

CMM GENEL BİLGİLER







<u>İÇERİK</u>

<u>BÖLÜM</u>		<u>SAYFA</u>
CMM CİHAZI JOYSTICK KUTUSU	(Tek Joystick)	3-4
	(Ten boystich)	
CMM CİHAZI JOYSTICK KUTUSU	(Tal. Loughals Altamatif Tim)	5 (
	(Tek Joysuck - Alternaul Tip)	5-0
CMM CİHAZI JOYSTICK KUTUSU		
	(Çift Joystick)	7-8
ÖLÇÜMMİKRON NE DEMEKTİR?		9
ÖLCÜM – CEVRESEL FAKTÖRLER		10
1) Temizlik		10
a) CMM Referans Küre Te	mizliği	11
b) Bileşenlerin Temizliği	C	11
c) CMM Granite Tabla (Yat	ak) ve Köprü	12
d) CMM Prob Sistemi	· · ·	13
e) CMM PH Motorize Kafa	/ AutoBağlantı / TP Prob /	
	TP Modül Assembly & Temizliği	14-16
f) CMM Uç Kurulum Ve Ta	amizlik	17-18
g) CMM Workstation		19
2) Sıcaklık		20
3) I.T. Sistem Etkisi		21
a) Optimum Performans		21-22
b) Bilgisayarı Kapatma Pro	sedürü	23
ÖLÇÜM – STANDART CMM ÇIKTISI	(GEOWin)	24-25
ÖLÇÜM – CMM CARPISMA / HATA H	KURTARMA	26
a) "İş Parçası Bulunamadı"		26
b) CMM Carpisma		27-29
c) PH10 Açı Reset		30





<u>CMM CİHAZI JOYSTICK KUTUSU</u> (TEK JOYSTICK)

Tüm Butonlara ait Fonksiyon ve görevler aşağıda gösterilmiştir.



X-Y-Z Joystick - X-Y-Z joystickini sola ve sağa doğru hareket ettirmek Probu X ekseninde Hareket Ettirir .

X-Y-Z joystickini Aşağı ve Yukarı doğru hareket ettirmek Probu Y ekseninde Hareket Ettirir .

X-Y-Z joystickini Saat Yönü veya Saat Yönü Tersi hareket ettirmek Probu Z ekseninde Hareket Ettirir .

EMERGENCY Stop – Acil Durum Durdurma Butonu en son olarak kullanılmalıdır . Şayet butona basılırsa Cihazı kapatıp açmak gerekmektedir Cihaz açılmadan önce butonun gösterilen yönde çevrilerek pasif hale getirilmesi gerekmektedir .







<u>CMM CİHAZI JOYSTICK KUTUSU</u> (TEK JOYSTICK)

T.S. Butonu - T.S. "Touch Signal" yani Dokunma sinyalini gösteriyor olup Probun aktif olduğunu gösterir .Uç Değiştirileceği veya sıkılacağı zaman Prob deaktif hale getirilip sonra yapılacak işlemler yapılmalıdır . Probu aktif hale getirmek için yeniden T.S. Butonu kullanılmalıdır . Led ışık bize Probun aktif hale geldiğini gösterir .

Not! Eğer Buton Pasif ise CMM ölçüm yapamaz .

GO TO / R.STOP Butonu - Bu butonun 2 fonksiyonu vardır

GO TO fonksiyonu sadece CMM program yaparken ara pozisyon belirlemek için kullanılır (Çarpışma önlemek amacı ile)

R.STOP Fonksiyonu unction represents "**Kurtarılabilir Durdurma**" olup bir olay karşısında basılan butondur Ayrıca ;**EMERGENCY** stop butonu na basılmasını ve Tamamen cihazın kapatılmak zorunda kalmasını önler .Butona basıldığı zaman Şu şekilde bir diyalog belirir ;

CNC: Machine stopped (1060)			×
	🖌 ОК	🅐 Help	

MEAS / START Butonu - Bu butonun 2 fonksiyonu vardır

MEAS fonksiyonu "Measure" yani Ölçüm ü simgeler ve Ölçüm için aktif olmalıdır . Ölçüm yapılmayacağı zaman MEAS fonksiyonu kapatılmalıdır .

START fonksiyonu cihaz açılışında gereklidir . Cihaz sıfır (Home) Pozisyonlarını ayarlar
Not! (Sadece CMM açılışında Buton yeşil iken basılır)





<u>CMM CİHAZI JOYSTICK KUTUSU</u> (TEK JOYSTICK ALTERNATİF TİP)

Tüm Butonlara ait Fonksiyon ve görevler aşağıda gösterilmiştir .



R.STOP Butonu

X-Y-Z Joystick - X-Y-Z joystickini sola ve sağa doğru hareket ettirmek Probu X ekseninde Hareket Ettirir .

X-Y-Z joystickini Aşağı ve Yukarı doğru hareket ettirmek Probu Y ekseninde Hareket Ettirir .

X-Y-Z joystickini Saat Yönü veya Saat Yönü Tersi hareket ettirmek Probu Z ekseninde Hareket Ettirir .

STATUS Penceresi - STATUS Penceresi normal kullanımda boştur Hata durumunda 0 gösterir aşlangıçta ise "Abs0" dır.

EMERGENCY Stop – Acil Durum Durdurma Butonu en son olarak kullanılmalıdır . Şayet butona basılırsa Cihazı kapatıp açmak gerekmektedir Cihaz açılmadan önce butonun gösterilen yönde çevrilerek pasif hale getirilmesi gerekmektedir .







<u>CMM CİHAZI JOYSTICK KUTUSU</u> (TEK JOYSTICK ALTERNATİF TİP)

T.S. Butonu - **T.S.** "**Touch Signal**" yani Dokunma sinyalini gösteriyor olup Probun aktif olduğunu gösterir .Uç Değiştirileceği veya sıkılacağı zaman Prob deaktif hale getirilip sonra yapılacak işlemler yapılmalıdır . Probu aktif hale getirmek için yeniden T.S. Butonu kullanılmalıdır . Led ışık bize Probun aktif hale geldiğini gösterir .

Not! Eğer Buton Pasif ise CMM ölçüm yapamaz.

- FINE Butonu Bu buton Hareket hızını düşürmek için kullanılır sadece Meas butonu ile kulanılır .
- START Butonu START butonu cihaz açılışında gereklidir . Cihaz sıfır (Home) Pozisyonlarını ayarlar

<u>Not!</u> (Sadece STATUS penceresinde "Abs0" belirince basılacaktır.)

- CANCEL Butonu İstenmeyen Manual noktaları iptal etmek için kullanılır.
- GO TO Butonu GO TO sadece CMM program yaparken ara pozisyon belirlemek için kullanılır (Çarpışma önlemek amacı ile)
- **MEAS** Butonu **MEAS** butonu **"Measure"** yani **Ölçüm** ü simgeler ve Ölçüm yapmak için aktif olmalıdır .

Ölçüm yapılmayacağı zaman MEAS fonksiyonu kapatılmalıdır

R.STOP Butonu R.STOP butonu "Kurtarılabilir Durdurma" olup bir olay karşısında basılan butondur Ayrıca; EMERGENCY stop butonu na basılmasını ve Tamamen cihazın kapatılmak zorunda kalmasını önler .Butona basıldığı zaman Şu şekilde bir diyalog belirir ;



LEFT, BACK, RIGHT Butonlari – LEFT (SOL), BACK(ARKA) ve RIGHT(SAĞ) dan CMM i kullanmayı mümkün kılar . X-LOCK V-LOCK Z-LOCK Butonları X-LOCK V-LOCK ve Z-LOCK lbutonları X-X-

X-LOCK, Y-LOCK, Z-LOCK Butonları - X-LOCK, Y-LOCK ve Z-LOCK lbutonları X,Y,Z eksenlerini kilitler veya açar .





<u>CMM CİHAZI JOYSTICK KUTUSU</u> (<u>CİFT JOYSTICK</u>)

Tüm Butonlara ait Fonksiyon ve görevler aşağıda gösterilmiştir.



 X-Y Joystick - X-Y joystickini sola ve sağa doğru hareket ettirmek Probu X ekseninde Hareket Ettirir .
 X-Y joystickini Aşağı ve Yukarı doğru hareket ettirmek Probu Y ekseninde Hareket Ettirir .

- Z-R Joystick Z-R joystickini Aşağı ve Yukarı doğru hareket ettirmek Probu Z ekseninde Hareket Ettirir .
 Z-R joystickini sola ve sağa doğru hareket ettirmek Rotary Table 1 Hareket Ettirir .
- SPEED Kontrol SPEED kontrol Program çalışırken hızın ayarlanabilmesini sağlayan bir butondur
- STATUS Penceresi STATUS Penceresi Programlanan hızın % kaçının kullanıldığını gösterir Eğer Problem varsa Hata Belirir .
- EMERGENCY Stop Acil Durum Durdurma Butonu en son olarak kullanılmalıdır . Şayet butona basılırsa Cihazı kapatıp açmak gerekmektedir Cihaz açılmadan önce butonun gösterilen yönde çevrilerek pasif hale getirilmesi gerekmektedir .







7

<u>CMM CİHAZI JOYSTICK KUTUSU</u> (<u>CİFT JOYSTICK</u>)

T.S. Butonu - T.S. "Touch Signal" yani Dokunma sinyalini gösteriyor olup Probun aktif olduğunu gösterir .Uç Değiştirileceği veya sıkılacağı zaman Prob deaktif hale getirilip sonra yapılacak işlemler yapılmalıdır . Probu aktif hale getirmek için yeniden T.S. Butonu kullanılmalıdır . Led ışık bize Probun aktif hale geldiğini gösterir .

Not! Eğer Buton Pasif ise CMM ölçüm yapamaz.

- **R.T.** Butonu **R.T.** butonu "Döner Tabla" yı gösterir ve **Z-R**" joystick kontrolu ile birlikte kullanılır .
- GO TO Butonu GO TO sadece CMM program yaparken ara pozisyon belirlemek için kullanılır (Çarpışma önlemek amacı ile)
- FINE Butonu Bu buton Hareket hızını düşürmek için kullanılır sadece Meas butonu ile kulanılır .
- START Butonu START butonu cihaz açılışında gereklidir . Cihaz sıfır (Home) Pozisyonlarını ayarlar <u>Not!</u> (Sadece STATUS penceresinde "Abs0" belirince basılacaktır.)
- CANCEL Butonu İstenmeyen Manual noktaları iptal etmek için kullanılır.
- MEAS Butonu MEAS butonu "Measure" yani Ölçüm ü simgeler ve Ölçüm yapmak için aktif olmalıdır . Ölçüm yapılmayacağı zaman MEAS fonksiyonu kapatılmalıdır
- **R.STOP** Butonu **R.STOP** butonu "**Kurtarılabilir Durdurma**" olup bir olay karşısında basılan butondur Ayrıca;**EMERGENCY** stop butonu na basılmasını ve Tamamen cihazın kapatılmak zorunda kalmasını önler .Butona basıldığı zaman Şu şekilde bir diyalog belirir ;



 LEFT, BACK, RIGHT Butonlari – LEFT (SOL), BACK(ARKA) ve RIGHT(SAĞ) dan CMM i kullanmayı mümkün kılar .
 X-LOCK, Y-LOCK, Z-LOCK Butonları - X-LOCK, Y-LOCK ve Z-LOCK lbutonları X,Y,Z eksenlerini kilitler veya açar .
 X-EUNC X-EUNC Z-EUNC Butonları - X-EUNC X-EUNC ve Z-EUNC kullanılmıyor

X-FUNC, Y-FUNC, Z-FUNC Butonları - X-FUNC, Y-FUNC ve Z-FUNC kullanılmıyor. 8









Sıcaklık ne kadar etkiler :

100mm Demir Çubuk 10 derece sıcaklık değişiminde 0.012mm değişikliğe uğrar .





Ölçüm üzerinde Çevresel Faktörler 3 Grupta incelenebilir ;



1) Temizlik :-



- 2) Sicaklik :-
- 3) I.T. Sistem Etkisi :-



Probleme sebep olan unsurlar genellikle bu 3 faktör sebebiyle oluşurlar







1) Temizlik :-



Çalışma Alanı temizliği Çok önemli olup özellikle CMM cihazlarında ufak bir tozun bile sapmayı artıracağı göz önüne alındığında üzerinde fazlaca durulması gereken bir konudur.

<u>a) CMM Referans Küre Temizliği</u>



b) Bileşen Temizliği

Ölçüm öncesi ölçülecek parçaların Çapak v.b.. Üretim artıklarından temizlendiğine ve Yüzeysel Temizliğin tam olarak yapıldığından emin olun .







1) Temizlik :-

c) CMM Granit Tabla (Yatak) ve Köprü

CMM Granit Tablanın her zaman Temiz olması gerekmektedir .

Köprü Öne ve Arkaya Doğru Hava yataklarında hareket etmektedir .

Kol Yukarı ve Aşağıya Doğru Hava yataklarında hareket etmektedir

Hava Yatağı Çalışma Alanları Çok hassas olup Toz v.b. Materyallerin bu alana ulaşmaması gerekmektedir O yüzden alkol ile granit Tabla temizliği yapılmalıdır Bu kısımlarda toz olması makinenin Hassasiyet kaybına sebep olur .



Tipik Mitutoyo CMM (Euro Apex C-544)

Yukarıdaki sebeplerden dolayı CMM Tablası günlük temizlenmelidir (Alkol ile)

Kesinlikle Hava ile temizlenmemelidir .







1) Temizlik :-

d) CMM Prob Sistemi

Prob Sistem değişik parçalardan oluşmaktadır .



CMM Prob sistemi parçalarının temizliği son derece önemlidir .

<u>Tipik bir Prob Sistemi</u>



<u>Eğer bir Prob sistemi değiştirilecekse kullanım öncesi kalibrasyon gereklidir</u>

bilginoğlu um. dogru. hassat endüstri





1) Temizlik :-

e) CMM PH Motorize Kafa / OtoBağlantı / TP Prob / TP Modul Assembly :-





<u>Prob Sisteminin Montajı veya Çıkarılması konusunda</u> <u>CMM Köprüsünün Ön tarafa doğru alınması Yaralı olacaktır .</u>

PH10M Motorize Kafaya OtoBağlantı nın Sökülüp Takılması

PH10M den OtoBağlantı Kaldırılacağı zaman Prosedür Şu Şekildedir :-

<u>Kaldırma :-</u>

1) Prob sisteminin (joystick kutusundan TS düğmesini kullanarak) Pasif olduğundan emin olun.

2) OtoBağlantı yı S10 OtoBağlantı Anahtarı ile Özenli bir şekilde tutun ve Saat yönünün tersi yönde 135 derece döndürünüz . Burada OtoBağlantı Sökülmüş olacaktır .

<u>Montaj :-</u>

 Yeniden takmadan önce, temas alanları temiz olduğundan emin olun. (Burada sadece Yumuşak bir fırça tavsiye edilir)
 Dikkat ! Sarı temizlik malzemesi kullanmayın.ız
 Yeniden Takmak için Hizalama Noktalarını üst üste getiriniz ve S10 OtoBağlantı anahtarı ile 135 derece saat yönünde döndürünüz . (Kilitlenene Kadar)



Hizalama Noktası







1) Temizlik :-

e) CMM PH Motorize Kafa / OtoBağlantı / TP Prob / TP Modul Assembly :-

<u>TP Prob Kaldırma ve Montaj</u>

OtoBağlantı

TP Prob

Eğer TP Prob Kaldırılacak ise Prosedür Şu Şekildedir :- Kaldırma:-

- Prob sisteminin (Joystick kutusundan TS butonunu kullanarak) Pasif olduğundan emin olun.
- S1 "C" Anahtarını (2) TP Prob üst kısmındaki hole yerleştiriniz ve Saat Yönünde Döndürünüz . El ile Döndürüp Probu Kaldırınız .

<u>Montaj :-</u>

 TP Probu Monte etmeden önce, Lifsiz bir bez ile karşılıklı iki yüzü temizleyiniz ve temiz olduğundan emin olunuz .
 Önce El ile Sıkınız ardından S1 "C" anahtarı (2). İle sıkınız



CMM TP Prob / TP Modul Assembly (TP200 & TP20)





<u>El ile Söküp Takma .</u>

Eğer **TP Modulü** el ile sökülecekse Prosedür Şu Şekildedir :-

<u>Kaldırma :-</u>

- Prob sisteminin (Joystick kutusundan TS butonunu kullanarak) Pasif olduğundan emin olun.
- TP Module Kaldırılacağı zaman Manyetik kuvveti yenebilecek bir kuvvet ile modülü Bir tarafından Yandan aşağı doğru çekiniz
- Birleşme Yüzeyleri Sadece doğru Materyal ile Temizlenmelidir (16. Sayfaya bakınız)

<u>Montaj :-</u>

1) Montaj yapılacağı zaman hizalama işaretlerinin çakıştığından emin olunuz .Soldaki diagrama göre birleştiriniz .





1) Temizlik :-

e) CMM PH Motorize Kafa / OtoBağlantı / TP Prob / TP Modul Assembly :-

CMM TP Prob / TP Modül Temizliği (TP200 & TP20) :-

TP Modul değiştirileceği zaman Kinematik yüzeylerin kesinlikle temizlenmesi gerekmektedir

Nasıl Temizleneceği konusunda bilgi Aşağıda yer almaktadır :-



Bu özel materyal Kinematik yüzeylerdeki birikintileri kaldırır Kinematik Eşler ball/V-groove lokasyona ve çok güçlü kalıcı manyetiklere sahip olduğu için gözle birikintiler görülebilir ve gerektiğinde Temizlenebilir .

Yukarıdaki Proses El ile Temizlik için kullanılacaktır

ACR / SCR / MCR prob değiştirici Rack kullanılmadığında Üst kısımdaki işlemler yapılacaktır







1) Temizlik :-

<u>f) CMM Uç kurulum montaj</u>

<u>Uç Kurulum Kaldırma ve Montaj</u>



<u>Kaldırma :-</u>

Eğer **Takılı Uçlar** Kaldırılacaksa Prosedür Şu Şekildedir :-**1**) Prob sisteminin (Joystick kutusundan TS butonunu kullanarak) Pasif olduğundan emin olun. **2a)Tek Uc**u çıkartmak için **"S7" Pin Anahtarı**nı küçük hole takınız ve vidayı yavaşca gevşetiniz . Dikkat bir şekilde Çıkarabilirsiniz **2b) Yıldız Uç seti**ni Çıkarmak için 2 adet **"S7" Pin Anahtarı** kullanınız

<u>Montaj :-</u>

Montaj için Proses Şu Şekildedir :-

1) Prob sisteminin (Joystick kutusundan TS butonunu kullanarak) Pasif olduğundan emin olun.

2a) Tek Prob Montajı için "S7" Pin Anahtarını küçük hole takınız ve vidayı yavaşca Sıkınız.

2b) Yıldız Prob Montajı için Probu TP Prob veya Modulune Dikkatli bir şekilde takınız ve "S7" Pin Anahtarı ile Dikkatlice sıkıştırınız.

Dikkat! Probların Hizalı olmasına dikkat ediniz .





İki "S7" Pin Anahtarı Kullanılmalıdır.

8

3) Prob sisteminin (Joystick kutusundan TS butonunu kullanarak) aktif olduğundan emin olun.

17

bilginoğlu tam. dogru: hassas endüstri





1) Temizlik :-

f) CMM Uç kurulum montaj



Uçlar Hassasiyet ve Tekrarlanabilirlikten emin olmak için temiz Tutulmalıdır

Yakut Uçlar Düzenli olarak kontrol edilmelidir (Tahribat olup olmadığı)

Uçları temizlemek için Prob Tetikleyici Pasif Hale Getirmelisiniz .

Prob sistemi (Joystick kutusundan TS butonunu kullanarak) Pasif hale Getirilebilir .





<u>Uçları Kuru Sürtünmesiz bir bez ile temizleyiniz (Lifsiz)</u>



Prob temizlendikten sonra Prob sistemi aktif hale getirilebilir (Joystick kutusu **T.S.** Butonu kullanılarak)







1) Temizlik :-

h) CMM Workstation

Dağınık CMM Çalışma Alanı dan Her zaman kaçınılmalıdır . :-



Düzenli CMM Çalışma Alanı :-





CMM Workstation ve çevresinin düzenli olması son derece önemlidir Elektronik ekipmanların çevresinde genel olarak sıvı madde bulunmaması tercih edilir.

bilginoğlu[®] tam. dogru, hassas endüstri





2) Sıcaklık :-



Ölçüm Sonuçlarında Çevresel Sıcaklık değişiklikleri büyük önem taşır.

Çok ekstra durunlarda (sıcaklık aşırı yükselme veya düşme) CMM materyalinin uzama ve kısalmasıda düşünülmelidir .

Genellikle Sıcaklık CMM kullanıcıları için problem olmayıp Kapı açılıp kapanması ile ilgili Sıcaklık değişimleri olmaktadır Sıcaklık konusunda bu olaya dikkat edilmelidir Kapı kesinlikle açık bırakılmamalıdır .Gerekiyorsa Aşağıdaki gibi Bir uyarı kapıya asılabilir .



Ortam sıcaklık değişimi ne kadar azalırsa hassasiyet derecesi o kadar artacaktır







3) I.T. Sistem Etkisi :-

a) Maksimum Performans :-



Maksimum Performansta Bilgisayar İşletim sistemi ve Program etkilidir .

Potansiyel Problemlerden korunmak için Bilgisayar donanımını temiz tutmak çok önemlidir .

I.T. Sistemleri ile ilgili bazı problemler aşağıdaki gibidir ;-

a: 1) Bazı dosyalar açık kalmış ve gereksiz yere çalışıyor olabilir.

Dikkat : Gereksiz çalışan her program MCOSMOS un performansını düşürecektir .



(A,B,C, v.b...) kısımların açıklamaları için bir sonraki sayfaya bakınız

21

bilginoğlu[®] tam. doğru: hassas endüstri www.bilginoglu-endustri.com.tr info@bilginoglu-endustri.com.tr

E-SHOP www.bilginoglu.eu/



3) I.T. Sistem Etkisi :-

a) Maksimum Performans :-



Windows araç çubuğunda görülen Yazılım ve Pencereler

- A:- Gereksiz yere calışan bir program Arac çubuğundan Programa Tıklayınız açılan Pencerede × işaretine tıklayarak programı kapatınız.
- **B**, **C** ve **D** hepsi CMM ile ilgili Yazılımlardır

E:- Windows Explorer Boş yere Çalışıyor Araç çubuğundan explorer ıTıklayınız açılan Pencerede × işaretine tıklayarak explorer ı kapatınız.

F:- Gereksiz yere çalışan bir program Araç çubuğundan Programa Tıklayınız açılan Pencerede işaretine tıklayarak programı kapatınız. X

a : 2) Eğer bilgisayarın tamamen kapanması gerekiyorsa (çarpışma sonucu v.b..) Doğru prosedür takip edilerek bu işlemin yapılması gerekmektedir . Prosedur sonraki sayfalarda yer almaktadır.

a : 3) CMM Bilgisayarına Oyun v.b.. Yazılımlar yüklenmesi durumunda bilgisayarın



yavaşlaması normal olup bilgisayara CD ler veya flash diskler vasıtası ile viruz bulaşabilir ve hatta bilgisayar bir ağda ise virus ağada bulaşabilir Bunlar göz önüne alınarak bilgisayara ekstra herhangi bir şey yüklenilmemesi gerekmektedir





3) I.T. Sistem Etkisi :-

b) BİLGİSAYARI KAPATMA PROSEDÜRÜ :-

Herhangi bir durumda CMM bilgisayarı kapatılacağı zaman Kapatma gerçekleşmeden önce kesinlikle bütün programlar kapatılmalıdır Bazen Bu mümkün olmayabilir bu durumda ;

"Ctrl", "Alt", "Delete" tuşlarına aynı anda başılır.

Aşağıdaki Pencere ekranda belirir .

(Not! Lütfen pencere belirene kadar bekleyiniz (Bazen uzun zaman alabilmektedir)



"Ctrl" + "Alt" + "Delete" tuşlarına basıldığında çıkan ekran



Tüm Programlar Kapanınca Başlat butonuna basınız



www.bilginoglu-endustri.com.tr info@bilginoglu-endustri.com.tr



E-SHOP www.bilginoglu.eu/

f 🔘 /bilginogluendustri

<u>ÖLÇÜM – TİPİK CMM ÇIKTISI</u>

Ölçüm işleri ile ilgilenen kişilerin CMM ölçüm raporu okuyabilmesi ve yorumlayabilmesi gerekmektedir Genel olarak kullanılan kısaltmalar hakkında bir sonraki sayfada bilgi verilecektrir.

rator PR	ODUC	TION	surement on	11/10/	00 13.14
				11/10/	00 15.14
Blade Serial No. 042622209	Fix No. 0	28 M/c No. 127	0 Cell A CMM 1		
OP400/10 (L/E ROOT SHA	NK FACI	E)			
Position Z	NV=	20.300 AV=	20.308		*
UNDERSIDE L/E ROOT C/C	UT=	0.130 DV=	0.008		
(1)	LT=	-0.130			
Position Z	NV=	20.300 AV=	20.275		
UNDERSIDE L/E ROOT C/V	UT=	0.130 DV=	-0.025		
(2)	LT=	-0.130			
L/E DATUM FACE TO AE	ROFOIL	ALIGNMENT			
Position Y	NV-	15.960 AV=	15 940		**
L/E Face Root Top C/V	UT=	0.100 DV=	-0.020		
(4)	LT=	-0.100			
Position Y	NV=	15.960 AV=	15.933		**
L/E Face Root Top C/C	UT=	0.100 DV=	-0.027		
(5)	LT=	-0.100			
OP400/20 (SHROUD SIDE	OF L/E R	OOT SEAL)			
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP	OF L/E R NV= UT=	21.700 AV= 0.130 DV=	21.734 0.034		**
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21)	OF L/E R NV= UT= LT=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130	21.734 0.034		**
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z	OF L/E R NV= UT= LT= NV=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV=	21.734 0.034 21.694		
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z C/V L/E ROOT SEAL TOP	OF L/E R NV= UT= LT= NV= UT=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV= 0.130 DV=	21.734 0.034 21.694 -0.006		*
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z C/V L/E ROOT SEAL TOP (22)	OF L/E R NV= UT= LT= VV= UT= LT=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV= 0.130 DV= -0.130	21.734 0.034 21.694 -0.006		*
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z C/V L/E ROOT SEAL TOP (22) Distance Z	OF L/E R NV= UT= LT= NV= UT= LT= NV=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV=	21.734 0.034 21.694 -0.006 1.425		**
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z C/V L/E ROOT SEAL TOP (22) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES	OF L/E R NV= UT= LT= NV= UT= LT= NV= S C/C=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV=	21.734 0.034 21.694 -0.006 1.425 0.025		** *
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z C/V L/E ROOT SEAL TOP (22) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES (1)	OF L/E R UT= LT= NV= UT= LT= NV= S CJT= LT=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV= -0.130	21.734 0.034 21.694 -0.006 1.425 0.025		** *
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z C/V L/E ROOT SEAL TOP (22) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES (1) Distance Z	OF L/E R NV= UT= LT= NV= UT= LT= NV= LT= NV= NV=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV=	21.734 0.034 21.694 -0.006 1.425 0.025 1.419		** *
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z C/V L/E ROOT SEAL TOP (22) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES (1) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES	OF L/E R NV= UT= LT= NV= LT= S C/T= LT= NV= S C/T=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV=	21.734 0.034 21.694 -0.006 1.425 0.025 1.419 0.019		** *
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z C/V L/E ROOT SEAL TOP (22) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES (1) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES (2)	OF L/E R NV= UT= LT= NV= LT= S C/T= LT= NV= S C/T= LT=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV= -0.130	21.734 0.034 21.694 -0.006 1.425 0.025 1.419 0.019		** **
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z C/V L/E ROOT SEAL TOP (22) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES (1) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES (2) OP400/30 (L/E ROOT SEA	OF L/E R NV= UT= LT= NV= UT= LT= NV= S C/TC= LT= NV= LT= LT=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV= -0.130	21.734 0.034 21.694 -0.006 1.425 0.025 1.419 0.019		** **
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z C/V L/E ROOT SEAL TOP (22) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES (1) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES (2) OP400/30 (L/E ROOT SEA Position X	OF L/E R NV= UT= LT= NV= LT= NV= S C/C= LT= NV= S C/V= LT= LT=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV= -0.130	21.734 0.034 21.694 -0.006 1.425 0.025 1.419 0.019		** **
OP400/20 (SHROUD SIDE Position Z C/C L/E ROOT SEAL TOP (21) Position Z C/V L/E ROOT SEAL TOP (22) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES (1) Distance Z L/E ROOT SEAL THICKNES (2) OP400/30 (L/E ROOT SEA Position Y L/E ROOT SEAL THE C/C	OF L/E R NV= UT= LT= NV= LT= NV= S C/T= LT= LT= LT= LT=	21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 21.700 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV= -0.130 1.400 AV= 0.130 DV= -0.130 28.650 AV= 0.080 DV=	21.734 0.034 21.694 -0.006 1.425 0.025 1.419 0.019 28.601		** **

Xbilginoğlu

am, doğru, hassas endüstri

www.bilginoglu-endustri.com.tr info@bilginoglu-endustri.com.tr



24

<u>ÖLÇÜM – TİPİK CMM ÇIKTISI</u>

Bir önceki sayfada bulunan rapora ait açıklamalar ;

- A:- Çıktı Metni (Bu örnekte parça hakkında bilgi içeriyor).
- **B**:- Çıktı Metni (Bu örnekte ölçüm özelliklerini gösteriyor .).
- C :- Tek özelliğe ait açıklama .
- **D**:- Tolerans ların Grafiksel Gösterimi . :-

*	Asterisk merkezde ise ölçüler nominale yakın demektir.
***	Asteriskler sola doğru yakınsa ölçüler alt limite yakındır.
***	Asteriskler sağa doğru yakınsa ölçüler üst limite yakındır.
<<	Ayıraç Sol tarafı gösteriyorsa Ölçü alt limitin altında kalmıştır.
>>	Avırac Sağ tarafı gösteriyorsa Ölcü üst limitin üstünde kalmıştır

<u>Kullanılan Kısaltmalar :-</u>

NV = Nominal Değer UT = Üst Tolerans LT = Alt Tolerans AV = Gerçek Değer DV = Sapma (Nominal Değerden) ER = Hata (Tolerans Dışı ise)

Not :- Ölçüler tolerans dışı ise kırmızı ile gösterilir







Bazı CMM Parça programları çalışırken çarpışma kaçınılmaz olabilir .

Bu çarpışmaların birkaç sebebi olabilir Bazı genel sebepler burada açıklanacaktır .

a) " ÇALIŞMAPARÇASI BULUNAMADI "

CMM Prob eğer Ölçüm hacminde sürükleniyorsa (farklı bir işlem yapıyorsa) birkaç sebebi olabilir;

Çalışma Parçası Komponenti eksik olabilir ,
 Fikstüre Parça Yerleştirilmemiş olabilir ,

3) Yanlıs CMM Parca programı secilmis olabilir.

Prob önceden programlanmış ölçüm uzunluğunu arayacak ve aniden duracaktır.

Devam eden Pencere Şu şekilde Olacaktır.



Ok Butonuna Basınız .

Devam eden Pencere Şu şekilde Olacaktır.



"Abort part program" (parça programı iptal et) seçin ve Ok Butonuna Basınız .. Son Olarak ,Çıkış ikonuna Basınız :-

Not! Tekrar Modundan çıktıktan sonra Probu Güvenli pozisyona almanız önerilir . (Bu PH Motorize Kafa açısını resetlemeyi gerektirir. Sayfa 30 a bakınız).

26







b) CMM ÇARPIŞMA

Parça program çalışırken çarpışma sonrası değişiklikler şu şekilde olabilir

1) Çarpışma Sonrası Prob Geri Çekme Şu Şekilde Olabilir ;

Bu örnekte Probe Parça ölçümünde Çarpışma olmuştur

Aşağıdaki Pencere çarpışma sonrasında oluşur ;



OK butonuna tıklayınız ve Aşağıdaki pencere belirecektir :-



"Abort part program" Seçin ve Ok butonuna Tıklayınız Aşağıdaki Pencere Ekranda belirecektir :-



"Only actual repetition" seçin ve OK butonuna tıklayınız . Son olarak Exit Butonuna tıklayınız .

Not! Tekrar Modundan çıktıktan sonra Probu Güvenli pozisyona almanız önerilir . (Bu PH Motorize Kafa açısını resetlemeyi gerektirir. Sayfa 30 a bakınız).







b) CMM ÇARPIŞMA

2) Çarpışma Sonrası Prob Geri Çekme Şu Şekilde Olabilir (Alternatif Metod) ;

Bazı Durumlarda Parça programı tamamen iptal etmek gerekmeyebilir .. Bu durumda Şu metod Kullanılabilir :-

"Abort part program" seçmek yerine **"Repeat element measurement"** kısmını seçiyoruz . Program Çalışmaya devam edecektir .

Eğer program hala hata veriyorsa bir sonraki opsiyon olan "**Continue with next line of part program**" seçilir .

Bu Programın devam etmesini sağlayacaktır .Fakat eğer ölçüm noktası kayıtlı değil ise Şu şekilde bir ekran belirecektir .

	×
Insufficient points (9113)	
	🖌 OK 🅐 Help

Eğer bu şekilde bir ekran belirmiş ise **OK** Butonuna basınız ve **"Error while executing part program"** Penceresinden **"Abort part program"** Seçiniz ve **OK** tıklayınız, Buradan **"Only actual repetition"** seçip **OK** Butonuna basınız . Son olarak Programdan Çıkınız .

Not! Hız Kontrolünü Çarpışmadan korunmak için kullanabilirsiniz saat yönünün tersine döndürüp hızı azaltarak Probu durdurup sonrada parça programı iptal edebilirsiniz.

Not! Tekrar Modundan çıktıktan sonra Probu Güvenli pozisyona almanız önerilir . (Bu PH Motorize Kafa açısını resetlemeyi gerektirir. Sayfa 30 a bakınız).







b) CMM ÇARPIŞMA

3) Eğer Prob Çarpışma sonrası hareket ettirilemez ise :-

Prob Çarpışma sonrası kontakta kalmaya devam edecektir . (Bu durumda beep sesi bizi uyaracaktır)

Bu durumda Renishaw PI200 Arayüzden Reset Butonuna Basılmalıdır .



RESET butonuna basıldığında Artık ses duyulmayacalkve önceki sayfalarda yapılmış olan işlemler yapılabilecektir .



Artık Kullanıcı The user can now continue to exit as described in earlier examples.

<u>Not!</u> Tekrar Modundan çıktıktan sonra Probu Güvenli pozisyona almanız önerilir (Bu PH Motorize Kafa açısını resetlemeyi gerektirir. Sayfa 30 a bakınız).







c) PH Motorize Kafa Açı Resetleme :-

PH Motorize Kafa Önceki açı da kalabilir ve Resetlenmesi gerekebilir A ve B açısı 0 a ayarlanır .

Ciddi Çarpmalarda PH Motorize Kafa Açılabilir Bu durumdada Resetlenmesi gerekebilir

PH Motorize Kafa Açısı Ancak Renishaw Probe Kafa Kontrolorü ile Değiştirilebilir



PH Motorize Kafa Açısı Basitçe "A" veya "B" butonu ile değiştirilebilir . (Ekran Mevcut A ve B açısını gösterecektir).

NOT :- PH Motorize Kafa Açısını Değiştirmeden önce Probun Herhangi bir yere Çarpmamasından emin olunuz

NOT :- Herhangi bir Çarpmadan sonra Lütfen **PANİK YAPMAYINIZ ! Butonlara acele bir şekilde basılması CMM bilgisayarının tamamen donmasına ve cevap vermemesine sebep olabilir**





