



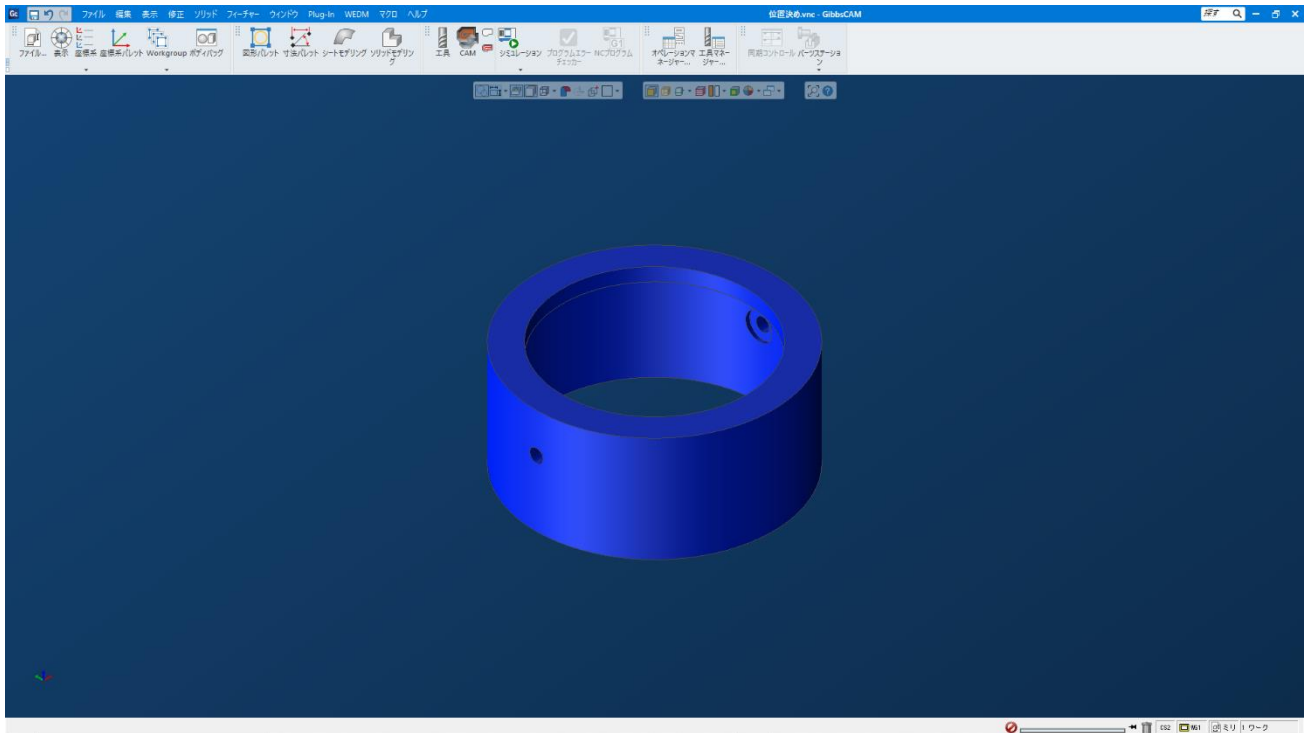
3D SYSTEMS®

GibbsCAM®

アプローチ・リトラクトの図形指定

Ver.13.0

早送りアプローチ・戻り動作を任意の図形に沿って
行うことができます

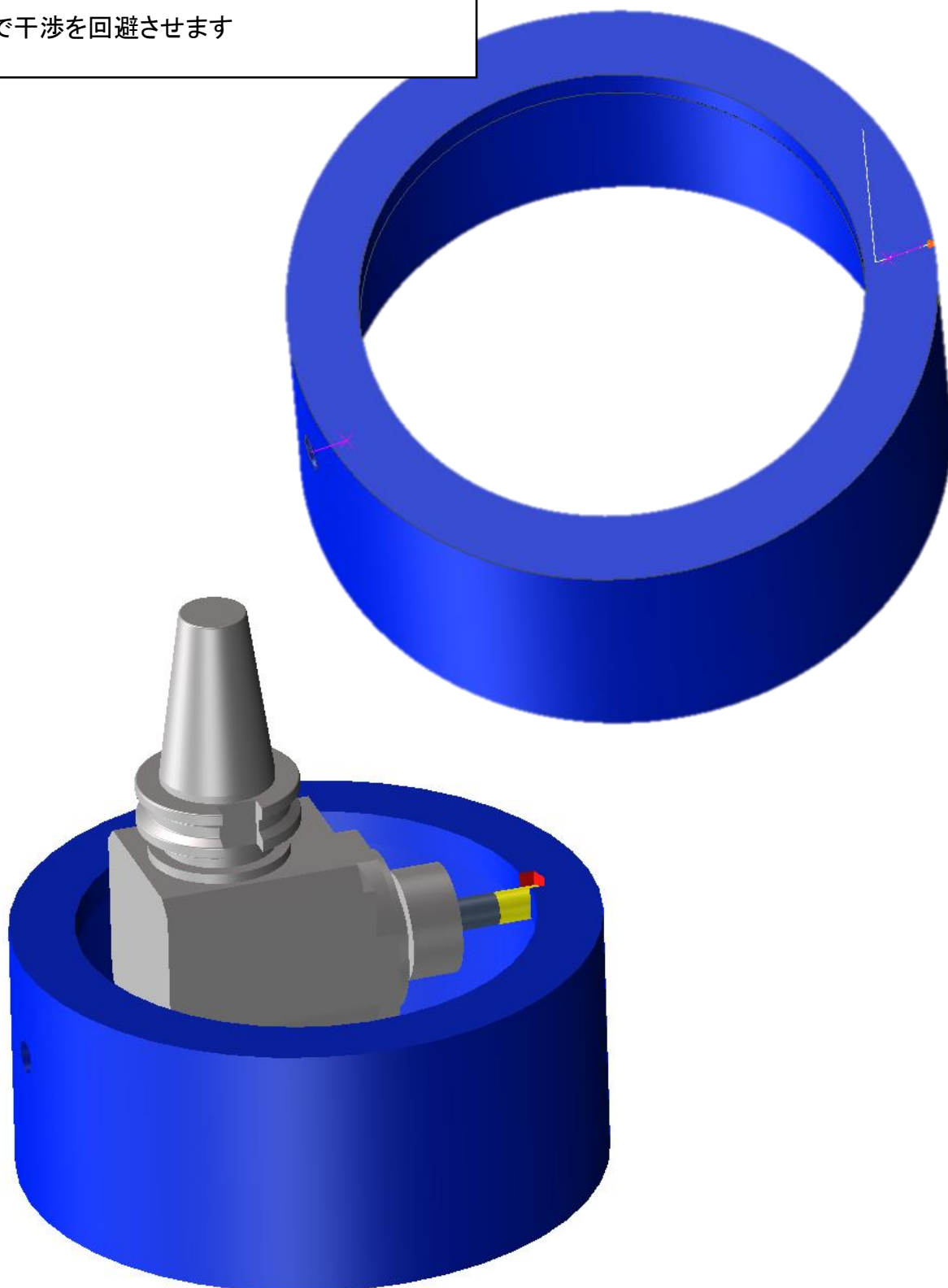


アングルヘッドを用いて、ワークの内側から
穴あけを行う動作で説明を行います

オペレーションを作成します

R 点が低かったため、干渉が発生しています

R 点を変えずに、アプローチ・戻り経路を変える
ことで干渉を回避させます



作成したオペレーションを右クリックし、
オペレーションデータを選択します

オペレーションデータ...

ユーティリティマーカー...

工具リストを開く...

Op図形化

選択したOpを再実行

全てのOpを再実行

移動...

アプローチ/リトラクトにチェックを入れます

オペレーション #1 穴

進入クリアランス D -96.303 逃げクリアランス D -96.303

ドウェル 0 秒 ☒ 切削油 ☐ プログラムストップ ☐ 一方向

回転速度 1000

送り 250

☐ パターン 1: WorkGroup 工具補正番号 1

アップデート

☒ アプローチ/リトラクト

Op コメント

ユーティリティデータ

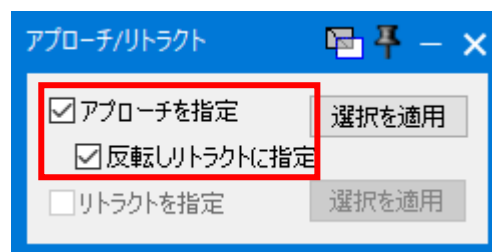
Op開始位置

Op終了位置



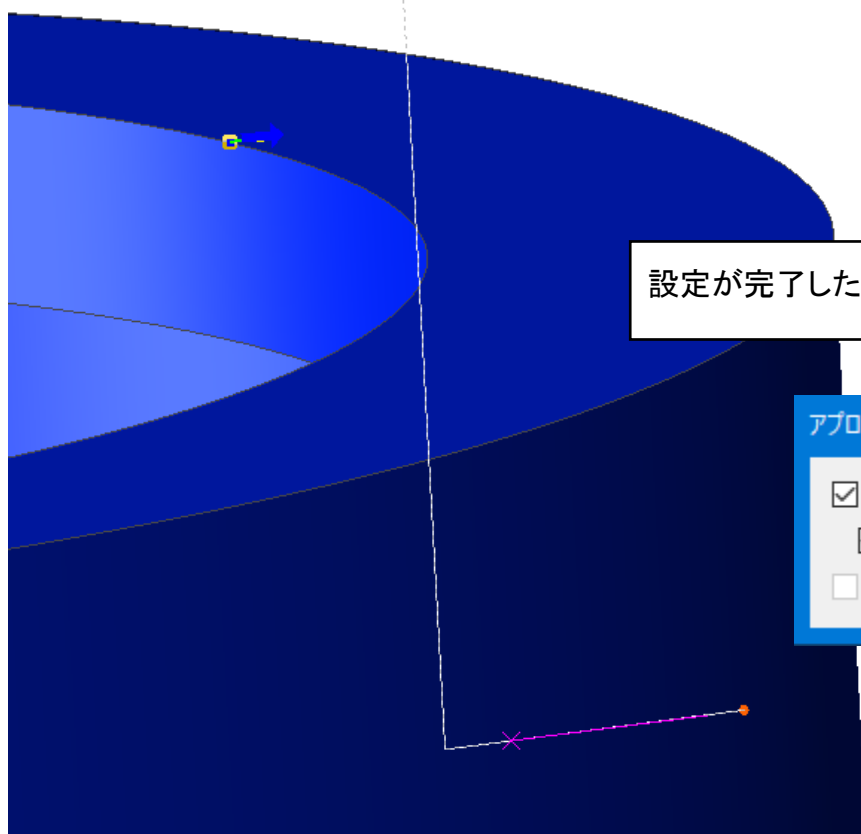
アプローチを指定にチェックを入れます

戻り動作にも使用するので反転しリトラクトに指定
にもチェックを入れます

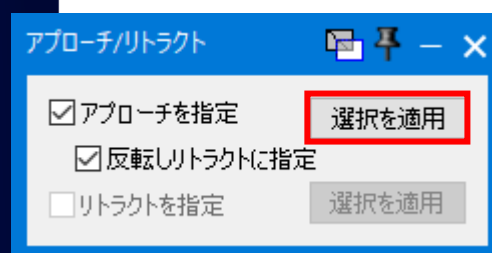


アプローチに使用する図形を選択します

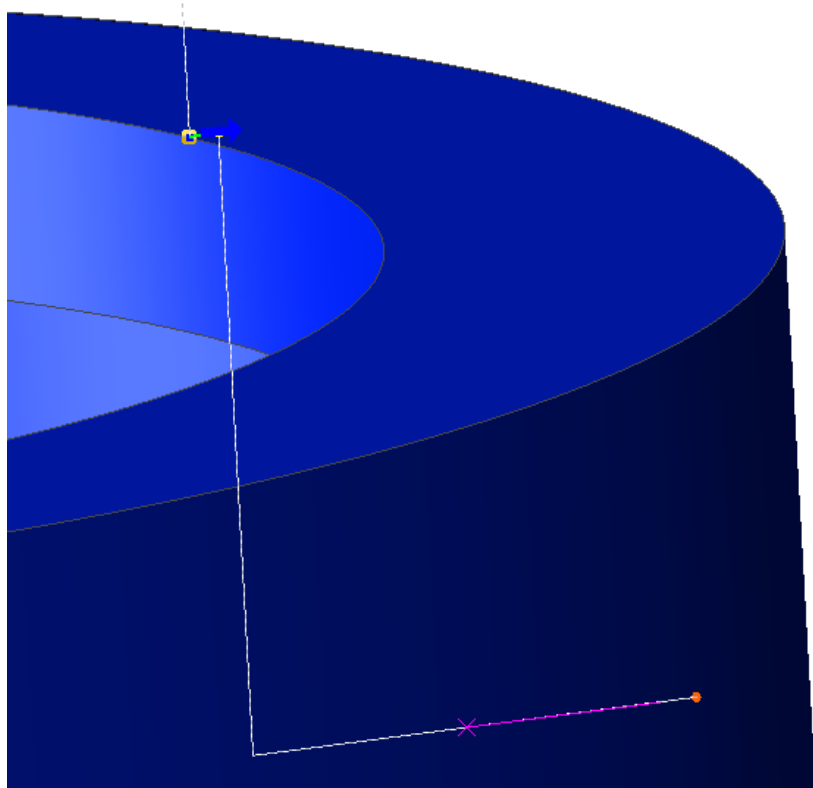
選択した図形に表示される矢印はアプローチの
向きを表します



設定が完了したら、選択を適用をクリックします



早送りの経路が図形に沿って変更されます



シミュレーションを確認すると、
干渉が回避されたのが分かります

