

Mise en route TPC-JR-H



MANUEL D'UTILISATION



IMPORTANT

L'outil fourni avec ce manuel peut avoir été modifié pour satisfaire des besoins spécifiques.

Si cela est le cas, nous vous remercions, lors d'une commande de renouvellement ou de pièces détachées, de bien vouloir préciser le code article de l'outil figurant sur le BL ou de contacter **DOGA** au **01 30 66 41 41** en indiquant la date approximative de la livraison. Vous serez sûr ainsi d'obtenir l'outil et/ou la pièce désirés.

ATTENTION



Ce manuel d'utilisation doit être conservé avec soin dans un lieu connu et facilement accessible aux utilisateurs potentiels de l'outil.



Lire et faire lire attentivement à chaque opérateur le présent manuel avant de procéder à l'installation, l'utilisation, la réparation de l'outil.

S'assurer absolument que l'opérateur a parfaitement compris les normes d'utilisation et la signification des éventuels symboles illustrant l'outil.

La majeure partie des accidents pourrait être évitée en respectant les instructions suivantes. Celles-ci ont été rédigées en faisant référence à la directive machine 89/392 et à ses divers amendements ainsi qu'aux normes relatives aux outils portatifs.

Dans chaque cas, respecter et se conformer aux normes nationales de sécurité. Ne pas enlever ou détériorer les étiquettes et annotations illustrant l'outil et plus particulièrement celles imposées par la loi.

CHARTE DE LA MAINTENANCE

Vous venez d'acquérir un matériel commercialisé par DOGA ... C'est bien.

Vous allez lire le manuel d'utilisation ... C'est mieux.

Vous avez l'intention de suivre les recommandations et d'effectuer la maintenance préventive conseillée...

C'est encore mieux.

La **perfection** serait de prévoir la politique de maintenance que vous voulez mettre en oeuvre. Nous vous proposons deux démarches :

- 1) Vous nous confiez la maintenance du matériel en nous l'envoyant pour réparation. Notre atelier de maintenance prend en charge vos machines et vous fait une offre de réparation.
- Nous pouvons également établir un contrat de maintenance «sur mesure» dès lors que l'importance des équipements en service le justifie.
- 2) Nous vous apportons, par notre centre de formation le CEFTI, les connaissances dont votre personnel aura besoin et vous faites votre maintenance vous-même. Nous vous conseillons sur les pièces détachées à tenir en stock.

Si malgré toutes ces précautions, une assistance est nécessaire, nous vous invitons à nous contacter. Votre correspondant vous conseillera sur les meilleures dispositions à prendre :

- Assistance téléphonique
 - Notre technicien détermine à distance l'origine de la panne et vous indique la marche à suivre pour vous permettre d'effectuer la réparation vous-même.
- Dépannage sur place
 - Bien qu'attrayant, le dépannage sur place constitue rarement la meilleure solution pour les matériels transportables. Les conditions de travail pour le réparateur sont moins bonnes qu'en nos ateliers et, de plus, le déplacement d'un technicien est onéreux.

GARANTIE

La garantie sur les matériels neufs est de 12 mois sauf indication différente sur le manuel d'utilisation. Elle porte sur le remplacement des pièces reconnues défectueuses.



www.doga.fr



Mise en marche: Appuyez sur le bouton ON, passez en mode Single puis appuyez sur la touche faire l'origine mécanique du diviseur.

Prise d'origine pièce :

Passez en mode Jog pour se dégauchir avec les touches Jog. Vous avez deux paramètres sur lequel vous pouvez jouer :

Appuyez sur et entrez la valeur désirée = incrément en JOG (impulsion)

Appuyez sur puis tapez de 1 à 9 pour avoir la vitesse de rotation souhaitée de F1 à F9 (vitesse dégressive).

Une fois le diviseur dégauchi mémorisez la position en appuyant sur les touches et valider avec

et appuyez sur pour mettre l'afficheur à zéro (en mode Prog G4 R1 correspond à l'origine de la pièce).

<u>Création d'une programme</u>: (100 prog, 1000 blocs)

Passez en mode Prog, appuyez sur et No puis taper le No du programme et valider avec

Codes G principaux :

- GO / Commande direct d'un angle en absolu si R=0 et en incrémental si R>1 et Ø =angle
- G2 / Division d'un angle R=Nbr de division et Ø=angle à diviser
- G4 / Retour à l'origine R=1 origine pièce R=0 origine mécanique
- G7 / Fin de programme

Codes G secondaires:

- G1 / Commande de fraction d'angle R=Nbr de répétition et Ø=fraction d'un cercle complet
- G3 / Commande de l'avance hélicoïdale R=Nbr de rotations et Ø=angle (hélice à pas constant)
- G5 / Appel de sous programme R=Nbr de répétition et Ø=N°) du prog
- G6 / Fin de sous programme
- G8 / Décalage de l'origine pièce Ø=angle (angle à déterminer / à l'origine pièce)

Exemple de programme

G0 F0 R000 Ø060.000 positionnement à 60°
G0 F0 R000 Ø090.000 positionnement à 90°
G0 F0 R000 Ø270.000 positionnement à 270°
G4 R001 Retour à l'origine pièce
G2 F0 R006 Ø360.000 positionnement 6 fois à 60° (réalisation d'un 6 pans)
G4 R001 retour à l'origine pièce
G7 Ø000.000 Retour au début du programme

Code G principaux

Code G0

Différence entre les commandes incrémentale et absolue

Il y a deux façons de commander le déplacement d'un diviseur. Par une commande incrémentale ou par une commande absolue. Dans la commande incrémentale, l'angle de rotation est directement programmé. Alors que dans la programmation absolue, la coordonnée du point doit être programmée par rapport au point de référence. La commande qui peut spécifier la valeur de la commande absolue, est un angle direct **(G0)** seulement.

Les commandes absolues et incrémentales se distinguent par les nombres de répétitions qui se trouvent derrière la lettre **R** comme suit :

Code R = 000 Commande absolue Code R = 001 ~ 999 Commande incrémentale

Pour le positionnement ci-dessous, la programmation incrémentale et absolue se résume comme suit :

[Programmation incrémentale]

 N000 G0 F0 R003 θ 30.000°

 Positionnement 3 fois à 30°

 N001 G0 F0 R002 θ 45.000°

 Positionnement 2 fois à 45°

 N002 G0 F0 R002 θ 90.000°

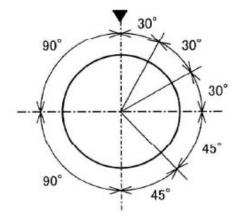
 Positionnement 2 fois à 90°

N003 G7 θ 000 Fin du programme et retour à N000

[Programmation absolue]

N000 G0 F0 R000 θ 30.000° Positionnement à 30° N001 G0 F0 R000 θ 60.000° Positionnement à 60° N002 G0 F0 R000 θ 90.000° Positionnement à 90° N003 G0 F0 R000 θ 135.000° Positionnement à 135° N004 G0 F0 R000 θ 180.000° Positionnement à 180° N005 G0 F0 R000 θ 270.000° Positionnement à 270° N006 G0 F0 R000 θ 360.000° Positionnement à 360°

N007 G7 θ 000 Fin du programme et retour à N000



Code G2

G2 F0 R000 Ø000.000 R nombre de division Ø angle à diviser

DIVISION de 360° / 6 Programmation:

G2 F0 R6 Ø 360 6 rotations de 60°

DIVISION de 180° / 4 Programmation:

G2 F0 R4 Ø 180 4 rotations de 45°

Code G4

G4 R0

G4 retour à l'origine R0 origine mécanique R1 origine pièce

RETOUR ORIGINE MÉCANIQUE

Programmation : G4 R0

RETOUR ORIGINE PIÈCE

Programmation:

G4 Ř1

Code G7

G7 Ø000.000

A mettre à la fin du programme

Code G secondaires

Code G1

G1 F0 R000 Ø000.000

G1 commande de fraction d'angle R nombre de répétition Ø divison de 360° ROTATION de 3 fois 30° (360°/12) Programmation : G1 F0 R003 Ø 000012 Ø 000012 (360°/12)

ROTATION de 4 fois 45° (360°/8) Programmation : G1 F0 R004 Ø 000008

Ø 000008 (360°/8) R004 répétition 4 fois

R003 répétition 3 fois

Code G5

G5 F0 R000 Ø0000

Appel du sous programme :

Programmation : G5 R000 Ø 1000

Ø1000 appel du programme 1000 R000 exécution du prog 1000 1 fois

G5 R002 Ø 1000

Ø1000 appel du programme 1000 R002 exécution du prog 1000 2 fois

Code G6

G6 mettre à la fin du sous programme

Code G8

Décalage d'origine pièce G8 Ø 090 (90 est l'angle de décalage par rapport à l'origine pièce) Tous les déplacements suivant partiront de cette nouvelle origine.

Attention : pour prendre en compte le décalage d'origine, il faut programmer le premier déplacement après la ligne G8 en absolu.

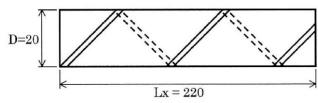
Exemple: G0 F0 R000 Ø045000. Si R # 0 le décalage d'origine ne sera pas pris en compte.

8

Code G3 (hélice à pas constant)

G3 F0 R000 Ø000.000

G3 commande de l'avance hélicoïdale F vitesse d'avance



R nombre de rotations du diviseur maximum 45 TOURS + 360°

Ø angle commander de 000.000° à 360.000° (si Ø est positif rotation sens horaire si Ø est négatif rotation sens antihoraire)

Rotation du diviseur 360°xR+Ø

Calcul de l'avance

A = 32.142° Ø = 20 Lx = 220 A = angle de l'hélice L = 100

P = pas (L= π Ø/TanA) L = 100 F = 200

F = vitesse d'avance de l'axe en mm/min

 Calcul de déplacement
 Ø = $(360/100x220) = 792^{\circ}$

 R = 2
 Ø = 72.000°

Ø = 360/pas x Longueur à usiner

Calcul de l'avance du TPC3 T = 220/200 = 1.1 (min)

T = longueur à usiner suivant X/Vitesse de l'axe X

Calcul de la vitesse

Cmd = $792^{\circ}x1000 = 792000$ Cmd = angle x 100 F = 792000/1.1x60 = 120

F = cmd/Tx60 (F doit être en seconde donc x60) F2 = 12000

La valeur F à rentrer est :

Rentre la valeur F : sélectionner F2 noter la valeur et taper 12000

Modifier le Prm 1 #2 C/S 1 pour la fonction G3 uniquement

Procédure pour modifier les paramètres :

Se mettre en Mod Prog Appuyez sur les touches

Affichage: PARAMETER N000 Ø00000000

Taper N 9 9 9 Ø1 Appuyer sur la touche le voyant PROG clignote PROG appuyer sur N et taper le numéro du paramètre à modifier, appuyer sur Ø et taper la nouvelle valeur (attention 8 bit de droite à gauche de

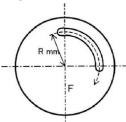
0 à 7) puis valider avec CR et appuyer sur pour sortin

NOTES : remettre le Prm et la vitesse F à sa valeur d'origine.

Exemple pour usiner une rainure circulaire :

G0 R000 F3 Ø060.000 positionnement à 60°

Vitesse de rotation de la broche S1000 ; vitesse d'avance F1250 sur le centre rayon de la rainure = 100. Inscrire 1250 dans le paramètre de vitesse **F3 = 1250 et R = 100** la vitesse de rotation du diviseur sera automatiquement calculée par la console TPC.



Commande de vitesses :

F0 vitesse rapide F1 à F9 vitesse de travail

Passez en mod Prog pour modifier la valeur d'une vitese pré-programmée appuyer sur Appuyer sur ou pour afficher l'écran souhaité et pour insérer une vitesse tapez F et changer la valeur puis tapez R et changer la valeur appuyer sur pour valider et pour valider et pour sortir. Les vitesses sont exprimées en mm/min en fonction du rayon.

Mise en œuvre d'un programme :

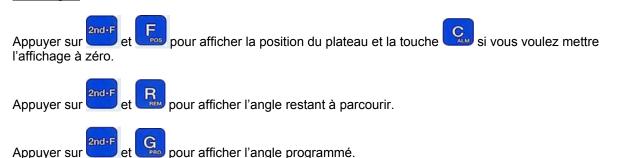
Passez en mod Prog, appuyer sur et la ligne désiré valider avec et appuyer sur pour se mettre au début du programme ou taper le N° de la ligne désiré.

Passez en mode Single ou Auto à l'aide du curseur :

En mode Single chaque impulsion sur la touche exécutera une ligne du programme.

En mode Auto le programme sera exécuté par la CN (chaque code M émis par la CN exécutera une ligne du programme).

Affichage:



En mode Prog









Département MÉCANIQUE

8 avenue Gutenberg - CS 50510 - 78317 MAUREPAS CEDEX Tél.: +33 (0)1 30 66 41 64 - Fax: +33 (0)1 30 66 41 68