

PCM Befehle für den Drehtisch

rotateAbsolute(RT-Pos in RAD)

RT drehen auf: Bsp: RT auf 90 Grad drehen: `rotateAbsolute(rad(90))`

rotateWithDriveFree(rad(0))

drehen des RT nach vorherigem Freifahren

setRotation(RT-Pos in RAD)

aktuelle RT-Pos setzen auf

alignBSWithRt()

Mechanische Ausrichtung des Drehtisches nach Verdrehwinkel des Basissystem

rotateReference()

Referenzfahrt wird durchgeführt:

rtPositionOffset(Offsetwinkel in RAD)

Drehtisch zur Positionierung der Werkstücke

getRTOffset()

Ausgabe des RT-Offsets (Winkel nachdrehen Werkstück)

getRTPosition()

auslesen der aktuellen Drehtisch Position

getRTPositionCMM()

auslesen der aktuellen RT-Pos absolut

measureMTMValue()

Messen des Massenträgheitsmoments (Werkstück inkl. RT) und anschl. setzen

setMTMValue(MTM- Wert in kg m^2)

Setzen des Massenträgheitsmoments (Werkstück inkl. RT)

deg(Winkel in RAD)

Winkel Umrechnung von RAD in DEG

rad(Winkel in DEG)

Winkel Umrechnung von DEG in RAD