

第一章 概要

17DN 是一款带全数字伺服或三相混合式步进电机的普及型数控系统。控制电路采用 16 位高速微处理器, 超大规模可编程逻辑器件和表贴元件、多层印刷线路板, 整个系统紧凑可靠。

1.1 技术指标

1.1.1 脉冲当量:

Z: 0.001mm。真正的 μ 级控制, 精度更高, 运行更平稳。

1.1.2 控制轴数:

单轴控制, 是单轴机械的理想控制系统。

1.1.3 编程范围:

-99999.999~+99999.999mm, 满足一切机械之行程。

1.1.4 最大快进速度: 步进: 10000mm/min, 伺服: 30000mm/min

最大工进速度: 步进: 9000mm/min, 伺服: 20000mm/min

客户可在“移动轴”参数的驱动类型栏选择伺服或步进。

1.1.5 程序容量:

2MB 电子盘, 共 252 个程序。海量存储, 参数及程序十年不丢失。

1.1.6 显示:

6 英寸 LCD(液晶屏), 显示无雪花。320*240 点阵, 全中文显示。各窗口实时显示当前机床运行及所处状态。

1.1.7 I/O 口:

输入 18 个, 经光电隔离。输出 9 个, 可直接驱动 24V 直流继电器。每个输出口均带有自恢复熔丝, 由于误接线而损坏接口电路的情况可以避免。

1.1.8 其他:

0~10V 模拟量输出。能与各种变频器方便连接。

标准 RS232C 异步串行口。数控系统之间或数控系统与 PC 机之间能互传程序。用串行口进行软件升级更方便快捷。

1.2 密码管理

断电后重新开机必须输入密码。本系统最多可设三级共六个密码。输入相应的密码，液晶屏右上角会显示：**管理员/程序员 1/程序员 2/操作员 1/操作员 2/操作员 3**。如果没有显示，要么密码不对，要么你是与本机床无关人员，不允许操作机床。

操作员：最低级别，可设三个，分别为：**操作员 1、操作员 2、操作员 3**。操作员只能移动机床，修改部分参数，不能修改程序。

程序员：中间级，可设二个，分别为：**程序员 1、程序员 2**。程序员具有操作员的全部权限，可修改程序和更多的参数；不能格式化、传开机界面、恢复参数默认值。

管理员：最高级，只能设一个。管理员权限不受任何限制。管理员可以修改操作员和程序员的登录密码，步骤：（1）按‘参数’键，（2）按‘F4（其他参数）’键，（3）移光标到**程序员 1/程序员 2/操作员 1/操作员 2/操作员 3**后直接输入密码（不超过 10 个字母和数字），输完后，按‘ENTER’键，（4）**必须**再按‘程序’/‘操作’/‘参数’三个主功能键中的一个，密码才存入电子盘有效。

数控系统出厂时，初始密码为“12345”，且为管理员。数控系统厂家调试人员或其他专业调试人员在将机床和数控系统联合调试完毕后，将数控机床交由客户使用前，建议重设管理员密码，以防有些**关键参数**被误改动，引起硬件损坏或机床不能正常使用。

修改密码：（1）按‘参数’键，（2）按‘F4（其他参数）’键，（3）移光标到第三行，在“本人密码”处输入新密码，输入完毕后，按‘ENTER’键，（4）**必须**再按‘程序’/‘操作’/‘参数’三个主功能键中的一个，才有效。

注：密码遗忘时，请与数控系统生产厂或当地网点联系。

1.3 编程说明

数控系统的种类繁多，他们使用的数控程序的语言规则和格式也不尽相同。在编程之前，请详细阅读本用户手册。

在数控机床上加工零件时，刀具与零件相对运动。编程时在不知道是刀具移近工件，还是工件移近刀具的情况下，编程人员可依据“相对于静止的工件而运动”的原则，根据具体的零件图纸，确定机床的加工过程。

本用户手册在没有特别说明的情况下，均假设工件不动，刀具移动。

第二章 操作

2.1 操作面板

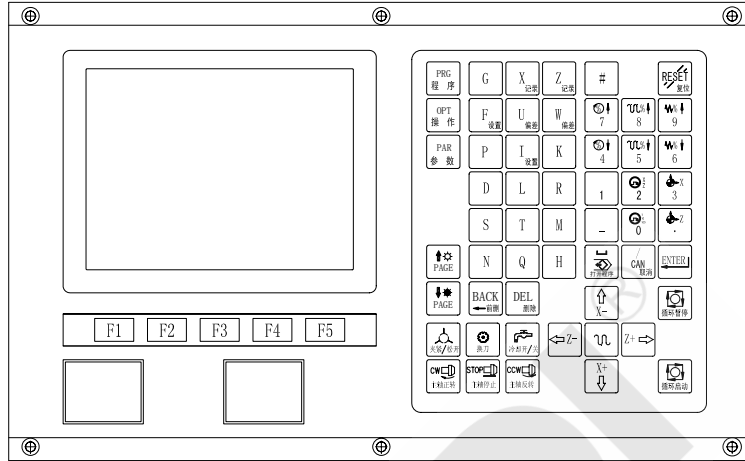


图 2.1.1

按 “**OPT 操作**” 键进入机床操作状态，显示如下图 2.1.2：

在此机床操作状态下，方可对机床进行操作，如手动、自动、对刀、手轮，MDI操作等。

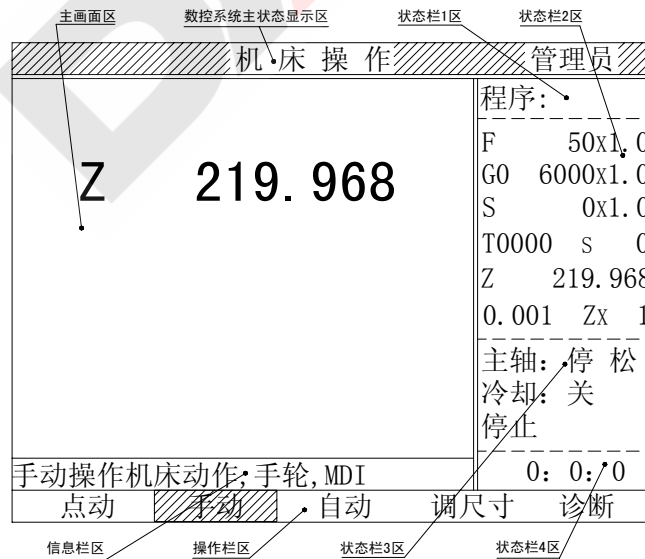


图 2.1.2

2.2 点动

在机床操作状态主画面下，按“**F1**”键（点动），显示以下画面，图 2.2.1。此时可按“**I** 设置”键设置点动距离（下称定长），按“**F** 设置”键设置点动速度。按“**F** 设置”或“**I** 设置”键后在屏幕下方信息栏会显示当前的点动距离或点动速度，此时有两种方法输入：

- 1、直接按数字键，输完全部数值后按“**ENTER**”键确认。
 - 2、用“**←Z-**”，“**Z+→**”二个键移动光标到需要更改的数据下面，输入新数据。新输入的数据覆盖光标所在处数据，同时光标右移，修改完毕后按“**ENTER**”键确认。
- 以上 1 或 2 后，液晶显示屏右边状态栏 2 的 0.001 或 F: ____ 后的数值立即更新。在 1 或 2 过程中间要取消全部输入，再按“**OPT 操作**”键。

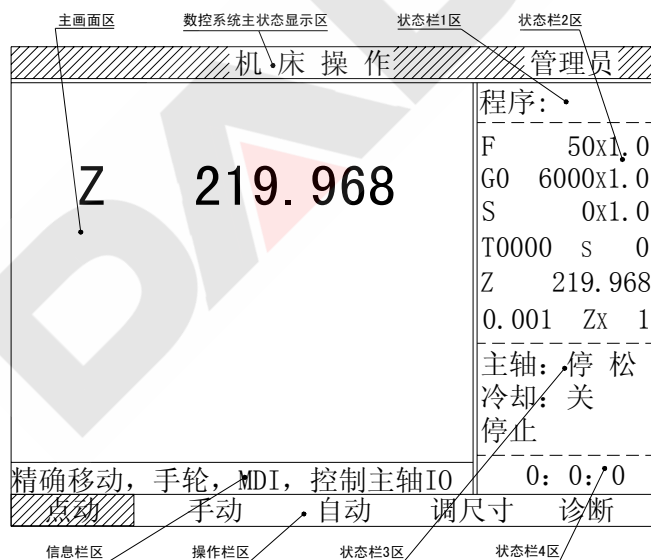




图 2.2.1

操作栏区的点动二字处高亮度显示，表示处在点动方式下。点动方式下手轮，MDI操作也有效。在点动方式下可使机床移动轴移动一个定长。

按手动进给键“”，刀具向 Z 轴负向移动一个定长。


按手动进给键“”，刀具向 Z 轴正向移动一个定长。

注：1、点动定长 I 的设定范围在 0.001-10.000mm。

2、F 值不能太小，尤其是 I 值较大时。否则移动一个定长需很长时间。一般 F 值在 100-3500mm/min。

3、手动进给键与方向键合用。

2.3 手动

操作状态主画面下，按“”键（手动），显示以下画面，进入手动状态。操作栏区的手动二字处高亮度显示，表示处在手动方式下。图 2.3.1。

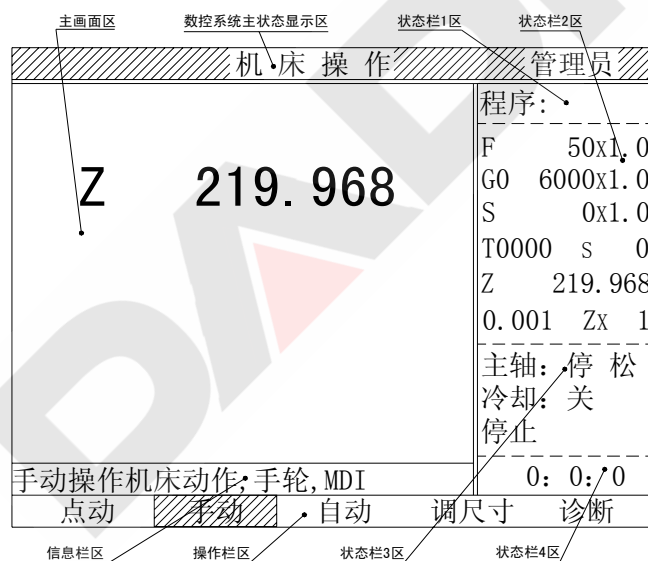






图 2.3.1


2.3.1 手动进给

手动进给也称手动，按下“”键时，刀具以当前的速度 F 乘上进给倍率向 Z 轴负方向移动，松开“”键时，刀具移动停止。手动进给速度 F 和进给倍率显示在状态栏 2 最上排，如图：2.3.1 的 F3000X1.00。速度 F 值在移动轴参数项的‘速度下限’值和‘手动上限’值之间任意设定。如何改变 F 值见 2.2 节。

同时按下“”和“”键时，刀具快速向 Z 轴负方向移动，移动速度为移动轴参数项的‘手动高速’值乘上相应的进给倍率。

需要注意的是，手动操作机床运动时，由于进给电机加减速的缘故，在松开相应的移动键时，刀具仍会移动一段距离，实际手动速度 F 越大，‘减速时间’越长，距离也越长，因此在机床上刀具快接近工件时，必须将手动速度减慢，或将进给倍率减小。

2. 3. 2 手轮进给


若客户配有外挂手轮，用手轮可以控制刀具移动。刀具移动的最大速度为当前手动速度乘上进给倍率，按“”键可以改变手轮进给倍率，手轮进给倍率有 x1、x10 和 x100 三档，在 x1 倍率时，摇动手轮一转，刀具移动 $100 \times 0.001 \times 1 = 0.1\text{mm}$ ，x10 倍率时，摇一转移动 $100 \times 0.001 \times 10 = 1\text{mm}$ ，x100 倍率时，摇一转移动 $100 \times 0.001 \times 100 = 10\text{mm}$ （注：以上三式中第一个 100 是手轮一转分 100 等分，第二个 0.001 是数控系统发一个脉冲对应 0.001mm，第三个数是手轮进给倍率）。

手轮进给时，液晶屏右边状态栏 2 第六排实时显示当前设定的进给倍率，如：Zx100，表示当前手轮进给倍率为 100。






点动状态下，手轮进给也有效。如果手轮方向与液晶显示屏上的坐标变化方向相反，请进入移动轴参数第二屏，在‘手轮方向’一栏，重选正向或负向。



注：在手轮倍率为 x 10 和 x 100，尤其是 x 100 下，若手动速度 F 乘上进给倍率后的值太小，手轮停转后，刀具还会移动一段距离。手轮倍率越大，摇的越快，距离越长。实际操作时，必须注意，防止撞刀。



2. 3. 3 MDI 操作

任何能在自动方式下执行的单段程序，也都能在 MDI 下运行。但在输入时，须先输入 G、S、T、M 代码。如要执行：‘W200、G01、F100’这条指令，必须先输入 G01，再输其他代码和数值，全部输入无误后按“”键即运行。MDI 方式不能执行所有的子程序功能（M96、M98、M99）。

2.3.4 倍率调整操作


倍率调整按键与数字键合用。“”键和“”键用于进给倍率调整。进给倍率的范围在 0~300% (显示为 0-3.0) 之间, 调整时每按一次“”或“”键, 进给倍率在原倍率基础上增加或减少 10% (显示为 0.1), 同时在液晶屏右边状态栏 2 的第一排 F 值后, 实时显示调整后的实际进给倍率。点动、手动、自动运行时均可实时调整进给倍率。手动快速键“”按下时, 进给倍率始终为 100%。执行 G00 指令时, 进给倍率有效值为 0-100%。进给倍率为 0 时, 任何轴移动指令能运行, 但刀具不移动 (相当于 F=0), 直到调整进给倍率为非 0 时, 刀具才移动。

按“”键和“”键, 可调整主轴倍率, 主轴倍率范围在 0~200%, 每 10% 为一档, 只有装了主轴变频器时, 调整主轴倍率才有意义。主轴转数 S 值乘上主轴倍率后, 不会超过主轴参数 (‘高档转速’或‘低档转速’) 设定的值。


按“”键和“”键, 可调整 G00 进给倍率, G00 进给倍率范围在 0~100%, 每 10% 为一档, 同时液晶屏右边状态栏 2 的第二排 G0 值后, 实时显示调整后的实际 G00 进给倍率。

2.3.5 常用快捷键操作


2.3.5.1 主轴正转

在点动、手动和自动暂停状态, 按“”键发 M03 信号, 可启动主轴, 并在状态栏 3 第一排显示: 主轴: 正



2.3.5.2 主轴反转

在点动、手动和自动暂停状态, 按“”键发 M04 信号, 可使主轴反转, 并在状态栏 3 第一排显示: 主轴: 反



2.3.5.3 主轴停止

在点动、手动和自动暂停状态, 按“”键发 M05 信号, 撤销 M03 或 M04, 可停止主轴, 并在状态栏 3 第一排显示: 主轴: 停

2.3.5.4 冷却开关

在点动、手动和自动暂停状态，若原来状态栏 3 第二排显示：冷却：关，按“”键，发M08 信号，启动冷却泵，并显示：冷却：开；再按一次“”后将撤销M08 信号，状态栏 3 显示：冷却：关。


2.3.5.5 夹紧开关

在点动、手动和自动暂停状态，若原来状态栏 3 第一排显示：主轴：停 松，按“”键，发M10 信号，主轴夹紧，并显示：主轴：停 紧；再按一次“”后将撤销M10 信号，主轴松开，状态栏 3 显示：主轴：停 松。

2.3.5.6 顺序换刀

在点动、手动和自动暂停状态，在满足以下条件时：



- 《1》 安装了电动刀架，并且刀架已能正确的正转和锁紧；
- 《2》 当前刀架处在正确的刀位上；
- 《3》 参数中 I0 端口项的‘总刀位数’与实际刀位数相同；

按“”键一次，电动刀架转一个工位，并在状态栏 2 第四排显示：TOXOX（第一个X可为 1-6，第二个X可为 1-9）。

2.3.5.7 显示亮度调节

在“操作”状态下，按“”键，液晶屏亮度增加，按一次增加 1/32；按“”键，液晶屏亮度减小，按一次减小 1/32。

2.3.5.8 机械零点


机械零点键和数字键合用。在点动、手动状态，按“”键，在信息栏区可看见“操作不可恢复!!!! 确认按回车”提示，此时按“”键，机床回机械零点，按任意其他键取消回零操作。

2.3.6 屏幕坐标显示

在点动、手动和自动暂停状态，若此时屏幕坐标显示如图 2.3.6.1


机床操作		管理员
Z 19.995		程序: P11
		F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0101 s 0 Z 19.995 0.001 Zx 1
手动操作机床动作, 手轮, MDI		0: 0: 0
点动	手动	自动 调尺寸 诊断

图 2.3.6.1



按“”键，屏幕坐标将显示如图 2.3.6.2

机床操作		管理员
系统 Z 19.995	参考点 Z 200.000	程序: P11 F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0101 s 0 Z 19.995 0.001 Zx 1
偏移 Z -180.000	刀补 Z -0.005	
手动操作机床动作, 手轮, MDI		0: 0: 0
点动	手动	自动 调尺寸 诊断

图 2.3.6.2

重复按“”键可在图 2.3.6.1 与图 2.3.6.2 两种界面之间切换。
说明：


1. 图 2.3.6.2 中的“系统”坐标即是图 2.3.6.1 中所显示的屏幕坐标。
2. 图 2.3.6.2 中的“参考点”坐标则是当前电机相对于机床零点的实际坐标位置。回机械零、限位均以此坐标为基准。

3. 图 2.3.6.2 中的“偏移”是“系统”与“参考点”的偏差值（不考虑刀补值）。参见 3.7、3.8 章节。
4. 图 2.3.6.2 中的“刀补”即是当前刀的刀补值。
5. “系统”等于“参考点”、“偏移”与“刀补”的三者之和。
6. 在“操作”状态下，也可通过按“”键的方式来获知图 2.3.6.2 中的屏幕信息。每按一次“”键，状态栏 3 区第五排会依次出现#Z_₀、~Z_₀、@Z_₀、-Z_₀、Z_₀ 这几种坐标显示形式。#Z_₀、~Z_₀、@Z_₀、Z_₀ 分别反应的是图 2.3.6.2 中的“参考点”、“刀补”、“偏移”、“系统”的当前值，-Z_₀ 反应的是当前加工程序段的剩余量。


2.3.7 对刀操作(内存清零)

17DN 系列数控系统对刀操作步骤：在操作状态主画面图 2.3.1 下

- 1、先回参考点(机床零点)。对没有安装机床零点开关的机床，可设置浮动机床零点。操作方法是：《1》将‘移动轴’参数第二屏的‘回零方式’选择‘数字’。

《2》回到操作加工状态，输入“T0000”，再按“”键（此步撤消刀补）。

《3》用手动方式移动刀具至换刀不撞工件、加工工件能方便地装夹和卸下且易

回机床零的位置。《4》一只手先按住“”键，另一只手点一下

“”键，始终保持“”键按下状态直到有蜂鸣器叫声响起。

此第《4》步称为**内存清零**。










- 2、按“”键（调尺寸），再按“”键（对刀），显示如下

图 2.3.7.1

偏差修正		管理员
系统 Z 0.000	参考点 Z 0.000	程序: F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 0.000 0.001 Zx 1
偏移 Z 0.000	刀补 Z 0.000	主轴: 停 松 冷却: 关 停止
实测尺寸 长度L 0.000	微调量 W 0.000	0: 0: 0
直接修调或测量法修调刀具补偿		
对刀	调失步	回参考点 改刀补 向上


图 2.3.7.1

- 先换刀,输入“T0101”后,按“”键,换1#刀,指定1#刀补。
- 按“”、“”键,先快速使1#刀尖接近试切件,再换成低速进给。
- 将手动速度设为F100,用手动试切一小段。此时按“”键,显示如下图
2.3.7.2。长度L高亮显示表示数控系统已记录下当时Z向坐标值。此时按
“”键,使1#刀尖离开工件并测量试切件长度,假设测得的长度为17.623。
若工件坐标原点在试切点的左侧,则输入“L17.623”,再按“”键确认;
若工件坐标原点在试切点的右侧,则输入“L-17.623”,再按“”键确认,
显示立即调整。

偏差修正		管理员	
系统	参考点	程序:	
Z 19.995	Z 19.995	F 50x1.0	
偏移	刀补	G0 6000x1.0	
Z 0.000	Z 0.000	S 0x1.0	
		T0101 s 0	
		Z 0.000	
		0.001 Zx 1	
实测尺寸	微调量	主轴: 停 松	
长度L <u>19.995</u>	W 0.000	冷却: 关	
直接修调或测量法修调刀具补偿		0: 0: 0	
对刀	调失步	回参考点	改刀补 向上

此处高亮显示表示数控系统已纪录Z向尺寸

图 2.3.7.2

6、将刀具移动到一个安全位置，输入“T0202”，按“”键，重复步骤 4、5，对 2#刀。

说明：

- 1、对刀操作时，手轮进给有效，因此可以用外挂手轮精确进给。
- 2、对刀前必须先将当前刀及刀补号换成马上要对的刀及刀补号。也就是要先换刀，再对刀。
- 3、一把刀上有两个刀尖，如 2#刀有两个刀尖，对第一个刀尖用“T0202”换刀；对第二个刀尖可用“T0209”换刀。
- 4、对排刀，1#刀用“T0001”换刀；2#刀用“T0002”换刀；……
- 5、刀补号的唯一性。一个刀补号唯一对应一个刀尖。17DN 系列数控系统允许有 0-09 共十个刀补号，也就是最多只能有十个刀尖。

2.3.8 刀补修调

刀补修调操作仍在对刀操作画面下进行。凡是某把刀加工的尺寸（长度 L）比要求尺寸大时，在对刀操作画面输入（W-）负的增量刀补值，加工出来的工件尺寸（长度 L）比要求尺寸小时，在对刀操作画面输入（W+）正的增量刀补值。

假如，T0202（2#刀 2#刀补）加工后长度方向尺寸大 0.057mm，操作如下：

- 1、操作状态下，输入“T0202”，再按“”换成 2#刀，2#刀补，状态显示栏 2 应立即显示：T0202。

2、按“ **F4** ”键（调尺寸），再按“ **F1** ”键（对刀），显示如图 2.3.8.1。

3、输入“W-0.057”，再按“ **ENTER** ”键确认，此时显示坐标应立即调整。

偏差修正		管理员
系统 Z -18.254	参考点 Z -18.254	程序: F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0202 s 0 Z -18.254 0.001 Zx 1
偏移 Z 0.000	刀补 Z 0.000	主轴: 停松 冷却: 关 停止
实测尺寸 长度L -18.254	微调量 W 0.000	0: 0: 0
直接修调或测量法修调刀具补偿		
对刀 调失步 回参考点 改刀补 向上		



图 2.3.8.1

2.3.9 直接修改多组刀补

1. 按“ **F4** ”键（调尺寸），再按“ **F4** ”键（改刀补），显示如图 2.3.9.1

偏差修正		管理员
刀补号	微调量	对应坐标
0	W 0.000	Z 0.000
1	W 0.000	Z 0.000
2	W 0.000	Z 0.000
3	W 0.000	Z 0.000
4	W 0.000	Z 0.000
移动到目标刀补号，按UW调整		程序: P11 F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 0.000 0.001 Zx 1 主轴: 停松 冷却: 关 停止
对刀 调失步 回参考点 改刀补 向上		0: 0: 0

图 2.3.9.1

2. 用“  ”、“  ”二键移动光标到需要修改的刀补号

3. 数据输入同 2.3.8 操作步骤 3。

说明:

1. 实际坐标值为刀架中心坐标值加上当前刀补值。
2. 如果所修改的刀补号与实际使用的刀补号相同，则系统坐标也随之同步改变

2. 3. 10 调失步

对没有安装机床零点开关的数控机床，在机床加工过程中突然停电、或由于过载使进给电机被卡住、或由于在关电状态下进给丝杠被移动过、… 等等，并且切削刀具不需要重新装夹的情况下，用调失步可以方便地找准原机床坐标。

在操作状态主画面图 2.3.1 下，按 “ **F4** ” 键（调尺寸），再按 “ **F2** ” 键（调失步），显示如图 2.3.10.1。

偏差修正		管理员
系统	参考点	程序: P11
Z -18.254	Z -18.254	F 50x1.0
		G0 6000x1.0
偏移	刀补	S 0x1.0
Z 0.000	Z 0.000	T0202 s 0
		Z -18.254
		0.001 Zx 1
实测尺寸	微调量	主轴: 停 松
长度L -18.254	W 0.000	冷却: 关
		停止
找准机床坐标或修正电机失步		0: 0: 0
对刀	调失步	回参考点 改刀补 向上

图 2.3.10.1

操作步骤:

- 1、换成最易试切的一把刀，输入“T0101”，按 “ **ENTER** ” 键，状态栏 2 第 4 行应显示: T0101。
- 2、同 2.3.7 对刀操作步骤 4。
- 3、同 2.3.7 对刀操作步骤 5。

2.3.11 回参考点(机床零点)

参考点（或机床零点）是指安装在机床正向极限点附近的某一点。回参考点操作时必须先在机床上安装硬件开关。

初次安装数控系统到机床上，须先回参考点。回过参考点后，再对刀。回过参考点后建议不要用 G50 指令，这样当机床出现整体原点偏移后，通过回参考点就能迅速找准原机床坐标。

2.3.12 回加工起始点

当用 G50 指定一个加工坐标时就确定了加工起始点。系统执行 G50 指令时，自动记忆当前绝对坐标和相对坐标，作为加工起始点，刀具离开后，在任意位置执行“回起始点”，都将使刀具移动到记忆的起始点位置，并将系统坐标恢复成记忆点的坐标，但从执行 G50 指令后回到起始点前如果执行了换刀指令，回到起始点后显示的坐标可能不同，这不影响坐标系的准确，此时将刀具换回到当时执行 G50 的刀号，坐标恢复成当时记忆值。

执行回加工起始点的前提是：必须已经用 G50 指定过加工起始点，否则坐标系发生紊乱。

回起始点前通常先回参考点，紧接着回起始点，一般情况下出现下列情况可以使用回起始点恢复坐标系。

1. 在加工中出现失步，需要回参考点快速恢复坐标系。
2. 关机后，电机转动或刀具移动需要快速恢复坐标系。

回参考点：找准系统坐标系。

回起始点：回到上次 G50 设定的位置，并恢复坐标。

2.4 自动



按“”键进入机床操作状态，再按“”键（自动），显示如下

图 2.4.1

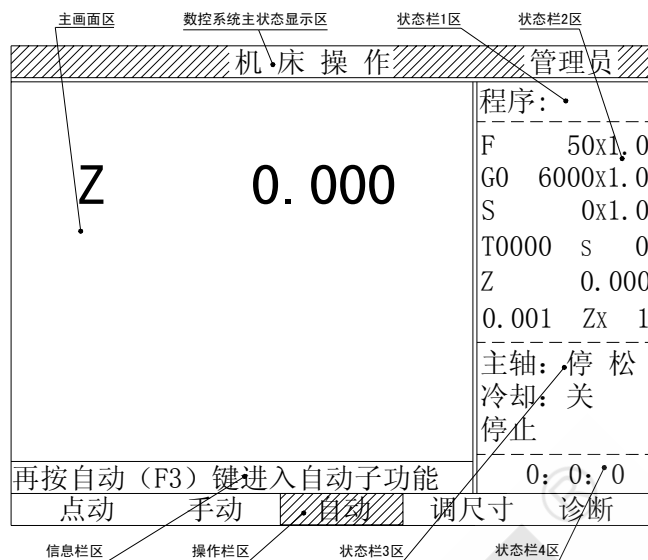









图 2.4.1

2.4.1 打开、运行程序

17DN系列数控系统总共可以存 252 个加工程序，那么数控系统怎么知道要运行哪个程序呢？方法是在自动状态下打开要运行的程序。按“”打开程序键(此键与空格键合用)，显示图 2.4.1.1。此时可用“”、“”、“”、“”四个方向键选择主画面区显示的程序；也可以在信息栏区‘打开要加工的程序：’后直接输入要加工的零件程序，如“P111”，若输入错误可按“”前删键删除错误的字母或数字；确认无误后按“”回车键确认。此时在状态栏 1 显示：程序： P111，如图 2.4.1.2。


机床操作				管理员
P11	296	Q345	204	程序:
P021	1022	P111	773	F 50x1.0
P023	537	P028	237	G0 6000x1.0
P026	2097			S 0x1.0
P030	200			T0000 s 0
P032	297			Z 0.000
P033	539			0.001 Zx 1
P087	447			主轴: 停 松
P099	357			冷却: 关
P333	764			停止
程序数: 13 剩余空间: 2068902				
打开要加工的程序: P111				0: 0: 0
点动	手动	自动	调尺寸	诊断

此处光标闪烁

图 2.4.1.1

机床操作				管理员
Z 0.000				程序: P111
				F 50x1.0
				G0 6000x1.0
				S 0x1.0
				T0000 s 0
				Z 0.000
				0.001 Zx 1
				主轴: 停 松
				冷却: 关
				停止
再按自动 (F3) 键进入自动子功能				0: 0: 0
点动	手动	自动	调尺寸	诊断

图 2.4.1.2

按 “” 键 (循环启动), 显示图 2.4.1.3。加工程序自动运行。

机床操作		管理员
Z 185.253		程序: P111
		F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 185.253 0.001 Zx 1
N0010 G00 Z200		主轴: 停松 冷却: 关 启动
N0020 G01 W-80 F120		
N0030 G04 P2000		
再按自动 (F3) 键进入自动子功能		0: 0: 0
点动	手动	自动 调尺寸 诊断

图 2.4.1.3

说明:


- 1、自动运行后，液晶显示屏右边状态栏 1 显示：程序: P111
表示正在自动加工的程序名为：**P111**。
- 2、自动运行后，液晶显示屏右边状态栏 3 第三行显示：启动
表示正处在自动，程序已启动。
- 3、自动处高亮框显示，表示系统正处于自动运行状态。
- 4、主画面最后三行显示：

```


N0010 G00 Z200
N0020 G01 W-80 F120
N0030 G04 P2000

```

其中第二行始终高亮显示，表示当前正在加工的程序段。




- 5、状态栏 4 区为单个程序加工次数、单个程序加工时间、系统总加工时间与#221 宏参数显示区，在“操作”状态下可通过按“  ”键的方式来选择状态栏 4 区的显示内容。


2.4.2 自动运行中随意暂停

按“  ”键（循环暂停），程序运行暂停，各状态保留。显示如下：

机床操作		管理员
Z 185.253		程序: P111
		F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 185.253 0.001 Zx 1
N0010 G00 Z200		主轴: 停松 冷却: 关 暂停
N0020 G01 W 80 F120		
N0030 G04 P2000		0: 0: 0
再按自动 (F3) 键进入自动子功能		
点动	手动	自动
		调尺寸 诊断

图 2.4.2.1

注意此刻状态栏 3 第三行显示：暂停。在暂停状态，可以按“**F2**”键（手动）进入手动，进行一些手动操作，如手动移动刀具、换刀、对刀、开关主轴、调失步等等，之后再按“”键（循环启动），程序仍然能在原暂停处接着运行，数控系统能自动恢复到暂停前的刀号、刀尖位置和系统坐标，但恢复路径是以G00 速度直线插补，数控系统不进行干涉判断。所以建议客户：《1》若暂停后进行换刀或对刀操作，再按“”键（循环启动）前用手动回到原刀位号和刀补号。《2》若暂停时正加工内孔，再按“”键（循环启动）前要手动移动原内孔刀到暂停前正在加工的孔内。《3》注意其他的干涉情况。

程序运行暂停后，如果要重新打开程序、编辑程序、修改参数（如齿轮比、间隙、驱动类型等）和其他操作，一定要再按“**F3**”键（自动）回到自动状态，然而再按“”键（取消），使原来状态栏 3 第三行中的“暂停”变为“停止”二字，显示图 2.4.2.2，否则在信息栏区会有‘正在自动加工，不能装入文件’、‘不能编辑正在加工的文件’等错误提示。

机床操作		管理员
Z 185.253	程序: P111	
	F 50x1.0	
	G0 6000x1.0	
	S 0x1.0	
	T0000 s 0	
Z 185.253		
0.001 Zx 1		
主轴: 停 松		
冷却: 关		
停止		
再按自动 (F3) 键进入自动子功能		0: 0: 0
点动	手动	自动
调尺寸		诊断

图 2.4.2.2

2.4.3 任意段启动

在自动状态, 图 2.4.2.2 下, 按 “ **F3** ” 键 (自动), 显示图 2.4.3.1:

自动加工		管理员
Z 185.253	程序: P111	
	F 50x1.0	
	G0 6000x1.0	
	S 0x1.0	
	T0000 s 0	
Z 185.253		
0.001 Zx 1		
主轴: 停 松		
冷却: 关		
停止		
打开, 调试程序或自动加工		0: 0: 0
试加工	单段	程序
图形		向上

图 2.4.3.1

再按 “ **F3** ” 键 (程序), 显示:

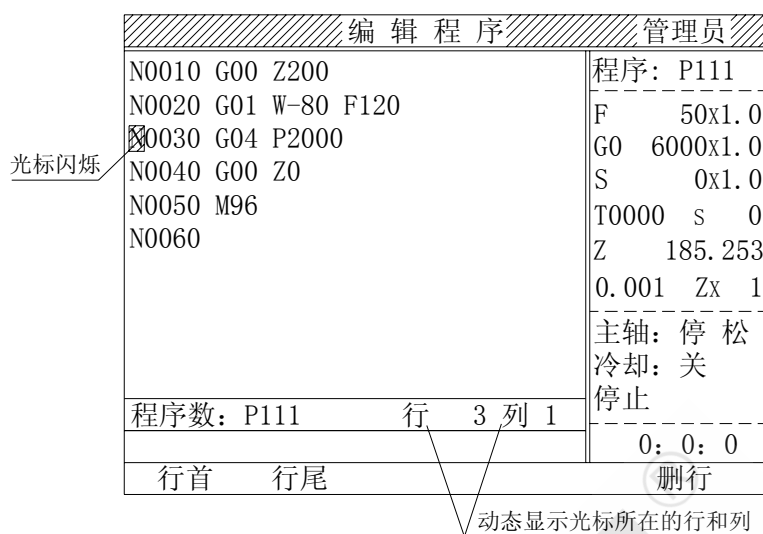






图 2.4.3.2

按“”、“”键，在主画面区移动光标，能看到主画面下方显示的行、列数在改变，将光标停到要加工的程序段处，再按“”键（循环启动），程序就从光标所在行开始运行。


17DN 系列数控系统任意段启动时，刀号、刀尖位置和系统坐标能自动恢复到上一段结束时的状态和位置，但恢复路径是以 G00 速度直线插补，数控系统不进行干涉判断。使用时必须注意。

2.4.4 单段

在自动运行中，如下图显示状态：按“”键。

机床操作		管理员
Z 185.253		程序: P111
		F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 185.253 0.001 Zx 1
N0010 G00 Z200		主轴: 停 松
N0020 G01 W 80 F120		冷却: 关
N0030 G04 P2000		启动
再按自动 (F3) 键进入自动子功能		0: 0: 0
点动	手动	<input checked="" type="checkbox"/> 自动
		调尺寸 诊断

图 2.4.4.1

再按“ **F2** ”键(单段), 进入单程序段运行模式, 显示如下图 2.4.4.2。单段方式时, 数控系统执行一段程序便停止, 显示变为图 2.4.4.3, 等待再按“  ”键(循环启动), 再次执行下段程序, ……., 直到整个程序完成。

自动加工		管理员
Z 185.253		程序: P111
		F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 185.253 0.001 Zx 1
N0010 G00 Z200		主轴: 停 松
N0020 G01 W 80 F120		冷却: 关
N0030 G04 P2000		启动 单
用“启动”键控制程序单段运行		0: 0: 0
试加工	<input checked="" type="checkbox"/> 单段	程序 图形 向上

注意此处显示

图 2.4.4.2(正在单段运行)

自动加工		管理员
Z 120.000		程序: P111
		F 50x1.0 GO 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 120.000 0.001 Zx 1
N0020 G01 W-80 F120		主轴: 停 松
N0030 G04 P2000		冷却: 关
N0040 G00 Z0		等待 单
用“启动”键控制程序单段运行		0: 0: 0
试加工	单段	图形 向上

注意此处显示

图 2.4.4.3 (正处在单段停止)

要取消单段方式，必须进到图 2.4.4.2 或图 2.4.4.3 状态下，再按“ **F2** ”键，使“单段”二字处不再有高亮显示，同时状态栏 3 第三行‘停止’或‘启动’二字后无‘单’显示。

2.5 诊断

在操作加工状态，按“ **F5** ”键（诊断），进入诊断状态，显示：

主画面区		状态栏2区		机床操作	管理员
输入 3 32	编码器	0	程序: P11		
	转速	0	F 50x1.0		
输出			GO 6000x1.0		
			S 0x1.0		
刀架 2			T0000 s 0		
			Z 219.968		
◆Z零粗 +限位 启动 脚踏			0.001 Zx 1		
Z零精 -限位 暂停 用户1			主轴: 停 松		
Z报警 报警 急停 用户2			冷却: 关		
			停止		
检查输入输出口和关键参数					0: 0: 0
点动	手动	自动	调尺寸	诊断	

图 2.5.1

主画面区的“编码器、转速”区实时显示主轴编码器的线数和当前主轴转速。状态栏 2 区第四排中的“S”同样实时显示当前主轴转速，状态栏 2 区第三排中的“S”显示的则是设定的主轴转速。

主画面区的“输入”区为各输入口序号的显示区，哪个口有效时，其对应的序号数则会显示在此区中。

主画面区的“输出”区为各输出口序号的显示区，哪个口有输出时，其对应的序号数则会显示在此区中。

主画面区的“刀架”区为系统 6 个刀架输入口显示区，若刀架停在 2#刀，则“刀架”区显示“2”，与此同时“输入”区显示“32”。

主画面区的剩余部分显示另外 12 个输入口的状态。哪个口有效，就会在其前显示一个小菱形，与此同时其对应的序号数显示在“输入”区中。

具体的输入口与输出口的序号数请参见 7.4、7.5 章节。





第三章 指令格式

3.1 快速移动 G00

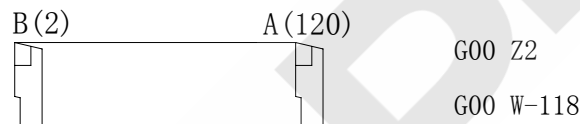
格 式 G00 Z(W)_

功 能 快速移动时, 移动轴以最快速度移动到终点。

说 明

- 1、Z 为移动终点的绝对坐标, W 为移动终点的增量值。
- 2、G00 移动速度由参数“G00 速度”指定, 同时受到  和  控制, 当 F 进给倍率超过 100% 时 G00 移动速度不再上调。
G00 速度设定:  →  (移动轴) → Z 轴 G00
- 3、G00 为模态指令。

例: 快速从 A 移动到 B





3.2 直线插补 G01

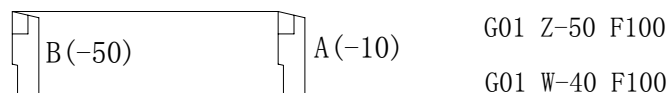
格 式 G01 Z(W)_ F_

功 能 G01 插补使刀具从当前位置沿直线移动到编程终点

说 明

- 1、Z 为移动终点的绝对坐标, W 为移动终点的增量值。
- 2、F 指定 G01 直线插补时的速度, 同时受  和  控制, 调整的范围为 0~300%, F 是模态值。
- 3、G01 为模态指令。

例 以 100 毫米/分速度从 A 点直线插补到 B 点。



3.3 延时指令 G04

格 式	G04 G04 P_
功 能	延时等待，延时指令使程序等待设定的时间后继续下一条程序。
说 明	1、P 延时时间，单位：毫秒，1~200000 毫秒。 2、G04 不输入参数时，该指令被忽略。 3、G04 不是模态指令。
例	G04 P1500 暂停 1.5 秒

3.4 修改刀补 G10

格 式	G10 P_ Z(W)_
功 能	修改指定的刀补值。
说 明	1、P 需要修改刀补值的刀补号。 2、Z 绝对坐标编程时，功能等同于“对刀”操作下的 L，将系统坐标与 Z_ 的差值修调到对应刀补值上。 W 相对值编程时，将对应刀补值直接修调 W，与“对刀”操作不同的是： 修调方向与“对刀”相反，W 为+，坐标增加。 3、如果系统当前刀补号就是要修调的刀补号，则系统坐标同时变化。否则不改变系统坐标。 4、G10 指令提供了用程序修改刀补值的一种方法，对刀具磨损量能预知，并按一定的规律进行修调。

3.5 回参考点(机械原点) G28

格 式	G28 G28 Z(W)_
功 能	回参考点指令使刀具以 G00 速度经过中间点, 然后返回到参考点, 并将系统坐标修改为预先设定的值。



- 说明
- 1、如果有中间点，以 G00 快速移动方式从当前点移动到中间点。
 - 2、根据机床是否装有零点开关，回参考点分为数字回零和机械回零。

设置回零方式：主功能

PAR 参数

 →

F1

 (移动轴) → 回零方式。

3.5.1 数字回零

- 3、“G00 速度”快速移动到数字“参考点”处。
- 4、将系统坐标修改为参考点坐标+当前刀补值。

3.5.2 机械回零

- 3、刀具以“G00 速度”接近零点开关。
- 4、当刀具移动到零点开关后，快速停止。
- 5、然后以大约 1/10 G00 速度反方向移动，退回到零点开关前，同时等待开关信号消失。
- 6、电机再次换向，按“回零低速”再次接近零点开关。

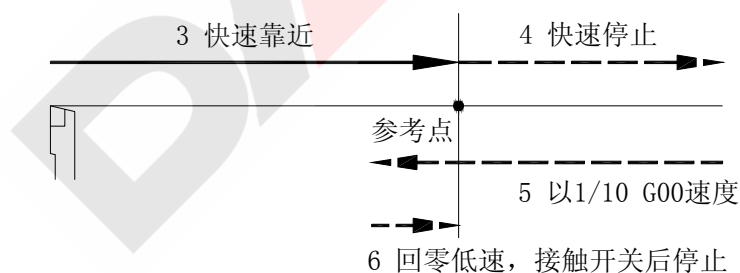
- 7、回零低速设置：主功能

PAR 参数

 →

F1

 (移动轴) → 回零低速。
- 8、当再次接收到零点开关信号后，停止移动。
- 9、系统坐标修改为参考点坐标+当前刀补值。



- 注：
- 1、参数“参考点”为坐标偏移量，实际回参考点时，系统坐标将修改为“参考点”+当前刀补值。
 - 2、数字回零时，以 G00 速度快速移动。
 - 3、如果粗定位和精定位使用同一信号，需将“零粗”和“零精”设置成相同。参见 5.5.10 章节。
- 如果粗定位和精定位使用两个信号，需将“零粗”和“零精”分别设置。

3.6 程序跳段 G31

格 式 G31 Z(W)_ F_ L/K_

- 说 明
1. Z(W)、F 定义与 G01 相同。
 2. L/K 控制 G31 跳段的输入口号，参见说明书 7.5 章节，L 低电平有效，K 高电平有效。
 3. 执行 G31 时，Z 向按设定的 F 速度以 G01 方式工进，若在 L 或 K 口接收到一有效信号，则工进停止，并将坐标置成目标坐标。执行下一程度段。若无有效信号，则移动到目标坐标。

例： G31 Z200 F200 L32

在二号刀信号有效前，机床以 G01 方式插补进给，一旦二号刀信号口变为低电平，机床停止，并将屏幕坐标置成 Z200；如果在进给过程中，二号刀信号始终为高电平，则机床一直以 G01 方式插补进给到 Z200 。

3.7 设定工件坐标 G50

格 式 G50 Z(W)_

功 能 将当前系统坐标修改为指定的坐标，而不移动刀具。

- 说 明
- 1、当用 Z 指定时，系统坐标将直接修改为 Z 指定的值，当用 W 指定时，系统坐标将增(减)W 指定量形成新的坐标。
 - 2、增量值与绝对坐标可以混合编程。
 - 3、可以多次指定 G50，修改前的系统坐标不可恢复。
 - 4、G50 为非模态指令。
 - 5、每次使用 G50 时，系统就将当前点记忆成加工起始点，在此之后如果电机失步或刀具移动需要重新找正坐标系时，可用回参考点后，用回起始点指令回到该位置。

3.8 清绝对坐标 G52

格 式	G52 Z_
说 明	将参与编程的轴绝对坐标清成零。此指令适用于有旋转轴且不需回起始位置的应用场合。

3.9 坐标偏置 G58

格 式	G58 Z(W)_
功 能	坐标偏置是将系统坐标修改为指定的坐标而不移动刀具。
说 明	1、G58 指令与 G50 指令功能基本相同。 2、G58 指令修改的坐标量可以用 G53 撤消。 3、G58 指令常用于重复使用同一程序，偏置坐标后连续加工。
例	G00 Z0 加工开始点 G00 Z0 回到加工开始点，第一个工件完成 G58 W50 坐标偏置一个工件长度

3.10 撤消坐标偏置 G53

格 式	G53
功 能	撤消所有 G58 指令产生的偏置，坐标系恢复至最初的工件坐标系。
说 明	G53 指令是 G58 指令逆操作。

3.11 修改坐标系 G59/G60

格 式	G59 H_ Z(W)_ G60 H_ Z(W)_
功 能	修改坐标系。
说 明	1. G59 系统坐标改为 Z_，参数 H_ 指定对应变化的坐标分量。 G60 直接修改坐标分量为 Z_，坐标分量由参数 H_ 指定，系统坐标跟随变化。

2. 使用相对编程 W_ 时, G59/G60 作用相同。

3. 参数 H_ 对应的坐标分量

01 参考点

02 偏移

03 当前刀补

04 工件坐标 (内部使用, 不显示)

各坐标分量可在“手动”状态下, 按“



”键显示。

3.12 攻丝循环 G93

格 式 G93 Z(W)_ I/F_ D_ R_

功 能 一次性攻丝或分段多次攻丝。

说 明 1. Z(W)_ Z 向工进长度。

F 公制螺纹导程, 单位: 毫米。

I 英制螺纹导程, 单位: 牙数/英寸。

D 分段攻丝时, 每次工进长度, 无符号数。

R 分段攻丝时, 每次工进后, 丝攻回退的长度, 无符号数。

2. G93 攻丝指令前必须先开启主轴。

3. G93 指令前的主轴旋向与 Z(W)_ 的符号共同决定螺纹旋向。

例如 Z 向为负 (-), 则:

主轴初始正转时, 则为右旋螺纹;

主轴初始反转时, 则为左旋螺纹。

4. 详细动作过程:

1) Z 向跟随主轴按 I/F 导程工进到设定的距离 D (分段) 或 Z (一次性);

2) 主轴自动停止, 同时 Z 向随主轴惯性继续跟随, 直到主轴完全停止;

3) 分段攻丝: 主轴换向旋转, 同时 Z 向随主轴换向, 按反方向移动 R;

一次性攻丝: 直接跳到 7);

4) 主轴停止, Z 随主轴惯性减速停止;

5) 主轴按初始旋向重新启动;

6) 如果分段攻丝, 则重复 1) - 5) 一直到 Z 向到达编程长度;

7) 主轴按初始转向换向, Z 退回到初始位置;

3. 与 G98 对应的进给方式为 G99 每转进给。
4. G98、G99 指令可以和其他 G 指令编在同一程序中。

例: G01 Z100 F2000 G98

指定机床以 2000 毫米/分钟的速度直线插补到指定的位置

3.14 每转进给 G99

格 式 G99

功 能 设定机床切削进给 F 以毫米/转为单位

- 说 明
1. 用 G99 设定后, 主轴每转一圈, 刀具移动的 F 值距离, 进给速度跟随主轴转速, 主轴停止时刀具也停止移动。
 2. G99 为模态量, 即再次改变进给单位前, G99 一直有效, 直到用 G98 指令改变进给方式。
 3. 与 G99 对应的进给方式为 G98 每分钟进给。
 4. G99、G98 指令可以和其他 G 指令编在同一程序段中。

例: G01 Z100 F1.2 G99

指定机床以 1.2 毫米/转的速度直线插补到指定的位置。

3.15 程序段循环 G170/G171

格 式 G170 Pxxxx Qyyyy 无限次循环
G171 Pxxxx Qyyyy L__ 有限次循环 (1-65534 次)

说 明 G170 为无限循环指令, 运行 G170 后, 数控系统始终执行本程序中 Nxxxx---Nyyyy 的程序段。G171 为有限循环指令, 运行 G171 后, 数控系统执行本程序中 Nxxxx---Nyyyy 的程序段 L__次, 然后再执行程序段 G171 Pxxxx Qyyyy L__后的程序。

注: ① Pxxxx 或 Qyyyy 中的 xxxx、yyyy 为有效的程序段号, 不含字母 N。

② Pxxxx 或 Qyyyy 字母和数字间不能有空格。

③ Pxxxx 和 Qyyyy 和 L__间必须有空格。从 Pxxxx 到 Qyyyy 的程序段必须小于 100 段。

④ Pxxxx 和 Qyyyy 间允许有一次循环嵌套。

3.16 程序暂停 M00

格 式 NXXXX M00

说 明 数控系统执行到 M00 语句时暂停，直到再次按下“循环启动”键，继续执行 M00 以后程序。

3.17 条件暂停 M01

格 式 NXXXX M01 Lx

说 明 当执行 M01 Lx 指令时，系统检测 x 指定的输入口，当该输入口为有效低电平时，程序继续向下执行，否则程序停在该语句处，不断地检测 X 口。Lx 字中的 x 在 1-77 间，分别对应各个输入口，参见 7.5 章节。

3.18 程序结束 M02

格 式 M02

说 明 结束加工程序。

3.19 主轴正转 M03

格 式 M03

说 明 执行 M03 指令时，接到主轴口 2 脚的达林顿晶体管导通，使外接直流继电器吸合。M03 可由参数设置为脉冲输出或保持输出。接线时，应将直流继电器线圈的正端接+24V，直流继电器线圈的负端接 M03 口。

3.20 主轴反转 M04

格 式 M04

说 明 其原理、接线同 M03。M04 与 M03 输出互锁。接线时，应将直流继电器线圈的正端接+24V，直流继电器线圈的负端接 M04 口。

3.21 主轴停 M05

格 式 M05

说 明 撤销 M03 或 M04 输出，且从主轴口 4 脚输出一短暂导通信号。导通时间可用参数设定。接线时，应将直流继电器线圈的正端接+24V，直流继电器线圈的负端接 M05 口。

3.22 开冷却 M08

格 式 M08

说 明 与系统操作面板的快捷键“冷却”相对应。接线时，应将直流继电器线圈的正端接+24V，直流继电器线圈的负端接 M08 口。

3.23 关冷却 M09

格 式 M09

说 明 关闭 M08 口信号

3.24 夹紧 M10

格 式 M10

说 明 接线时，应将直流继电器线圈的正端接+24V，负端接 M10 口。

3.25 松开 M11

格 式 M11

说 明 关 M10。

3.26 润滑 M18

格 式 M127

说 明 用 M127 指令时，从该口输出一导通信号。若“IO 端口”参数中“润滑延

时”设定为 0 秒，则该信号一直保持，直到再次输入 M227 指令；若“IO 端口”参数中“润滑延时”不为 0，则发出信号，延时设定的时间后再自动撤除信号。接线时，应将直流继电器线圈的正端接+24V，负端接 M18 口。

3.27 M23、M24

格 式 M23、M24

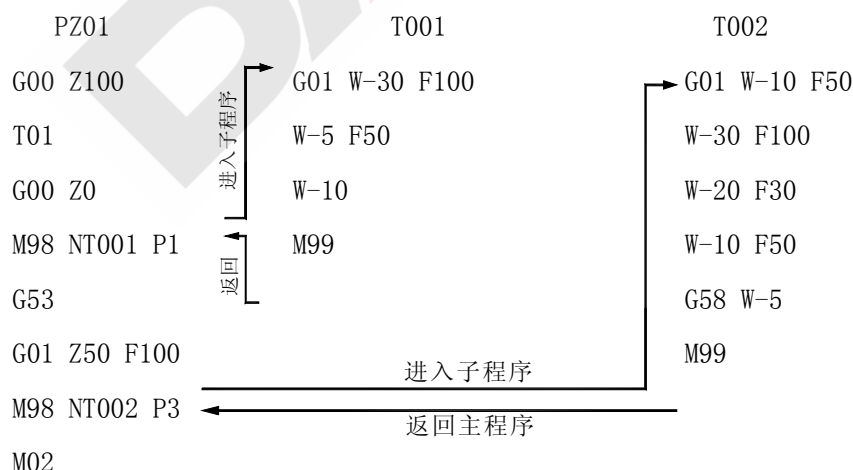
说 明 当不用电动刀架时，原控制电动刀架正、反转的两个输出口可作其他用途，此时用 M23、M24 指令输出信号。接线时，应将直流继电器线圈的正端接+24V，负端接刀架正转/刀架反转口。

3.28 子程序功能

程序中如果多次或重复加工同一形状，仅仅长度或位置不同，可将这一部分单独编为一个程序，这就是子程序。原程序调用这个子程序，使程序更加简洁、清晰，如果子程序部分轨迹发生改变，只需修改子程序内容，不需要对主程序进行修改。

主程序可以多处、多次调用不同的子程序。

主程序调用子程序的过程如图：



注：1. 子程序名可以由字母加数字的形式组成，最多四个字符，且第二、三、四位必须是数字形式！如：P1、P105、K85、T777、2222 等等都是正确的子程序名。

2. 子程序必须以 M99 结束，否则在运行主程序时会产生循环嵌套错误报警。

3.29 子程序嵌套

子程序中也可以调用另外的子程序，称为子程序嵌套。17DN 系列数控系统允许子程序 5 层嵌套。

子程序中也可多处、多次调用不同的二层子程序。

子程序循环嵌套错误

- ① 主程序不能调用主程序自己；
- ② 一层子程序不能调用主程序，也不能调用自己。

否则由于程序之间互相调用，循环往复无穷无尽，产生子程序循环嵌套错误。

3.30 调用子程序 M98

格 式 M98 N_ P_

说 明 1、N 程序名。

P 调用次数 P<65534 次，省略时 P=1。

2、N 与子程序名之间不能有空格，子程序名后必须插入空格。

例 M98 NT11 P10 调用子程序 T11 10 次

M98 NP01 P5 调用子程序 P01 5 次

3.31 子程序返回 M99

格 式 M99

说 明 1、子程序结束应编入 M99 返回指令。如果没有编入返回指令，子程序结束时自动插入 M99。

2、子程序中 M99 以后的程序将被忽略。

3、进入子程序时，主程序中所有的模态指令、模态量都继续有效，子程序返回后，子程序中所有的模态指令、模态量在主程序中继续有效。

4、如果主程序中存在 M99 指令，程序将返回主程序开始处，循环执行。相当于 M96 无限循环指令。

3.32 无限循环 M96

格 式	M96
说 明	M96 指令返回到本程序开始处，重新执行本程序。M96 用于子程序时，子程序进入循环状态，不再返回。

3.33 通用输出口操作

格 式	MXX	脉冲输出 XX 口
	M1XX	高电平输出 XX 口
	M2XX	关闭 XX 口输出
	MXX. AAA/MBOXX. AAA	延时/定点脉冲输出 XX 口
	M1XX. AAA/MB1XX. AAA	延时/定点高电平输出 XX 口
	M2XX. AAA/MB2XX. AAA	延时/定点关闭 XX 口输出
说 明	<p>1. XX 为具体的输出口序号，参见 7.4 章节。</p> <p>2. 当 M 后的数不超过三位时，延时输出，AAA 为延时的时间，单位：10 倍毫秒；</p> <p>当 M 后的数为四位时，定点输出，AAA 为坐标轴要移动到的绝对位置，可带符号，单位：毫米。</p> <p>3. B 为 1 时，代表 X 轴；</p> <p>B 为 2 时，代表 Y 轴；</p> <p>B 为 3 时，代表 Z 轴。</p>	
例	M20	脉冲输出 20 号口
	M121	高电平输出 21 号口
	M221	关闭 21 号口输出
	M26. 150	延时 1.5 秒后脉冲输出 26 号口
	M1026. 150	X 轴坐标（屏幕显示值）移动到 150 时脉冲输出 26 号口
	M127. 200	延时 2 秒后高电平输出 27 号口
	M-2127. 200	Y 轴坐标（屏幕显示值）移动到-200 时高电平输出 27 号口
	M228. 450	延时 4.5 秒后关闭 28 号口输出
	M3228. 450	Z 轴坐标（屏幕显示值）移动到 450 时关闭 28 号口输出

3.34 工件计数清零 M901

格 式 M901

说 明 清工件计数。

工件计数显示在状态栏 4 区，参见 2.4.1 章节。



第四章 程序的编辑与管理

4.1 输入一个简单的程序 PZ01


1. 进入编辑状态

1. 按主功能  进入程序管理界面

程序管理		管理员
		程序:
		F 50x1.0
		G0 6000x1.0
		S 0x1.0
		T0000 s 0
		Z 219.968
		0.001 Zx 1
		主轴: 停松
		冷却: 关
		停止
程序数: 0 剩余空间: 2076672		
程序名:		0: 0: 0
编辑	复制	删除 格式化 通讯

程序数: 当前数控系统内已保存的程序数量，17DN 系列数控系统所容纳的程序数不超过 252 个。

剩余空间: 当前数控系统内剩余的字节数，用户增加的程序长度不能超过此值。

2. 按  ，使“编辑”处于高亮

进入“程序管理”，如果没有进入任何操作，“编辑”默认为高亮状态。

		冷却: 关
		停止
程序数: 0 剩余空间: 2076672		
程序名:		0: 0: 0
编辑	复制	删除 格式化 通讯

3. 在光标闪烁处输入程序名：PZ01

程序数： 0 剩余空间： 2076672	冷却： 关 停止
程序名：	0: 0: 0

程序名： 由字母和数字 0-9 任意组成，长度不超过 4 个字节。如果在输入过程中有误，可用 **BACK** 键进行修改。



建议： 为了方便记忆和管理，程序名前两个字节使用字母以代表工件类型，如 PZ 为类型 1，PW 为类型 2，TZ 为子程序类型 1，程序名后 2 字节用数字，以区分同类工件的序号。



4. 按 **ENTER** 开始输入程序，界面切换到“程序编辑”状态。

编辑程序		管理员
N0010	程序：	F 50x1.0 GO 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 219.968 0.001 Zx 1
程序： PZ01	行 1 列 7	主轴： 停松 冷却： 关 停止
行首	行尾	0: 0: 0 删行

程序： PZ01 显示当前编辑的程序名。

行 1 列 7 显示光标所在行列位置。

4.2 输入程序内容

1. 输入第一行程序



在光标处输入M10734 如图



编辑程序		管理员
N0010 M10734		程序:
N0020 <input checked="" type="checkbox"/>		F 50x1.0
		G0 6000x1.0
		S 0x1.0
		T0000 s 0
		Z 219.968
		0.001 Zx 1
		主轴: 停 松
		冷却: 关
		停止
程序: PZ01	行 2 列 7	0: 0: 0
行首	行尾	删行

光标移到下一行，并自动插入段号 N0020

段号: 每一行程序的标识，用来区别其他的程序行，当程序进行循环加工，或跳转加工时，所指定的循环开始位置，就是用段号进行识别，段号按字母顺序依字节严格区分，N0010 与 N10 在 17DN 系列数控系统中是不同的两个段号。段号与段号之间的差值可以任意，一般情况可使用系统自动插入的段号。

注意: 段号与程序之间必须有空格。

设定自动
插入段号:

主功能  →  “其他参数” → “段号间距”。


段号间距:

自动插入段号时每一个段号之间的差值，当此值为 0 时，系统将不自动插入段号。

段号不是 17DN 系列数控系统程序所必须的部分，在加工中如果没有循环和跳转，可以不使用段号。



2. 输入有误时的修改



把刚刚输入的 M10734 修改为 M03。



按  键光标向上移动一行



3. 删除一个字符

删除一个字符的方法有两种：

- a) 将光标移动到要删除的字符, 按  键
- b) 将光标移动到要删除字符后一字节, 按  键


用方法 (a) 删除字符 “1”, 用  键将光标移动到 1, 按  键。

用方法 (b) 删除 “7” “4”, 使用  键将光标移动到 3 按  键。

 “行尾” 键将光标移动到这一行的最后, 按  键。

4. 继续输入程序


按  将光标向下移动一行, 按  (行尾) 键将光标移动到新行的最后, 继续输入。


连续输入以下程序: (每一行结束都需要按 )



```
G00 Z0
G01 Z100 F100
T1
G01 Z0
G00 Z100
G01 Z150
T0
M05
M02
```

注: 当输入行的宽度超过屏幕显示宽度时, 输入区将向左侧滚动显示。

程序编辑时的其他功能:




 删行: 删除光标所在行, 后面的程序自动上移一行。

分断一行: 将光标移到要分断的位置, 输入  , 当前行分为两行, 光标及光标后的字符移至下一行。

合并一行: a 将光标移动到要合并的第一行行尾, 按  或
 b 将光标移动到要合并的第二行行首, 按  。
 第二行上移到第一行尾, 后面的所有程序, 自动上移。

5. 按  键, 保存输入的程序, 退出编辑状态

17DN 系列数控系统, 在退出编辑状态时, 将自动保存正在编辑的程序。要保存程序只需退出编辑状态。

退出编辑状态: 按任意主功能键(  ), 系统将保存程序, 同时对程序的语法错误进入扫描, 当程序中存在错误时, 将在信息栏中提示出错的行号及错误的详细原因。如图:

程序管理		管理员
P701	P72	程序:
		F 50x1.0
		G0 6000x1.0
		S 0x1.0
		T0000 s 0
		Z 219.968
		0.001 ZX 1
		主轴: 停松
		冷却: 关
		停止
程序数: 1 剩余空间: 2076000		0: 0: 0
5行 起点半径与终点半径相差太大		
编辑	复制	删除 格式化 通讯

4.3 修改已存在的程序

1. 进入编辑状态



按主功能键 **PRG** 进入程序管理界面，如果已经在程序管理中可省略此操作。

程序管理		管理员
PZ01	672	程序: F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 219.968 0.001 Zx 1 主轴: 停松 冷却: 关 停止
程序数:	1	剩余空间: 2076000
程序名:	PZ01	0: 0: 0
编辑	复制	删除 格式化 通讯

2. 输入要修改的程序名: PZ01

输入要修改的程序名有两种方法:

a 直接键入程序名，同输入新程序一样在光标处输入程序名。再按



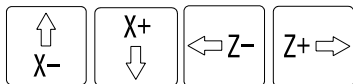
程序数:	1	剩余空间: 2076000	停止
程序名:	PZ01		0: 0: 0
编辑	复制	删除	格式化 通讯

b 移动光标进行选择，按





程序管理		管理员
PZ01	672	程序: F 50x1.0 G0 6000x1.0

按







键控制反显大光标的位置，大光标所处位置


的程序名将自动覆盖输入光标处的程序名。


如果数控系统保存的程序数较多，每按一次  或  键屏幕将向右或左滚一列。

采用 a 方法输入程序名时，在输入的任何时刻都可以切换到 b 方法输入。

3. 进行编辑状态后，操作同输入新程序一样

    可以控制光标在输入区全屏幕移动。

连续按  键，将光标移动到第 5 行。

连续按  键，将光标移动到 1，输入 2，此时 2 将插入在 Z 与 1 之间。


4. 按主功能键 退出编辑状态，保存程序

4.4 复制程序

复制程序可以将数控系统已经存在的程序复制成另一个程序，并保存在数控系统中。

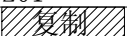
将 PZ01 复制成 PZ02。

1. 按主功能键  进入程序管理界面。

2. 按  “复制”键，使“复制”处于高亮。

3. 用方向键将大光标移动到 PZ01 处，按 。

新文件即是将要产生的新程序名。新文件名不能和数控系统中已存在的程序相同，否则，系统将提示“不能复制到已有文件，操作取消”错误。

程序数: 1	剩余空间: 2076000	停止
程序名: PZ01	新文件: PZ02	0: 0: 0
编辑		删除 格式化 通讯

4. 在光标处输入 PZ02

程序复制完成，新产生的 PZ02 出现在程序列表中。





程序管理		管理员
PZ01	672	程序:
PZ02	672	F 50x1.0
		GO 6000x1.0
		S 0x1.0
		T0000 s 0
		Z 219.968
		0.001 ZX 1
		主轴: 停 松
		冷却: 关
		停止
程序数:	1	剩余空间: 2075328
程序名:	PZ02	0: 0: 0
编辑	复制	删除
	格式化	通讯

4.5 删除程序

删除程序将删除已经存在于数控系统中的程序。

特别提醒：程序删除后将不能恢复，删除程序需谨慎操作。


删除刚刚复制的程序 PZ02。

1. 按主功能键  进入程序管理界面。
2. 按  “删除”键使“删除”处于高亮。
3. 按 ，为了增加删除程序的安全性，17DN系列数控系统在删除程序前，需再按  一次，此时选择的程序才被删除，确保操作可靠。

4.6 删除全部程序(格式化电子盘)


格式化功能将一次性删除系统内保存的全部，并且不可恢复！要进行格式化操作一定要谨慎！


1. 按主功能键  进入程序管理界面。

2. 按  “格式化” 键使“格式化”处于高亮。

程序管理		管理员
P/01	672	程序:
		F 50x1.0
		G0 6000x1.0
		S 0x1.0
		T0000 s 0
		Z 219.968
		0.001 Zx 1
		主轴: 停松
		冷却: 关
		停止
程序数: 1 剩余空间: 2076000		0: 0: 0
格式化将删除全部程序, 谨慎!!!		
编辑	复制	删除
		格式化
		通讯

3. 按  确认。

为了增加删除程序的安全性, 17DN数控系统在格式化前, 需再按一次 , 确保操作可靠。

4. 按  确定。格式化完成, 系统将不再保留任何程序。

4.7 通讯 (与计算机传送程序)

17DN 系列数控系统与计算机进行程序互传, 也可以在两台数控系统之间互传程序。

如果系统接收计算机或其他数控系统的程序, 则处于接收状态; 如果系统将程序输出到计算机或其他数控系统, 则处于发送状态。

17DN 系列数控系统的收发状态由程序名自动进行判别:

如果输入的程序名 **已经存在**于系统中, 则处于发送状态;

如果是 **新程序名**, 则自动处于接收状态。

特别的: 当程序名为 “**1STP**” 时, 系统处于接收状态, 接收的文件将作为开机画面, 该文件在目录中不显示也不占用磁盘空间。

要进行通讯必须:

- (1) 关闭系统电源，用系统配套的通讯线将系统与计算机的串口或系统通讯口之间连接。

注意：带电插拔通讯口极易损坏通讯口！

- (2) 正确设置计算机的串口属性，17DN 系列数控系统的通讯格式为：

波特率：9600bps

数据位：8 位

奇偶校验：奇校验 (Odd)

停止位：1 位

握手方式：Xon/Xoff (软件握手)

传送结束时加发 END (01ah) 结束通讯

- (3) 接通系统电源。

4.7.1 接收程序

通讯时输入了系统中不存在的新程序名，则系统自动处于接收状态


1. 按主功能 PRG
程序 进入程序管理界面。
2. 按 F5 “通讯” 键，使“通讯”处于高亮。
3. 在光标处输入程序名 PZ05，注意输入的程序名应当为系统中不存在的新程序名。如图：

程序管理		管理员
PZ01	672	程序：
		F 50x1.0
		G0 6000x1.0
		S 0x1.0
		T0000 s 0
		Z 219.968
		0.001 Zx 1
		主轴：停松
		冷却：关
		停止
程序数： 1	剩余空间：2076000	0: 0: 0
接收或发送的程序名：PZ0		
编辑	复制	删除
格式化	通讯	

系统进入接收状态，等待接收数据，如图。

程序管理		管理员
PZ01	672	程序:
		F 50x1.0
		GO 6000x1.0
		S 0x1.0
		T0000 s 0
		Z 219.968
		0.001 Zx 1
		主轴: 停 松
		冷却: 关
		停止
程序数: 1	剩余空间: 2076000	
接收程序	进度 0	0: 0: 0
编辑	复制	删除
	格式化	通讯

4. 操作计算机，打开通讯软件，发送程序。此时，系统端显示接收的字符数，指示传送进度。

在接收过程中，系统端按  可以随时暂停数据接收，计算机端处于等待状态



系统端按  可以继续数据接收

在通讯暂停状态下，按  取消数据传送。

5. 传送结束后新程序显示在程序目录中。

4.7.2 发送程序

通讯时输入系统中已存在的程序名，则系统自动处于发送状态

- 按主功能  进入程序管理界面。
- 按  “通讯”键，使“通讯”处于高亮。
- 在光标处输入程序名PZ01，注意输入的程序名应当为系统中已经存在的程序名。如图：

程序管理		管理员
PZ01	672	程序: F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 219.968 0.001 Zx 1 主轴: 停松 冷却: 关 停止
程序数: 1 剩余空间: 2076000		0: 0: 0
接收或发送的程序名: PZ01		
编辑	复制	删除 格式化 通讯



系统进入发送状态，等待接收端接收数据，如图。

程序管理		管理员
PZ01	672	程序: F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 219.968 0.001 Zx 1 主轴: 停松 冷却: 关 停止
程序数: 1 剩余空间: 2076000		0: 0: 0
发送程序 等待 剩余 672		
编辑	复制	删除 格式化 通讯

- 操作计算机，打开通讯软件，接收程序。此时，系统端显示剩余的字符数，指示传送进度。

4.7.3 发送开机画面

通讯时输入程序名“1STP”，则系统自动处于开机画面接收状态


- 按主功能  进入程序管理界面。
- 按  “通讯”键，使“通讯”处于高亮。
- 在光标处输入程序名 1STP，。如图：

程序管理		管理员
PZ01	672	程序: F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 219.968 0.001 Zx 1 主轴: 停 松 冷却: 关 停止
程序数: 1 剩余空间: 2076000		0: 0: 0
接收或发送的程序名: 1ST		
编辑	复制	删除 格式化 通讯

系统进入等待状态，等待接收数据，如图。

程序管理		管理员
PZ01	672	程序: F 50x1.0 G0 6000x1.0 S 0x1.0 T0000 s 0 Z 219.968 0.001 Zx 1 主轴: 停 松 冷却: 关 停止
程序数: 1 剩余空间: 2076000		0: 0: 0
接收位图	进度	0
编辑	复制	删除 格式化 通讯

- 操作计算机，打开通讯软件，发送位图文件。此时，系统端显示剩余的字符数，指示传送进度。

- 传送结束后，系统重新上电或按  系统显示新开机画面。

第五章 参数的修改及说明

17DN 系列数控系统的参数共分为五类：移动轴，主轴，I/O 端口，其他参数和宏参数。

F1 移动轴： 各种移动方式下速度限制，设置加速度快慢，电子齿轮，间隙补偿值与补偿方式，限位值与限位方式，参考点坐标与回参考点方式及与移动相关的其他参数。

F2 主轴： 编码器的线数，主轴启动，换向，换档时有关时间控制，设置高速与低速档的转速及与主轴相关的其他参数。

F3 I/O 端口： 设置刀架工位数，换刀时的动作时序，调整刀架电机转向，设定 M 功能输出脉宽，定义各输入口输入电平。

F4 其他参数： 与机床运动和控制无关的其他参数。

F5 宏参数： 该参数将在第六章中说明。

存盘操作

任何电子盘的写入次数都有限制，市面上常见 FLASH 电子盘的写入次数在 10000 次左右。为了保证 FLASH 电子盘有足够长的寿命，17DN 系列数控系统的所有参数、进给倍率、主轴倍率、刀补数据等，在修改完毕并按“**ENTER**”键后没有立即存入 FLASH 电子盘，必须再按“**程序**”或“**操作**”或“**参数**”三个主功能键中的任意一个才存盘。

5.1 修改参数

5.1.1 数值型参数的修改

例：将总刀位数修改为 6。

1. 按主功能 **PAR** 键进入“参数修改”界面。


参数修改		管理员
Z轴G00: <input checked="" type="checkbox"/> 6000.000 MM/分	程序:	
切削上限: 6000.000 MM/分	F 50x1.0	
手动上限: 3000.000 MM/分	G0 6000x1.0	
手动高速: 6000.000 MM/分	S 0x1.0	
速度下限: 1.000 MM/分	T0000 s 0	
Z轴间隙: 0.000 MM	Z 0.000	
Z轴齿轮比 1 : 1	0.001 Zx 1	
间补初速: 20.000 MM/分	主轴: 停 松	
间补时间: 500 毫秒	冷却: 关	
Z轴加速: 500 毫秒	停止	
Z轴减速: 500 毫秒		
Z轴G00快速移动时速度	0: 0: 0	
<input checked="" type="checkbox"/> 移动轴	主轴	IO端口 其他参数 宏参数

2. 要修改的参数类型，选择 F 功能键进入相关的参数类。



按 **F3** “IO端口”，进入IO参数设置。

参数修改		管理员
总刀位数: <input checked="" type="checkbox"/> 4	程序:	
换向间隙: 100 毫秒	F 50x1.0	
刀架锁紧: 800 毫秒	G0 6000x1.0	
换刀时间: 10000 毫秒	S 0x1.0	
换刀方向: <input checked="" type="checkbox"/> 正常 反向	T0000 s 0	
刀架有效: <input checked="" type="checkbox"/> 低 高	Z 0.000	
M功能脉宽: 400 毫秒	0.001 Zx 1	
润滑延时: 0 秒	主轴: 停 松	
夹紧输出: <input checked="" type="checkbox"/> 电平 脉冲	冷却: 关	
	停止	
允许装夹的最大刀位数, 0为排刀	0: 0: 0	
<input checked="" type="checkbox"/> 移动轴	主轴	<input checked="" type="checkbox"/> IO端口 其他参数 宏参数

3. 按键移动光标到要修改的参数。

如果要修改的参数不在屏幕显示区，可用  键显示下一页参数，直到所需参数出现。

4. a: 直接输入新值

b:   移动光标到所要修改的数位进行修改

用a方法修改总刀位数，输入6。

5. 按  确认修改

6. 按任意主功能(  )键退出，参数保存到电子盘。

17DN 系列数控系统在退出“参数修改”界面时，对参数进行的任何修改都将自动保存到电子盘中。

5.1.2 选择型参数修改

选择型参数一般有两个选项，在选项前有标志的表示该选项有效。

例如将手轮方向由正向修改为反向。

1. 按主功能键  进入“参数修改”界面。

参数修改		管理员
Z轴G00: <input checked="" type="checkbox"/> 6000.000 MM/分	程序: -----	
切削上限: 6000.000 MM/分	F 50x1.0	
手动上限: 3000.000 MM/分	G0 6000x1.0	
手动高速: 6000.000 MM/分	S 0x1.0	
速度下限: 1.000 MM/分	T0000 s 0	
Z轴间隙: 0.000 MM	Z 0.000	
Z轴齿轮比 1 : 1	0.001 Zx 1	
间补初速: 20.000 MM/分	主轴: 停 松	
间补时间: 500 毫秒	冷却: 关	
Z轴加速: 500 毫秒	停止	
Z轴减速: 500 毫秒	-----	
Z轴G00快速移动时速度	0: 0: 0	
移动轴 主轴 I0端口 其他参数 宏参数		

2. 确定要修改的参数类型，选择 F 功能键进入相关的参数类。

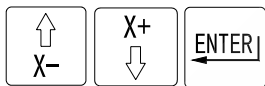
按 **F1** “移动轴”，进入与移动相关参数设置。

3. 按键移动光标到要修改的参数。







如果要修改的参数不在屏幕显示区，可用 **PAGE** 键显示下一页参数，直到所需参数出现。

参数修改		管理员
驱动类型: 步进 伺服		程序:
手轮方向: <input checked="" type="checkbox"/> 正向 反向		F 50x1.0
手轮类型: 标准 <input checked="" type="checkbox"/> 普通		G0 6000x1.0
参考点Z: 0.000 MM		S 0x1.0
限位方式: <input checked="" type="checkbox"/> 开关 数字		T0000 s 0
Z+限位: 10000.000 MM		Z 0.000
Z-限位: -9999.999 MM		0.001 Zx 1
旋转轴: 不用		主轴: 停松
回零方向: <input checked="" type="checkbox"/> 正向 负向		冷却: 关
回零低速: 100.000 MM/分		停止
回零方式: <input checked="" type="checkbox"/> 开关 数字		0: 0: 0
调整手轮走步的方向		
移动轴 主轴 IO端口 其他参数 宏参数		



4. 除 **X-** **X+** **ENTER** 键之外按任意键都将修改选择型参数的选项，有效标志也将改变。

参数修改		管理员
驱动类型: 步进 伺服		程序:
手轮方向: 正向 <input checked="" type="checkbox"/> 反向		F 50x1.0
手轮类型: 标准 <input checked="" type="checkbox"/> 普通		G0 6000x1.0
参考点Z: 0.000 MM		S 0x1.0
限位方式: <input checked="" type="checkbox"/> 开关 数字		T0000 s 0
Z+限位: 10000.000 MM		Z 0.000
Z-限位: -9999.999 MM		0.001 Zx 1
旋转轴: 不用		主轴: 停松
回零方向: <input checked="" type="checkbox"/> 正向 负向		冷却: 关
回零低速: 100.000 MM/分		停止
回零方式: <input checked="" type="checkbox"/> 开关 数字		0: 0: 0
调整手轮走步的方向		
移动轴 主轴 IO端口 其他参数 宏参数		



5. 按  确认修改
6. 按任意主功能(  )键退出参数修改,同时保存新参数值到电子盘中。

17DN 系列数控系统在退出“参数修改”界面时,对参数进行的任何修改都将自动保存到电子盘中。

5.1.3 将所选择的参数类型恢复成出厂时的默认值


17DN 系列数控系统在出厂时为所有参数设定了默认值。当系统现有参数出现紊乱,造成机床动作不正常,而参数无法复原时,为了使参数正常,可恢复出厂时的默认值,然后再根据机床实际情况进行个别修改,这是一种快速恢复系统参数的方法。

恢复默认值只修改当前类别中的参数,其他类别的参数不受影响,恢复默认值后,只有按主功能键退出“参数修改”状态,恢复操作才有效。

1. 确定要修改的参数类型,选择 F 功能键进入相应的参数类。
2. 17DN 系列系统按  键,再按  键,当前类参数就恢复成出厂时的默认值。

5.1.4 修改操作有误时的挽救

修改某一参数时输入了错误的数值,或不慎恢复了出厂值将实际参数覆盖,可采用以下方法:

- (1) 重新输入正确的参数值
- (2) 直接按  “复位”退出。不保存参数,系统重新读取修改前的参数。

切记:输入了错误参数后,不能退出“参数修改”界面,否则将实际参数修改并保存,原参数不可恢复。

5.2 系统参数一览表

进入“参数修改”界面后，随着光标的移动，每个参数的意义都在信息栏中有简要提示，用户在修改参数时务必看清参数说明，确保修改后的参数符合机床实际配置。

各参数的名称、意义、取值范围、所在位置列表如下：

参数名称	参数说明	取值范围		位置	
		步进	伺服	参数类	页
Z轴G00	Z轴G00快速移动时速度	1-10000	1-30000	移动轴	1
切削上限	切削加工时的速度上限	1-10000	1-20000		
手动上限	手动正常移动时的速度上限	0.1-10000	0.1-20000		
手动高速	手动加速移动时的速度	0.1-10000	0.1-20000		
速度下限	坐标轴移动的速度下限	0.01~10	毫米/分		
Z轴间隙	Z坐标的间隙补偿量	<10	毫米		
Z轴齿轮比	Z坐标的指令倍乘比和分频系数	±1/127~±127			
间补初速	间隙补偿的初速度	<100	毫米/分		
间补时间	间隙补偿时的加速时间 0 为恒速	50~2000	毫秒		
Z轴加速	Z轴加速性能，电机起步的时间	50~2000	毫秒		
Z轴减速	Z轴减速性能，电机降速的时间	50~2000	毫秒		
驱动类型	系统配置的驱动类型				
手轮方向	选择手轮走步的方向				
手轮类型	选择标准或普通手轮				
参考点Z	到达参考点时的Z坐标	-10000~10000 毫米		2	
限位方式	选择运动轴限位的方式				
Z+限位	Z轴正向限位值	-20000~20000 毫米			
Z-限位	Z轴负向限位值	-20000~20000 毫米			
旋转轴	选择旋转轴，+-限位设定整圈值				
回零方向	选择返回参考点时方向				
回零低速	回参考点时接近零点开关的低速	0.1~100	毫米/分		
回零方式	选择回参考点方式				
限位停	限位发生时运动轴停止方式				
急停	急停按下时运动轴停止方式				
编码器线数	编码器每转脉冲数	200~10000		主轴	1
主轴启动	主轴启动到转速稳定的延时	100~10000	毫秒		
主轴制动	主轴制动延时	100~10000	毫秒		
主轴输出	主轴正反转(M03 M04)输出方式				
主轴脉宽	主轴输出脉冲方式时的脉冲宽度	0~10000	毫秒		
变频换档	主轴变频调速时档位切换方式				
					3

高档转速	主轴变频调速时高速档的最高速	0~10000 转		2
低档转速	主轴变频调速时低速档的最高速	0~10000 转		
主轴调向	调整主轴旋转方向			
夹紧优先	主轴启动前是否检测夹紧			
编码器与主轴速比	主轴齿数(前): 编码器齿数(后)			
主轴惯性	M05 到静止前主轴转动的圈数			
总刀位数	允许装夹的最大刀位数, 0 为排刀	0~6	IO 端口	1
换向间隙	刀架正转停至反转开始的延时	50~5000 毫秒		
刀架锁紧	刀架反转信号的时间宽度	50~5000 毫秒		
换刀时间	换刀全部过程的时间限制	50~20000 毫秒		
换刀方向	调整刀架转动方向			
刀架有效	刀架到位信号有效电平定义			
M 功能脉宽	M 功能脉冲输出的时间宽度	0~2000 毫秒		
润滑延时	润滑关闭方式和润滑时间			
夹紧输出	夹紧信号输出方式			
各输入口	选择有效电平, 输入口重定义			
段号间距	连续两个段号间的增量, 0 无段号	0~9999	其他参数	1

5.3 移动轴参数

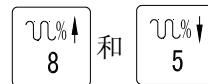
5.3.1 Z 轴 G00

意义 Z 轴 G00 快速移动时刀具移动的速度。

范围 0~30000 毫米/分

默认值 6000 毫米/分

说明 1 G00 指令可以不编速度 F, 如果有 F, 则 F 值无效。G00 移动时受



控制, 但调整倍率超过 100%时, 移动速度不再增加。

2 当“驱动类型”参数选项为步进时, G00 速度最高限制为 10000 毫米/分。

当“驱动类型”参数选项为伺服时, G00 速度最高限制为 30000 毫米/分。

5.3.2 切削上限

意义 定义切削进给 F 的上限

范围 0~20000 毫米/分

默认值 6000 毫米/分 **建议用户不要修改此参数**

说明 1 本参数定义了机床在切削加工时所允许的最大移动速度。

机床以 G01、G02、G03 插补时的速度由指令中的 F 指定，但 F 值不能大于此值。

2 “削进上限”也决定了机床移动的升降速快慢。数值越大升速越快。

3 当“驱动类型”参数选项为“步进”时，“削进上限”最高限制为 10000 毫米/分。

当“驱动类型”参数选项为“伺服”时，“削进上限”最高限制为 20000 毫米/分。

5.3.3 手动上限

意义 定义手动状态下 F 输入的上限

范围 0~20000 毫米/分

默认值 3000 毫米/分

说明 1 手动方式下移动的速度由 F 输入，但输入的数据受此参数限制，输入值不能高于“手动上限”。

2 当“驱动类型”参数选项为“步进”时，“手动上限”最高限制为 10000 毫米/分。




当“驱动类型”参数选项为“伺服”时，“手动上限”最高限制为 20000 毫米/分。

5.3.4 手动高速

意义 手动状态下快速移动机床的速度

范围 0~20000 毫米/分

默认值 6000 毫米/分

- 说明
- 1 手动方式下移动时, 如果同时按下  键, 机床将按“手动高速”的速度移动, 不受  9  6 控制。
 - 2 当“驱动类型”参数选项为“步进”时, “手动高速”最高限制为 10000 毫米/分。
当“驱动类型”参数选项为“伺服”时, “手动高速”最高限制为 20000 毫米/分。

5.3.5 速度下限

- 意义 机床移动速度低于此值时按“速度下限”移动
- 范围 0.01~10 毫米/分
- 默认值 1 毫米/分
- 说明 目前暂未使用。

5.3.6 Z 轴间隙

- 意义 Z 轴间隙的长度。
- 范围 0~10.000 毫米
- 默认值 0

5.3.7 Z 轴齿轮比 (Z 轴电机调向)

- 意义 调整 Z 轴电子齿轮, 使 Z 方向当量与数控系统一致。
调整 Z 轴电机方向, 使 Z 轴移动方向与数控系统一致。
- 范围 $\pm 1:127 \sim \pm 127:1$
- 默认值 1:1
- 说明
- 1 比例前项与后项均只能是整数。
 - 2 数控系统每输出 1 个脉冲, 屏幕变化 0.001 毫米, 此时机床 Z 方向也应移动 0.001 毫米, 否则应修改此值。修改方法:

- ① 点动移动机床若干次，纪录数控系统 Z 变化量 A，同时测量机床 Z 方向移动量 B。
 - ② 将比值 A:B 化简成最简分数 C:D，例如 10:5 化简成 2:1
 - ③ 将 C 输入至比例前项，D 输入至比例后项。
- 3 比例前项可以是带符号的整数，改变符号就改变电机旋转的方向。例如：
-1: 1 电机将按反方向旋转。
- 4 脉冲当量不一致时，在可能的情况下，尽量不要修改电子齿轮。应优先调整驱动器每转步数、丝杠螺距、机械齿轮。

5.3.8 间补初速

意 义	进行间隙补偿时起步的初速度。
范 围	0~100 毫米/分
默 认 值	20 毫米/分
说 明	间隙补偿时初速度越高越有利于轨迹间的平滑，但过高的“间补初速”容易造成电机堵转。

5.3.9 间补时间

意 义	进行间隙补偿时加速快慢。
范 围	50~2000 毫秒 或 0
默 认 值	500 毫秒
说 明	进行间隙补偿时机床从静止加速到“切削上限”所需要的时间。三者之间的关系：

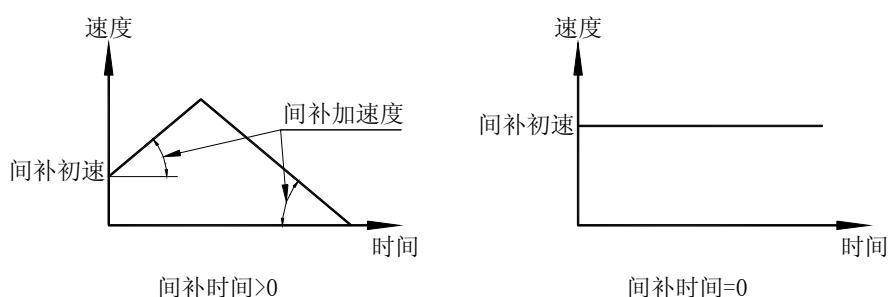
切削上限越大，加速越快，但容易堵转。

切削上限越小，加速越慢，但升速平稳。

间补时间越大，加速越慢，但升速平稳。

间补时间越小，加速越快，但容易堵转。

间隙补偿也可以采用另外一种方式：间补时间=0，以“间补初速”匀速移动，间隙补偿的两种方式：



5.3.10 Z 轴加速

意义 Z 轴加速性能, Z 轴电机起步的时间

范围 50~2000 毫秒

默认值 500 毫秒

说明 Z 轴加速快慢还受到参数“切削上限”的影响。

“Z 轴加速”定义为: Z 轴从静止加速到“切削上限”所需要的时间。三者之间的关系:

切削上限越大, 加速越快, 但容易堵转。

切削上限越小, 加速越慢, 但升速平稳。

加速时间越大, 加速越慢, 但升速平稳。

加速时间越小, 加速越快, 但容易堵转。

5.3.11 Z 轴减速

意义 Z 轴减速性能, Z 轴电机降速的时间

范围 50~2000 毫秒

默认值 500 毫秒

说明 Z 轴减速快慢还受到参数“切削上限”的影响。

“Z 轴减速”定义为: Z 轴从“切削上限”降速, 直到静止所需要的时间。

三者之间的关系:

切削上限越大, 降速越快, 但容易堵转。

切削上限越小, 降速越慢, 但降速平稳。

减速时间越大，降速越慢，但降速平稳。

减速时间越小，降速越快，但容易堵转。

5.3.12 驱动类型

意义 系统配置的驱动类型。

默认值 步进

说明 **步进** 所有移动速度不高于 10000 毫米/分，尽管参数值输入时可能大于此值。

伺服 移动速度仅受各自参数输入限制。

5.3.13 手轮方向

意义 调整手轮走步的方向。

默认值 正向

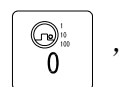
说明 手轮转动方向与电机方向不一致时，调整该参数。

5.3.14 手轮类型

意义 选择使用标准或普通手轮。

默认值 普通

说明 17DN 系列数控系统只支持使用普通手轮，按系统操作面板上的“



键选 X1、X10、X100 三档倍率。

5.3.15 参考点 Z

意义 到达参考点时的 Z 轴绝对坐标。

范围 -10000~10000 毫米

默认值 0

说明 此坐标为取消刀补后的坐标，如果实际返回参考点时没有取消刀补，屏幕显示坐标可能不同。

5.3.16 限位方式

意义 选择机床是否受开关信号控制限位。

默认值 开关

说明 1 **开关** 当机床安装有机械限位开关时，如果开关产生信号，则机床停止移动并发出限位报警信息，自动执行的程序处于暂停状态，手动和 MDI 命令取消，此时，只有在手动方式下反方向移动机床才能解除报警。

数字 忽略限位开关输入信号，只对当前绝对坐标进行判断，当绝对坐标超出“Z+/Z-限位”设定的范围时，产生限位报警信号。

2 开关限位有效时数字限位同时有效。

5.3.17 Z+/Z-限位

意义 机床移动的极限位置。

范围 -20000~20000 毫米

默认值 10000/-9999

说明 1 当机床绝对坐标超出 Z+/Z-范围时，机床停止移动并发出限位报警信息。

2 **不论“限位方式”选项如何选择，数字限位始终有效。**

3 Z+/Z-限位所定义的数值为取消刀补和取消偏置的坐标，即机床的绝对坐标。实际使用时由于可能存在坐标偏置和刀补数据，当限位信号产生时的坐标与参数数值可能不一致。

4 当限位信号产生时，如果用 G50 或 G58 指令修改系统，并不能撤销限位报警信号，因为刀具仍然没有移出报警区，只有在手动方式下反方向移动机床才能解除报警。

5 当 Z 轴设置成旋转轴时，坐标值在 Z+限位和 Z-限位之间循环显示，不再产生限位报警。

5.3.18 旋转轴

- 意义** 可以将系统某一轴设置成旋转轴，即坐标在一定范围循环，而不无限增加或减少。
- 默认值** 不用
- 说明** 设置方法：按‘参数’→按‘F1（移动轴）’→移光标到“旋转轴”处→按任意数字键选择：**Z轴/不用**。再按‘参数’→按‘F1（移动轴）’→移光标到“Z+限位”和“Z-限位”处，输入要设定的值。坐标将在 Z+限位和 Z-限位之间循环，整圆度数为（+限位）---（-限位），通常+限位设为 360，-限位设为 0。

5.3.19 回零方向

- 意义** 选择返回参考点时方向。
- 默认值** 正向
- 说明** 本参数应当与参考点开关的安装方向保持一致，否则系统由于接受不到开关信号无法停止，发生撞刀。

5.3.20 回零低速

- 意义** 开关回零时，电机第二次换向后低速移动的速度。
- 范围** 0.1~100 毫米/分
- 默认值** 100 毫米/分
- 说明** 参见 G28 指令说明

5.3.21 回零方式

- 意义** 选择返回参考点方式。
- 默认值** 开关
- 说明** 参见 G28 指令。

5.3.22 限位停

意义	限位报警时各运动轴的停止方式
默认值	降速停
说明	突停：不论运动轴移动速度多少，立即降速为 0，停止迅速，但会造成电机失步，在此加工前需重新修调坐标。 降速停：运动轴按降速加速度逐渐停止，降速平稳，不会造成电机失步，坐标系保持原样，但需时较长。

5.3.23 急停

意义	急停报警时各运动轴的停止方式
默认值	突停
说明	同“限位停”

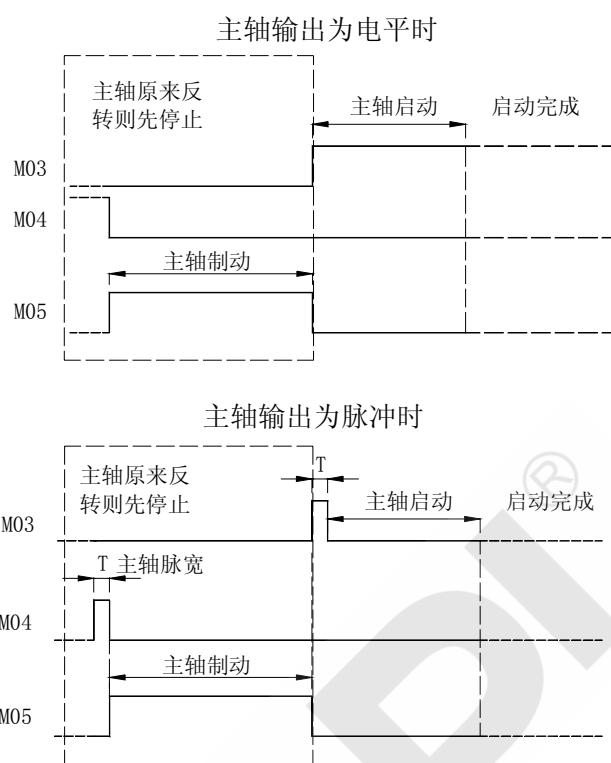
5.4 主轴参数

5.4.1 编码器线数

意义	系统配置的编码器实际刻线数。
范围	200~10000
默认值	1200
说明	必须正确输入实际安装的编码器的线数，否则加工的螺纹导程不正确。 编码器的线数见编码器说明书或铭牌。

5.4.2 主轴启动

意义	主轴从静止到转速稳定所需要的时间。
范围	100~10000 毫秒
默认值	600 毫秒
说明	如果启动方向与当前主轴转向相反，先停主轴。 如果启动前主轴处于停止状态，直接启动。主轴启动时序：



5.4.3 主轴制动

意 义	主轴制动延时。
范 围	100~10000 毫秒
默 认 值	800 毫秒
说 明	参见“主轴启动”图示。

5.4.4 主轴输出

意 义	主轴正转和反转的输出方式。
默 认 值	电平
说 明	根据主轴正转和反转继电器是否自锁选择主轴的输出方式。没有自锁的选择电平输出方式；否则为脉冲方式，脉冲宽度由“主轴脉宽”参数决定。

5.4.5 主轴脉宽

意义 主轴输出脉冲方式时的脉冲宽度。

范围 100~10000 毫秒

默认值 300 毫秒

说明 参见“主轴启动”图示。

5.4.6 变频换档

意义 主轴变频调速时档位切换方式。

默认值 外部

说明 17DN 系列数控系统不支持机械档位信号输出，主轴在变频调速时，参数“高档转速”和“低档转速”输入值应保持相同。

5.4.7 高档转速

意义 主轴变频调速时高速档的最高速。

范围 0~10000 转/分

默认值 2000 转/分

说明 主轴变频调速时，高速档所允许的的最快转速。

5.4.8 低档转速

意义 主轴变频调速时低速档的最高速。

范围 0~10000 转/分

默认值 1000 转/分

说明 主轴变频调速时，低速档所允许的的最快转速。

5.4.9 主轴调向

意义 调整主轴电机旋转方向。

默认值 正向

5.4.10 夹紧优先

意义 选择主轴启动前是否需要夹紧。

默认值 不用

5.4.11 编码器与主轴速比

意义 主轴齿数（前）：编码器齿数（后）

默认值 1: 1

说明 通常情况下，主轴与编码器是 1: 1 连接，但在有些情况下，主轴与编码器之间无法实现 1: 1 的连接，如主轴与编码器间的安装空间不够，专机，提高编码器分辨率等等。17DN 系列数控系统支持主轴与编码器之间非 1: 1 的连接，此时主轴齿数为比例前项，编码器齿数为比例后项。

5.4.12 主轴惯性

意义 系统发出主轴停指令后，不会立即停止，主轴因惯性继续转动，逐渐停止，此时转动的圈数就是主轴惯性。

默认值 0 圈

说明 1 此参数只影响到 G93 攻丝指令。

2 如图

G93 W-20 F2

攻丝起点为 A，终点为 B

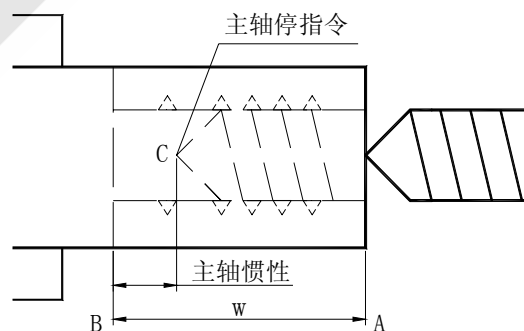
在距离终点 B 还有“主轴惯性”

个螺距 C 点时发出主轴停指令。

3 主轴因惯性继续转动大约“主轴惯性”圈数。

4 主轴在 B 点附近停止并反转。

5 主轴惯性为经验值，需要根据不同的机床和不同的主轴转速及时调整。



5.5 IO 端口参数

5.5.1 总刀位数

意义 电动刀架的工位数。

范围 6

默认值 4

说明 电动刀架：正确输入电动刀架的工位数。如果输入值大于实际工位数，执行换刀指令时，刀架可能不停旋转，并产生“换刀超时”错误。

排刀：输入 0

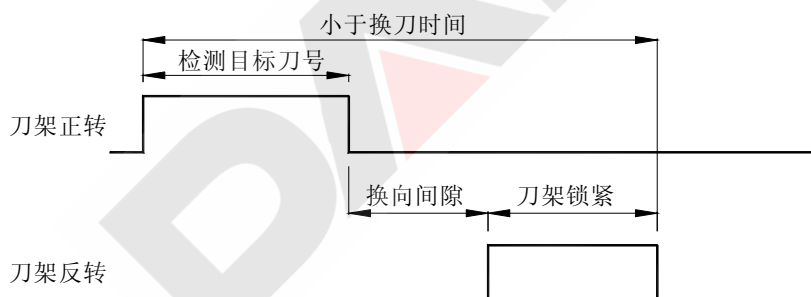
5.5.2 换向间隙

意义 刀架正转停至反转开始的延时

范围 50~5000 毫秒

默认值 100 毫秒

说明 执行换刀指令的动作时序如图：



5.5.3 刀架锁紧

意义 刀架反转信号的时间宽度

范围 50~5000 毫秒

默认值 800 毫秒

说明 参见“换向间隙”示图。

5.5.4 换刀时间

意义 换刀全部过程的时间限制，换刀超出此时间产生“换刀超时”错误，并停止换刀。

范围 50~20000 毫秒

默认值 10000 毫秒

说明 参见“换向间隙”示图。

5.5.5 换刀方向

意义 调整刀架转动方向。

默认值 正向

说明 调此参数必须确认电动刀架接线无误，否则会烧坏刀架电机。

5.5.6 刀架有效

意义 定义刀架到位信号的有效电平。

默认值 低

说明 低：输入信号为低电平时，刀号有效。

高：输入信号为高电平时，刀号有效。

5.5.7 M 功能脉宽

意义 M 功能脉冲输出的时间宽度。

范围 0~2000 毫秒

默认值 400 毫秒

说明 M 功能以脉冲方式输出时的脉冲宽度。


5.5.8 润滑延时

- 意义 选择润滑自动关闭或手动关闭
确定自动关闭润滑时的延时时间
- 默认值 0 秒
- 说明 1. 为 0 时，手动关闭润滑。即当使用 M127 指令打开润滑时，润滑始终有效，直到使用 M227 指令关闭。
2. 不为 0 时，延时后自动关闭润滑。即当使用 M127 打开润滑时，延时本参数数值时间后，自动关闭润滑。

5.5.9 夹紧输出

- 意义 夹紧的输出方式。
- 默认值 电平
- 说明 根据夹紧继电器是否自锁选择夹紧的输出方式。没有自锁的选择电平输出方式；否则为脉冲方式，脉冲宽度由“M 功能脉宽”参数决定。

5.5.10 各输入口

- 意义 各输入口有效电平的选择及各输入口的重新定义。
- 默认值 低
- 说明 1. 低： 输入信号为低电平时，该输入口有效。
2. 高： 输入信号为高电平时，该输入口有效。
3. 17DN 系列数控系统所有输入口有效电平可用参数选择为高或低有效，并且输入口可由用户重新定义。
- 按“参数”键，按“F3”（I0端口）键，再按“”键，此时能看到各输入口的定义、有效电平、对应管脚号。移动光标到某输入口位置，按任意字母键能切换该输入口为高电平或低电平有效；按任意数字键能选择对应的管脚号。输入完毕按回车键确认，再按“程序”或“操作”或“参数”三个主功能中任意一个存盘。

5.6 其他参数

段号间距

意 义 编辑程序时自动插入段号之间的差值。

范 围 0~9999

默 认 值 10

说 明 如果“段号间距”不为 0，在程序编辑时，每一行行首自动插入一个段号，
每个段号之间按此值累加。

如果“段号间距”=0，在程序编辑时，不自动插入段号。



第六章 宏程序

使用宏程序，用户可以自行设计新指令。

有些专用机床或特殊加工工艺需要专用指令。数控系统提供的标准指令和辅助功能不能满足要求，可用宏程序功能将复杂动作分解成一系列标准指令，即编辑成为宏程序。宏程序中所涉及的数据（如相对尺寸、绝对位置、循环次数、速度），用宏参数暂时代替，在宏程序中描述新指令的详细动作。

宏程序应用的另一种情况：某些工件结构相同，仅仅长度、位置等尺寸有差别，这时可用宏程序编写出工件的动作过程，数据先不确定，用宏参数暂时替代，实际调用时，再根据工件的具体尺寸修改宏参数。这样就实现了用一个程序加工不同的工件，不必针对每一种工件各自编写程序。

整个宏程序可看作一条单独的新指令，用户编程时，直接使用新指令，并在指令中代入实际尺寸、位置、次数、速度等数据。

宏程序典型应用：磨床专用指令

冲床专用指令

包装机专用指令

直线或圆弧平均分割

数值运算

6.1 宏参数

程序段中出现的任何数据均可用宏参数替代。

17DN 系列数控系统提供了 30 个用户可修改的宏参数，用“#200”～“#229”表示，其中“#200”～“#209”宏参数掉电保护，其余上电清零。

45 个系统宏参数，用“#1”～“#77”表示，分别对应系统各个输入口，参见 7.5 章节“输入信号对照表”。

宏参数位置：“参数”→“F5（宏参数）”

系统宏参数按以下方法定义：

对应的输入口有效时，系统宏参数为 1

对应的输入口无效时，系统宏参数为 0

例：“Z 零粗”有效时，#3=1；“+限位”无效时，#13=0

6.1.1 直接使用宏参数

宏参数名直接替换程序段中出现的数据部分

#201=50 #203=1200

例 1 G01 Z#201 F#203 (正常调用)

 等同于 G01 Z50 F1200

例 2 G01 Z-#201 F#203 (负调用)

 等同于 G01 Z-50 F1200

6.1.2 间接使用宏参数(宏参数嵌套)

有时宏参数表示的数并不是程序中可以直接使用的数,而是指向另一个宏参数的参数名,实际使用的是另一个宏参数。这时用“#宏参数名”表示,即宏参数嵌套。

例 #200=205 #205=1200

 G01 Z50 F##200

 此处 F##200 → F#205 → F1200

宏参数可以多重嵌套,即可以出现 F####200

6.1.3 修改宏参数

1. 在参数界面用键盘直接修改
2. 用宏指令的赋值语句或运算语句(见后面说明)
3. 带参数的宏调用指令,即用户新指令(见后面说明)

6.2 宏程序

宏程序包含专用宏指令、带宏参数的基本指令和基本指令。

- 17DN 系列数控系统提供三类宏指令:
- ① 宏参数赋值
 - ② 宏运算
 - ③ 跳转指令

6.2.1 宏指令格式.

G65 H01 P__ Q__ (赋值)

G65 H__ P__ Q__ R__ (宏运算)

G65 H__ P__ Q__ R__ (跳转指令)

说 明 G65 宏指令
 H__ 宏功能
 P__ Q__ R__ 直接数据或宏参数或程序标号。

17DN 系列数控系统提供如下宏功能：

H 功能	所需参数	说明	参数类型
H01	P.Q	$Q \rightarrow P$	P 宏参数 Q 宏参数或直接数
H02	P.Q.R	$Q+R \rightarrow P$	
H03	P.Q.R	$Q-R \rightarrow P$	
H04	P.Q.R	$Q \times R \rightarrow P$	
H05	P.Q.R	$Q/R \rightarrow P$	
H06	P.Q.R	Q/R 取整 $\rightarrow P$	
H11	P.Q.R	$Q.or.R \rightarrow P$	
H12	P.Q.R	$Q.and.R \rightarrow P$	
H13	P.Q.R	$Q.xor.R \rightarrow P$	
H80	P	跳转到 P	
H81	P.Q.R	如果 $Q = R$ 跳到 P	
H82	P.Q.R	如果 $Q \neq R$ 跳到 P	
H83	P.Q.R	如果 $Q > R$ 跳到 P	
H84	P.Q.R	如果 $Q < R$ 跳到 P	
H85	P.Q.R	如果 $Q \geq R$ 跳到 P	
H86	P.Q.R	如果 $Q \leq R$ 跳到 P	

6.2.2 赋值语句

格 式 G65 H01 P__ Q__
 功 能 将 Q 值直接赋给 P
 说 明 Q 可以是宏参数,也可以是直接数据。

例 1 G65 H01 P#200 Q135 (直接数据)
 执行后 #200 宏参数为 135

例 2 #203=500
 G65 H01 P#200 Q#203 (宏参数互相赋值)
 执行后 #200 宏参数为 500

6.2.3 运算语句

格 式 G65 H02 P__ Q__ R__ (加法)

G65 H03 P__ Q__ R__ (减法)

G65 H04 P__ Q__ R__ (乘法)

G65 H05 P__ Q__ R__ (除法)

G65 H11 P__ Q__ R__ (逻辑加)

G65 H12 P__ Q__ R__ (逻辑乘)

G65 H13 P__ Q__ R__ (异或)

功 能 Q、P 表示的数值进行运算，并将结果赋给 P

说 明

1. P 为宏参数。
2. Q、R 可以是宏参数，也可以是直接数据。
3. 进行除法运算（H05）时，R 表示的数不能为 0 即 $R \neq 0$ 。
4. 逻辑运算采用整体数据运算，即数据不为 0 看作 1，数据为 0 看作 0。运算结果也只有 0 和非 0。

例 #201=500 #202=20

1. G65 H02 P#203 Q#201 R#202 (全部为宏参数)
#201+#202→#203 即 #203=500+20=520
2. G65 H03 P#203 Q#201 R120 (直接数据)
#201-120→#203 即 #203=500-120=380
3. G65 H04 P#203 Q#201 R-#202 (宏参数取负值)
#201×(-#202)→#203 即 #203=500×(-200)=-1000
4. G65 H05 P#201 Q#201 R#202 (修改宏参数自己)
#201/#202→#201 即 #201=500/20=25
5. G65 H11 P#203 Q#201 R#202
#201.or.#202→#203 即 #203=1.or.1=1
6. G65 H12 P#203 Q#201 R#202
#201.and.#202→#203 即 #203=1.and.1=1
7. G65 H13 P#203 Q#201 R#202
#201.xor.#202→#203 即 #203=1.xor.1=0

6.2.4 跳转语句

格 式	G65 H80 P__	(直接跳转)
	G65 H81 P__ Q__ R__	(相等跳转 =)
	G65 H82 P__ Q__ R__	(不等跳转 ≠)
	G65 H83 P__ Q__ R__	(大于跳转 >)
	G65 H84 P__ Q__ R__	(小于跳转 <)
	G65 H85 P__ Q__ R__	(大于等于跳转 ≥)
	G65 H86 P__ Q__ R__	(小于等于跳转 ≤)

功 能 根据相应的条件，判断程序是否跳转执行。

如果条件成立，则跳转到指定标号。

如果条件不成立，不进行跳转，程序继续顺序执行。

说 明 1. P 为要跳转的程序段标号，程序中必须有该标号，否则出现“指定的循环起点不存在”错误。
2. 程序段标号按字符串扫描并以空格结束，即 N0010 和 N10 是两个不同的标号。“P0010Q20”标号为 0010Q20，“P0010 Q20”标号为 0010。

例 #200=1000 #201=800 #31=1 刀架处在 1#刀位上

1. G65 H80 P0020 (直接跳转到 N0020)
2. G65 H81 P0020 Q#200 R#201
#200≠#201 (不跳转)
3. G65 H82 P0020 Q#11 R0
#31≠0 (跳转到 N0020)
4. G65 H83 P0020 Q#200 R#201
#200 > #201 (跳转到 N0020)

6.2.5 完整的宏程序例子

指定长度#201，进行#202次等分分割，进给速度#203

程序 M_01

N0010 G58 Z0 (坐标偏置)
N0020 G65 H01 P#204 Q0 (次数清零)

```

N0030 G65 H85 P0090 Q#204 R#202 (次数是否走完?)
N0040 G65 H02 P#204 Q#204 R1 (次数加1)
N0050 G65 H04 P#205 Q#204 R#201 (计算当前段位置)
N0060 G65 H05 P#205 Q#205 R#202
N0070 G1 Z#205 F#203 (走当前段)
N0080 G65 H80 P0030
N0090 G53 (恢复坐标)
N0100 M99

```

6.3 调用子程序

- (1) 与调用普通子程序相同 (参见 M98 调用子程序)、

```
M98 N_ P_
```

注: 用 M98 调用子程序时, 所有用到的宏参数必须先确定其值。

可以键盘输入宏参数, 也可以在 M98 语句前用赋值语句或运算语句将宏参数赋值。

- (2) 用 G160~G169 特定指令调用特定宏程序。

17DN 系列数控系统提供了从 G160~G169 共 10 个专用宏程序调用指令, 每个指令只能调用各自特定的宏程序, 同时给指定的宏参数赋值, 详见用户新指令。

6.4 用户新指令

G160~G169 共 10 条指令是为用户保留的可由用户自行设计的指令

G160~G169 分别调用程序名为 M-00~M-09 的宏程序, 用户自行设计指令时, 先编写

M-00~M-09 宏程序, 用参数#201~#204 进行参数传递

格 式 G160~G169W_L_F_D_ (G16X 格式相同)

说 明 1 W_赋值给#201 宏参数

L_赋值给#202 宏参数

F_赋值给#203 宏参数

D_赋值给#204 宏参数

省略的参数将赋值0

2 G160 固定调用 M-00 宏程序

类似的 G16X 固定调用 M-0X 宏程序

6.5 用户新指令举例

设定长度上等分分割

① 按 6.2.5 输入宏程序 M-01

② 在用户程序中输入指令

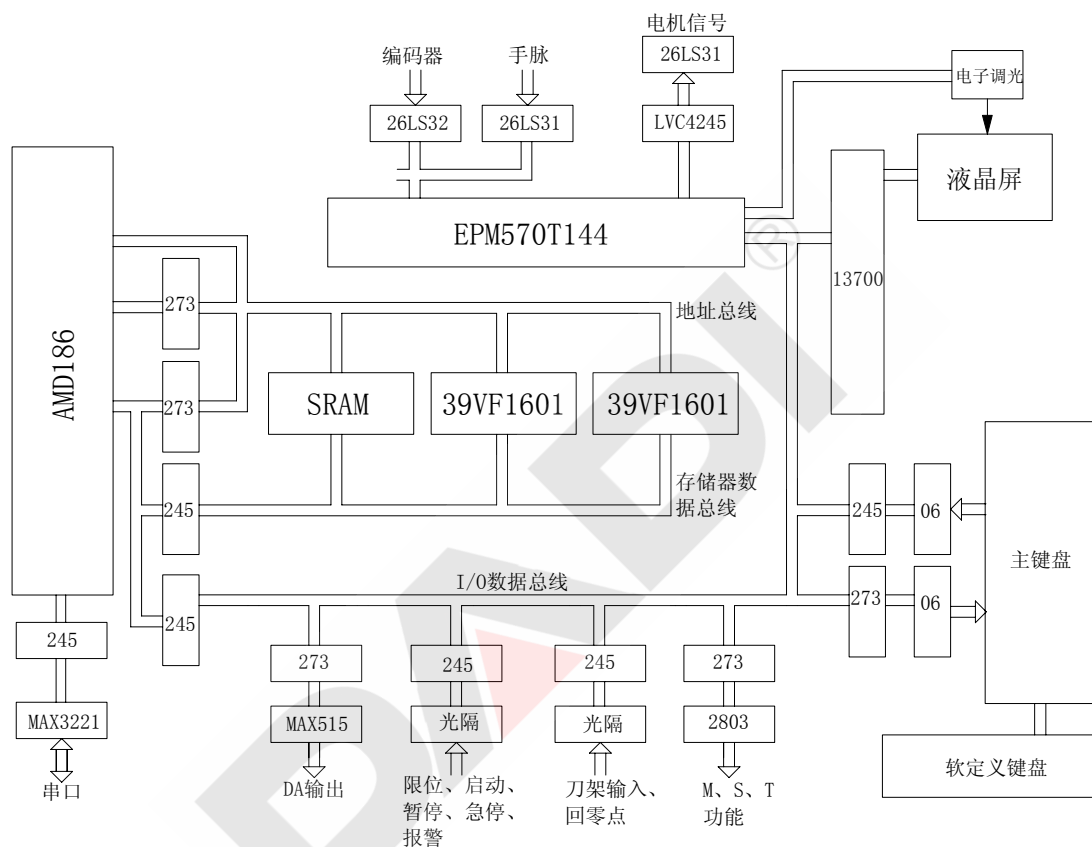
```
G161 W1000 L13 F1000
```

1000 长度进行 13 等分，每等分移动一次

第七章 系统安装

7.1 系统组成

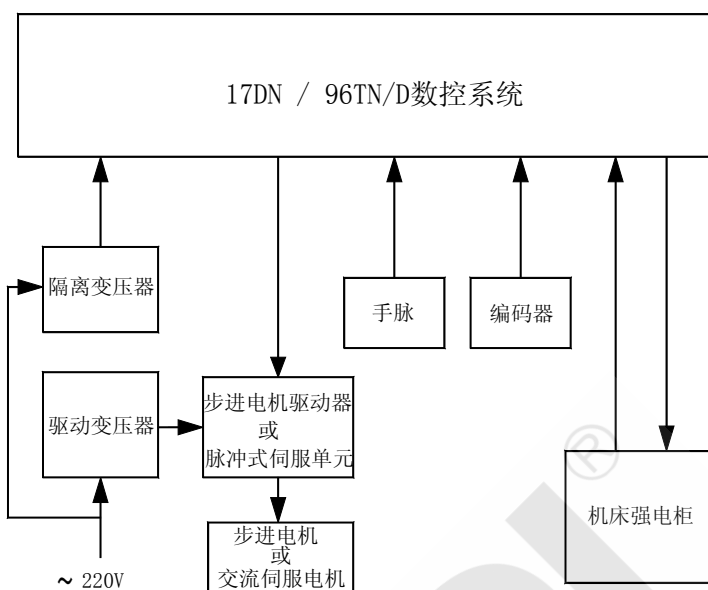
7.1.1 17DN 系列数控系统控制单元框图



7.1.2 一个典型的机床电器方案

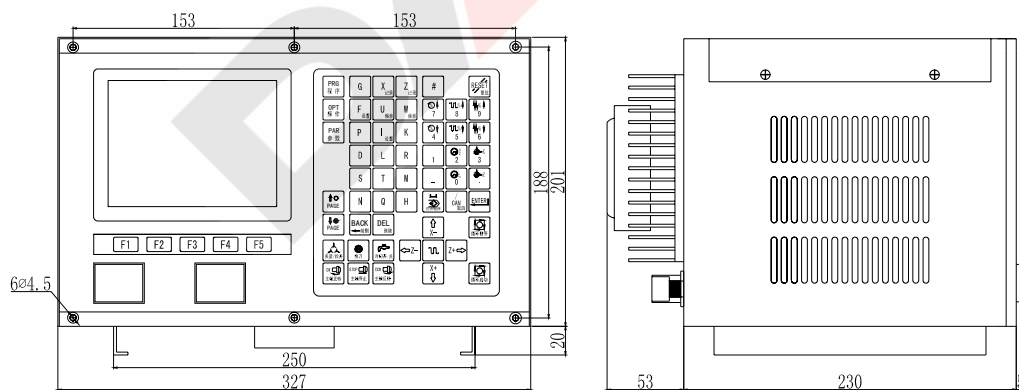
由 17DN 系列数控系统构成的机床数控系统应包括以下内容：

1. CNC 控制单元及配件
2. 步进电机驱动器/脉冲式伺服单元
3. 步进电机/伺服电机
4. 机床配电柜

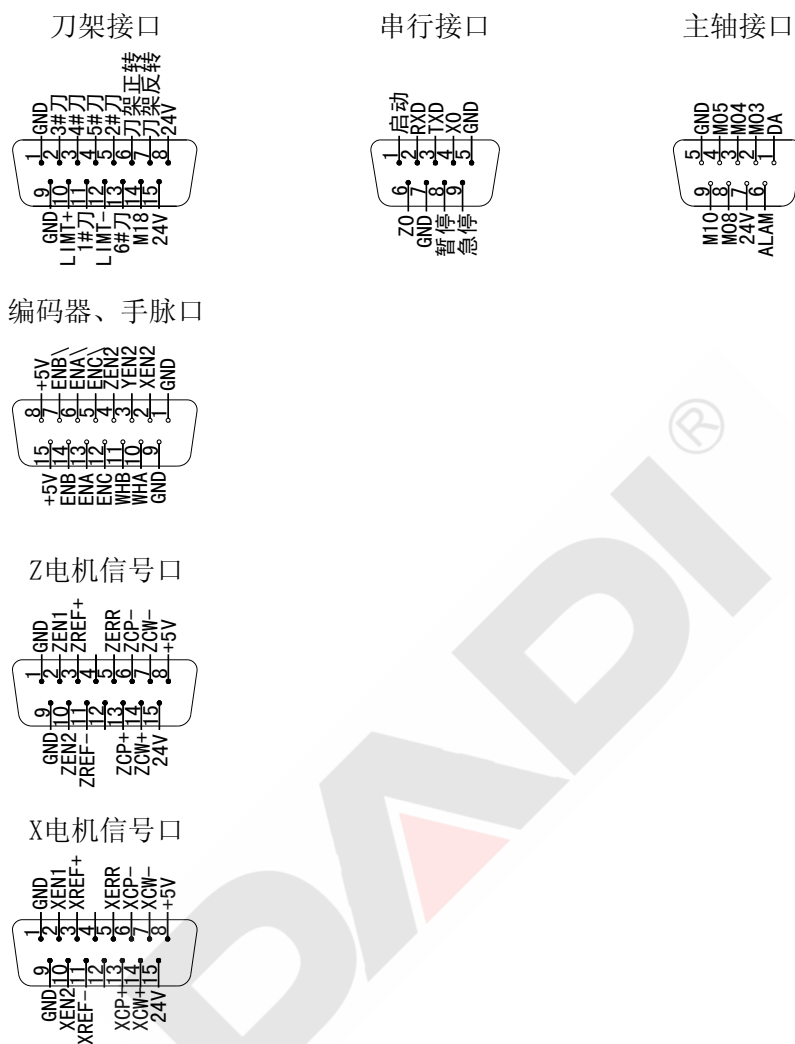


7.2 机械尺寸

7.2.1 17DN 外形尺寸图(整体支架式安装)



7.3.2 96TN/D 接口排例及定义图（从系统后面看）



7.4 输出信号对照表

功能	序号	意义	脉冲输出	保持/取消输出	对应输出管脚
M00		程序暂停			
M01		条件暂停			
M02		程序结束			
M03	20	主轴正转	M20	M120/M220	主轴接口 2 脚
M04	21	主转反转	M21	M121/M221	主轴接口 3 脚
M05	22	主轴停	M22	M122/M222	主轴接口 4 脚
M06		备用			
M07		备用			

M08	25	冷却开	M25	M125/M225	主轴接口 8 脚
M09		冷却关			
M10	26	夹紧	M26	M126/226	主轴接口 9 脚
M11		夹紧松开			
M18	27	润滑	M27	M127/M227	刀架接口 14 脚
M23	23	刀架正转	M23	M123/M223	刀架接口 6 脚
M24	24	刀架反转	M24	M124/M224	刀架接口 7 脚
M32	32	备用	M32	M132/M232	编码器、手脉口 3 脚

7.5 输入信号对照表

序号	定义	序号	定义
01	串行接口 4 脚	11	
02		12	
03	串行接口 6 脚	13	刀架接口 10 脚
04	X 电机信号口 11 脚	14	刀架接口 12 脚
05		15	
06	Z 电机向信号口 11 脚	16	主轴接口 6 脚
07	X 电机信号口 5 脚		
08			
09	Z 电机信号口 5 脚		
10			

序号	定义	序号	定义
20	串行接口 8 脚	31	刀架接口 11 脚
21	串行接口 1 脚	32	刀架接口 5 脚
22	串行接口 9 脚	33	刀架接口 2 脚
23		34	刀架接口 3 脚
24		35	刀架接口 4 脚
		36	刀架接口 13 脚
		37	
		38	

序号	定义	序号	定义
41		51	X 零粗
42		52	
43		53	Z 零粗
44		54	X 零精
45		55	
46		56	Z 零精
47		57	X 报警
		58	
		59	Z 报警

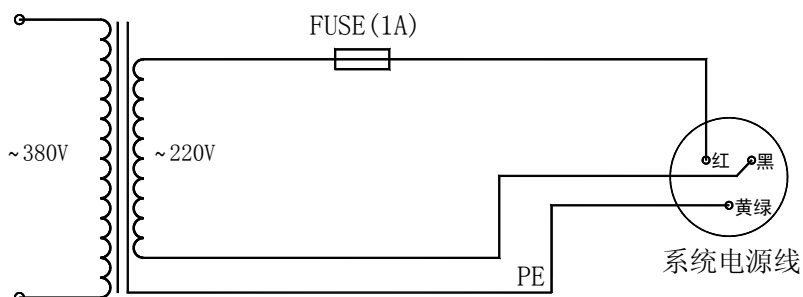
序号	定义	序号	定义
60	+限位	70	
61	-限位	71	
62	X 就绪	72	
63		73	
64	Z 就绪	74	用户 1
65	外接暂停	75	用户 2
66	外接启动	76	用户 3
67	外接急停	77	
68			
69			

7.6 安装要求

17DN 系列数控系统应处于良好的机械、电环境下工作，用户应保证其有合适的机、电安装，输入、输出接口应规范连接。若用户自己再制作箱体，应考虑系统后面接插件长度及多股线弯曲长度。箱体应散热良好。

7.7 强电供给

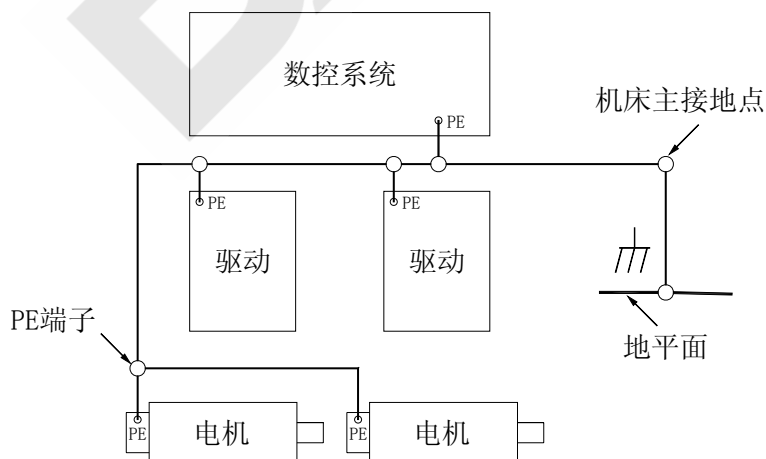
系统要求供电电压在标称电压的 $\pm 10\%$ 范围内。建议采用隔离变压器。对 96TN/D 控制系统，建议用 150VA 的隔离变压器，如下图：



7.8 接地

在电气安装中接地很重要，合理接地可使数控系统运行更稳定可靠并防止漏电事故发生。17DN 系列数控系统外部有接地点，使用时须将此点可靠的与大地连接。做到：

1. 保证整个机床电器系统必须接到一个主接地点上并合理接大地。
2. 与 CNC 系统进行通讯的电子设备其信号地必须连至该设备的接地点，同时该点必须与机床系统的主接地点良好连接，连接线用截面积不小于 1.5mm^2 黄绿双色线。
3. 信号电缆须有屏蔽层，将屏蔽层接到系统端插头的金属外壳上，具有较好的抗干扰效果。
4. 不能用交流零线（三相电的中线）作为接地线 PE。

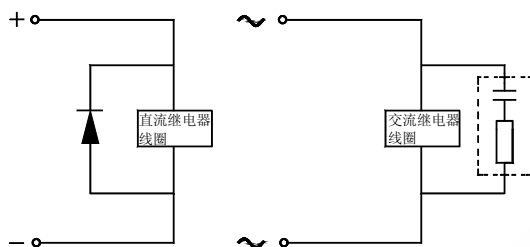


7.9 强电安装中注意事项

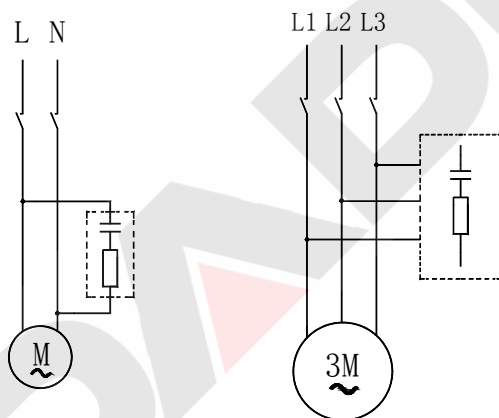
17DN 系列数控系统必须与机床强电部分连接才能控制整个机床的各种动作。为保证数控系统可靠工作，机床强电部分所有感性负载均应加装灭弧器。建议如下：

交流接触器线圈：采用单相灭弧器并联于接触器线圈两端：

直流继电器线圈：并联快速恢复二极管（如 FR157）续流：



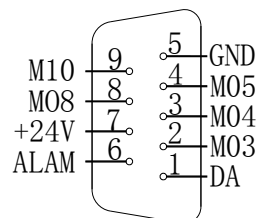
交流电动机：根据电动机是单相还是三相选用单相/三相灭弧器，最好不要用分立的电阻、电容自制吸引回路。灭弧器必须装到开关或接触器后尽量接近负载端，典型接法如下：



7.10 主轴接口(96TN/D)/M 功能(17DN)

96TN/D 系统主轴接口是‘DB9 孔’插座，用户做线插头应为‘DB9 针’。接口定义如下：

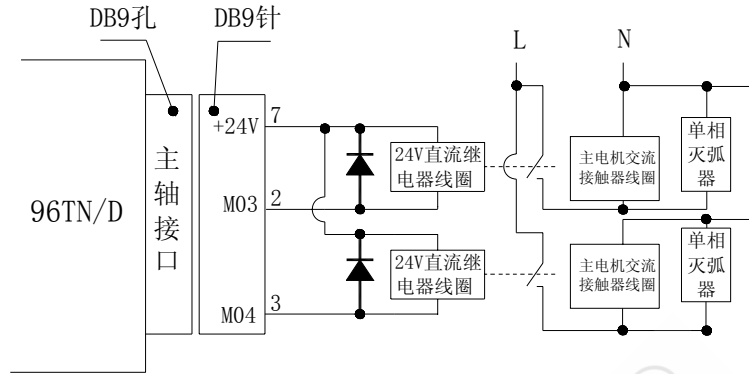
- | | |
|-------------|-----------------|
| P1: 模拟信号 DA | P6: ALAM (一般报警) |
| P2: M03 | P7: +24V |
| P3: M04 | P8: M08 |
| P4: M05 | P9: M10 |
| P5: 模拟地 | |



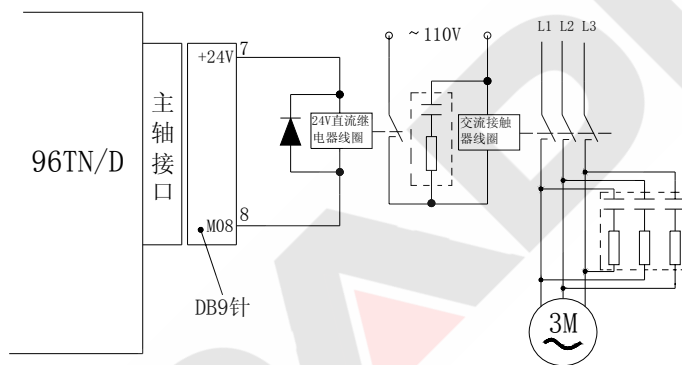
模拟信号 (DA) 输出 0-10V 模拟电压，接变频器。模拟地与信号地在系统内互连。该

线必须单独用一芯屏蔽线，地线为屏蔽层。外设（变频器）吸收电流 < 20mA。

直接控制三相电机正转、反转，可参考以下的基本电路：

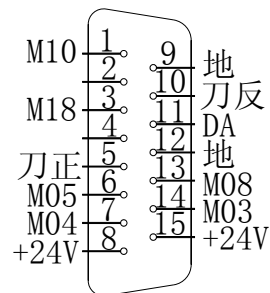


输出典型接法如下（以 M08 为例）



17DN 系统 M 功能口是 ‘DB15 孔’ 插座，用户做线插头应为 ‘DB15 针’。接口定义如下：

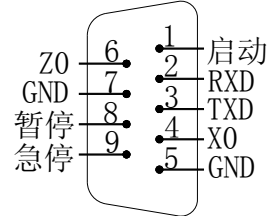
- | | |
|----------|-----------|
| P1: M10 | P9: 地 |
| P2: NC | P10: 刀架反转 |
| P3: M18 | P11: DA |
| P4: NC | P12: 地 |
| P5: 刀架正转 | P13: M08 |
| P6: M05 | P14: M03 |
| P7: M04 | P15: +24V |
| P8: +24V | |



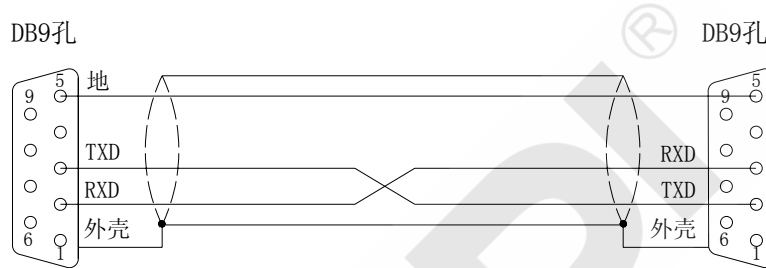
7.11 串行接口 (96TN/D / 17DN)

串行接口是‘DB9 针’插座，用户做线插头应为‘DB9 孔’，用于同 PC 机或系统之间互传程序，接口定义如下：

- | | |
|---------|--------|
| P1: 启动 | P6: Z0 |
| P2: RXD | P7: 地 |
| P3: TXD | P8: 暂停 |
| P4: X0 | P9: 急停 |
| P5: 地 | |



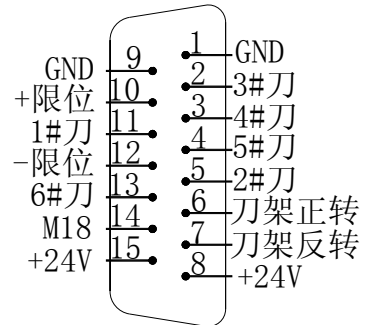
通信线必须用三芯屏蔽线，且将屏蔽层接外壳，长度<10M，按下图制作：



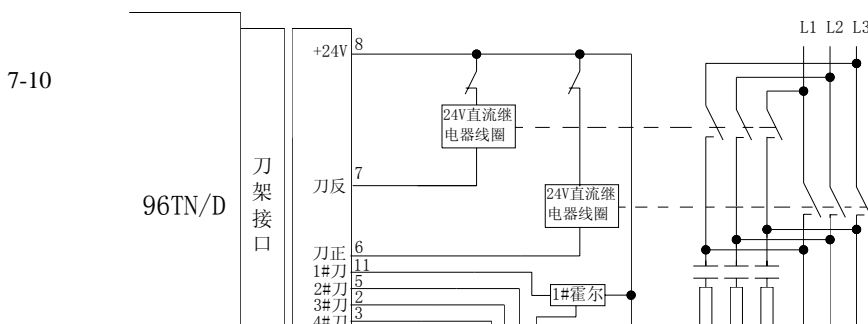
7.12 刀架接口(96TN/D)/T 功能(17DN)

96TN/D 系统刀架接口是‘DB15 针’插座，用户做线插头应为‘DB15 孔’，接口定义如下：

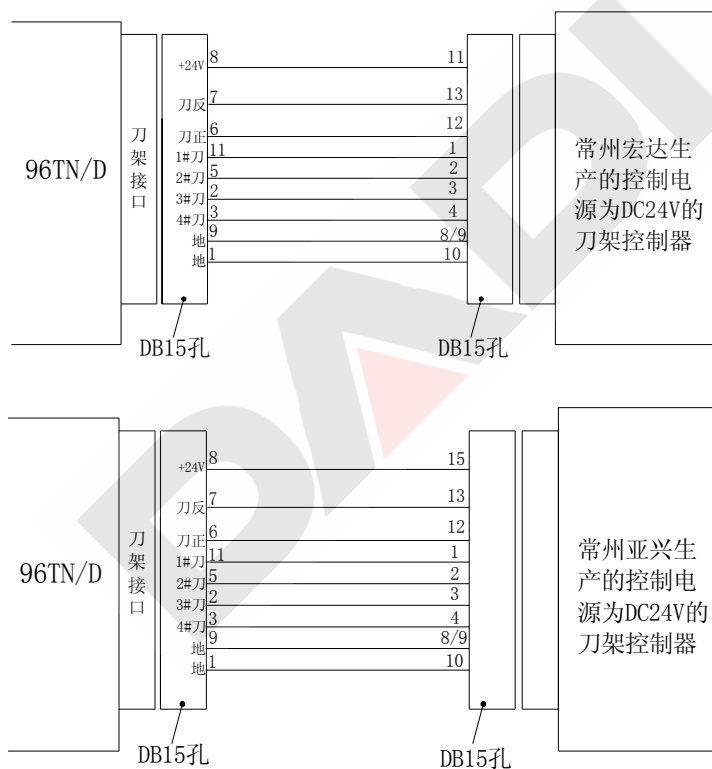
- | | |
|----------|-----------|
| P1: 地 | P9: 地 |
| P2: 3#刀 | P10: +限位 |
| P3: 4#刀 | P11: 1#刀 |
| P4: 5#刀 | P12: -限位 |
| P5: 2#刀 | P13: 6#刀 |
| P6: 刀架正转 | P14: M18 |
| P7: 刀架反转 | P15: +24V |
| P8: +24V | |



用系统电源时外部接线原理如下图（以四工位为例）：



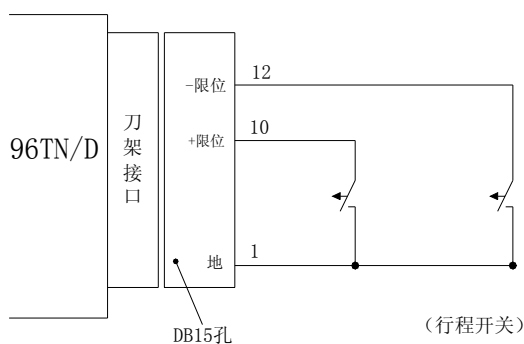
接刀架控制盒时，按下图接线（以四工位为例）：



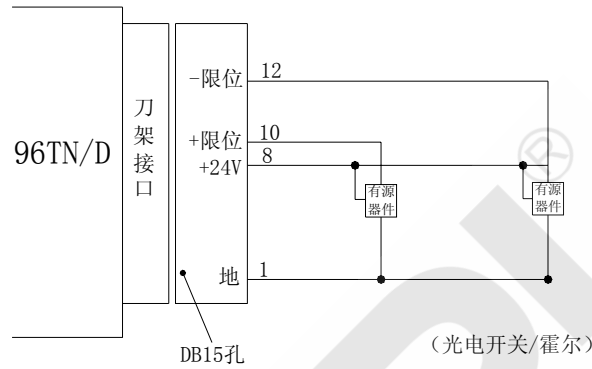
若用户购买其他型号的刀架控制器，接线应参考其说明书。

输入信号典型接法如下：

用行程开关：



用有源器件(如接近开关):



17DN 系统 T 功能口是 ‘DB25 孔’ 插座，用户做线插头应为 ‘DB25 针’，接口定义如下（未标引脚为空）:

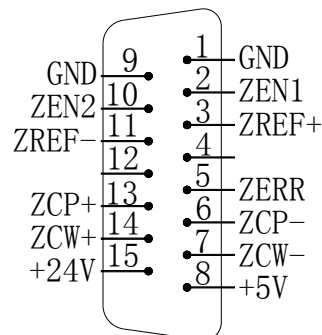
- | | |
|----------|-----------|
| P1: 刀架正转 | P14: 刀架反转 |
| P2: +24V | P15: +24V |
| P3: ALAM | P16: DA |
| P4: 地 | P17: 地 |
| P5: 地 | P18: T1 |
| P6: T2 | P19: T3 |
| P7: T4 | P20: T5 |
| P8: T6 | P21: 暂停 |
| P9: 急停 | P22: 启动 |
| P10: X0 | P23: Z0 |
| P11: -限位 | P24: NC |
| P12: +限位 | P25: NC |
| P13: 地 | |



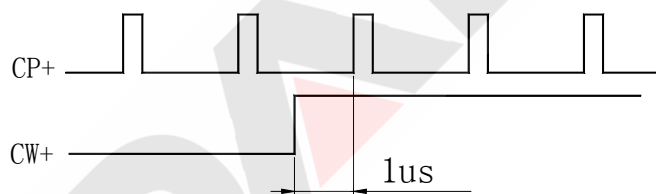
7.13 Z 电机信号口 (96TN/D)

Z 电机信号口是 ‘DB15 针’ 插座，用户做线插头应为 ‘DB15 孔’，输出电机驱动信号。接口定义：

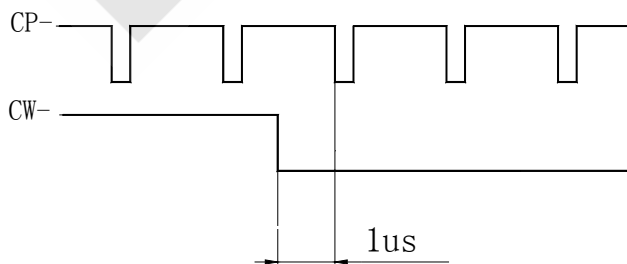
P1: 地	P9: 地
P2: ZEN1 伺服使能	P10: ZEN2 伺服使能
P3: ZREF+ 参考点+	P11: ZREF- 参考点-
P4: NC	P12: NC
P5: ZERR 报警	P13: ZCP+ 脉冲+
P6: ZCP- 脉冲-	P14: ZCW+ 方向+
P7: ZCW- 方向-	P15: +24V
P8: +5V	



电机信号接口仅适配采用硬件环分的步进电机驱动器或脉冲式交流伺服单元。输出控制信号的形式为：CP 脉冲与 CW 方向信号。CP 以正脉冲输出，每一脉冲对应电机进给一步。CW 高电平控制电机正转，低电平则电机反转。在电机换向时，要求方向信号（CW）提前脉冲信号（CP）至少 1 微秒。如下图。

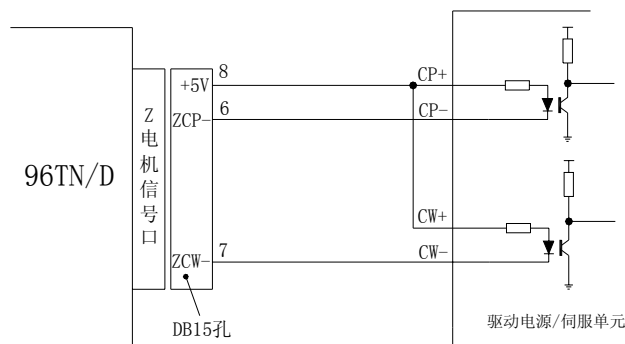


CP，以负脉冲输出，每一脉冲对应电机进给一步。CW 高电平控制电机正转，低电平则电机反转。如下图所示：

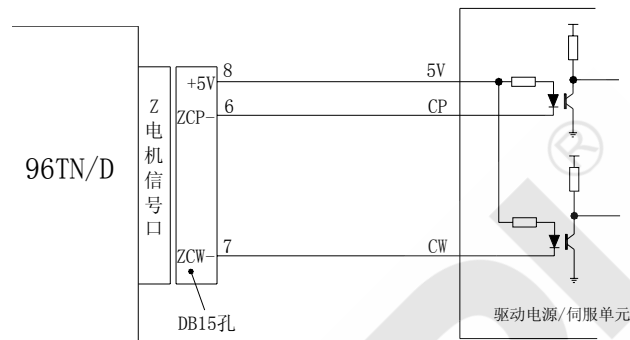


该接口根据不同的驱动电源信号接口有多种接法，以下叙述均认为脉冲信号为 CP（CP+、CP-），方向信号为 CW（CW+、CW-）。下面是四种典型接法：

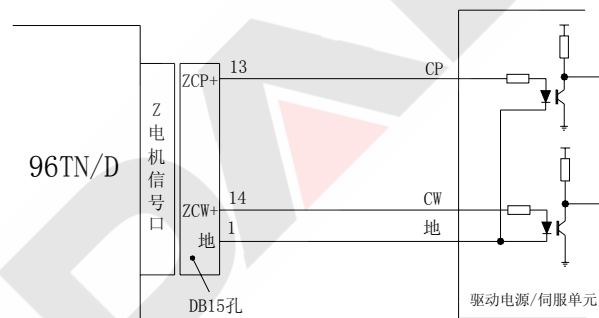
1. 驱动或伺服单元为独立式 CP+、CP-、CW+、CW- 输入



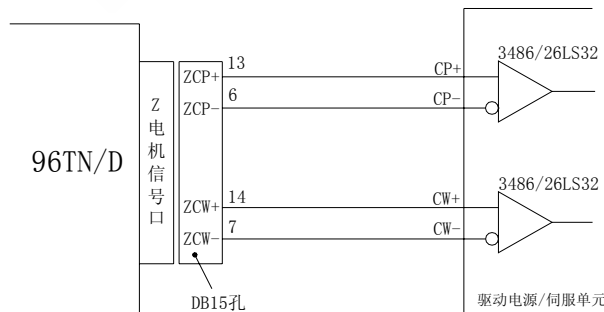
2.驱动或伺服单元为 NPN 型接口



3.驱动或伺服单元为 PNP 型接口

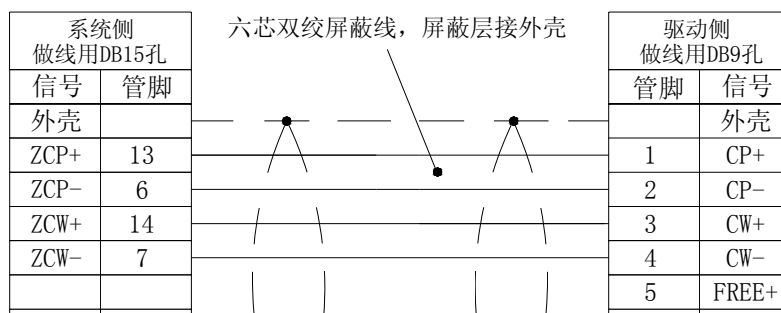


4.驱动或伺服单元为差分输入时

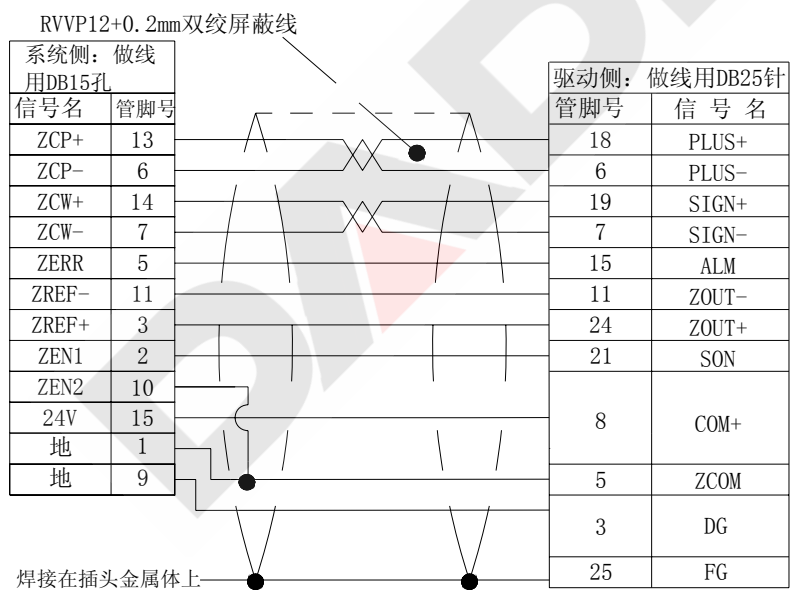


电机信号口与我公司三相混合式驱动器连接如下：

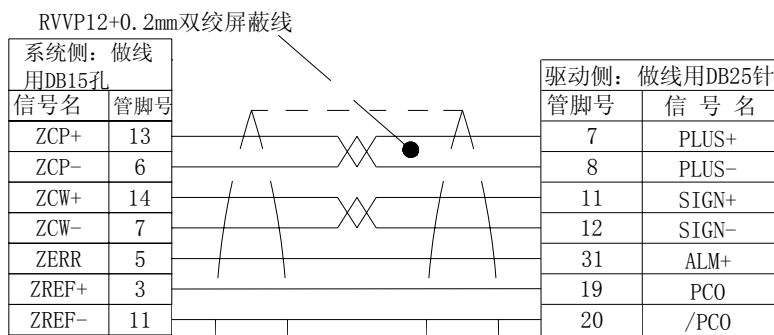
7-14



接我公司 SD15M、SD20M、SD30M、SD50M、SD15MT、SD20MT、SD30MT 系列伺服驱动器时连接图：



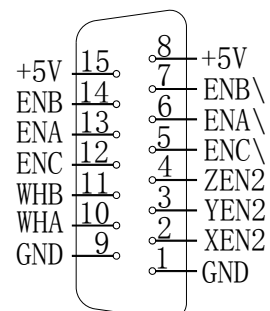
接安川伺服驱动器时，接线图：



7.14 编码器、手脉口(96TN/D)/编码器(17DN)

96TN/D 系统编码器、手脉口是‘DB15 孔’插座，用户做线插头应为‘DB15 针’，接口定义如下：

P1: 地	P9: 地
P2: XEN2	P10: WHA
P3: YEN2 (M32)	P11: WHB
P4: ZEN2	P12: ENC
P5: ENC/	P13: ENA
P6: ENA/	P14: ENB
P7: ENB/	P15: +5V
P8: +5V	



96TN/D 系统仅适配满足以下条件的手轮（也叫手脉）：

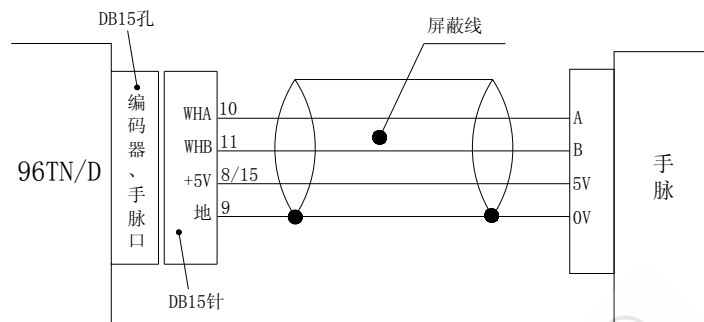
1. 工作电压：5V
2. 每转脉冲数：100
3. 输出信号：两路输出，即 A、B。

与 96TN/D、17DN 系统相连的编码器应满足以下条件：

1. 工作电压：5V

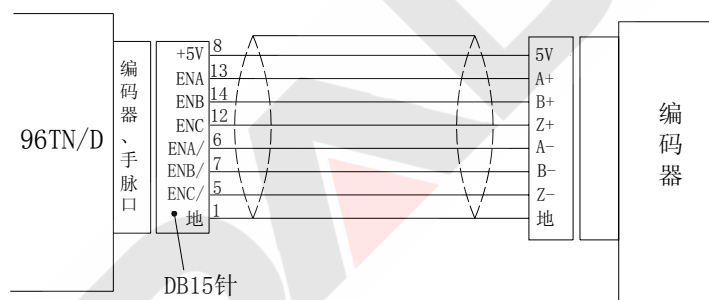
2. 每转脉冲数：200-10000
3. 输出信号：三路差分输出，即 A+、A-、B+、B-和 Z+、Z-。

手轮连接必须用屏蔽线。可按下图制作：



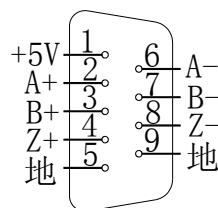
当手轮旋转方向与数控系统定义的坐标相反时，应将移动轴参数项的手轮方向选反向或正向。

同编码器连接必须有屏蔽线，且尽可能用双绞屏蔽线，两根双绞线接一路差分信号，可按下图制作：

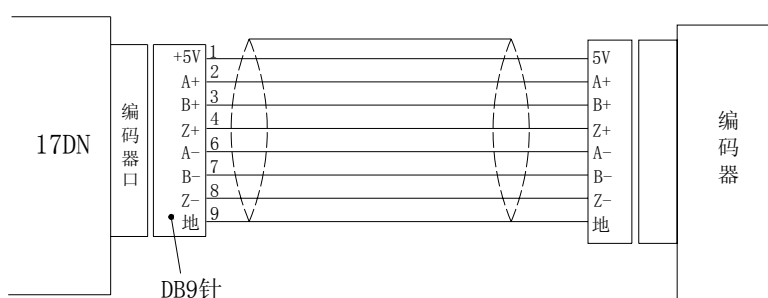


17DN 系统编码器口是‘DB9 孔’式插座，用户做线插头应为‘DB9 针’，接口定义如下：

- | | |
|---------|--------|
| P1: +5V | P6: A- |
| P2: A+ | P7: B- |
| P3: B+ | P8: Z- |
| P4: Z+ | P9: 地 |
| P5: 地 | |



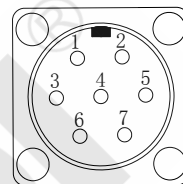
做线如下：



7.15 步进电机接口(17DN)

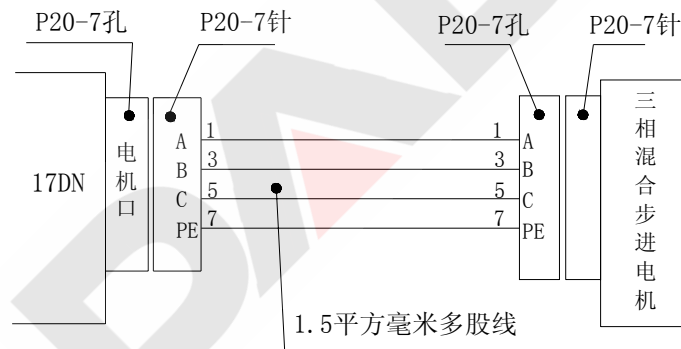
17DN 数控系统适配三相混合式步进电机，系统侧输出航空插座为‘P20-7 孔’，用户制作步进电机线应用针式插头。输出定义如下：(从系统后面看)

- P1: A
- P3: B
- P5: C
- P7: PE

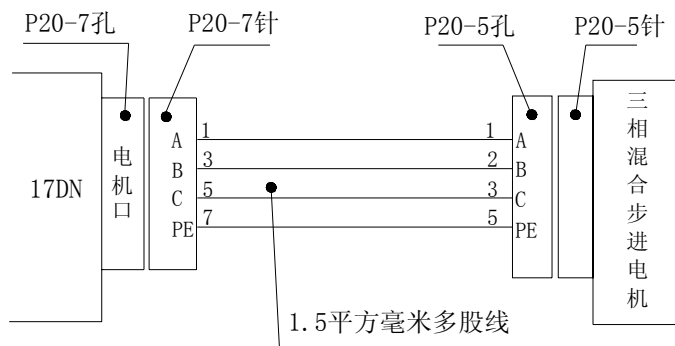


电机口

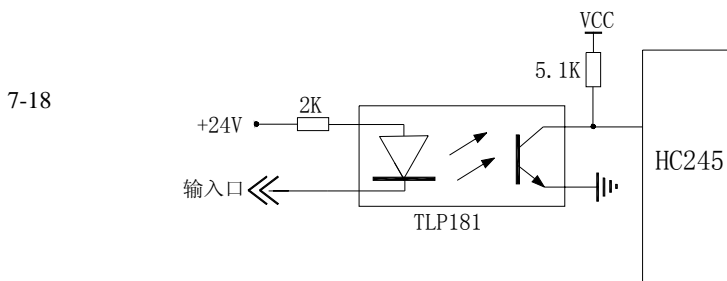
所配电机为 7 芯航空插头时，按下图做线：



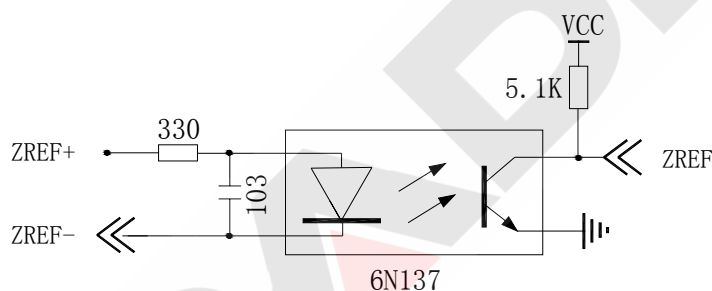
所配电机为 5 芯航空插头时，按下图做线：



7.16 内部接线



伺服回零接口电路如下：



7.17 步进电机电流，每转步数、驱动方式调整

17DN 数控系统配 YB306 驱动板，该驱动板上有三个指示状态的发光二极管。

红色发光二极管：报警指示灯。驱动器出现过流保护、过压保护、欠压保护、短路保护、上电和关电时此红色发光二极管亮。此时电机相电流为零，电机处于自由状态。

绿色发光二极管 1：此发光管紧挨红色发光二极管，为脉冲指示发光管。每接收 4 个脉冲，此二极管亮一次。连续接收脉冲时，此管常亮。当接收脉冲数为 4 的倍数时，即使之后无脉冲，此管也亮。

绿色发光二极管 2：此发光二极管为电源指示，通电时，该绿管亮。

YB306 驱动器共有 8 个拨码开关，分别标有数字 1-8。其中开关 1、2、3 用于设置电机的相电流，分别对应如下：

开关 \ 相电流A	1.2	2.3	2.7	3.3	3.7	4.5	4.9	5.8
开关1	OFF	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	ON
开关2	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	ON	ON	ON
开关3	OFF	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	ON
	配90系列电机			配110系列电机				
	配130系列电机							

拨码开关 4 处在 ON 时，只要一有驱动脉冲，电机就处于全电流状态；拨到 OFF 时，当输入到驱动板的脉冲频率小于 800HZ 时，输出电流只有实际设定值的 60%，这主要用于减少电机低频振动和发热。

拨码开关 5、6、7 可设置电机每转对应的步数。对应如下表：

开关 \ 每转步数	10000	8000	6000	5000	4000	3000	12000	12000
开关5	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON
开关6	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
开关7	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON

Z 向常用配置表：（当量为 0.001mm 时），或用式 $n=T/A$ 计算

n 为每转步数， A 为步进电机减速比， T 为丝杠螺距，单位：0.001mm。

电机减速比 \ 丝杠螺距	3mm	4mm	5mm	6mm	10mm	12mm
1:1	3000步	4000步	5000步	6000步	10000步	-----
4:3	-----	3000步	-----	-----	-----	-----
3:2	2000步	-----	-----	4000步	-----	8000步

数控机床调试时，为减小步进电机振动，尽量使驱动的每转脉冲数符合上表，而保证控制单元的电子齿轮比为 1:1 或-1:1。也就是说，当发现数控机床的脉冲当量不是 0.001mm 时，应首先根据表式计算公式调整驱动器上的拨码开关 5、6、7，实在调整不到 0.001mm/步，请与我公司联系或设置系统电子齿轮到非 1:1 或-1:1。

开关 8 设置单脉冲/双脉冲方式，17DN 数控系统一律设单脉冲方式（拨到 OFF 位置）。

7.18 电子齿轮比设定

设：电机总的机械减速比为 A ，电机每转步数为 N （国产伺服电机 $N=10000$ ），脉冲当

量为 D (单位 mm)，丝杠螺距为 T (单位 mm)，总的电子齿轮比 (系统电子齿轮比乘以伺服驱动单元电子齿轮比) 为 B ，则有等式： $A*N*D=B*T$ -----①。

对旋转轴，脉冲当量为 D (单位：度)， $T=360$ 度，式①仍成立。

例 1：丝杠螺距 $T=12\text{mm}$ ，步进电机配 6:5 机械减速比，要求脉冲当量为 $D=0.001\text{mm}$ ，如果系统电子齿轮比为 1:1，由式①得：

$$N=B*T/(A*D)=1*12/(1.2*0.001)=10000(\text{步/转})$$

例 2：丝杠螺距 $T=4\text{mm}$ ，步进电机配 4:3 机械减速比，要求脉冲当量为 $D=0.001\text{mm}$ ，如果系统电子齿轮比为 1:1，由式①得：

$$N=B*T/(A*D)=1*4/(4/3*0.001)=3000(\text{步/转})$$

例 3：丝杠螺距 $T=6\text{mm}$ ，国产伺服电机与丝杠直连，要求脉冲当量为 $D=0.001\text{mm}$ ，如果系统电子齿轮比为 1:1，由式①得：

$B=(A*N*D)/T=1*10000*0.001/6=10/6=5/3$ ，由于系统电子齿轮比为 1:1，那么伺服驱动单元电子齿轮比应调成 5:3。

例 4：国产伺服电机与 40:1 分度头直连，要求脉冲当量为 $D=0.001$ 度，如果系统电子齿轮比为 1:1，由式①得：

$B=(A*N*D)/T=40*10000*0.001/360=400/360=10/9$ ，由于系统电子齿轮比为 1:1，那么伺服驱动单元电子齿轮比应调成 10:9。

附录 软件升级

软件升级功能就是用新的系统软件通过通讯，用户自己更新系统。

升级前的准备

1. 标准 RS232 通讯线。
2. 系统通讯软件，本公司提供下载。
3. 带串行口的计算机。
4. 需要更新的系统软件。

系统升级前，必须确保计算机与系统能正常通讯。可以参照有关“通讯”的说明部分，先传送简单的加工程序到系统中，确定通讯正常。

计算机端

1. 关闭计算机，连接通讯线。**一定要关闭计算机后连线，否则极易烧坏串口。**
2. 打开通讯软件，默认端口为 COM1，如有必要，选择实际使用的串口号。
3. 按“发送”按钮，并找到需要更新的系统软件，按确定。
4. 计算机处于等待状态。

系统端

1. 关闭系统电源，重新开机。
2. 在登录界面输入**管理员密码**，并长按“ENTER”不放。
3. 系统进入软件升级界面。
4. 连接 2 次“ENTER”，再次确认进行软件升级。
5. 出现通讯进度条，升级开始。通讯过程大约需要 2 分 10 秒。
6. 升级结束后，系统自动复位。

注意事项

1. 一旦升级开始后，计算机与系统均不能断电、不能中断、不能复位，否则升级失败，不能开机。
2. 升级开始后，计算机和系统附近不能有大功率设备或器件工作，如电焊、电机，以免影响数据通讯。
3. 如果升级失败，关电重新升级。