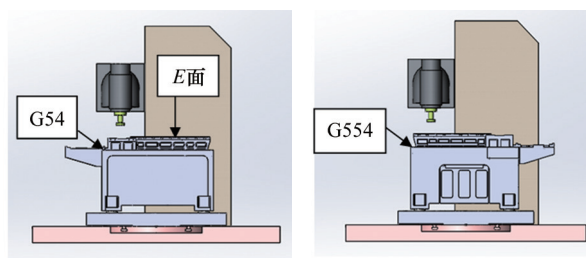
b) 侧卧加方式



c) 卧加方式

图1 加工模式

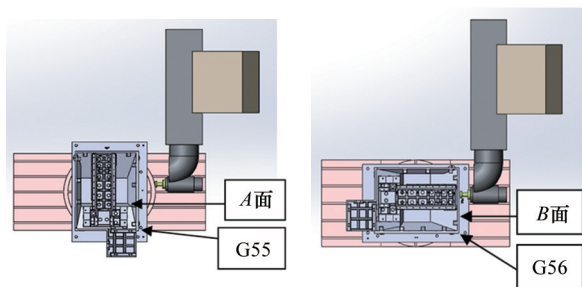
为方便后期编程管理，在3种加工模式的基础上，细分规定了8种坐标位置和G代码（见图2、图3和图4），度数均指转台C的旋转度数。由于本公司产品为矩形箱体零件，立加方式下 90° 和 270° 加工行程有干涉，故不考虑。



a) 0° 加工E面

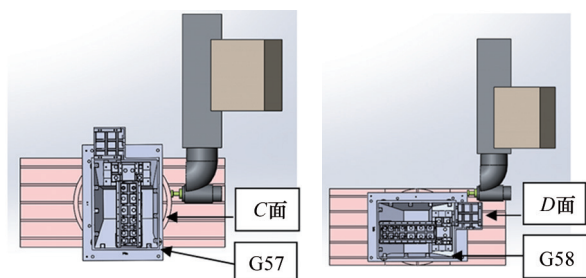
b) 180° 加工E面

图2 立加方式坐标位置和G代码



a) 270° 加工A面

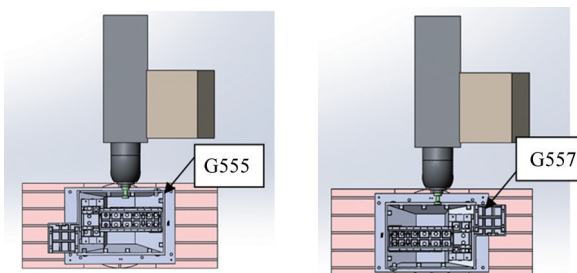
b) 0° 加工B面



c) 90° 加工C面

d) 180° 加工D面

图3 侧卧加方式坐标位置和G代码



a) 0° 加工C面

b) 180° 加工A面

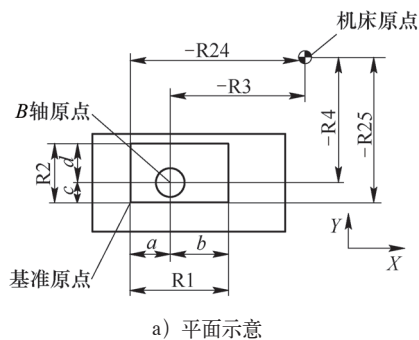
图4 卧加方式坐标位置和G代码

3 坐标计算及宏程序编制

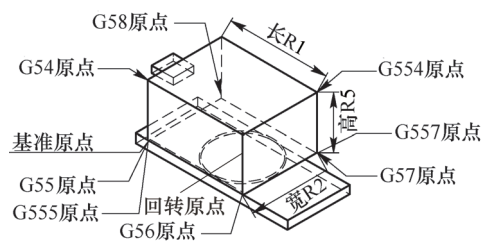
首先建立基准原点：在回转台 0° 时，设矩形工件左下角点为程序基准原点，其余8个坐标均由此点变换得到。各坐标系原点均为立加形式下的X、Y坐标，各加工方式通过840D系统自带指令“CYCLE800……”完成坐标旋转。

基准原点X、Y、Z坐标在程序中分别用变量R24、R25、R26表示，当装夹位置变动时，变量可以更改；工件长、宽、高分别用R1、R2、R5表示，当工件大小变动时，变量可以更改；回转台X、Y坐标分别用R3、R4表示，每台机床有自己的回转中心坐标，变量可以更改。

由以上几何关系可知：R24、R25、R3和R4均为负值，因为坐标在坐标轴负方向，所以实际长度取负。各原点及变量示意如图5所示。



a) 平面示意



b) 立体示意

图5 各原点及变量示意

从图5可知, $a = -R24 - (-R3) = R3 - R24$,
 $b = R1 - a = R1 - R3 + R24$, $c = -R25 - (-R4) =$
 $R4 - R25$, $d = R2 - c = R2 - R4 + R25$ 。

结合图6, 可得到8种状态下各G代码原点的X、Y坐标公式。以G54、G55、G56为例, G54: $X = R24$, $Y = R25$; G55: $X = -(-R3 + c) = R3 - R25 + R4$, $Y = -(-R4 + a) = R4 + R24 - R3$; G56: $X = -(-R3 - b) = R24 + R1$, $Y = -(-R25) = R25$ 。

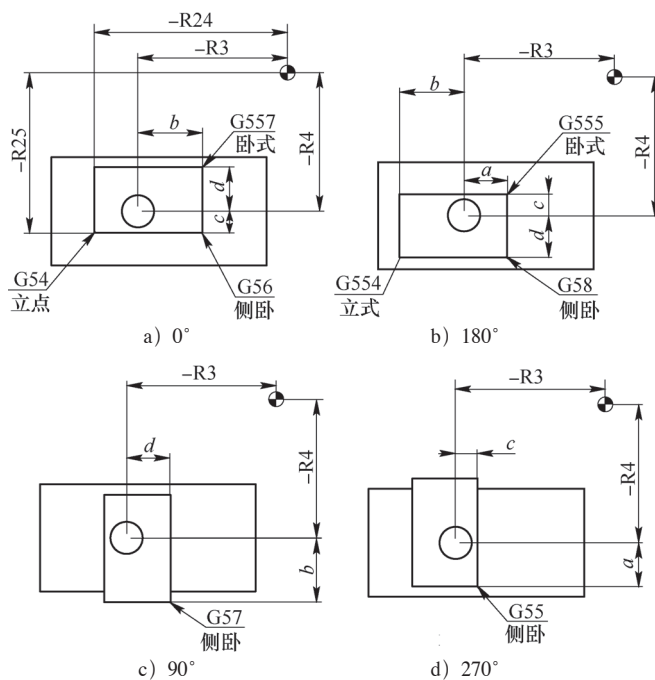


图6 转台角度与坐标位置示意

按各坐标关系推导出所有坐标系关系式, 得到坐标自动计算子程序如下。

```
L8000
R41=R24; (存储G54坐标)
R42=R25
R43=R26+R5
R51=R3-R25+R4; (存储G55坐标)
R52=R4+R24-R3
R53=R26
R61=R24+R1; (存储G56坐标)
R62=R25
R63=R26
R71=R3+R25-R4+R2; (存储G57坐标)
R72=R4-R24+R3-R1
R73=R26
```

$R81=R3-R24+R3$; (存储G58坐标)

$R82=R4+R4-R2-R25$

$R83=R26$

$R45=R3-R24+R3-R1$; (存储G554坐标)

$R46=R4+R4-R2-R25$

$R47=R26+R5$

$R55=R3-R24+R3$; (存储G555坐标)

$R56=R4+R4-R25$

$R57=R26$

$R75=R24+R1$; (存储G557坐标)

$R76=R25+R2$

$R77=R26$

$SP_UIFR[1]=CTTRANS(X,R41,Y,R42,Z,R43)$; (把存储器变量放入G54坐标系)

$SP_UIFR[2]=CTTRANS(X,R51,Y,R52,Z,R53)$; (把存储器变量放入G55坐标系)

$SP_UIFR[3]=CTTRANS(X,R61,Y,R62,Z,R63)$; (把存储器变量放入G56坐标系)

$SP_UIFR[4]=CTTRANS(X,R71,Y,R72,Z,R73)$; (把存储器变量放入G57坐标系)

$SP_UIFR[5]=CTTRANS(X,R81,Y,R82,Z,R83)$; (把存储器变量放入G58坐标系)

$SP_UIFR[54]=CTTRANS(X,R45,Y,R46,Z,R47)$; (把存储器变量放入G554坐标系)

$SP_UIFR[55]=CTTRANS(X,R55,Y,R56,Z,R57)$; (把存储器变量放入G555坐标系)

$SP_UIFR[57]=CTTRANS(X,R75,Y,R76,Z,R77)$; (把存储器变量放入G557坐标系)

M17; (子程序结束)

4 主轴转头和C轴自动回转宏程序

根据各坐标系相应的C轴分度位置以及万能主轴头旋向可得到以下分度宏程序。

```
L8010
IF R1==54 GOTO N54; (判断使用坐标系, 选择相应程序段号)
IF R1==55 GOTO N55
IF R1==56 GOTO N56
IF R1==57 GOTO N57
IF R1==58 GOTO N58
IF R1==554 GOTO N554
```

IF R1==555 GOTO N555

IF R1==557 GOTO N557

M17

N54;（跳转到所在坐标系下的段号）

;G54)

D0;（取消刀补）

CYCLE800();（取消坐标旋转）

G153G0 Z0;（机床到安全位置准备换头）

G153G0 X2000

G153G0 Y-1000

G54;（提取相应坐标系）

M5;（主轴停止）

CYCLE800(0,”UDG”,100000,39,0,0,0,0,0,0,0,0,0,-1,100,1);（主轴分度成立加方式，并将G54坐标旋转）

G1C0F1500;（转盘C自动分度 0° ）

D1;（带入刀补）

M17;（循环结束）

跳转到其他坐标系的程序与之类似。具体的加工编程举例如下。

N20 R24=520.1 R25=-884.9 R26=-909.657;（工件原始基准点坐标，工人用寻边器找出）

N30 R1=I035. R2=760. R5=678.5;（工件长宽高）

N40 R3=I023.818 R4=-544.127;（机床回转点坐标用寻边器找出）

N50 L8000;（调子程序L8000自动运算出8个坐标系）

N60 M0

N100G17 G40 G00

T1M6 ;(DIA100);（换刀）

R1=554;（选择坐标系）

L8010；（调子程序L8010主轴头自动分度；C轴自动回
转）

G0G90G554X100Y220；（加工程序）

S500M3……

N200G17 G40 G00

T6M6 ;(DIA40)

R1=55；（选择坐标系）

L8010；（调子程序L8010主轴头自动分度；C轴自动回
转）

G0G90G55X100Y220

……

M30

5 实际运用效果

通过L8000、L8010宏程序，工人只需找出首件工件左下角原点坐标，机床便可自动完成所有坐标计算；主轴分度、C轴分度都自动完成，方便了后期编程；主轴转头和C轴分度盘每次自动停在安全位置，转向安全。对于此类方体零件，编程人员只需按规定坐标系位置进行软件编程，后处理调用此宏程序，便可达到通用目的。

经长期加工验证,此方法加工精度高,各加工面位置度好,零件更换操作简单,大幅度提升了机床的性能和加工效率。本文所述坐标系自动计算法与主轴头自动分度法,对各类立卧两用加工中心均具有借鉴作用。

参考文献:

- [1] 黄云林, 高长银. 数控铣床 (FANUC、SIEMENS 系统) 编程实例精粹[M]. 北京: 化学工业出版社, 2011.

MW 20201120

2020年10月份中国制造业PMI为51.4%

中国物流与采购联合会、国家统计局服务业调查中心发布的2020年10月份中国制造业采购经理指数（PMI）为51.4%，自7月份以来始终位于51.0%及以上，已连续8个月处于扩张区间，制造业总体持续回暖。

从企业规模看，大型企业PMI为52.6%，中型企业PMI为50.6%，小型企业PMI为49.4%。

从分类指数看，在构成制造业PMI的5个分类指数中，生产指数、新订单指数和供应商配送时间指数均高于临界点，原材料库存指数和从业人员指数均低于临界点。制造业生产量继续增长，市场需求保持稳定恢复，原材料供应商交货时间较9月加快，主要原材料库存量有所减少，制造业企业用工景气度小幅降低。（来源：中国机械工业联合会）