PRZEWODNIK PO LEKCJI

Punkt bazowy maszyny i pochodzenie pracy

Rozróżnij odniesienie maszyny od kotwicy wybranej na grafice.

Ten przewodnik został przetłumaczony przez AI. Ważne instrukcje należy sprawdzić w angielskim oryginale.

Ćwiczenie z oprogramowania

Pozostaw wybraną opcję **Brak maszyny** i zachowaj stan rozłączenia. Te pliki zachowują przykładowe wartości operacji na potrzeby funkcji Podgląd w oprogramowaniu. Nie są to przetestowane ustawienia materiału. Odnośniki do profili maszyn w kursie zostały usunięte z kopii dla uczestników.

Punkt bazowy maszyny	Pochodzenie pracy
Odniesienie maszyny	Kotwica grafiki

Odniesienia koncepcyjne. Konfiguracja maszyny określa jej odniesienie, a kotwica grafiki jest odrębnym wyborem.

1. Otwórz **origins-start.lzrproj** w Run. Pozostaw wybraną opcję Brak maszyny. Nieznane odczyty X i Y, wyświetlane jako --, nie oznaczają zera.

2. W Laser Control wybierz **Aktualna pozycja** w sekcji Zacznij od. W obszarze Pochodzenie pracy wybierz kolejno Środek, Lewy górny i ponownie Środek.

3. Zmiana kotwicy wybiera punkt na całym uwzględnionym zadaniu. Nie przesuwa odłączonej głowicy ani nie zmienia zera maszyny.

4. Kliknij Podgląd i odczytaj komunikat o braku pozycji. Opcja Aktualna pozycja wymaga podłączonego kontrolera, który zgłasza pozycję roboczą.

5. Wybierz **Współrzędne absolutne**. Odczytaj pomocniczy komunikat, że Pochodzenie pracy jest ignorowane. Podgląd używa teraz współrzędnych grafiki w obszarze roboczym.

6. Zapisz oddzielną kopię i porównaj ją z **origins-finished.lzrproj**. Plik przechowuje opcje Współrzędne absolutne i Środek, a ta kotwica jest ignorowana.

ĆWICZENIE SAMODZIELNE

Ćwiczenie samodzielne

Otwórz **origins-practice.lzrproj**. Wybierz Prawy dolny przy ustawieniu Aktualna pozycja, a następnie wróć do opcji Współrzędne absolutne. Zapisz oddzielną kopię i porównaj ją z **origins-practice-answer.lzrproj**.

☐ Zachowaj oba kształty, ich wymiary i obszar roboczy bez zmian.

☐ Wyjaśnij, dlaczego zapisanie kotwicy Prawy dolny nie zmienia położenia planu Współrzędne absolutne.

Co informuje Cię wartość -- o X i Y?

Czy wybranie Pochodzenia pracy przesuwa głowicę?

Który tryb ignoruje zapisaną kotwicę grafiki?

Zachowaj miarodajność porównania

Zachowaj dostarczony plik początkowy. Zapisz własny wynik oddzielnie przed otwarciem odpowiedzi.

WYJAŚNIONE ODPOWIEDZI I PLIKI

Wyjaśnione odpowiedzi i pliki

Nieznane współrzędne
Wartość -- oznacza brak zgłoszonej pozycji. Traktuj ją jako nieznaną, a nie jako zero.

Odpowiedź do ćwiczenia
Współrzędne absolutne; zapisana wartość Prawy dolny; geometria bez zmian. Współrzędne absolutne ignorują tę kotwicę.

Polecenia ruchu
Home i Go Machine Zero to polecenia ruchu maszyny. Żadne z nich nie jest trybem Zacznij od.

origins-finished.lzrproj
Zapisana konfiguracja demonstracyjna, a nie ukończony rezultat fizyczny.

origins-practice-answer.lzrproj
Po wykonaniu ćwiczenia porównaj zapisane pola i grafikę.

origins-practice.lzrproj
Niezależny plik początkowy do tej lekcji.

origins-start.lzrproj
Postępuj zgodnie z przedstawioną konfiguracją.

Korzystaj z udokumentowanej przez producenta maszyny procedury ustalania punktu odniesienia. Bazowanie ma zastosowanie tylko wtedy, gdy jest obsługiwane i skonfigurowane.

Odpowiada przedstawionym elementom sterującym Beam Bench 0.2.37 oraz, w stosownych przypadkach, poprawionej wersji końcowej. Układy paneli w późniejszych wersjach mogą się różnić.