РУКОВОДСТВО К УРОКУ

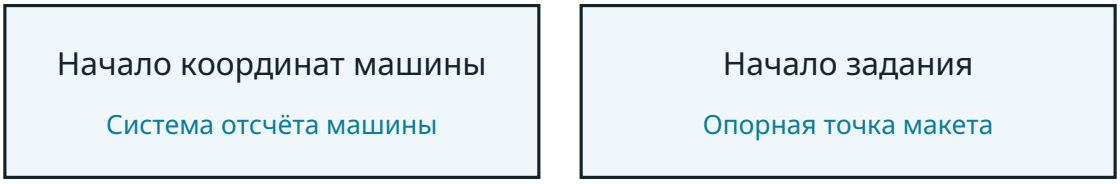
Начало координат машины и начало задания

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.



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.