

TORNO PARALELO CNC

Control GSK 980 TDc

CONCEPTOS BÁSICOS

Torno CNC y Controlador GSK

PARTES DEL TORNO



- 1. Cubierta (cabina)
- 2. Puerta
- 3. Husillo / Cabezal
- 4. Torreta / Cambiador
- 5. Controlador



PARTES DEL TORNO



EL HUSILLO

- 1. Nariz del husillo
- 2. Chuck / Mandril
- 3. Mordazas
- 4. Pieza

CONTROL GSK 980 TDC



Características:

- Basado en PLC
- Pantalla LCD 8.4"
 - Capacidad 40MB
- Modos de operación
 - 384 Programas
- Programación por códigos M&G y Ciclos gráficos
 - Comunicación USB y RS232



PROCESO DE FABRICACIÓN EN CNC



EJES Y SISTEMAS DE COORDENADAS





CERO MÁQUINA Y CERO PIEZA





COORDENADAS ABSOLUTAS E INCREMENTALES







 Para establecer las coordenadas del eje X, se usa el modo diametral; esto significa que la herramienta se moverá físicamente la mitad del valor programado, pero el corte se ve reflejado en diámetros.



FUNCIONAMIENTO DEL CONTROL

Controlador GSK 980 TDc



INDICADORES DE ESTADO



Indicadores de que el eje ha llegado a su referencia

ALM READY RUN

Indicador de estados tri-color



PANEL DE EDICIÓN

	RESET				RESET key	Reset del CNC, avances, husillo, etc.			
×	O N G X Z U W			,	Address kev	Ingresar letras.			
н	$\begin{array}{c c} H_{Y} & F_{E} & F_{V} & L_{D} \\ & I_{A} & J_{B} & K_{D} \end{array}$					Para la segunda función, presionar repetidamente la tecla.			
	- + / * #				symbol	Para la tercera función, presionar trapetidamente la tecla.			
	789								
	4	5	6		Number key	Ingrocar púmoroc			
	123			Number key	Ingresar numeros.				
		Ο							



PANEL DE EDICIÓN

• < >	Decimal point	Ingresar punto decimal.		
DATA INPUT	Input key	Ingresar el valor o texto escrito.		
OUTPUT	Output key	Salida de comunicaciones.		
CHANGE	Change key	Cambiar de mensaje o display.		
INSERT DELETE CANCEL	Edit key	Insertar / alterar campo. Eliminar campo. Cancelar la edición, borrar texto.		
EOB	EOB key	Agregar caracter de fin de bloque.		
 ☆ ☆ 	Cursor move keys	Teclas de cursor para moverse entre los campos.		



PANEL DE EDICIÓN

	Window key	Avanzar o regresar página.				
✓ F1 F2 F3 F4 F5 ►	Soft function key	Las teclas de función sirven para navegar entre las pantallas o menús del control en cada modo. I F1 F2 F3 F4 F5 F Menú Operación/ Continuar Anterior Página Menú				
		Función de las teclas F1 a F5: ① Cambiar una pantalla o sub-menú				
		② Realizar la operación descrita en el texto correspondiente a la tecla				



Pantalla de Posición



POSITION

MDI			50002	T0101
ABSOLUTE POS		00000 N000	0 NODAL INFO	RMATION
00	00 <mark>N</mark> 00	00	600 697 6 640 687 6 615 613.1 N00 50000	88 621 54 618
x	1.00	00	F8. 8888 298	ss/sin ss/sin WATION
			JOG.F	1890
			FED OVRI	150%
7	1 00	000	RAP OVRI	180%
2	1.00	00	SPI OVRI	180%
			PART CNT	0
			CUT TIME	00:00:00
		172-17	111	89:42:03
ABSOLU	TE POS & PRG REL	AT IVE INTEGRA	TED	

Muestra las coordenadas Absolutas (en función al valor guardado en G50)



POSITION Pantalla de Posición





Pantalla de Posición

POSIRION (ABSOLUTE) (PART CLR) (TIME LCR) [POS & PRG] RELATIVE (U CLR) $(\overline{\mathbf{w}} \ CLR)$ (X CLR)(INTEGRATED) (Z CLR)

POSITION

MDI		S0000 T0100	
INTEGRATED POS	00000 00000	NODAL INFORMATION	
[RELATIVE]	[ABSOLUTE]	600 697 698 621 640 667 654 618	
U 0.0000	× 0.0000	G15 G13.1 N00 S0000 L0	
₩ 0.0000	Z 0.0000	F0.0000 mm/min 200 mm/min	
		MAIN INFORMATION	
[MACHINE]	[DIST TO GO]	J0G.F 1890	
X 0.0000	X 0.000	FED_OVRI 150% RAP_OVRI 180% CDL_OVDI 180%	
Z 0.0000	Z 0.0000	PART_CNT 0 CUT_TIME 00:00:00	
		10:10:52	
ABSOLUTE POS &	PRG RELATIVE INTEGRATE	ם	

Muestra las coordenadas Relativas, Absolutas, Máquina y la distancia faltante por recorrer en el comando actual.



POSITION Pantalla de Posición



MDI

del programa en ejecución.

S0000 T0100



PROGRAM

Pantalla de Programa



EDI.	T	S0000 T0	101
PROGRAM	-> LOCAL PROGRAM [00001] INSERT	0000	1 N0000
1	00001 ;		^
2	G98 G50 X250. Z450. ;		
3	T0101;		
4	G00 X100. Z200.;		
5	690 U-10. #-50. R-1.5 F500.;		
6	690 U50. ₩10. R3. F350.;		
7	G00 X120. ;		
8	T0202;		
9	M03 S01 ;		
10	G92 X80. ₩-65. R-5.1 F0.5;		
11	692 U23. #71. R11. 140.;		
12	G01 X150. Z190. F300. ;		
13	M05 S0;		
14	T0303;		
15	G01 U5. ₩27. F250.;		
16	U-20. ₩-3. F50.;		
17	U15. #40. F200.;		
18	M04 S01 ;		
19	G99 G01 U-20. #-58. F0.1 ;		¥.
-		10	6:30:42
	PROGRAM MDI CONTENT PROGRAM LOCAL DIR.	CALCULATOR	

Muestra en pantalla completa el programa cargado actualmente, y permite su revisión, edición, etc.

PROGRAM

Pantalla de Programa



ME	וכ					S 0000	T0100
PROGR	AN -> NDI PROG	GRAM		0	3000 N0000	NODAL INFO	RMATION
	[ABSOLUTE]	[RI	ELATIVE]			G00 G97 G	98 <mark>G</mark> 21
x	0.0000	U	0.0000	SRPM	: 0000	G40 G67 C	54 G18
				SSPM	: 0000	G15 G13.1	
z	0.0000		0.0000	SHAX	: 9999	N00 S0000	LO
-	010000		010000	SWIN	: 0000	F0. 0000 200	nm/nin nm/nin
INPUT	PROGRAM SEGM	ENT:				MAIN INFOR	WATION
1 G1	X500 Z500 F5	0				JOG.F	1890
						FED OVRI	150%
						RAP OVRI	100%
						SP1 OVRI	100%
						PART CNT	0
						CUT TIME	00:00:00
_	I	11			_	-	10:26:44
	PROGRAM	PRO		CAL DIR.		CLEAR	ALL

En esta pantalla se pueden ingresar y ejecutar los comandos del modo MDI.

PROGRAM

Pantalla de Programa



MDI				S0000 T0100
PROGRAM -> LOCAL	DIRECTORY			00000 N0000
TOTAL: 18	SPACE :	40.0 N USI	ED:529.0 K	IDLE:39.5 M
NAME SIZE ≥ 00000 754 B 00001 1.1 K 00002 52 B 00003 40 B 00005 200 B 00006 63 B 00007 39 B 00008 85 B 00009 92 B 000010 128 B 00011 612 B 00012 873 B 00013 246 B 00021 524 B	DATE 2011-04-26 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25	PROGRAM PREY 000000650 X300 G98 G00 X100 G90 U-10. ₩-2 G90 U-10. X10 G00 X90.; G74 R0.5; G74 R0.5; G74 X0. ₩-10 G00 Z190.; G71 U2.5 R0.5 G71 P10 G50 U N10 G00 U-50 N20 G3 X60. Z N30 G2 U5. Z ⁺ N40 G01 X70. N50 U20. Z130 G70 P10 Q50; G00 X92.;	IEW 00000 a. Z500.; Z200.; 200. F500.; a. P3000 05000 5; J1. W1. F250. 5; 180. 10. K-1 155. R200. F2 W-20. F50.; a. F150.;	0.; R1.5 F300. ; ; 0. F150.; 00. ;
PROGRAI	MDI PROGRAM	H LOCAL DIR.		10:34:04

Muestra una lista de los programas almacenados en el disco duro del control, y el contenido del programa seleccionado.

PROGRAM

Pantalla de Programa



EDI	T.				S0000 T0100
PROGRA	(-> U	SB DIRE	CTORY(/u)		00000 N0000
TOT	AL: 3				
NAM		IZE	DATE	PROGRAM PREVIEW 00001	
0000	10 1. 11 1. 12 1	1 K 20	111-04-26 111-04-26	G98 G50 X250. Z450. ; T0101; G00 X100. Z200.; G90 U-10. W-50. R-1.5 F500.; G90 U50. W10. R3. F350.; G00 X120. ; T0202; W03 S01 ; G92 X80. W-65. R-5.1 F0.5; G92 U23. W71. R11. I40.; G01 X150. Z190. F300. ; W05 S0; T0303; G01 U5. W27. F250.; U-20. W-3. F50.; U15. W40. F200.;	
	-	-			\$10:47:59
^	OP	EN	NEW&OPEN	DELETE(DEL) COPY TO CNC S	SELECT DIR >

Muestra una lista de los programas almacenados en la USB insertada, y el contenido del programa seleccionado.

OFFSET Pantalla de Compensaciones



EDI.	T						S00	00 T 01	00
T00L ->	OFFSET	& WEAR		06090	NOOR	10	COORD1N/	TES	
NO.		X	Z	R	Т	1			
88	OFT	0.0000	0.0000	0.0000	0		ER	ELATIVE	1
	OFT	0.0000	0.000	0.0000		-	U	0.00	00
01	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000	U	0			
0.2	OFT	0.0000	0.0000	0.0000				0.00	80
02	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000					
03	OFT	0.000	0.0000	0.0000					
0.5	WEAR	0.0000	0.000	0.0000					
	OFT	0.0000	0.0000	0.0000			[A]	BSOLUTE	J
04	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000					
85	OFT	0.0000	0.0000	0.0000			x	0.00	00
05	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000			_		
08	OFT	0.0000	0.0000	0.0000			Z	0.00	00
00	WEAR	0.000	0.0000	0.0000		2			
_	_				-		_	11	:01:26
	OFFSET	MACRO	VAR. OFF	SET CD. T	00L-L	IFE	FIN	D(P)	

Muestra y permite editar la tabla de compensaciones geométricas y de desgaste de las herramientas.



OFFSET Pantalla de Compensaciones



EDI	Г				SOODO ID	00			
OFT ->	MACRO EPUBLIC VAR	IABLE]			0000	0 N0000			
NO.	DATA	NO.	DATA	NO.	DATA	^			
100		112		124					
101		113		125					
102		114		126					
103		115		127					
104		116		128					
105		117		129					
106		118		130					
107		119		131					
108		120		132					
109		121		133					
110		122		134					
111		123		135					
0100 5	0100 STORE VARIABLE. RESET 0 WHEN POWER ON .								
					11	:01:55			
^	PUB VAR LOCA	AL VAR	SYS VAR		FIND(P)				
Л	ocoliogo l	- lict		c narár	notroc	dal			

Despliega la lista de los parámetros del usuario para su uso en macros.

OFFSET Pantalla de Compensaciones



ED	TI				S00	100 T0100
OFFSE	ET -> WORKPIED	CE COORDINATE S	YSTEM	00000 N000	8 COORDIN/	ATES
E	XT OFFSET	G54 COORD.	G55	COORD .	<u>۾</u>	BSOLUTE]
x	0.0000	X 0.000	a x	0.0000	x	0.0000
z	0.0000	Z 0.0006) Z	0.0000	Z	0.0000
G	56 COORD.	G57 COORD.	G58	G58 COORD.		ACHINE]
X	0.0000	X 0.0000) X	0.0000	x	0.0000
z	0.0000	Z 0.0006) Z	0.0000	Z	0.0000
	_				_	11:02:44
	OFFSET&WEA	MACRO VAR.	OFFSET C	D. TOOL-LI	FE HACH.	PUT COORD

Muestra la pantalla y permite editar las coordenadas de los Sistemas de Coordenadas de Trabajo.

OFFSET Pantalla de Compensaciones



MD				SØ	000 T01 <u>0</u> 1					
TOOL -> LIFE MANAGEMENT 00000 N0000										
CURRENT	TOOL STATE:									
TOOL	NO. GROUP	NO. LIFE	USED	LIFE UNIT	STATE					
GROUP D	EFINED:									
01 03	1									
NO.	TOOL&OFFSET	LIFE	USED	LIFE UNIT	STATE					
01	0000	0	0	COUNT	OVER					
02	0000	0	0	COUNT	OVER					
03	0000	500	0	COUNT	USABLE					
04	0000	0	0	COUNT	OVER					
	_									
					17:37:03					
~	ADD GROUP	DEL GROUP	ADD TOOL D	DEL TOOL SWITCHING >						

Permite gestionar la tabla de vida de las herramientas (cuando se trabaja con sistema de recambio automático por desgaste)



ALARM Pantalla de Alarmas



ILARM -> INFORMATION 0000 CNC ALM: 2. CNC WARN: NO. PLC ALM: NO. PLC WAR	0 N0000
CNC ALM: 2. CNC WARN: NO. PLC ALM: NO. PLC WAR	N. NO
	NU.
ALM. TYPE ALM NO. NOTE	
CNC ALM 432 The axis Z driver is not prepared	
CNC ALM 431 The axis X driver is not prepared	
۱ <u>ــــــــــــــــــــــــــــــــــــ</u>	1:29:35
ALM INFOR. ALM LOG	

Nota:

•Para quitar una alarma es necesario solucionar la causa que la ha provocado y después presionar la tecla RESET.

Muestra la pantalla de las alarmas presentes en el sistema.

ALARM Pantalla de Alarmas



ME	וכ 👔	LARM(2/2)	The axis X driver is not prepared	S0000 T0100	
ALARM	-> L0)G		00000 N000	0
ALM.	ТҮРЕ	ALM NO.	NOTE	ALARM TIME	^
🕴 CNC	ALM	431	The axis X driver is not prepared	2011-04-26,11:31:25	
© CNC	ALN	432	The axis Z driver is not prepared	2011-04-26,11:31:23	
© CNC	ALN	3	FILE:00000 LINE:1 Total characters of one command is out of range(2 $^{\sim}$ 11char)	2011-04-26,11:31:08	
© CNC	ALN	431	The axis X driver is not prepared	2011-04-26,11:29:04	
© CNC	ALN	432	The axis Z driver is not prepared	2011-04-26,11:29:02	
© CNC	ALN	301	Parameter switch has been opened	2011-04-26,09:19:39	
© CNC	ALN	354	turn on power again when parameter is modified	2011-04-26,09:18:29	
© CNC	ALN	301	Parameter switch has been opened	2011-04-26,09:18:04	
© CNC	ALN	354	turn on power again when parameter is modified	2011-04-25,17:52:41	
🛛 CNC	ALN	301	Parameter switch has been opened	2011-04-25,17:52:05	
© CNC	ALN	354	turn on power again when parameter is modified	2011-04-25,17:51:22	~
-	_			11-99-1	1
	ALM	INFOR.	ALM LOG	CLR LOG	

Muestra el historial de alarmas del sistema.



SETTING Pantalla de Ajustes



MDI	S0000 T0100							
SWITCH SETTING	LEVEL SETTING							
PARAMETER SWT.: w [∩] ON PROGRAM SWT.: ∞ [∩] ON AUTO SEGMENT : & OFF	CURRENT LEVEL: 3 DEGRADE INPUT PASSHORD: ALTER PASSHORD:							
PARAMETER OPERATION								
BACKUP PAR. (USER)								
CRESUME PAR. (USER)								
CRESUME DEFAULT PAR.1(SERVO 1 » LEVEL)								
RESUME DEFAULT PAR.2(STEP MOTOR)								
CRESUME DEFAULT PAR.3(SERVO 0.1 P LEVEL)								
MODIFY PARAMETER AND EDIT PROGRAM								
	11:39:51							
CNC SETTING CLOCK DOC	LIST CONFIRM							
	<u> </u>							

Permite modificar los ajustes básicos del controlador.



SETTING Pantalla de Ajustes MDI S0000 T0100 CLOCK 00000 N0000 SETTING 1 TUE 1 WED THU FRL SAT SUN MON CCNC SETTING -(0)) *L 28 29 30 31 2 27 1 (0FF) ≪ 3 5 7 8 9 4 6 CONFIRMD *5 12 13 15 10 11 14 16 CLOCK3 (SET TIME) 17 18 19 20 21 22 23 (ENTER STOP-TIME) 27 28 29 30 24 25 26 DOC LIST (SELECT) 5 6 (SWITCHING) COPY TO U-DISK) *4 2011-04-26 15 34 14 (BACKUP) ≥15:34:12 CINC CLOCK DOC LIST SETTING Despliega la hora y fecha del sistema y

permite modificarlos.

SETTING Pantalla de Ajustes



MDI			S 0000	TØ100
SETTING -> DOCUMENT	HANAGEMENT		0	0000 N0000
DEPROGRAM		⊡ <u>⊨</u> ⊷/u	1-6	4
- 00001.CNC		- 00000.C	NC	
-CNC		- <u>C</u> 00001.C	NC	
		- <u>00002.</u> C	NC	
- 00005.CNC		- 00005.C	NC	
- 00006.CNC		- 00007.C	NC	
			NC	
- 00009.CNC			NC	
- 00010.CNC		- 00011.C	NC	
			NC	
-00018.CNC		-00021.C	NC	
- 00021.CNC		- <u>00022.</u> C	NC	
			NC	
00101.CNC		- RECYCLE	R	
	_			\$15:03:28
∧ SELECT	SWITCHING	COPY TO U-DISK BACKU	JP _ CNC UPDA	TE

Permite administrar los archivos existentes en el disco duro del CNC.





Muestra la lista de parámetros del sistema cuyos valores están almacenados por Bits.





PARAMETER

Pantalla de Parámetros									
						S0000 T0100			
	PARAMETER	-> DATA PARAMET	ER			00000 N0000			
	NO.	DATA	NO.	DATA	NO.	DATA 🗠			
	0015 X	1	0025	0	0034 Z	0			
	Z	1	0026	100	0035	0			
	0016 X	1	0027	8000	0036 S1	0			
OFTEN USED)	Z	1	0028	200	\$2	0			
OFTEN USED?	0019	5	0029	100	0037 S1	9999			
))	0021 \$1	0	0030	200	\$2	9999			
Ρ'n	\$2	0	0031	1260	0038 \$1	9999			
	0022 X	4000	0032 X	200	\$2	9999			
CAMO	Z	8000	Z	400	0039 S1	9999			
RDER)	0023 X	100	0033 X	100	S2	9999			
FROM OFTEN USEDO	Z	100	Z	200	0040 S1	9999			
	0024	0	0034 X	0	\$2	9999 🗸			
ALLY	0015 Com	and multiplier fo	r each axis						
)>									
	⊘1 4:15:47								
	В	IT PARA. DATA	PARA. OF	TEN USED PITC	H COMP	FIND(P)			

Muestra la lista de parámetros del sistema cuyos valores son datos concretos.



PARAMETER Pantalla de Parámetros								
						S0000 T 0	100	
	PARAMETER	-> OFTEN USED	PARAMETER			000	00 N0000	
	NO.	DATA	NO.	DATA	NO.	DAT	A 🗅	
	0001	00011010	0016 X	1	0030		200	
	0004	01000000	Z	1	0031		1260	
PARAMETER:	0006	0000000	0021 \$1	0	0032 X		200	
<u> </u>	0007	1000000	\$2	0	Z		400	
(ADD TO OFTEN USED)	8008	00011111	0022 X	4000	0033 X		100	
(FIND(P))	0009	00000000	Z	8000	Z		200	
	0010	00011111	0023 X	100	0034 X		0	
COFTEN USED (MOVE UP)	0011	0000000	Z	100	Z		0	
(MOVE DOWN)	0013	0000000	0026	100	0036 S	1	0	
(AUTO ODDER)	0014	00000000	0027	8000	S2	2	0	
CALLED ONDER /	0015 X	1	0028	200	0037 S	1	9999	
KREMOVE FROM OFTEN USED>	Z	1	0029	100	\$2	2	9999 😼	
<pre><remove all=""></remove></pre>	0801 ***	0001 *** *** ACS HML XRC ISC INI						
(FIND(P))	BIT7 Reserved							
PITCH COMP	S11:42:00							
	В	IT PARA. DAT	A PARA.	OFTEN USED PITC	CH COMP	FIND(P)		

Muestra la lista de parámetros más frecuentemente usados por el operador o administrador del sistema.


CHAGNOSIS Pantalla de Diagnósticos



MDI				1	50000 T0 100	
DIAGNOSIS	-> CNC DATA STA	TE			00000 N0	000
NO.	DATA	NO.	DATA	NO.	DATA	1
0000	0000000	0012	0	0024	00000000	
0001	00000000	0013	0	0025	00000000	
0002	00000000	0014	0	0026	00000000	
0003	0000000	0015	00000000	0027	00000000	
0004	00011111	0016	00000000	0028	00000000	
0005	00011111	0017	00000000	0029	00000000	
0006	00000001	0018	00000000	0030	00000000	
0007	00000000	0019	00000000	0031	00000000	
0008	00000000	0020	0000000	0032	00000000	
0009	00000000	0021	00000000	0033	00000000	
0010	0	0022	00000000	0034	00000000	
0011	0	0023	0000000	0035	00000000	~
0800 ESP # BIT7 ESP s	** *** DEC5 DEC4 ignal (machine->P	decy decz di LC)	ECX		11.42	. OF
D	IAGNOSIS VER	INC ISION		DCK REEN	FIND(P)	: 85

Muestra la lista de las señales de entrada y salida presentes en el PLC y sus valores de encendido/apagado.



CIAGNOSIS Pantalla de Diagnósticos

DIAGNOSIS		
		— (LOCK SCREEN) — (FIND(P))
	CNC VERSION	

MDI	-		S0000 T0100
SYSTEM INFORM	ATION	LADDER INFORMATI	ON
PRODUCT :	GSK980TDc	LADDER FILE :	STDPLC_EN.1d2
SW VER. :	¥3.01c	LADDER DESIGN:	GSK
HW VER. :	¥3.01.003	LADDER VER. :	V110310
BOOT VER.:	¥2.6	VERIFY CODE :	FA4A
SYSTEM ID:	0	CREATED DATE :	2011-04-25,03:30:37
PLC VER. :	PLC-N1	LAST DATE :	2011-04-25,03:30:37
LADDER STATE		NOTE:	
PLC STATE:	RUN	GSK980TDc Serie	es Standard Ladder
CUR CYCLE:	24		
MIN.CYCLE:	24		
MAX.CYCLE:	24		
			14:30:49
DIAG	IOSIS CNC VERSION		

Despliega la información de la versión y la configuración del sistema y el PLC.



Pantalla de Gráficas



GRAPH

Impl SD00D T0100 TRACK 01SPLAY 00000 N0000 • 000000500 X380. Z500. [ABSCLUTE] G98 G00 X100. Y90.0615 G98 U-10. H-200. F500. X 99.0615 G98 U-10. H-200. K Y Y G98 U-10. H-200. K Y Y G98 U-10. H-200. K H Y G98 U-10. H H H H H G98 U-10. H H H</t

Permite configurar la representación gráfica de las trayectorias de corte del programa actual y desplegar esta simulación.



Pantalla de PLC



MD)						S0000 T01	01
LADDER	-> I/O STATE	-> X.Y.	.F				00001	N0000
X SIGNA	iL.	١	Y SIGNA	L	1	F SIGNA	L	
0	00000000	-	0	00100000	^	0	0100000	0
1	00000000		1	00000001		1	1000000	3
2	00000000		2	00000100		2	0000000	3
3	00000000		3	0000000		3	00001000	3
4	00000000		4	00000000		4	0000000	3
5	00000000		5	00000000		5	0000000	3
6	00000000		6	00000000		6	0000000	3
7	00000000		7	00000000		7	0000000	3
8	00000000		8	00000000		8	0000000	3
9	00000000		9	00000000		9	0000000	3
10	00000000		10	00000000		10	0000000	3
11	00000000	~	11	00000000	2	11	0000000	3
X9090	T05 PRES ESP DI	TH DECX	diap s	P SAGT				
BITO	Protection sate	switch						
_					_		89	:25:34
^	X.Y.F	G.R	۸.۶	C.T			FIND(P)	
N 4								

Muestra el estado de las entradas y salidas del PLC

Pantalla de PLC



MDI					0000 T0100	
LADDER ->	PLC DATA -> K S	ETTING			00000 N	9000
NO.	DATA	NO.	DATA	NO.	DATA	^
K0000	10001000	K0012	00000000	K0024	00000000	
K0001	00000000	K0013	00000000	K0025	00000000	
K0002	00000000	K0014	00000000	K0026	00000000	
K0003	00000000	K0015	00001001	K0027	00000000	
K0004	00000000	K0016	01000100	K0028	00000000	
K0005	00000000	K0017	00000000	K0029	00000000	
K0006	00000000	K0018	00000000	K0030	00000000	
K0007	00000000	K0019	00000000	K0031	00000000	
K0008	00000000	K0020	00000000	K0032	00000000	
K0009	00000000	K0021	00000000	K0033	00000000	
K0010	00000000	K0022	000000000	K0034	00000000	
K0011	00110000	K0023	00000000	K0035	00000000	
K0000 B1T7						
					11:48	:15
∧ K	SETTING D SE	ETTING D	F SETTING DC S	ETTING	FIND ADDRESS	
Mue	estra la i	nform	ación de	los p	arámet	ro

Muestra la información de los parámetros auxiliares del PLC

Pantalla de PLC





Muestra una lista de los programas de PLC disponibles en el disco duro del controlador.

MODOS DE OPERACIÓN

Controlador GSK 980 TDc



MODO JOG

- Se ejecuta movimiento en los ejes con la ayuda de los botones de dirección de eje.
- El eje se moverá mientras se mantenga presionado el botón.





MODO MPG

 Habilita el Volante MPG (Generador Manual de Pulsos) para obtener movimientos controlados en función de los pasos del sistema.



Seleccionar eje X

Seleccionar eje Z



℃ FO

JIX10 JIX100 JIX1000 M 25% M 50% M 100%

Seleccionar el paso de los incrementos

- X1 Incrementos de 0.001mm
- X10Incrementos de 0.01mm X100 Incrementos de 0.1mm
- Al girar el volante en *sentido horario*, el eje seleccionado avanza en **dirección positiva.**

Al girar el volante en *sentido anti-horario*, el eje seleccionado avanza en **dirección negativa.**





MODOS MANUALES

 En los modos manuales (JOG y MPG) se habilitan controladores manuales de los siguientes accesorios del sistema:



Encender o apagar el husillo.



Aumentar o disminuir la velocidad de giro del husillo.



Encender el refrigerante.



Realizar una descarga de lubricación.



Cambiar a la siguiente herramienta (sin compensar).





- En el modo MDI (Manual Data Input), se pueden ejecutar instrucciones por medio de comandos programados (programas en memoria volátil).
- Para acceder a la pantalla de programación:

	MD						<mark>5</mark> 0000	T0100
	PROGRA	M -> MDI PRO	GRAM		0000	0 N0000	MODAL INFO	RMATION
Seleccionar la pantalla PROGRAM	[/	ABSOLUTE]	ER	ELATIVE]			G00 G97 G9	98 G21
	X	0.0000	U	0.0000	SRPM:	0000	G40 G67 G	54 G18
MDI					SSPM:	0000	G15 G13.1	
Ir a la opción PROGRAM	Z	0.0000	W	0.0000	SMAX:	9999	M00 20000	LU
					SMIN:	0000	F0. 0000 200	mm/min mm/min
	INPUT	PROGRAM SEGM	ENT:				MAIN INFOR	MATION
	1_						JOG.F	1890
							FED OVRI	150%
							RAP OVRI	100%
							SPI OVRI	100%
							CUT TIME	00:00:01
	_	DROODLU	1		- I	_	1	17:09:49
		CONTENT	PRC	IDT IGRAM	AL DIR.		CLEAR A	





• En el segmento de programa, teclear las instrucciones deseadas.



M						S0000 T0100
PROGR	RAM -> MDI PROG	GRAM		0000	00 N0000	MODAL INFORMATION
	[ABSOLUTE]	[RE	ELATIVE]			G00 G97 G98 G21
x	0.0000	U	0.0000	SRPM:	0000	G40 G67 G54 G18
				SSPM:	0000	G15 G13.1
7	а аааа		а аааа	SMAX:	9999	M00 S0000 L0
2	0.0000		0.0000	SMIN:	0000	F0.0000 mm/min 200 mm/min
INPUT	F PROGRAM SEGME	ENT :				MAIN INFORMATION
1 <mark>G</mark> 5	60 Z100 X50					JOG.F 1890
						FED OVRI 150%
						RAP OVRI 100%
						SPI OVRI 100%
						PART CNT 0
						CUT TIME 00:00:01
		-		-		17:12:18
	PROGRAM CONTENT	PRO	DI GRAM	L DIR.		CLEAR ALL





• En este modo se pueden **Editar** programas, **Eliminar** programas y **Crear nuevos** programas.

	MDI		S0000 T0100		
	SWITCH SETTING	LEVEL SETTING			
Para poder editar los programas, el switch do programa dobo	PARAMETER SWT.: ON PROGRAM SWT. ON AUTO SEGMENT : OFF	CURRENT LEVEL: INPUT PASSWORD: ALTER PASSWORD:	3 DEGRADE		
estar babilitado	PARAMETER OPERATION				
	BACKUP PAR. (USER)				
	©RESUME PAR. (USER)				
	©RESUME DEFAULT PAR.1(SERVO 1₽ LEV	EL)			
	©RESUME DEFAULT PAR.2(STEP MOTOR)				
	©RESUME DEFAULT PAR.3(SERVO 0.1 ₽ LI	EVEL)			
	MODIFY PARAMETER AND EDIT PROGRAM				
		1	11:39:51		
	CNC SETTING CLOCK DOC	LIST	CONFIRM		







Cambiar al modo Edición

PROGRAM

Seleccionar la pantalla de Programa



Teclear un número de programa disponible



Presionar el botón Data Input





MODO DE EDICIÓN

CREAR UN NUEVO PROGRAMA

MÉTODO 2:



Cambiar al modo Edición

PROGRAM Seleccionar la pantalla de Programa

LOCAL DIR. Cambiar a la opción Local Dir.

NEW&OPEN

Seleccionar New&Open

0 0 0 1

Teclear un número de programa disponible

Presionar el botón **Data Input**

MDI				SØR	100 TO10	00
PROGRAM ->	LOCAL	DIRECTORY			00000	N0000
TOTAL :	18	SPACE: 40	.0 M USED: 529.0	K IDL	E:39.5 M	
NAME 00000 00001 00002 00003 00004 00005 00006 00007 00008 00009 00010 00010 00011 00012 00018 00021	SIZE 754 B 1.1 K 52 B 40 B 130 B 200 B 63 B 39 B 85 B 92 B 612 B 873 B 246 B 524 B	DATE C 2011-04-26 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25 2011-04-25	PROCRAM PREVIEW 00000 000000550 X300. Z500. G98 G00 X100. Z200. G90 U-10. X-200. F500 G90 U-10. W-200. F500 G90 U-10. X-200. F500 G90 V.10. W-200. F500 G74 R0.5. G71 G71. G70. G70. G71 U2.5 R0.5. G71 P10. G50. G71 G70. G70. F10. G70. G70. F10. G70. F10. G70. G70.	1.; ; F350.; 2500 R1.5 F3 250. ; K-10, F150. J. F200. ; 0.;	:00. ; ;	
- 10	_	110		1	10:	34:32
^	OPEN	NEW&OPEN	DELETE (DEL.)	FIN	D(P)	>





MODO DE EDICIÓN

ELIMINAR UN PROGRAMA EXISTENTE

MÉTODO 1:

®	Torno Paralelo CNC					
DATA INPUT	Presionar el botón Data Input para eliminarlo					
REMOV Yes No	REMOVE THE PROGRAM 00001.CNC ? YES : PRESS [IN] NO : PRESS [CAN]					
DELETE	Presionar el botón Delete , solicitará confirmación					
O	OOO1 Teclear un número de programa a eliminar					
PROGRAM	Seleccionar la pantalla de Programa					
EDIT	Cambiar al modo Edición					

Control GSK 980 TDc



MODO DE EDICIÓN

ELIMINAR UN PROGRAMA EXISTENTE

MÉTODO 2:	MDI			S0000 T0100
MLTODO Z.	TOTAL:	18 SPACE:	40.0 M USED: 529.0 K	IDLE:39.5 M
Cambiar al modo Edición	NAME 00000 00001 00002 00003	SIZE DATE 754 B 2011-04-26 1.1 K 2011-04-25 52 B 2011-04-25 40 B 2011-04-25	▲ PROGRAM PREVIEW 00000 00000650 X300. Z500.; 500 G98 G00 X100. Z200.; 500.; G90 U-10. W-200. F500.; 500 G90 U-10. Z100. R-2.5 F33 500	50.;
PROGRAM Seleccionar la pantalla de Programa	00004 00005 00006 00007	130 B 2011-04-25 200 B 2011-04-25 63 B 2011-04-25 39 B 2011-04-25	G00 X90; G74 R0.5; G74 X0. W-10. P3000 Q500 G00 Z190. ; G71 U2.5 R0.5;	0 R1.5 F300. ;
LOCAL DIR. Cambiar a la opción Local Dir.	00008 00009 00010 00011 00011	85 B 2011-04-25 92 B 2011-04-25 128 B 2011-04-25 612 B 2011-04-25 873 B 2011-04-25	G71 P10 Q50 U1. W1. F250 N10 G00 U-50.; N20 G3 X60. Z180. I0. K- N30 G2 U5. Z155. R200. F: N40 G01 X70. W-20. F50.; N50 U20. Z130. F150.;	.; 10.F150.; 200.;
Π Λ Usar el cursor para seleccionar un	00018	246 B 2011-04-25 524 B 2011-04-25	G70 P10 Q50; G00 X92.;	
			1 1	10:34:
programa		OPEN NEW&OP	EN DELETE(DEL)	FIND(P)
DELETE(DEL) Seleccionar Delete, pedirá confi	rma	ción		
REMOVE THE PROGRAM 00001.CNC ? YES : PRESS [IN] NO : PRESS [CAN]				
Presionar el botón Data Input				
Torno Paralelo CNC				
Control GSK 980 TDc				



MODO DE EDICIÓN

ABRIR UN PROGRAMA EXISTENTE

MÉTODO 1:

•	$\overline{2}$
	EDIT

Cambiar al modo Edición

PROGRAM Seleccionar la pantalla de Programa

O O O 1 Teclear un número de programa a abrir

Presionar el botón **Data Input** para abrirlo





MODO DE EDICIÓN ABRIR UN PROGRAMA EXISTENTE

MÉTODO 2:



OPEN

Cambiar al modo Edición

PROGRAM Seleccionar la pantalla de **Programa**

LOCAL DIR. Cambiar a la opción **Local Dir.**

MDI					5	0000 TO1	00
PROGRAM -	> LOCAL DI	RECTORY				0000	0 N0000
TOTAL :	18	SPACE :	40.0 M	USED: 529.0	K I	DLE 39.5	1
NAME 00000 00001 00002 00003 00004 00005 00006 00007 00008 00009 00010 00011 00012 00018	SIZE 754 8 21 1.1 K 2 2 2 8 2 40 B 21 1 8 2 1 3 8 2 1 3 8 2 1 3 8 2 1 3 8 2 1 3 8 2 2 3 8 2 2 3 8 2 2 3 8 2 3 8 2 3 8 2 3 8 2 3 8 2 3 8 2 3 <td< th=""><th>DATE 2 011-04-26 011-04-25 011</th><th>S PROGRA O00006 G98 G0 G98 G0 G90 U- G90 U- C90 U- C90</th><th>W PREVIEW 00000 50 X300. Z500.; 0 X100. Z200.; 10. W-200. F500 10. Z100. R-2.5 0.; .5; . W-10. P3000 Q 30.; .5 R0.5; 0 Q50 U1. W1. F 0 U-50.; X60. Z180. I0. U5. Z155. R200 1 X70. W-20. F5 0. C50.;</th><th>.; F350.; 5000 RI.5 250.; K-10. F15 . F200.; 0.;</th><th>F300. ; 50.;</th><th></th></td<>	DATE 2 011-04-26 011-04-25 011	S PROGRA O00006 G98 G0 G98 G0 G90 U- G90 U- C90	W PREVIEW 00000 50 X300. Z500.; 0 X100. Z200.; 10. W-200. F500 10. Z100. R-2.5 0.; .5; . W-10. P3000 Q 30.; .5 R0.5; 0 Q50 U1. W1. F 0 U-50.; X60. Z180. I0. U5. Z155. R200 1 X70. W-20. F5 0. C50.;	.; F350.; 5000 RI.5 250.; K-10. F15 . F200.; 0.;	F300. ; 50.;	
00021	524 B 2	011-04-25	G00 X9	2.;			
10:34:32							
^	OPEN	NEW&OPE	N DELE	TE(DEL)		FIND(P)	>

Usar el cursor para seleccionar un programa

Presionar la tecla de la función **Open**



de un programa

botón Feed H

Start

seleccionado, hay que

veces)el botón Reset

MODO AUTOMÁTICO

En este modo se ejecutan los programas.

S0000 T0100 AUTO_{BKS} •Para iniciar la ejecución POS & PRG 00000 N0000 MODAL INFORMATION G00 G97 G98 G21 [RELATIVE] **FABSOLUTE** [MACHINE] G40 G67 G54 G18 presionar el b G15 G13.1 U 0.0000 X 0.0000 X 0.0000 M00 \$0000 L0 F0. 0000 W 0.0000 7 0.0000 0.0000 7 mm/min 200 mm/min •Para hacer una pausa en PROGRAM MAIN INFORMATION el programa, • 🔨 nar el 00000G50 X300. Z500.; JOG.F 1890 2 G98 G00 X100. Z200. FED OVRI 150% 3 G90 U-10. ₩-200. F500.: G90 U-10. Z100. R-2.5 F350.; RAP OVRI 100% 4 5 G00 X90.: SPI OVRI 100% 6 G74 R0.5: •Para detener la ejecución PART CNT Ø 7 G74 X0. H-10. P3000 Q5000 R1.5 F300. : del programa (o reiniciarlo), 8 CUT TIME G00 Z190. : 00:00:00 presionar una vez (o do // 10:26:15 RESET ABSOLUTE POS & PRG INTEGRATED RELATIVE





MODO AUTOMÁTICO MODOS DE EJECUCIÓN



Paradas Opcionales

Cuando este modo está activado, el programa realizará una pausa cuando se encuentre el código **M01**.



Bloque a bloque (single block)

Cuando este modo está activado, el programa ejecutará un bloque por cada vez que se presione Cycle Start.



Corrido en vacío (dry run)

Cuando este modo está activado, los movimientos de avance del programa se realizarán a la máxima velocidad de avance permitida por el control.





MODO AUTOMÁTICO MODOS DE EJECUCIÓN



Bloqueo de máquina (machine lock)

Cuando este modo está activado, los ejes de la máquina no se moverán durante la ejecución del programa.



Bloqueo completo (mst lock)

Cuando este modo está activado, no se ejecutan los códigos M durante la ejecución del programa.

Para revisar un programa se suelen usar simultáneamente el machine lock y el mst lock.



Salto de bloque (block skip)

Cuando este modo está activado, el programa ignorará los bloques que inicien con el caracter de salto (/)





MODO AUTOMÁTICO

CAMBIOS DE VELOCIDAD (OVERRIDE)

Override del avance

OVERRIDE Aumentar la velocidad de avance de los ejes.

Regresar la velocidad de avance de los ejes al 100% programado.

WERRICE Disminuir la velocidad de avance de los ejes.

Override del husillo

事業 S. OVERRIDE

Aumentar la velocidad de giro del husillo.

OVERRIDE Disminuir la velocidad de giro del husillo.





MODO AUTOMÁTICO

CAMBIOS DE VELOCIDAD (OVERRIDE)

Override de los movimientos rápidos

Fijar la velocidad del movimiento rápido al mínimo avance

w 25% Fijar la velocidad del movimiento rápido al 25%

⁵LX100 ¹M 50%</sub> Fijar la velocidad del movimiento rápido al 50%

⁵Lx1000 ¹M100%</sub> Fijar la velocidad del movimiento rápido al 100%





MODO REFERENCIA

• Permite enviar los ejes a su CERO MÁQUINA, o punto de referencia.

PROCEDIMIENTO:



Seleccionar el modo Machine Zero



Seleccionar la tecla de dirección del eje X positivo



Seleccionar la tecla de dirección del eje Z positivo



Al llegar a la posición de referencia, los LEDS de los ejes X y Z se encenderán.





MODO CERO PIEZA

• Regresa al Cero Pieza actual del eje seleccionado

PROCEDIMIENTO:



Seleccionar el modo Program Zero



Presionar la tecla del eje X correspondiente a la dirección del movimiento hacia el cero pieza.



Presionar la tecla del eje Z correspondiente a la dirección del movimiento hacia el cero pieza.



PROGRAMACIÓN

Controlador GSK 980 TDc

ESTRUCTURA GENERAL DEL PROGRAMA





NOMENCLATURA DE PROGRAMAS



- El controlador tiene la capacidad de almacenar **384** programas.
- Para identificar cada programa, cada uno de ellos se identifica con un número.
- Los programas se identifican empezando con la letra **O**, seguida de 4 dígitos numéricos.
- El programa 0000 está reservado para el modo MDI
- Los programas 9000 a 9999 se utilizan típicamente para librerías propias del fabricante

Dirección	Valores	Función
0	0~9999	Número del programa
Ν	0~9999	Número de bloque
G	00~99	Código preparatorio
Х	-9999999999 ~ 9999999999	Coordenada Absoluta del eje X
	0 ~ 99999.99	Tiempo de espera (segundos)
Z	-9999999999 ~ 9999999999	Coordenada Absoluta del eje z
	0 ~ 99999.99	Tiempo de espera (segundos)



Dirección	Valores	Función
U	-9999999999 ~ 9999999999	Coordenada Relativa del eje X
	0 ~ 99999.99	Tiempo de espera (segundos)
	-99999 ~ 99999	Stock para acabado (G71,G72,G73)
W	-9999999999 ~ 9999999999	Coordenada Relativa del eje Z
	0 ~ 99999.99	Tiempo de espera (segundos)
	-99999 ~ 99999	Stock para acabado (G71,G72,G73)



Dirección	Valores	Función
R	-999999~999999	Número del programa
	$1 \sim 99999$	Valor de la retracción (G71,G72)
	1 ~ 99999	Pasos de desbaste (G73)
	1 ~ 99999	Tolerancia de retracción (G74,G75)
	1 ~ 99999	Tolerancia de acabado (G76)
	-999999~999999	Conicidad (G90,G92,G94,G96)
F	0 ~ 800	Velocidad de avance (mm/min)
	$0.00001 \sim 500$	Velocidad de avance (mm/rev)
	$0.001 \sim 500$	Paso de rosca (milimétrica)



Dirección	Valores	Función
I	-999999~999999	Vector X entre centro y punto final del círculo
	0.006 ~ 25400	Ancho de cuerda (hilos/mm)
K	-999999~999999	Vector Z entre centro y punto final del círculo
S	0 ~ 9999	Velocidad del husillo (RPM)
	00 ~ 04	Selección de gama de engranajes
Т	01 ~ 04	Selección de número de herramienta



Dirección	Valores	Función
М	00 ~ 99	Código Misceláneo
	9000 ~ 9999	Llamada a sub-programa
Ρ	0 ~ 999999	Tiempo de pausa (segundos)
	0 ~ 9999	Número de llamadas al número de subprograma
	0 ~ 999	Veces de llamada a subprograma
	0 ~ 9999999	Movimiento circular X (G74,G75)
		Parámetro de corte de G76
	0 ~ 99999	Bloque inicial del acabado en un ciclo combinado



Dirección	Valores	Función
Q	0 ~ 9999999	Movimiento circular Z (G74,G75)
	0 ~ 9999	Bloque final del acabado en un ciclo combinado
	1 ~ 999999	Primer profundidad de corte (G76)
	1 ~ 999999	Mínima profundidad de corte (G76)
	0 ~ 36000	Ángulo de desfase entre la señal de entrada y el ángulo inicial (G32)
	0 ~ 9999	Ángulo del eje largo y el eje Z de la elipse en G6.2, G6.3
	0 ~ 9999	Ángulo del eje largo y el eje Z de la elipse en G7.2, G7.3



Dirección	Valores	Función
A	0 ~ 99999999	Longitud del radio largo de elipse G6.2, G6.3
В	0 ~ 99999999	Longitud del radio corto de elipse G6.2, G6.3
Н	01 ~ 99	Operando en G65


CÓDIGOS M&G

• CÓDIGOS M

- Son llamados Códigos Misceláneos, Códigos Accesorios o Códigos de Máquina.
- Sirven para activar o desactivar los accesorios equipados en la máquina,
- Puede ejecutarse solo un código M por bloque.

• CÓDIGOS G

- Son llamados Códigos Preparatorios o Códigos de Función.
- Sirven para ejecutar comandos de movimiento, ciclos y operaciones del controlador.



Comando	Función
M02	Fin del programa
M30	Fin del programa
M98	Llamar a un subprograma
M99	Regresar de un subprograma. Si no se está en un subprograma, el programa se repetirá indefinidamente
M9000 ~ M9999	Llamar a un programa de macro (los programas tienen un número mayor al 9000)



Comando	Función
M00	Pausa del programa
M01	Parada opcional del programa
M03	Giro horario del husillo (CW)
M04	Giro antihorario del husillo (CCW)
M05	Apagar el husillo
M08	Encendido de refrigerante
M09	Apagado de refrigerante
*M10	Avance del contrapunto
*M11	Retroceso del contrapunto



Comando	Función
*M12	Sujeción del chuck
*M13	Liberación del chuck
M15	Control de velocidad del husillo
*M20	Freno del husillo
*M21	Liberación del husillo
*M24	Modo de posición del husillo secundario
*M25	Modo de velocidad del husillo secundario
*M32	Encendido de lubricación
*M33	Apagado de lubricación



Comando	Función
*M50	Cancelación de orientación del husillo
*M51	1er punto de orientación del husillo
*M52	2do punto de orientación del husillo
*M53	3er punto de orientación del husillo
*M54	4to punto de orientación del husillo
*M55	5to punto de orientación del husillo
*M56	6to punto de orientación del husillo
*M57	7mo punto de orientación del husillo
*M58	8vo punto de orientación del husillo



Comando	Función
*M63	Rotación CW del husillo secundario
*M64	Rotación CCW del husillo secundario
*M65	Paro del husillo secundario
*M41	Cambio a gama 1 de engranaje del husillo
*M42	Cambio a gama 2 de engranaje del husillo
*M43	Cambio a gama 3 de engranaje del husillo
*M44	Cambio a gama 4 de engranaje del husillo

Los comandos marcados con * requieren que la máquina esté equipada con las automatizaciones correspondientes



FUNCIÓN DEL HUSILLO M3 S1000

> Dirección de Giro

> Velocidad del husillo

El comando de giro del husillo debe acompañarse de la velocidad a la que se desea que gire; este velocidad puede describirse en dos formas:

- Revoluciones por Minuto
- Velocidad Superficial de Corte

Torno Paralelo CNC Control GSK 980 TDc





COMPENSACIÓN DE HERRAMIENTA



Para lograr que las distintas herramientas se puedan ubicar en la posición de corte adecuada, debe realizarse una compensación de geometría, donde se indican las distancias entre sus puntas de corte.



CMD	Grupo	Función
G00		Movimiento rápido
G01		Interpolación lineal
G02		Interpolación circular (CW)
G03		Interpolación circular (CCW)
G05	01	Interpolación circular de tres puntos
G6.2		Interpolación elíptica (CW)
G6.3		Interpolación elíptica (CCW)
G7.2		Interpolación parabólica (CW)
G7.3		Interpolación parabólica (CCW)



CMD	Grupo	Función
G32		Corte en paso continuo (cuerdas)
G32.1		Machuelado rígido
G33		Ciclo de machuelado en Z
G34		Corte en paso variable (cuerdas)
G90	01	Ciclo de corte axial
G92		Ciclo de cuerdas
G84		Machuelado rígido axial
G88		Machuelado rígido radial
G94		Ciclo de corte radial



CMD	Grupo	Función
G04		Tiempo de espera
G7.1		Interpolación cilíndrica
G10		Ingreso de datos
G11		Cancelación de ingreso de datos
G28	00	Regreso automático al punto de referencia
G30		Regreso a puntos de referencia 2 a 4
G31		Evitar la interpolación
G36		Compensación automática en X
G37		Compensación automática en Z



CMD	Grupo	Función
G50		Establecer sistema de coordenadas pieza
G52		Establecer sistema de coordenadas local
G65		Comando de macros
G70		Ciclo de acabado
G71	00	Ciclo de desbaste axial
G72		Ciclo de desbaste radial
G73		Ciclo de desbaste combinado
G74		Ciclo de ranurado axial
G75		Ciclo de ranurado radial



CMD	Grupo	Función
G76	00	Ciclo de cuerda multi-pasos
G20	06	Seleccionar unidades IN
G21		Seleccionar unidades MM
G96	02	Modo de velocidad superficial constante (CSS)
G97	02	Apagar modo velocidad superficial constante
G98	03	Avance por minuto (mm/min o in/min)
G99		Avance por revolución (mm/rev o in/rev)



CMD	Grupo	Función
G40		Cancelar compensación de radios
G41	07	Compensación de radios izquierda
G42		Compensación de radios derecha
G54	14	Sistema de coordenadas de trabajo 1
G55		Sistema de coordenadas de trabajo 2
G56		Sistema de coordenadas de trabajo 3
G57		Sistema de coordenadas de trabajo 4
G59		Sistema de coordenadas de trabajo 5
G59		Sistema de coordenadas de trabajo 6



CMD	Grupo	Función
G17		Plano de coordenadas XY
G18	16	Plano de coordenadas ZX
G19		Plano de coordenadas YZ
G12.1	21	Ingreso de coordenadas en modo polar
G13.1		Cancelar ingreso de coordenadas modo polar

• Los comandos están que pertenecen al mismo grupo se cancelan entre sí.

 Los códigos G pueden programarse varios dentro de un mismo bloque, siempre y cuando no pertenezcan al mismo grupo.

 Para la correcta ejecución de algunos códigos, se requiere acompañarlo de valores paramétricos.



GOO MOVIMIENTO RÁPIDO

Forma de programación

A:Start point B:End point

G00 X(U)_ Z(W)_;



C is the middle point from A to B by the rapid traverse

G00 X20 Z25; G00 U-22 W-18; G00 X20 W-18; G00 U-22 Z25;

(programación absoluta) (programación relativa) (programación combinada) (programación combinada)

Torno Paralelo CNC Control GSK 980 TDc

G01 INTERPOLACIÓN LINEAL

Forma de programación G01 X(U)_ Z(W)_ F_;

El parámetro F establece la velocidad de avance





G01 X60 Z7 F500; (programación absoluta) G01 U20 W-25 F500; (programación relativa) G01 X60 W-25 F500; (programación combinada) G01 U20 Z8 F500; (programación combinada)



G02, G03 INTERPOLACIÓN CIRCULAR Forma de programación G02 G03 $\begin{bmatrix} X(U) - Z(W) - \begin{bmatrix} R_{-} & F_{-} \\ I_{-} & K_{-} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} F_{-} & F_{-} \end{bmatrix}$





Parámetros del comando:

R: Radio del arco

I: Distancia en X entre el centro del círculo y el punto inicial del arco

K: Distancia en Z entre el centro del círculo y el punto inicial del arco

F: Velocidad de avance



G02, G03 INTERPOLACIÓN CIRCULAR



Notas:

•La dirección de G02 y G03 se ve afectada por la dirección del arco.

•Cuando los valores I o K son igual a CERO, pueden ser omitidos.

•Debe establecerse algún valor de I, K o R; de lo contrario no se puede resolver el arco.

•Cuando se programa R, automáticamente los valores I y K serán inválidos.

•Se pueden omitir los valores X(U) o Z(W) si no hay cambio de coordenada.

•El parámetro R permite valores positivos y negativos; cuando el valor de R sea negativo, el segmento circular será mayor a 180°

Torno Paralelo CNC Control GSK 980 TDc

G02, G03 INTERPOLACIÓN CIRCULAR

Ejemplo de Programación:



G02 X63.060 Z-24.071 R19.16; o

G02 U17.701 W-24.071 R19.16; o

G02 X63.060 Z-24.071 I17.785 K-7.124; o

G02 U17.701 W-24.071 I17.785 K-7.124;



G02, G03 INTERPOLACIÓN CIRCULAR

Ejemplo de Programación Compuesto:





G05 INTERPOLACIÓN CIRCULAR DE TRES PUNTOS Forma de programación G05 X(U)_ Z(W)_ I_ K_ F_;



Parámetros del comando:

I: coordenada en valor incremental en X (valor radial) del punto medio por donde pasará la interpolación circular K: coordenada en valor incremental en Z del punto medio por donde pasará

la interpolación circular



G05 INTERPOLACIÓN CIRCULAR DE TRES PUNTOS



Notas:

•Punto medio: cualquier punto por donde pase el arco excepto el punto inicial y el punto final.

•El sistema arrojará un error si los tres puntos (incial, medio y final) pertenecen a una misma línea.

•Se pueden omitir los parámetros I y K cuando su valor es 0; el sistema arrojará un error si ambos se omiten simultáneamente.

•El comando G05 no ejecuta un círculo completo.

Torno Paralelo CNC Control GSK 980 TDc

G05 INTERPOLACIÓN CIRCULAR DE TRES PUNTOS

Ejemplo de Programación:





G6.2, G6.3 INTERPOLACIÓN ELÍPTICA Forma de programación



Parámetros del comando:

- A: longitud del radio largo de la elipse (mayor a 0, sin signo)
- B: longitud del radio corto de la elipse (mayor a 0, sin signo)
- *Q: ángulo entre el eje largo y la línea paralela al eje Z de la elipse (medida en dirección CCW, en unidades de 0.001º)*



G6.2, G6.3 INTERPOLACIÓN ELÍPTICA





Notas:

•Al omitir los parámetros A o B, se asignará el valor 0; no deben ser omitidos ambos parámetros; si A=B, se realizará una interpolación circular (G02 o G03).

•Al omitir el parámetro Q, se asignará un valor 0.

•La unidad del parámetro Q es 0.001°, es decir, si se programa el valor Q180

equivaldrá a un ángulo de 0.18º entre el eje Z y el eje mayor de la elipse.

•Pueden omitirse uno o ambos parámetros X(U) o Z(X).

•Solo se llevan a cabo trayectos elípticos menores o iguales a 180°.



G6.2, G6.3 INTERPOLACIÓN ELÍPTICA

Ejemplo de Programación:





G6.2, G6.3 INTERPOLACIÓN ELÍPTICA

Ejemplo de Programación:



G6.2 X63.82 Z-50.0 A48 B25 Q6000; o G6.2 U20.68 W-50.0 A48 B25 Q6000



G7.2, G7.3 INTERPOLACIÓN PARABÓLICA Forma de programación



Parámetros del comando:

*P: es la ecuación estándar de la parábola Y*²=2*PX (unidades de 0.001mm, sin signo)*

Q: es el ángulo entre el eje simétrico de la parábola y Z (unidades 0.001°)



G7.2, G7.3 INTERPOLACIÓN PARABÓLICA



Notas:

•El parámetro P no puede ser igual a 0, ni omitido.

•El parámetro P no tiene signo; si se programa un valor negativo será tomado en cuenta el valor absoluto.

•Si se omite el parámetro Q, entonces el eje de la parábola será simétrico al eje Z.



G7.2, G7.3 INTERPOLACIÓN PARABÓLICA

Ejemplo de Programación Compuesto:





G04 TIEMPO DE ESPERA

Forma de programación

Parámetros del comando:

P: tiempo de espera, en milisegundos

X, U: tiempo de espera en segundos

Notas:

•Cuando no se programan los parámetros P, X o U se realiza una parada exacta (el valor de un ciclo del PLC)

•Cuando se programa más de un parámetro P, X o U, el sistema responderá al parámetro P.

•Cuando se activa el modo FEED HOLD durante la ejecución de G04, la pausa se ejecutará después del tiempo de espera.

Torno Paralelo CNC Control GSK 980 TDc

G28 RETORNO A PUNTO DE REFERENCIA

Forma de programación



Notas:

•No ejecute el comando G28 sin haber referenciado antes la máquina.

•El botón Machine Zero Returns tiene la misma función que el comando G28

•Los ejes X y Z se mueven a sus correspondientes velocidades rápidas, por lo que la trayectoria no siempre será ejecutada en línea recta.

•El sistema cancela la compensación de las herramientas al ejecutar el comando G28.



G28 RETORNO A PUNTO DE REFERENCIA

Formas de ejecución del comando

Comando	Función
G28 X(U)_	X regresa al punto de referencia, pasando por el punto intermedio; Z permanece en la misma posición
G28 Z(W)_	Z regresa al punto de referencia, pasando por el punto intermedio; X permanece en la misma posición
G28 X(U)_ Z(W)_	X y Z regresan al punto de referencia simultáneamente, pasando antes por el punto intermedio



G30 RETORNO A PUNTO SECUNDARIO DE REFERENCIA

Forma de programación






G50 SISTEMA DE COORDENADAS ABSOLUTO

Forma de programación



Before setting coordinate system with G50

After setting coordinate system with G50

Notas:

•Este comando define en la posición indicada como las coordenadas del Sistema de – Coordenadas de Trabajo (llamado sistema de coordenadas flotante).

•Después de ejecutar el comando G50 se ejecuta, el sistema dará a la posición física actual las coordenadas que acompañen al código G50.



G54 ~ G59 SISTEMAS DE COORDENADAS DE TRABAJO



G54 ~ G59 SISTEMAS DE COORDENADAS DE TRABAJO Workpiece Workpiece coordinate Workpiece coordinate system 3 G56 coordinate system 2 G55 system 4 G57 Workpiece coordinate system 1 G54 Workpiece coordinate ZØFS3 ZOFS4 system 5 G58 ZØFS2 Workpiece ZOFS5 ZOFS coordinate system 6 G59 ZOFS6 EXOFS Absolute coordinate at machine zero Notas: •Los Sistemas de Coordenadas de Trabajo son también llamados "Cero Pieza".

•Se establecen en la tabla de Ajustes de Trabajo.

•Los valores permanecen almacenados en el sistema.

Control GSK 980 TDc

G20, G21 SELECCIÓN DE UNIDADES

G20 (entrada en in) G21 (entrada en mm)



G96, G97 MODO DE VELOCIDAD DEL HUSILLO

(Encender Velocidad Superficial Constante)

(Apagar Velocidad Superficial Constante: "Modo RPM")



Notas:

G96

G97

•El modo de Velocidad Superficial Constante, la velocidad lineal de corte es constante (por consecuencia, la velocidad de giro en RPM varía en función del diámetro del material).

•Las unidades para las CSS son m/min (en sistema métrico) y ft/min (en sistema inglés).



G98, G99 MODOS DE AVANCE

Forma de programación

G98; (Avance por Minuto) G99; (Avance por Revolución)

Notas:

•Cuando se programa la función G98 las unidades serán mm/min (en sistema métrico) y in/min (en sistema inglés).

•Cuando se programa la función G99 las unidades serán mm/rev (en sistema métrico) y in/rev (en sistema inglés).

•En la modalidad de avance por revolución, los ejes no tendrán movimiento si no existe giro del husillo, por lo que el programa no proseguirá.



G41, G42 COMPENSACIÓN DE RADIO DE HERRAMIENTA



Notas:

 Cuando se programa un contorno típicamente se programa en función de la punta de la herramienta; al ser esta punta distinta a un vértice existe un margen de error entre la trayectoria teórica y la trayectoria real de dicho contorno.



G41, G42 COMPENSACIÓN DE RADIO DE HERRAMIENTA

Dirección del vértice imaginario



Notas:

•El valor del radio real de la herramienta, así como la dirección del vértice imaginario se establecen en la librería de herramientas en la pantalla de ajustes del control.



G41, G42 COMPENSACIÓN DE RADIO DE HERRAMIENTA

Dirección de la compensación





Notas:

•La dirección de corte influye en la dirección de la compensación.

•Se puede cancelar la compensación de radio de herramienta con el código G40.



EJEMPLO DE PROGRAMACIÓN



5

40 C

52

00001;

- N010 G00 X100 Z100; (movimiento a punto de seguridad)
- N020 G21; (entrada en milímetros)
- N030 G97 G98; (condiciones del programa)
- N040 M03 S1000; (encender el husillo a 1,000 RPM)
- N050 M08; (encender el refrigerante)
- N060 G00 X0 Z10; (movimiento rápido de acercamiento)
- N070 G01 X0 Z0 F200; (interpolación lineal)
- N080 G01 X10; (interpolación lineal)
- N090 G01 X20 Z-5; (interpolación lineal)
- N100 G01 Z-15; (interpolación lineal)
- N110 G02 X40 Z-25 R10; (interpolación circular CW)
- N120 G01 Z-40; (interpolación lineal)
- N130 G00 X100; (enviar a punto de seguridad en eje x)
- N140 G00 Z100; (mover Z a punto de seguridad)
- N150 M09; (apagar el refrigerante)
- N160 M5; (apagar el husillo)
- N170 M30; (fin del programa)

Torno Paralelo CNC Control GSK 980 TDc

Ø40

EJEMPLO DE PROGRAMACIÓN



O0002; N010 G00 X100 Z100; N020 G21; N030 G97 G98; N040 M03 S700; N050 M08; N060 G00 X0 Z10; N070 G01 X0 Z0 F250; N080 G03 X12 Z-6 R6;



N090 G01 Z-9; N100 G01 X16 Z-11; N110 G01 Z-18; N120 G01 X17; N130 G01 X22 Z-40; N140 G01 X23; N150 G01 Z-50; N160 G01 X25; N170 G01 Z-75; N180 G00 X100 N190 G00 Z100; N200 M09; N210 M5; N220 M30;

EJEMPLO DE PROGRAMACIÓN



00003;

N010 G00 X100 Z100; N020 G21; N030 G97 G98; N040 M03 S1500; N050 M08; N060 G00 X0 Z10; N070 G01 X0 Z0 F300; N080 G03 X8 Z-8 R5; N090 G02 X9 Z-9.5 R1.4; N100 G03 X6 Z-12.5 R40; N110 G02 X13 Z-26.5 R45; N120 G03 X16 Z-28 R1.5: N130 G01 Z-29.5; N140 G03 X19 Z-31 R1.5; N150 G01 Z-38; N160 G00 X100; N170 G00 Z100; N180 M09; N190 M5; N200 M30;

CICLOS FIJOS

Controlador GSK 980 TDc



Control GSK 980 TDc

G90 CICLO DE CILINDRADO

Forma de programación (corte cónico)



Parámetros del comando:

X: La coordenada absoluta en X del punto final. U: La coordenada relativa en X del punto final. Z: La coordenada absoluta en Z del punto final. W: La coordenada relativa en Z del punto final. R: La diferencia de **radios** inicial y final



G90 CICLO DE CILINDRADO

Ejemplo de programación







G94 CICLO DE CAREADO



Parámetros del comando:

X: La coordenada absoluta en X del punto final.
U: La coordenada relativa en X del punto final.
Z: La coordenada absoluta en Z del punto final.
W: La coordenada relativa en Z del punto final.



G94 CICLO DE CAREADO

Forma de programación (corte cónico)



G94 X(U)_ Z(W)_ R_ F_;

Parámetros del comando:

X: La coordenada absoluta en X del punto final.

U: La coordenada relativa en X del punto final.

Z: La coordenada absoluta en Z del punto final.

W: La coordenada relativa en Z del punto final.

R: La diferencia de **radios** inicial y final

G94 CICLO DE CAREADO

Ejemplo de programación





G74 CICLO DE PICADO EN CARA

Forma de programación

G74 R(e); G74 X(U)_ Z(W)_ P(Δi) Q(Δk) R(Δd) F_;



Parámetros del comando:

X(U): La coordenada absoluta (relativa) en X del punto final. **Cuando el valor de X es igual a 0, el ciclo sirve para barrenado.**

Z(*W*): La coordenada absoluta (relativa) en *Z* del punto final.

P: Incrementos de profundidad por cada pasada del eje X (unidad 0.001mm). Q: Incrementos laterales por cada pasada del eje Z (unidad 0.001mm). R: Valor de la retracción entre cada pasada.

G74 CICLO DE PICADO EN CARA

Ejemplo de programación





G75 CICLO DE RANURADO RADIAL

Forma de programación

G75 R(e); G75 X(U)_ Z(W)_ P(Δi) Q(Δk) R(Δd) F_;



Parámetros del comando:

X(U): La coordenada absoluta (relativa) en X del punto final.
Z(W): La coordenada absoluta (relativa) en Z del punto final.
P: Incrementos de profundidad por cada pasada del eje X (unidad 0.001mm).
Q: Incrementos laterales por cada pasada del eje Z (unidad 0.001mm).
R: Valor de la retracción entre cada pasada.

G75 CICLO DE RANURADO RADIAL

Ejemplo de programación



00008;

G00 X150 Z50; Ir al punto de seguridad M3 S500; Encender el husillo a 500 RPM G00 X125 Z-20; Ir al punto inicial del maquinado G75 R0.5 F150; Encabezado del ciclo, declarando valor de retracción de 0.5mm y un avance de 150mm/min G75 X40 Z-50 P6000 Q3000; Indica la posición final en X y Z, así como incrementos de 6mm en X y 3mm en Z G00 X150 Z50; Regresar al punto de seguridad M30; Fin del programa



G32 CICLO DE CUERDAS DE PASO CONSTANTE

Forma de programación

G32 X(U)_ Z(W)_ F(I)_ J_ K_ Q_



G32 CICLO DE CUERDAS DE PASO CONSTANTE

Notas del Ciclo



Datos de los Parámetro I,J:

- Los parámetros I,J crean un chaflán en el último hilo de la cuerda.
- No habrá chaflán cuando los parámetros I y J sean omitidos.
- No habrá chaflán cuando J=0.

Datos del Parámetro Q:

- 1. Si se omite el parámetro Q, el ángulo de entrada será de 0°.
- 2. Para cuerdas de múltiples pasadas el cambio de parámetro Q será inválido, a pesar de que el mismo se especifique.
- 3. El valor de Q está expresado en unidades de 0.001°, por ejemplo, un valor Q180000 equivale a una entrada a 180° a partir del inicio de giro del husillo.



G32 CICLO DE CUERDAS DE PASO CONSTANTE





G76 CICLO DE CUERDAS MÚLTIPLE

Forma de programación

G76 P(m)(r)(a)_ Q(Δdmin)_ R(d)_; G76 X(U)_ Z(W)_ R(i)_ P(k)_ Q(Δd)_ F(I)_;



Parámetros del comando:

Primer línea del ciclo

P_: El parámetro P se acompaña de 6 dígitos, divididos en tres parámetros (2 dígitos por parámetro)

- *P(m): número de pasadas de acabado (00 a 99)*
- *P(r): tamaño del chaflán en unidades de 0.1mm (00 a 99)*
- P(a): ángulo de la cuerda en grados (00 a 99)
- *Q: Mínima cantidad de corte en una pasada, (en unidades de 0.001mm)*
- R: El sobre-material para el acabado (en mm).

G76 CICLO DE CUERDAS MÚLTIPLE

Forma de programación

G76 P(m)(r)(a)_ Q(Δdmin)_ R(d)_; G76 X(U)_ Z(W)_ R(i)_ P(k)_ Q(Δd)_ F(I)_;



Parámetros del comando: *Segunda línea del ciclo*

- *X*(*U*): Coordenada absoluta (incremental) en *X* del punto final del ciclo.
- *Z(W): Coordenada absoluta (incremental) en Z del punto final del ciclo.*
- *R(i): Es el ángulo de conicidad de la cuerda, medida en la diferencia de radios entre el punto inicial y el punto final. Si se omite el parámetro R(i) la cuerda será recta.*
- P(k): Profundidad de la cuerda, medida en valores radiales, sin signo (en 0.001mm) $Q(\Delta d)$: Profundidad de la primer pasada del corte (en 0.001mm).
- *F: Paso de la cuerda (en milìmetros). I: Hilos por pulgada del paso de cuerda.*

G76 CICLO DE CUERDAS MÚLTIPLE

Ejemplo de programación





G71 CICLO DE CONTORNEADO CILINDRADO

Forma de programación

G71 U(Δd)_ R(e)_ F_ S_ T_; G71 P(ns)_ Q(nf)_ U(Δu)_ W(Δw)_ ;



Parámetros del comando:

Primer línea del ciclo

 $U(\Delta d)$: es la profundidad de corte (valores en Radio) de cada pasada.

R(e): la magnitud de la retracción (valores en radio) al final de cada pasada.

- F: Velocidad de avance de los ejes.
 - S: Velocidad de giro del husillo.

T: Número de herramienta para el desbaste.



G71 CICLO DE CONTORNEADO CILINDRADO

Forma de programación

G71 U(Δd)_ R(e)_ F_ S_ T_; G71 P(ns)_ Q(nf)_ U(Δu)_ W(Δw)_;





G71 CICLO DE CONTORNEADO CILINDRADO

Ejemplo de programación



0004;

G00 X200 Z10; Movimiento al punto inicial del maquinado.

M3 S800; *Encender el husillo a 800 RPM* G71 U2 R1 F200;

> Encabezado del ciclo; profundidad de corte de 2mm por lado (4mm en diámetros), retracción de 1mm por lado (2mm en diámetro), velocidad de avance de 200mm/min.

G71 P80 Q120 U0.5 W1;

Desbaste de los puntos **a-e** (bloques 80 a 120), con sobre-material de 0.5mm por lado en X (1mm de diámetro), y 1mm en Z.

N80 G00 X40 S1200; *Posicionamiento a las coordenadas del punto A.*

--.5G01 Z-30 F100; Trayectoria **a-b**.

X60 W-30; Trayectoria **b-c.**

W-20; Trayectoria c-d.

- N120 X100 W-10; Trayectoria d-e.
- G70 P80 Q120; *Acabado* **a-e.**

M30; Fin del programa.

G72 CICLO DE CONTORNEADO CAREADO

Forma de programación

G72 W(Δd)_ R(e)_ F_ S_ T_; G72 P(ns)_ Q(nf)_ U(Δu)_ W(Δw)_;



Parámetros del comando:

Primer línea del ciclo

 $W(\Delta d)$: es la profundidad de corte de cada pasada.

R(e): la magnitud de la retracción al final de cada pasada.

F: Velocidad de avance de los ejes.

S: Velocidad de giro del husillo.

T: Número de herramienta para el desbaste.



G72 CICLO DE CONTORNEADO CAREADO

Forma de programación

G72 W(Δd)_ R(e)_ F_ S_ T_; G72 P(ns)_ Q(nf)_ U(Δu)_ W(Δw)_;



Parámetros del comando:

Segunda línea del ciclo

P(ns): número de bloque de la primera operación de desbaste.

- *Q(nf): número de bloque de la última operación de desbaste.*
- $U(\Delta u)$: Sobre-material para el acabado (valores en radio) en eje X.

 $W(\Delta w)$:Sobre-material para el acabado (valores en radio) en eje Z.

General Control GSK 980 TDc

G72 CICLO DE CONTORNEADO CAREADO

Ejemplo de programación



0005;

G00 X176 Z10; Movimiento al punto inicial del maquinado.

M3 S500; Encender el husillo a 500 RPM

G72 W2 R0.5 F300;

Encabezado del ciclo; profundidad de corte de 2mm, retracción de 0.5mm, velocidad de avance de 300mm/min.

G72 P10 Q20 U0.2 W0.1;

Desbaste de los puntos **a-d** (bloques 10 a 20), con sobre-material de 0.2mm por lado en X (0.4mm de diámetro), y 0.1mm en Z.

N10 G00 Z-55 S800; Posicionamiento a las coordenadas de seguridad.

G01 X160 F120; *Movimiento al punto de referencia.*

X80 W20; Trayectoria a-b.

W15; Trayectoria **b-c.**

N20 X100 W-10; Trayectoria c-d.

G70 P10 Q20; *Acabado* **a-D**.

M30; Fin del programa.

G73 CICLO DE DESBASTE EN TRAYECTORIA

Forma de programación

G73 U(Δi)_ W(Δk)_ R(d)_ F_ S_ T_; G73 P(ns)_ Q(nf)_ U(Δu)_ W(Δw)_;



Parámetros del comando:

Primer línea del ciclo

 $U(\Delta i)$: es la profundidad de corte en X (por radios) de cada pasada.

 $W(\Delta k)$: es la profundidad de corte en Z de cada pasada.

R(d): la magnitud de la retracción (normal) al final de cada pasada.

- F: Velocidad de avance de los ejes.
- S: Velocidad de giro del husillo.
- T: Número de herramienta para el desbaste.
G73 CICLO DE DESBASTE EN TRAYECTORIA

Forma de programación

G73 U(Δi)_ W(Δk)_ R(d)_ F_ S_ T_; G72 P(ns)_ Q(nf)_ U(Δu)_ W(Δw)_;



G73 CICLO DE DESBASTE EN TRAYECTORIA

Ejemplo de programación



0006;

G00 X200 Z10; Movimiento al punto inicial del maquinado.

M3 S500; Encender el husillo a 500 RPM

G73 U1.0 W1.0 R3;

Encabezado del ciclo; profundidad de corte de 1mm en X (2mm en diámetro) y 1mm en Y, retracción de 3mm

G73 P14 Q19 U0.5 W0.3;

Desbaste de los bloques 14 a 19, con sobrematerial de 0.5mm por lado en X (0.4mm de diámetro), y 0.3mm en Z.

N14 G00 X80 W-40; Posicionamiento a las coordenadas de seguridad.

G01 W-20; Movimiento en la trayectoria

X120 W-10; Movimiento en la trayectoria

W-20; Movimiento en la trayectoria

G02 X160 W-20 R20;

N19 G01 X180 W-10; fin de la trayectoria G70 P14 Q19; Acabado de la trayectoria M30; Fin del programa.

G70 CICLO DE ACABADO

Forma de programación

G70 P(ns) Q(nf);



Parámetros del comando:

P(ns): número de bloque de inicio del acabado Q(nf): número de bloque de final del acabado

Notas del Ciclo:

Este ciclo tiene funcionalidad únicamente después de un ciclo de desbaste G71, G72 o G73 y se lleva a cabo en función del desbaste establecido en ellos.



AJUSTES Y COMPENSACIONES

Controlador GSK 980 TDc

Procedimiento de Compensación



Preparación de la compensación:

- 1. Colocar las herramientas a utilizar en la torreta.
- Ir a la pantalla de Compensaciones de Herramienta y cambiar a 0 todos los valores de las compensaciones existentes.

EDI	EDIT							00 t 01	00
TOOL -> OFFSET & WEAR			0000	0 NO0	90	COORDINATES			
NO.		X	Z	R	Т	1			
00	OFT	0.0000	0.0000	0.000	0	1	[RELATIVE]		1
00					- 0				
01	OFT	0.0000	0.0000	0.000	0		U	0.00	000
01	WEAR	0.0000	0.0000	0.000	0				
0/2	OFT	0.0000	0.0000	0.000	0			0.00	999
02	WEAR	0.0000	0.0000	0.000	0				
03	OFT	0.0000	0.0000	0.000	9				
0.5	WEAR	0.0000	0.0000	0.000	0		Experience intera		
84	OFT	0.0000	0.0000	0.000	0		LAI	SULUTE	1
04	WEAR	0.0000	0.0000	0.000	0				
85	OFT	0.0000	0.000	0.000	0		×	0.00	000
	WEAR	0.0000	0.0000	0.000	0		-		
86	OFT	0.0000	0.0000	0.000	0		2	0.00	000
	WEAR	0.000	0.0000	0.000	0				
	_			_	_		_	11	:01:26
	OFFSET&MEAR MACRO VAR. OFFSET CD. TOOL-LIFE				FIND(P)				



Procedimiento de Compensación



- Colocar un material de dimensiones conocidas en el husillo.
- 4. Elegir una herramienta de referencia
- (típicamente se utiliza la herramienta número 1).
- Colocar la herramienta de referencia en un diámetro conocido de X (como se muestra en la figura).
- Cambiar a modo MDI y teclear el comando G50 X(DIÁMETRO).

Procedimiento de Compensación



- 10. Cambiar al modo **MDI** y teclear el comando **G50 Z0**.
- 11. Cambiar a la Pantalla de Posición Relativa.
- 12. Seleccionar la opción W CLR

- 7. Cambiar a la pantalla de Posición Relativa.
- 8. Seleccionar la opción U CLR
- 9. Mover la herramienta a la cara final de la pieza (como se muestra en la figura).





Procedimiento de Compensación



aparecerá en la celda.

- 13. Llevar la torreta a una posición segura y cambiar a la siguiente herramienta.
- 14. Llevar esa herramienta a la misma posición que se llevó la herramienta de referencia en el eje X.
- 15. Cambiar a la pantalla de la Tabla de Compensaciones.

EDI	г					S ØØ	00 T0100		
100L ->	• OFFSET	& WEAR		00000	N0000	COORDIN/	IES		
NO.		x	Z	R	T 🗅				
00	OFT	0.0000	0.0000	0.0000		[RELATIVE]			
00									
01	OFT	0.0000	0.0000	0.0000		U	0.0000		
01	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000					
0.2	OFT	0.0000	0.0000	0.0000		W	0.0000		
02	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000	•				
03	OFT	0.0000	0.0000	0.0000	6				
0.5	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000	•				
	OFT	0.0000	0.0000	0.0000		LA	BSOLUTE		
04	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000			0.0000		
85	OFT	0.0000	0.0000	0.0000	A	x	0.0000		
0.5	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000	<u> </u>	_			
08	OFT	0.0000	0.0000	0.0000		2	0.0000		
00	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000	•				
	_			_	_		11:01:26		
	OFFSET	AMEAR MACRO V	AR. OFFSET	CD. TO	OL-LIF	E FIN	D(P)		



00000 70400

Procedimiento de Compensación

TOOL -> OFFSET & #EAR			06090	N0000		COORDINATES			
NO.		X	Z	R	т	4			
88	OFT	0.0000	0.0000	0.0000	6		[RELATIVE]		
					~				
01	OFT	0.000	0.000	0.0000	6	-1	U 0.0000		
01	WEAR	0.000	0.0000	0.0000	v				
0.2	OFT	0.0000	0.0000	0.0000			H 0.0000		
02	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000					
0.9	OFT	0.0000	0.0000	0.0000	0				
0.5	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000					
	OFT	0.0000	0.0000	0.0000			[ABSOLUTE]		
04	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000					
95	OFT	0.0000	0.0000	0.0000			X 0.0000		
00	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000					
00	OFT	0.0000	0.0000	0.0000			Z 0.0000		
00	WEAR	0.0000	0.0000	0.0000		v.			
							11:01:26		
							110007		

Preparación de la compensación:

- 19. Mover la herramienta para tocar la cara final de Z.
- 20. Ubicarse en la celda correspondiente al eje Z de la herramienta en turno.
- 21. Presionar la tecla 😡 y después DATA
- 22. La diferencia entre la herramienta actual y la herramienta de referencia se capturará en la celda..
- 23. Repetir los pasos 13 al 22 para el resto de las herramientas.

Consideraciones de la compensación:



- El valor de la compensación en la tabla para la herramienta de referencia debe ser 0.000 en ambos ejes.
- El valor de la compensación para el resto de las herramientas, es la diferencia geométrica entre sus puntas.
- Para que la posición de una herramienta se muestre correctamente, hay que verificar que tenga cargada la compensación (T0101, T0303, etc).
- Cuando se cambia una herramienta, solo hay que compensar la herramienta nueva con respecto herramienta de referencia.
- Cuando la herramienta que se cambia es la herramienta de referencia, se deben compensar nuevamente todas las herramientas.

CERO PIEZA

Procedimiento de Ajuste de Cero Pieza



- 1. Colocar la pieza de fabricación.
- Elegir una herramienta que esté compensada, con compensación (T0101, T0202, T0303 o T0404).
- Colocar la herramienta en sobre la pieza en una dimensión X conocida (como se muestra en la figura).
- Cambiar a modo MDI y teclear el comando G50 X(DIÁMETRO).
- Mover la herramienta y llevarla a tocar la cara final de la pieza (en Z0)
- Cambiar a modo MDI y teclear el comando G50 ZO.

PRÁCTICAS

Controlador GSK 980 TDc







N001 G21 N010 G97 G98 N020 G00 X100 Z100 N030 M03 S1200 N040 M08 N050 G00 X25.6 Z3 N060 G71 U1 R0.3 F360 N070 G71 P80 Q180 U0.3 W0.6 N080 G01 X-0.5 N090 G01 Z0 N100 G01 X0 N110 G03 X12 Z-6 R6 N120 G01 Z-9 N130 G01 X16 Z-11 N140 G01 Z-18 N150 G01 X17 N160 G01 X22 Z-40 N170 G01 X23 N180 G01 Z-50 N190 G01 X25 N200 G01 Z-75 N210 G70 P80 Q180 F120 S1500 N220 G00 X100 N230 G00 Z100 N240 M09 N250 M03 N260 M30



PRÁCTICA 1





PRÁCTICA 2

N001 G21 N010 G97 G98 N020 G00 X100 Z100 N030 M03 S1200 N040 M08 N050 G00 X25.6 Z3 N060 G71 U1 R0.3 F360 N070 G71 P80 Q190 U0.3 W0.6 N080 G01 X-0.5 N090 Z0 N100 X0 N110 G03 X8 Z-8 R5 N120 G03 X9 Z-9.5 R1.4 N130 G02 X6 Z-12.5 R40 N140 G02 X13 Z-26.5 R45 N150 G03 X15 Z-28 R1.5 N160 G01 Z-29.5 N170 G01 X16 N180 G03 X19 Z-31 R1.5 N190 G01 Z-38 N200 G70 P80 Q190 F120 S1500 N210 G00 X100 N220 G00 Z100 N230 M09 N240 M03 N250 M30

PRÁCTICA 2







PRÁCTICA 3



N210 G00 X100 Z200 N220 T0202 N230 S650 N240 Z-109 N250 X25 N260 G01 X19.12 F100 N270 G00 X100 N280 G00 Z100 N290 M09 N300 M03 N310 M30

Torno Paralelo CNC Control GSK 980 TDc

N010 G97 G98 N020 G00 X100 Z100 N030 M03 S1200 N040 M08 N050 T0101 N060 G00 X25.6 Z3 N070 G71 U1 R0.3 F360 N080 G71 P90 Q190 U0.3 W0.6 N090 G01 X-0.5 N100 G01 Z0 N110 G01 X0 N120 G03 X2 Z-0.558 R3 N130 G03 X6 Z-3.907 R6 N140 G03 X10 Z-14.945 R200 N150 G03 X11 Z-22 R44 N160 G01 X13 N170 G01 Z-39.574 N180 G01 X22.7 Z-51 N190 G01 Z-112 N200 G70 P90 O190 F120 S1500

N001 G21



N001 G21 N010 G97 G98 N020 G00 X100 Z200 N030 M03 S1200 N040 M08 N050 T0101 N060 G00 X25.6 Z0 N070 G71 U1 R0.3 F360 N080 G71 P90 Q150 U0.3 W0.6 N090 G01 X8.5 N100 G01 X9.85 Z-1.5 N110 G01 Z-33 N120 G01 X10 N130 G01 Z-38 N140 G02 X24 Z-45 R7 N150 G01 Z-100 N160 G70 P90 O150 F120 S1500 N170 G00 X100 N180 G00 Z200 N190 T0202 S700 N200 G00 Z-33 N210 G00 X11 N220 G01 X7.6 F80 N230 G00 X25 N250 G00 Z-63

N260 G75 R0.5 N270 G75 X18 Z-85 P200 Q2500 N280 G00 X100 N290 G00 Z200 N300 T0303 S350 N310 G00 Z0 N320 G00 X9.85 N330 G76 P020560 Q150 R0.1 N340 G76 X8.08 Z-30 P885 Q300 F1.5 N350 G00 X100 N360 G00 Z200 N370 M09 N380 M05 N390 M30

PRÁCTICA 4







N001 G21 N010 G97 G98 N020 G00 X100 Z200 N030 M03 S1200 N040 M08 N050 T0101 N060 G00 X26 Z0 N070 G71 U1 R0.3 F360 N080 G71 P90 Q190 U0.3 W0.6 N090 G01 X8 N100 G01 X9.312 Z-1 N110 G01 Z-30 N120 G01 X12.455 Z-32 N130 G01 7-60 N140 G01 X15.822 Z-62 N150 G01 Z-90 N160 G01 X19.791 Z-92 N170 G01 Z-120 N180 G01 X25.063 7-122.5 N190 G01 Z-150 N200 G70 P90 O190 F120 S1500 N210 G00 X100 N220 G00 Z200

N230 T0202 S700 N240 G00 Z-27 N250 G00 X10 N260 G01 X6.312 F80 N270 G00 X13.2 N280 G00 Z-57 N290 G01 X9.455 N300 G00 X16.5 N310 G00 Z-87 N320 G01 X12.822 N330 G00 X20.5 N340 G00 Z-117 N350 G01 X16.791 N360 G00 X25.6 N370 G00 Z-147 N380 G01 X22.063 N390 G00 X100 N400 G00 Z200

PRÁCTICA 5

PRÁCTICA 5 N410 T0303 S350 N420 G00 Z2 N430 G00 X9.312 N440 G76 P020560 Q150 R0.1 N450 G76 X7.542 Z-25 P885 Q300 F1.5 N460 G00 X12.455 N470 G00 Z-30 N480 G76 P020560 Q150 R0.1 N560 G76 P020560 Q150 R0.1 N490 G76 X10.335 Z-55 P1060 Q300 I13 N570 G76 X16.939 Z-115 P1426 Q300 F2.5 N500 G00 X15.822 N580 G00 X25.063 N510 G00 Z-60 N590 G00 Z-120 N520 G76 P020560 Q150 R0.1 N600 G76 P020560 Q150 R0.1 N530 G76 X13.534 Z-85 P1144 Q300 F2.0 N610 G76 X21.563 Z-145 P1750 Q300 I8 N540 G00 X19.791 N620 G00 X100 N550 G00 Z-90 N630 G00 X200 N640 M09 N650 M05 N660 M30

