РУКОВОДСТВО К УРОКУ

Начало координат машины и начало задания

Различайте систему отсчёта машины и опорную точку, выбранную на макете.

Это руководство переведено с помощью ИИ. Сверяйте важные инструкции с оригиналом на английском языке.

Практика работы в программе

Оставьте выбранным вариант **Нет машины** и не подключайтесь. В этих файлах сохранены примерные значения параметров работы для функции «Предварительный просмотр» в программе. Это не проверенные настройки для материалов. Ссылки на профили машин курса удалены из копий для учащихся.

Начало координат машины	Начало задания
Система отсчёта машины	Опорная точка макета

Концептуальные точки отсчёта. Система отсчёта определяется настройкой вашей машины, а опорная точка макета выбирается отдельно.

1. Откройте **origins-start.lzrproj** в Run. Оставьте выбранным вариант «Нет машины». Неизвестные показания X и Y, отображаемые как --, не означают ноль.

2. В разделе «Управление лазером» выберите **Текущая позиция** в пункте «Начать с». В разделе «Начало задания» выберите «Центр», «Верхний левый угол», а затем снова «Центр».

3. Изменение опорной точки выбирает точку во всём включённом задании. Оно не перемещает отключённую лазерную головку и не изменяет машинный ноль.

4. Нажмите «Предварительный просмотр» и прочитайте сообщение об отсутствии позиции. Для режима «Текущая позиция» нужен подключённый контроллер, сообщающий рабочую позицию.

5. Выберите **Абсолютные координаты**. Прочитайте подсказку о том, что «Начало задания» игнорируется. Теперь функция «Предварительный просмотр» использует координаты макета в рабочей области.

6. Сохраните отдельную копию и сравните её с **origins-finished.lzrproj**. В ней сохранены «Абсолютные координаты» и «Центр», эта опорная точка игнорируется.

САМОСТОЯТЕЛЬНАЯ ПРАКТИКА

Самостоятельная практика

Откройте **origins-practice.lzrproj**. В режиме «Текущая позиция» выберите «Нижний правый угол», затем вернитесь к режиму «Абсолютные координаты». Сохраните отдельную копию и сравните её с **origins-practice-answer.lzrproj**.

☐ Сохраните обе фигуры, их размеры и рабочую область без изменений.

☐ Объясните, почему сохранённая опорная точка «Нижний правый угол» не перемещает план в режиме «Абсолютные координаты».

Что означает -- для X и Y?

Перемещает ли выбор «Начала задания» головку?

Какой режим игнорирует сохранённую опорную точку макета?

Сделайте сравнение информативным

Сохраните предоставленный исходный файл. Перед открытием ответа отдельно сохраните собственный результат.

ОБЪЯСНЕНИЯ ОТВЕТОВ И ФАЙЛЫ

Объяснения ответов и файлы

Неизвестные координаты
-- означает, что позиция не передана. Считайте её неизвестной, а не нулевой.

Ответ к практике
«Абсолютные координаты»; сохранённая точка «Нижний правый угол»; геометрия без изменений. Режим «Абсолютные координаты» игнорирует эту опорную точку.

Команды перемещения
«Домой» и «Перейти к машинному нулю» являются командами перемещения машины. Ни одна из них не является режимом «Начать с».

origins-finished.lzrproj
Сохранённая демонстрационная настройка, а не готовый физический результат.

origins-practice-answer.lzrproj
После выполнения задания сравните сохранённые поля и макет.

origins-practice.lzrproj
Исходный файл для самостоятельной работы по этому уроку.

origins-start.lzrproj
Следуйте показанной настройке.

Используйте документированную производителем машины процедуру определения начала координат. Возврат в исходное положение выполняется только при наличии соответствующей поддержки и настройки.

Соответствует показанным элементам управления Beam Bench 0.2.37 и, где применимо, исправленному завершающему состоянию. В более поздних версиях расположение панелей может отличаться.