

Не для продажи
со станком

sinumerik

SINUMERIK 840D sl/840Di sl
SINUMERIK 840D/840Di/810D

Списки

SIEMENS

6FC5397-6AP10-0PA0

SINUMERIK 840D sl/840Di sl SINUMERIK 840D/840Di/810D

Руководство по системным
переменным

1

Указатель

I

Системные переменные

Списки

Действительно для

СЧПУ

SINUMERIK 840D sl	1.3
SINUMERIK 840DE sl (экспортный вариант)	1.3
SINUMERIK 840Di sl	1.1
SINUMERIK 840DiE sl (экспортный вариант)	1.1
SINUMERIK 840D powerline	7.4
SINUMERIK 840DE powerline (экспортный вариант)	7.4
SINUMERIK 840Di powerline	3.2
SINUMERIK 840DiE powerline (экспортный вариант)	3.2
SINUMERIK 810D powerline	7.4
SINUMERIK 810DE powerline (экспортный вариант)	7.4

Документация по SINUMERIK®

Код тиража

Приведенные ниже издания появились до выхода настоящего издания.

В графе "Примечание" буквами обозначено, какой статус имеют ранее выпущенные издания.

Обозначение статуса в графе "Примечание":

- A** Новая документация.
B Перепечатка без изменений с новым заказным номером.
C Переработанная редакция с новой версией издания.

Издание	Заказной номер	Примечание
03.2004	6FC5 297-7AE10-0AP0	A
10.2004	6FC5 297-7AE10-0AP1	C
04.2005	6FC5 297-7AE10-0AP2	C
03.2006	6FC5397-6AP10-0PA0	C

Товарные знаки

SINAMICS®, SIMOTION®, SIMATIC®, SIMATIC HMI®, SIMATIC NET®, SIROTEC®, SINUMERIK® и SIMODRIVE® являются зарегистрированными товарными знаками. Прочие обозначения в данной документации могут быть товарными знаками, использование которых третьими лицами для своих целей могут нарушить права собственника.

Товарные знаки

Все имеющие знак защиты промышленных прав ® обозначения являются зарегистрированными товарными знаками Siemens AG. Прочие обозначения в этой документации также могут быть товарными знаками, использование которых третьими лицами в собственных целях может нарушить права собственника.

Исключение ответственности

Мы проверили содержание данной документации на соответствие описанному аппаратному и программному обеспечению. Однако нельзя исключить отклонений, поэтому мы не гарантируем полной тождественности. Данные в этой документации регулярно проверяются и необходимые исправления вносятся в следующие издания.

Все права защищены. ООО Сименс 2006

Заказной номер 6FC5397-6AP10-0PA0

ООО Сименс 2006

Сохраняется право технических изменений.

Предисловие

Подразделение документации

Документация по системам ЧПУ SINUMERIK подразделяется на 3 категории:

- общая документация
- документация пользователя
- документация изготовителя/сервисная документация

Обновляемый ежемесячно обзор документации на доступных языках можно найти в Интернете по адресу:

<http://www.siemens.com/motioncontrol>

Перейти по пунктам меню „Support“ -> „Technische Dokumentation“ -> „Druckschriften-Ubersicht“

Интернет-издание DOConCD, DOConWEB, находится по адресу:

<http://www.automation.siemens.com/doconweb>

Информацию по курсам и FAQ (frequently asked questions) можно найти в Интернете по адресу:

<http://www.siemens.com/motioncontrol> и там пункт меню "Support"

Целевая группа

Настоящая документация предназначена для пользователей систем SINUMERIK 840D sl/840Di sl с приводами SINAMICS и для систем 840D/840Di/810D с приводами SIMODRIVE 611D.

Информация по системным переменным предназначена для программистов программ обработки деталей и синхронных действий.

Стандартный объем

В настоящем руководстве по программированию представлено описание стандартного объема функций. Дополнения и изменения, осуществляемые изготовителем оборудования, документируются изготовителем оборудования.

В СЧПУ могут работать и другие функции, не нашедшие своего отображения в данной документации. Однако претензии по этим функциям не принимаются ни при поставке, ни в случае технического обслуживания.

Кроме этого, данная документация по причине наглядности не содержит всей подробной информации по всем типам продукта и не может предусмотреть каждый мыслимый случай установки, эксплуатации и обслуживания.

Техническая поддержка

В случае возникновения вопросов обращайтесь на "горячую линию":

Техническая группа в Российской Федерации:

A&D MC MT

Тел.: +7 (495) 737-24-42

Факс: +7 (495) 737-24-90

Internet: <http://www.siemens.ru/ad/mc>

E-Mail: <mailto:mcsupport.ru@siemens.com>

Временной пояс Европы и Африки:

A&D Technical Support

Тел.: +49 (0) 180 / 5050 - 222

Факс: +49 (0) 180 / 5050 - 223

Internet: <http://www.siemens.de/automation/support-request>

E-Mail: <mailto:adsupport@siemens.com>

Временной пояс Азии и Австралии:

A&D Technical Support

Тел.: +86 1064 719 990

Факс: +86 1064 747 474

Интернет: <http://www.siemens.com/automation/support-request>

E-Mail: <mailto:adsupport@siemens.com>

Временной пояс Америки:

A&D Technical Support

Тел.: +1 423 262 2522

Факс: +1 423 262 2289

Указание

Специфические для стран телефонные номера технической поддержки см. в Интернете по адресу:

<http://www.siemens.com/automation/service&support>.

Вопросы по руководству

В случае возникновения вопросов по руководству (комментарии, исправления) просьба отправить факс или E-Mail по следующему адресу:

Факс: +7 (495) 737-24-90

E-Mail: <mailto:mcsupport.ru@siemens.com>

Формуляр факса: см. бланк в конце документации.

Адрес SINUMERIK в Интернете

<http://www.sinumerik.ru>

Свидетельство о соответствии ЕС

Свидетельство о соответствии ЕС для руководства по ЭМС можно найти/получить в Интернете:

<http://www.ad.siemens.de/csinfo>

по номеру продукта/заказному номеру 15257461

Тема руководства

Руководство "Системные переменные" предназначено для программистов. В его основе лежит тот же источник данных, который реализован в соответствующей версии ПО. Для новых версий ПО может понадобиться новое руководство.

Указания по безопасности

Это руководство содержит указания, соблюдение которых необходимо для Вашей личной безопасности, а также для предотвращения материального ущерба. Указания по личной безопасности отмечены предупреждающим треугольником, указания по общему материальному ущербу не имеют треугольника. В зависимости от степени опасности предупреждающие указания представлены в убывающей последовательности следующим образом.

**Опасность**

означает, что следствием несоблюдения соответствующих мер безопасности являются смерть или тяжкие телесные повреждения.

**Предупреждение**

означает, что следствием несоблюдения соответствующих мер безопасности могут стать смерть или тяжкие телесные повреждения.

**Осторожно**

с предупреждающим треугольником означает, что следствием несоблюдения соответствующих мер безопасности могут стать легкие телесные повреждения.

Осторожно

без предупреждающего треугольника означает, что следствием несоблюдения соответствующих мер безопасности может стать материальный ущерб.

Внимание

означает, что следствием несоблюдения соответствующего указания может стать нежелательный результат или состояние.

При возникновении нескольких степеней опасности всегда используется предупреждающее указание для более высокой степени опасности. Если в предупреждающем указании с треугольником содержится указание на личную безопасность, то в этом же предупреждающем указании может быть вставлено предупреждение о материальном ущербе.

Квалифицированный персонал

Соответствующее устройство/система может отлаживаться и эксплуатироваться только в комбинации с этой документацией. Ввод в эксплуатацию и эксплуатация устройства/системы могут осуществляться только квалифицированным персоналом. Квалифицированным персоналом в смысле указаний по технике безопасности этой документации являются лица, имеющие право вводить в эксплуатацию, заземлять и обозначать приборы, системы и контуры тока согласно стандартам техники безопасности.

Содержание

1	Руководство по системным переменным	1-9
1.1	Список системных переменных	1-9
1.1.1	Структура информации системных переменных	1-10
1.1.2	R-параметры	1-10
1.1.3	Специфические для канала переменные синхронных действий.	1-11
1.1.4	Фреймы	1-12
1.1.5	Данные инструментального суппорта	1-190
1.1.6	Специфические для канала защищенные области	1-212
1.1.7	Параметры инструмента	1-218
1.1.8	Данные резцов пользователя OEM	1-230
1.1.9	Данные контроля управления инструментом.	1-273
1.1.10	Данные контроля пользователя OEM	1-276
1.1.11	Относящиеся к инструменту данные.	1-282
1.1.12	Относящиеся к инструменту данные шлифования.	1-293
1.1.13	Данные мест в магазине	1-296
1.1.14	Данные мест в магазине пользователя OEM.	1-299
1.1.15	Данные описания магазина управления инструментом.	1-307
1.1.16	Данные описания магазина управления инструментом пользователя OEM.	1-311
1.1.17	Параметры блоков магазина	1-317
1.1.18	Данные адаптера.	1-318
1.1.19	Значения компенсации измерительной системы	1-320
1.1.20	Компенсация квадрантных ошибок	1-322
1.1.21	Интерполяционная компенсация	1-326
1.1.22	Специфические для NCK защищенные области.	1-329
1.1.23	Параметрирование циклов.	1-335
1.1.24	Системные данные	1-358
1.1.25	Осевые системные переменные	1-365
1.1.26	Safety Integrated	1-449
1.1.27	Специфические для пользователя системные переменные	1-464
1.1.28	Кинематическая цепочка	1-491
1.1.29	Элементы защищенных областей	1-495
I	Указатель	I-505

Не для продажи
со станком

Руководство по системным переменным

1

1.1 Список системных переменных

Свойства системных переменных

В таблицах системных переменных приведены следующие данные:

1-ая строка: тип данных, идентификатор, при необходимости с индексом 1, индексом 2, кратким наименованием (возможно еще не определено), ссылкой на литературу

2-ая строка: описание

3-ья строка: описание границ поля [индекс 1, индекс 2]

4-ая строка: оси, номер версии NCK ввода системных переменных

5-ая строка: единица, мин. значение, макс. значение

6-ая строка: заголовки свойств со следующими данными:

- предварительная обработка: актуализация выполняется на стадии предварительной обработки
- главный ход: актуализация выполняется на стадии главного хода
- VL-Stop: остановка предварительной обработки
- HL-Sync: синхронизация главного хода
- TP: возможно использование в программе обработки детали
- SA: возможно использование в синхронных действиях
- BTSS: возможен доступ через интерфейс пульта оператора
- OEM: возможен доступ из компилируемых циклов OEM
- степень: необходимое право доступа для записи системных переменных

7-ая строка: read: свойства для чтения; возможно, если стоит X

8-ая строка: write: свойства для записи; возможно, если стоит X

9-ая строка: заголовки свойств со следующими данными:

- атрибуты
- глобально (за рамками канала)
- поиск кадра
- Link

10-ая. строка: значения атрибутов

1.1 Список системных переменных

1.1.1 Структура информации системных переменных

Тип	Идентификатор [граница поля 1, граница поля 2]					Краткое наименование		Ссылка:	Ссылка на лит.		
Описание:											
Строки описания ...											
Описание границ поля:											
Описание границы поля 1											
Описание границы поля 2											
Идент. оси:	Тип оси 1 Тип оси 2, ...					Версия NCK:		Версия			
Единица:	Единица	мин:	Мин. значение			макс:	Макс. значение				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X	X		X	X	X	X	Степень защиты	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
	X	Условие поиска				Условие Link					

1.1.2 R-параметры

DOUBLE	R[n]					R-параметры типа Real			Ссылка: /PGA/10	
Описание: Переменная поля Rn или R[n] это R-параметр типа Real, являющийся открытой для пользователя. Программирование в программе обработки детали осуществляется через Rn или R[n]. Программирование в синхронном действии выполняется с \$Rn или \$R[n]. R-параметры сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных.										
Описание границ поля: Макс. число R-параметров устанавливается через \$MC_MM_NUM_R_PARAM.										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

1.1.3 Специфические для канала переменные синхронных действий

INT	\$AC_MARKER[n]					Переменная поля пользователя типа Integer			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>Переменная поля \$AC_MARKER[n] служит для сохранения относящихся к приложению результатов вычислений Integer.</p> <p>В зависимости от \$MC_MM_BUFFERED_AC_MARKER переменная сохраняется в DRAM или в SRAM.</p> <p>Элементы поля не буферизированных переменных (DRAM) при Reset сбрасываются на 0</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_AC_MARKER.</p>												
Идент. оси:						Версия NCK:			43.02.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:	X	X	X			X	X		X	7		
Атриб.:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

INT	\$AC_SYSTEM_MARKER[n]					Системная переменная поля типа Integer			Ссылка:		
Описание:											
Переменная поля \$AC_SYSTEM_MARKER[n] служит для сохранения относящихся к приложению результатов вычислений Integer. Переменная зарезервирована для приложений SIEMENS. В зависимости от \$MC_MM_BUFFERED_AC_MARKER переменная сохраняется в DRAM или в SRAM.											
Элементы поля не буферизированных переменных (DRAM) при Reset сбрасываются на 0											
Описание границ поля:											
Размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM AC SYSTEM MARKER.											
Идент. оси:						Версия NCK:			46.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$AC_PARAM[n]					Переменная поля пользователя типа Real			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная поля \$AC_PARAM[n] служит для сохранения результатов вычислений Real. В зависимости от \$MC_MM_BUFFERED_AC_PARAM переменная сохраняется в DRAM или в SRAM. Элементы поля не буферизированных переменных (DRAM) при Reset сбрасываются на 0</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_AC_PARAM.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.02.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_SYSTEM_PARAM[n]					Системная переменная поля типа Real		Ссылка:		
Описание:										
Переменная поля \$AC_SYSTEM_PARAM[n] служит для сохранения относящихся к приложению результатов вычислений Real. Переменная зарезервирована для приложений SIEMENS. В зависимости от \$MC_MM_BUFFERED_AC_PARAM переменная сохраняется в DRAM или в SRAM. Элементы поля не буферизированных переменных (DRAM) при Reset сбрасываются на 0										
Описание границ поля:										
Размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_AC_SYSTEM_PARAM.										
Идент. оси:						Версия NCK:		46.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1.4 Фреймы

FRAME	\$P_UIFR[n]				Устанавливаемые фреймы системы УД				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная поля \$P_UIFR[n] служит для программирования устанавливаемых фреймов системы УД. Соответствующий фрейм системы УД может быть активирован через G500, G54 .. G599. Фреймы системы УД сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Через \$MC_MM_NUM_USER_FRAMES конфигурируется число устанавливаемых фреймов.</p> <p>0: G500 1: G54 2: G55 3: G56 4: G57 5: G505 6: G506 .. 99: G599</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CHBFR[n]				Базовые фреймы канала в системе УД			Ссылка:			
Описание:											
Переменная поля \$P_CHBFR[n] служит для программирования спец. для канала базовых фреймов в системе УД. Фреймы системы УД могут быть активированы через G500, G54 .. G599. При этом все активные базовые фреймы связываются друг с другом и получается суммарный базовый фрейм \$P_ACTBFRAME. Фреймы системы УД сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных.											
Описание границ поля:											
Через \$MC_MM_NUM_BASE_FRAMES конфигурируется число базовых фреймов канала.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_SETFR					Фрейм системы УД для установки фактического значения			Ссылка:		
Описание: Переменная \$P_SETFR служит для программирования системного фрейма в системе УД для установки фактического значения и касания. Работа с этим фреймом и его активация должны выполняться только через системную функцию. Фреймы системы Уд сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных. При Reset системный фрейм может быть удален через конфигурирование бита 0 \$MC_CHSFRAME_RESET_CLEAR_MASK.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		41.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_EXTFR					Фрейм системы УД для внешнего фрейма			Ссылка:	
Описание:										
Переменная \$P_EXTFR служит для программирования системного фрейма в системе УД для внешнего смещения нулевой точки.										
Этот фрейм активируется через PLC. Фреймы системы УД сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных. При Reset системный фрейм может быть удален через конфигурирование бита1 в \$MC_CHSFRAME_RESET_CLEAR_MASK.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		41.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_PARTFR					Фрейм системы УД для TCARR и PAROT			Ссылка:	
Описание:										
Переменная \$P_PARTFR служит для программирования системного фрейма в системе УД для TCARR и PAROT. Работа с этим фреймом и его активация должны выполняться только через системную функцию. Фреймы системы УД сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		41.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_TOOLFR					Фрейм системы УД для TOROT и TOFRAME				Ссылка:	
Описание:											
Переменная \$P_TOOLFR служит для программирования системного фрейма в системе УД для TOROT и TOFRAME. Работа с этим фреймом и его активация должны выполняться только через системную функцию. Фреймы системы УД сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		41.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_WPFR					Фрейм системы УД для детали				Ссылка:		
Описание:												
Переменная \$P_WPFR служит для программирования системного фрейма в системе УД для исходных точек детали. Фреймы системы УД сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных.												
При Reset системный фрейм может быть удален через конфигурирование бита 4 в \$MC_CHSFRAME_RESET_CLEAR_MASK.												
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		44.00.00				
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X		X				
write:	X					X		X		7		
Атриб.:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CYCFR					Фрейм системы УД для циклов			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная \$P_CYCFR служит для программирования системного фрейма в системе УД для циклов.</p> <p>Работа с этим фреймом и его активация должны выполняться только через циклы. Фреймы системы УД сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных. При Reset системный фрейм может быть удален через конфигурирование бита5 в \$MC_CHSFRAME_RESET_CLEAR_MASK.</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		44.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_TRAFR				Фрейм системы УД для трансформаций				Ссылка:	
Описание:										
Переменная \$P_TRAFR служит для программирования системного фрейма в системе УД для трансформаций. Работа с этим фреймом и его активация должны выполняться только через системную функцию. Фреймы системы УД сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		50.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFR[n]				Глобальные базовые фреймы в системе УД				Ссылка:	
Описание: Переменная поля \$P_NCBFR[n] служит для программирования глобальных базовых фреймов в системе УД. Фреймы системы УД могут быть активированы через команды G500, G54 .. G599. При этом все активные базовые фреймы связываются друг с другом и получается суммарный базовый фрейм \$P_ACTBFRAME. Фреймы системы УД сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных.										
Описание границ поля: Через \$MC_MM_NUM_GLOBAL_BASE_FRAMES конфигурируется число базовых фреймов NCU.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_UBFR					1-ый базовый фрейм в канале в системе УД				Ссылка:	
Описание:											
Переменная \$P_UBFR служит для программирования 1-ого базового фрейма в канале в системе УД. Соответствующий фрейм системы УД может быть активирован через команду G500, G54 .. G599. Фреймы системы УД сохраняются в SRAM и могут загружаться и выгружаться через сохранение данных. \$P_UBFR соответствует \$P_CHBFR[0].											
Использование:											
\$P_UBFR = ctrans(x,10) : crot(z,45)											
\$P_UBFR[y,tr] = 5											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_SETFRAME					Активный системный фрейм для установки фактического значения				Ссылка:	
Описание:											
Переменная \$P_SETFRAME служит для программирования активного системного фрейма для установки фактического значения и касания.											
При Reset активация системного фрейма зависит от следующих машинных данных:											
Бит 0 в \$MC_RESET_MODE_MASK											
Бит 0 в \$MC_CHSFRAME_RESET_MASK											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			41.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_EXTFRAME					Активный системный фрейм внешнего фрейма				Ссылка:	
Описание:											
Переменная \$P_EXTFRAME служит для программирования активного системного фрейма для внешнего смещения нулевой точки.											
При Reset активация системного фрейма зависит от следующих машинных данных:											
Бит 0 в \$MC_RESET_MODE_MASK											
Бит 1 в \$MC_CHSFRAME_RESET_MASK											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		41.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_PARTFRAME					Активный системный фрейм для инструментального суппорта			Ссылка:	
Описание:										
Переменная \$P_PARTFRAME определяет активный системный фрейм для TCARR и PAROT. При Reset активация системного фрейма зависит от следующих машинных данных: Бит0 в \$MC_RESET_MODE_MASK \$MC_GCODE_RESET_MODE[51] \$MC_GCODE_RESET_VALUES[51]										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		41.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_TOOLFRAME				Активный системный фрейм для TOROT				Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$P_TOOLFRAME определяет активный системный фрейм для TOROT и TOFRAME. При Reset активация системного фрейма зависит от следующих машинных данных:											
Бит 0 в \$MC_RESET_MODE_MASK											
\$MC_GCODE_RESET_MODE[52]											
\$MC_GCODE_RESET_VALUES[52]											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		41.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_WPFRAME					Активный системный фрейм для детали				Ссылка:	
Описание:											
Переменная \$P_WPFRAME служит для программирования активного системного фрейма для исходных точек детали.											
При Reset активация системного фрейма зависит от следующих машинных данных:											
Бит 0 в \$MC_RESET_MODE_MASK											
Бит 4 в \$MC_CHSFRAME_RESET_MASK											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			44.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_CYCFRAME					Активный системный фрейм для циклов			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$P_CYCFRAME служит для программирования активного системного фрейма для циклов. При Reset активация системного фрейма зависит от следующих машинных данных:											
Бит 0 в \$MC_RESET_MODE_MASK											
Бит 5 в \$MC_CHSFRAME_RESET_MASK											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		44.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атриб.:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_TRAFRAME					Активный системный фрейм для трансформаций				Ссылка:	
Описание: Переменная \$P_TRAFRAME служит для программирования активного системного фрейма для трансформаций. При выборе трансформации TRANSMIT и TRACYL в этот системный фрейм записывается следующая конфигурация: \$MN_FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE = 1 или 2 \$MC_TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_1 = 2 \$MC_TRANSMIT_ROT_AX_FRAME_2 = 2 \$MC_TRACYL_ROT_AX_FRAME_1 = 2 \$MC_TRACYL_ROT_AX_FRAME_2 = 2											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			50.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_CHBFRAME[n]				Активный базовый фрейм в канале			Ссылка:			
Описание: Переменная поля \$P_CHBFRAME[n] служит для программирования n-ного базового фрейма в канале. При Reset активация базового фрейма зависит от следующих машинных данных: Бит 0 и бит 14 в \$MC_RESET_MODE_MASK \$MC_CHBFRAME_RESET_MASK											
Описание границ поля: Размерность устанавливается через \$MC_MM_NUM_BASE_FRAMES.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFRAME[n]				Активный глобальный базовый фрейм				Ссылка:		
Описание:											
Переменная поля \$P_NCBFRAME[n] служит для программирования n-ного активного глобального базового фрейма. При Reset активация базового фрейма зависит от следующих машинных данных:											
Бит 0 и Бит 14 в \$MC_RESET_MODE_MASK											
\$MN_NCBFRAME_RESET_MASK											
Описание границ поля:											
Размерность устанавливается через \$MN_MM_NUM_GLOBAL_BASE_FRAMES.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_BFRAME					1-ый активный базовый фрейм в канале			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$P_BFRAME служит для программирования 1-ого активного базового фрейма в канале. Переменная соответствует \$P_CHBFRAME[0].											
При Reset активация базового фрейма зависит от следующих машинных данных:											
Бит 0 и Бит 14 в \$MC_RESET_MODE_MASK											
\$MC_CHBFRAME_RESET_MASK											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_IFRAME					Активный устанавливаемый фрейм			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$P_IFRAME служит для программирования активного устанавливаемого фрейма. Устанавливаемый фрейм системы УД \$P_UIFR[n] посредством исполнения G500, G54 до G599 становится активным устанавливаемым фреймом.											
При Reset активация устанавливаемого фрейма зависит от следующих машинных данных:											
Бит 0 в \$MC_RESET_MODE_MASK											
\$MC_GCODE_RESET_MODE[7]											
\$MC_GCODE_RESET_VALUES[7]											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_PFRAME					Программируемый фрейм				Ссылка:	
Описание:											
Переменная \$P_PFRAME служит для программирования активного программируемого фрейма. При следующей конфигурации программируемый фрейм сохраняется при Reset:											
\$MC_PFRAME_RESET_MODE = 1											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			13.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_ACTFRAME					Активный общий фрейм				Ссылка:		
Описание:												
Переменная \$P_ACTFRAME определяет активный связанный общий фрейм. Активный общий фрейм выводится по следующей формуле:												
\$P_ACTFRAME = \$P_PARTFRAME : \$P_SETFRAME : \$P_EXTFRAME : \$P_ACTBFRAME :												
\$P_IFRAME : \$P_TOOLFRAME : \$P_WPFRAME : \$P_TRAFRAME : \$P_PFRAME : \$P_CYCFRAME												
При каждой активации фрейма цепочки фреймов и при Reset общий фрейм вычисляется заново.												
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_UIFRNUM				Номер активного устанавливаемого фрейма				Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$P_UIFRNUM определяет номер активного устанавливаемого фрейма. Устанавливаемый фрейм системы УД \$P_UIFR[n] посредством исполнения G500, G54 до G599 становится активным устанавливаемым фреймом.											
G500: \$P_UIFRNUM = 0											
G54: \$P_UIFRNUM = 1											
G599: \$P_UIFRNUM = 99											
При Reset активация устанавливаемого фрейма зависит от следующих машинных данных:											
Бит 0 в \$MC_RESET_MODE_MASK											
\$MC_GCODE_RESET_MODE[7]											
\$MC_GCODE_RESET_VALUES[7]											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	99			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_NCBFRMASK					Маска глобального базового фрейма			Ссылка:	
Описание: Переменная \$P_NCBFRMASK служит для определения глобальных базовых фреймов NCU, которые также участвуют в вычислении общего базового фрейма \$P_ACTBFRAME. Переменная является битовой маской, в которой могут выбираться глобальные базовые фреймы. При Reset маска перезаписывается с \$MN_NCBFRAME_RESET_MASK.										
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:		0xFFFF		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$P_CHBFRMASK					Маска базового фрейма в канале			Ссылка:		
Описание: Переменная \$P_CHBFRMASK служит для определения спец. для канала базовых фреймов, которые также участвуют в вычислении общего базового фрейма \$P_ACTBFRAME. Переменная является битовой маской, в которой могут выбираться базовые фреймы. При Reset маска перезаписывается с \$MC_CHBFRAME_RESET_MASK.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		0xFFFF			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_CHBFRMASK					Маска системного фрейма			Ссылка:		
Описание: Переменная \$P_CHSFRMASK служит для определения спец. для канала системных фреймов, которые также участвуют в вычислении общего фрейма \$P_ACTFRAME. Переменная является битовой маской, в которой могут выбираться системные фреймы. При Reset маска перезаписывается с \$MC_CHSFRAME_RESET_MASK.											
Идент. оси:						Версия NCK:		51.03.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	0x7F			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$P_AD[34]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_AD[n] Активные коррекции инструмента n: номер параметра 1 - 31 n = 1-25 \$TC_DP1 до \$TC_DP25 n = 26 \$TC_DPCE n = 27 \$TC_DPH n = 28 \$TC_DPV n = 29 \$TC_DPV3 n = 30 \$TC_DPV4 n = 31 \$TC_DPV5											
Описание границ поля: n: номер параметра 1 - 31 n = 1-25 \$TC_DP1 до \$TC_DP25 n = 26 \$TC_DPCE n = 27 \$TC_DPH n = 28 \$TC_DPV n = 29 \$TC_DPV3 n = 30 \$TC_DPV4 n = 31 \$TC_DPV5											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_ADT[34]				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$P_AD[n] Преобразованные активные коррекции инструмента n: номер параметра 1 - 31 n = 1-25 \$TC_DP1 до \$TC_DP25 n = 26 \$TC_DPCE n = 27 \$TC_DPH n = 28 \$TC_DPV n = 29 \$TC_DPV3 n = 30 \$TC_DPV4 n = 31 \$TC_DPV5											
Описание границ поля: n: номер параметра 1 - 31 n = 1-25 \$TC_DP1 до \$TC_DP25 n = 26 \$TC_DPCE n = 27 \$TC_DPH n = 28 \$TC_DPV n = 29 \$TC_DPV3 n = 30 \$TC_DPV4 n = 31 \$TC_DPV5											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

INT	\$P_DLNO					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
\$P_DLNO										
Номер активной суммарной коррекции DL=0 - DL='макс.'; 'макс.'= значение из										
\$MN_MM_MAX_SUMCORR_PER_CUTTEDGE										
Идент. оси:						Версия NCK:		20.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_TOOL					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
\$P_TOOL												
Активный резец инструмента D0 - D'макс.'; 'макс.'= значение из \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO												
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00				
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

INT	\$P_TOOLNO				требуется определение				Ссылка:	
Описание:										
\$P_TOOLNO										
Номер активного инструмента T0 - T32000; при активной функции 'плоский D-номер' может быть 8-значным										
Команда не должна использоваться при активном управлении магазином. При активном управлении магазином вместо нее надо использовать функцию GETEXET.										
(только в том случае, когда \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT=-1, или > 0 программирование всегда является правильным).										
При \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT=0, или =-2 может быть определен неправильный T-номер. Если программирование выполняется по программированию D> 0, оно также всегда является правильным.										
Внимание: специально для \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT=-2 \$P_TOOLNO (T-номер активного инструмента, с которым была вычислена активная в данный момент коррекция D) и GETEXET (замененный инструмент) могут выводить различные T-номера.										
->см. также \$P_MTHSDC и документацию по теме нескольких зажимов инструмента/шпинделей.										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:		32000		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$P_TOOLP				требуется определение				Ссылка:		
Описание:											
\$P_TOOLP											
Последний запрограммированный номер инструмента T0 - T32000 (при работе без управления магазином). Команда не может использоваться при активном управлении магазином.											
При активном управлении магазином вместо нее надо использовать GETSELT.											
Если функция 'Задержка ошибки T после M06' активна, то при неправильно запрограммированном предшествующем адресе T результирующий T-номер = -1.											
Идент. оси:						Версия NCK:		20.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	32000			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_TOOLL[3]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
\$P_TOOLL[n]										
Активная общая длина инструмента										
Описание границ поля:										
n: длина 1 - 3										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$P_TOOLO[3]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$P_TOOLO[n] Активная ориентация инструмента										
Описание границ поля: n: компоненты 1 - 3										
Идент. оси:						Версия NCK:		44.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$AC_TOOLO_ACT[3]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$AC_TOOLO_ACT[n]											
Активная заданная ориентация											
Описание границ поля:											
n: компоненты 1 - 3											
Идент. оси:						Версия NCK:		51.00.00			
Единица:	-	мин:	-1.0			макс:		1.0			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_TOOLO_END[3]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AC_TOOLO_END[n] Конечная ориентация активного кадра											
Описание границ поля: n: компоненты 1 - 3											
Идент. оси:						Версия NCK:		51.00.00			
Единица:	-	мин:	-1.0				макс:	1.0			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$AC_TOOLO_DIFF					требуется определение			Ссылка:			
Описание:												
\$AC_TOOLO_DIFF												
Остаточный угол ориентации инструмента в активном кадре												
Идент. оси:						Версия NCK:			51.00.00			
Единица:	градус	мин:	0.0			макс:		360.0				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:												
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$VC_TOOLO[3]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$VC_TOOLO[n] Фактическая ориентация										
Описание границ поля: n: компоненты 1 - 3										
Идент. оси:						Версия NCK:		51.00.00		
Единица:	-	мин:	-1.0			макс:		1.0		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VC_TOOLO_DIFF				требуется определение				Ссылка:		
Описание:											
\$VC_TOOLO_DIFF											
Угол между заданной и фактической ориентацией											
Идент. оси:						Версия NCK:		51.00.00			
Единица:	градус	мин:	0.0				макс:	180.0			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$VC_TOOLO_STAT					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$VC_TOOLO_STAT Состояние вычисления фактической ориентации											
Идент. оси:						Версия NCK:			51.00.00		
Единица:	-	мин:	-1			макс:					
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_TC				Активный инструментальный суппорт				Ссылка:	
Описание: \$P_TC Активный инструментальный суппорт										
Идент. оси:						Версия NCK:		20.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	99999999			
read:	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
write:	X					X				
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$AC_TC				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$AC_TC Активный инструментальный суппорт											
Идент. оси:						Версия NCK:		49.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		99999999			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_TCNUM					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
\$P_TCNUM										
Число доступных инструментальных суппортов в канале										
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:		99999999		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$P_TCANG[2]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$P_TCANG[n] Активный угол оси инструментального суппорта										
Описание границ поля: n: угол 1 - 2										
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$P_TCDIFF[2]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_TCDIFF[n] Разница между вычисленным и использованным углом оси инструментального суппорта при формировании раstra угла (торцовое зубчатое зацепление).											
Описание границ поля: n: угол 1 – 2											
Идент. оси:						Версия NCK:		20.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_TCSOL				требуется определение			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$P_TCSOL</p> <p>Число решений при определении угла оси вращения ориентируемого инструментального суппорта из фрейма. При 0 до 2 решений возвращается соответствующее значение.</p> <p>В случае бесконечного числа решений возвращается значение 3.</p> <p>Если углы задаются (TCOABS), то число решений всегда 1.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	3			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$P_TCSTAT				требуется определение				Ссылка:	
Описание:										
\$P_TCSTAT										
Указывает состояние ориентируемого инструментального суппорта. Переменная имеет битовую кодировку со следующими значениями:										
0x1 Имеется первая ось вращения										
0x2 Имеется вторая ось вращения										
0x4 Исползованные для вычисления углы следуют из ориентации в направлении фрейма										
0x8 Исползованные для вычисления углы были заданы абсолютно.										
0x10 Угол полярной оси при ориентации в направлении фрейма не определен										
0x1000 Вращается только инструмент (тип кинематики T)										
0x2000 Вращается только деталь (тип кинематики P)										
0x4000 Вращаются инструмент и деталь (тип кинематики M)										
Не названные здесь биты в настоящий момент свободны.										
Идент. оси:					Версия NCK:			49.00.00		
Единица:		-	мин:		макс:			INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X				X				
write:										
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_TOOLR					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$P_TOOLR											
Активный радиус инструмента (общий)											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_TOOLND[32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$P_TOOLND[t] Число резцов инструмента t Описание границ поля: t: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

BOOL	\$P_TOOLEXIST[32000]					требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$P_TOOLEXIST[T] Существует инструмент с T-номером Описание границ поля: t: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00				
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		Чувств. к программе					Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_D					Запрограммированный D-номер (режим ISO2)			Ссылка:	
Описание: \$P_D Запрограммированный D-номер в языковом режиме ISO_2. D-номер это номер коррекции инструмента в режиме ISO-Mode2 (фрез.). Если нет активной коррекции инструмента то выводится 0. Коррекция инструмента может быть выбрана с помощью D- или H-адреса. Но в этой переменной всегда стоит только D-адресс.										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

INT	\$P_H					Запрограммированный H-номер (ISO2 Milling)			Ссылка:		
Описание:											
\$P_H											
Запрограммированный H-номер в языковом режиме ISO_2.											
H-номер это номер коррекции инструмента в режиме ISO-Mode2 (фрез.). Если нет активной коррекции инструмента то выводится 0.											
Коррекция инструмента может быть выбрана с помощью D- или H-адреса. Но в этой переменной всегда стоит только значение H-адреса.											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT MIN			макс:		INT MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

INT	\$A_TOOLMN[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$A_TOOLMN[T]											
Номер магазина T-инструмента											
Описание границ поля:											
T: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	INT MIN			макс:		INT MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_TOOLMLN[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$A_TOOLMLN[T]											
Номер места в магазине инструмента T											
Описание границ поля:											
T: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$A_MYMN[32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
\$A_MYMN[T]												
Номер собственного магазина инструмента с T-номером.												
Магазин становится собственным магазином тогда, когда инструмента загружается на место с типом места в магазине 1 (\$TC_MPP1=1).												
Если полученное значение = 0 - инструмент не загружен (если \$A_TOOLMN> 0, то ручной инструмент).												
Если полученное значение = -1 - управление инструментом не активно												
Если полученное значение = -2 - инструмент с T-номером не существует.												
Описание границ поля:												
T: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			41.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:		X					X	X	X			
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_MYMLN[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$A_MYMLN[T]											
Номер места в собственном магазине инструмента с T-номером.											
Место в магазине становится собственным местом в магазине тогда, когда инструмента загружается на место с типом места в магазине = 1 (\$TC_MPP1=1).											
Если полученное значение = 0 - инструмент не загружен (если \$A_TOOLMN> 0, то ручной инструмент).											
Если полученное значение = -1 - управление инструментом не активно											
Если полученное значение = -2 - инструмент с T-номером не существует.											
Описание границ поля:											
T: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		41.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$A_MONIFACT				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$A_MONIFACT Коэффициент для контроля стойкости											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_TOOLNG					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$P_TOOLNG Число определенных групп инструментов, согласованных с каналом. Тип блока BTSS = TM										
Идент. оси:						Версия NCK:		42.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX]		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_TOOLNT					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$P_TOOLNT											
Число определенных инструментов, согласованных с каналом.											
Тип блока BTSS = TV											
Идент. оси:						Версия NCK:		42.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX]			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_TOOLT[600]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_TOOLT[i] i-тый номер инструмента T Тип блока BTSS = TV Описание границ поля: i= 1,..., \$P_TOOLNT											
Идент. оси:						Версия NCK:		42.00.00			
Единица:	-	мин:	INT MIN			макс:		INT MAX]			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_TOOLD[32000,12]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_TOOLD[T,i] i-тый D-номер инструмента с T-номером; i=1,2... Если T это значение не определенного инструмента, то возвращается -2. Если i это значение, лежащее вне разрешенного диапазона, то возвращается 0. Тип блока BTSS = TO Описание границ поля: t = 1,, SLMAXTOOLNUMBER i = 1,....., \$P_TOOLND											
Идент. оси:						Версия NCK:		42.00.00			
Единица:	-	мин:	INT MIN			макс:	INT MAX]				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_USEKT					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$P_USEKT (= USE тип инструмента)											
Значение в битовой кодировке											
Все инструменты, параметр которых \$TC_TP11 установил один из битов											
\$P_USEKT, доступны при следующей смене инструментов. Значение 0 по смыслу											
идентично 'установлены все биты'											
Блок BTSS = C/S											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_TOOLNDL[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_TOOLNDL[T,D] Число коррекции DL коррекции D, заданных через T-номер и D-номер >0 число коррекций DL 0 коррекция DL для этой коррекции D отсутствует -1 - функция суммарной коррекции не активна -2 - значение не определенного инструмента -3 - значение не определенной коррекции D Тип блока BTSS = TOS; TOE											
Описание границ поля: T = 1,, SLMAXTOOLNUMBER D = 1,....., SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX]			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_MAGN					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$P_MAGN											
Число определенных магазинов, согласованных с каналом.											
> 0 - успешное обращение по чтению											
0 - магазин не определен											
-1 - магазин инструментов не активен											
Тип блока BTSS = TM											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_MAG[32]					требуется определение				Ссылка:	
Описание: \$P_MAG[i] i-тый номер магазина > 0 - успешное обращение по чтению 0 - i вне разрешенного диапазона -1 - магазин инструментов не активен Тип блока BTSS = TM Описание границ поля: i=1,..., \$P_MAGN											
Идент. оси:							Версия NCK:		43.00.00		
Единица:		-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link					
			не классифицировано			без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_MAGNDIS[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: P_MAGNDIS[n, m] Число магазинов, связанных с местом m внутреннего магазина n. > 0 - успешное обращение по чтению 0 - нет магазина, связанного с местом в буферном накопителе -1 - магазин инструментов не активен -2 - n это не номер внутреннего магазина -3 - m это не номер места во внутреннем магазине Тип блока BTSS = TPM										
Описание границ поля: n должен быть номером буферного магазина, или магазина загрузки m = с 1 по макс. номер места в названном внутреннем магазине.										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$P_MAGDISS[32000,32]					требуется определение			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>P_MAGDISS[l, i]</p> <p>Номер i-того магазина, связанного с местом l буферного магазина.</p> <p>> 0 - успешное обращение по чтению</p> <p>0 - i вне разрешенного диапазона</p> <p>-1 - магазин инструментов не активен</p> <p>-2 - m это не номер места в буферном накопителе</p> <p>-3 - буферный магазин не определен</p> <p>Тип блока BTSS = TPM</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>L = с по макс. номер места в буферном магазине</p> <p>I = с 1 по \$P_MAGNDIS[Номер буферного магазина, refLoc]</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:		-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX	
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:										
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_MAGDISL[32000,32]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: P_MAGDISL[I, i] Номер i-того магазина, связанного с местом I магазина загрузки. > 0 - успешное обращение по чтению 0 - i вне разрешенного диапазона -1 - магазин инструментов не активен -2 - m это не номер места в магазине загрузки -3 - магазин загрузки не определен Тип блока BTSS = TPM											
Описание границ поля: L = с 1 по макс. номер места в магазине загрузки I = с 1 по \$P_MAGNDIS [Номер магазина загрузки, refLoc]											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_MAGNS					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_MAGNS Число мест шпинделей/мест зажимов инструмента в буферном накопителей, согласованном с каналом. > 0 - успешное обращение по чтению 0 - места шпинделей не определены -1 - магазин инструментов не активен -3 - буферный магазин не определен											
Идент. оси:						Версия NCK:			43.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_MAGS[20]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$P_MAGS[n] n-ный номер шпинделя / зажима инструмента в буферном накопителе > 0 успешное обращение по чтению 0 n вне разрешенного диапазона -1 магазин инструментов не активен -3 буферный магазин не определен										
Описание границ поля: n = 1,..., макс. номер зажима инструмента										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$P_MAGNREL[20]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$P_MAGNREL[n] Число согласованных с номером шпинделя / номером зажима инструмента буферных накопителей > 0 успешное обращение по чтению 0 с местом шпинделя не согласовано место в буферном накопителе -1 магазин инструментов не активен -2 n это не номер места шпинделя -3 буферный магазин не определен Описание границ поля: n = с 1 по макс. номер зажима инструмента										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_MAGREL[20,600]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: P_MAGREL[n, m] m-ный номер буферного накопителя n-ного номера шпинделя / номера зажима инструмента > 0 - успешное обращение по чтению 0 - m вне разрешенного диапазона -1 - магазин инструментов не активен -2 - n это не номер места шпинделя -3 - буферный магазин не определен											
Описание границ поля: n = с 1 по макс. номер зажима инструмента m = с 1 по \$P_MAGNREL											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_MAGNH					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$P_MAGNH											
Число определенных структур в магазине, согласованных с каналом.											
> 0 - успешное обращение по чтению											
0 - структуры не определены											
-1 - магазин инструментов не активен											
Тип блока BTSS = TT											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_MAGNHLT[MD_SLMAXHIERARCHYNUMBER]					требуется определение		Ссылка:			
Описание:											
\$P_MAGNHLT[n]											
Число определенных типов мест в n-ной определенной структуре											
> 0 - успешное обращение по чтению											
0 - n вне определенного диапазона											
-1 - структура или магазин инструментов не активен											
Тип блока BTSS = TT											
Описание границ поля:											
n = с 1 по \$P_MAGNH											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_MAGHLT[MD_SLMAXHIERARCHYNUMBER,MD_SLMAXHIERARCHYENTRIES]					требуется определение		Ссылка:		
Описание: P_MAGHLT[n, m] m-ный тип места иерархии n; n = с 1 по \$P_MAGNH; m = с 1 по \$P_MAGNHLT > 0 - успешное обращение по чтению 0 - m вне определенного диапазона -1 - структура или магазин инструментов не активен -2 - n структура не имеет определенных типов мест Тип блока BTSS = TT										
Описание границ поля: n = с 1 по \$P_MAGNH m = с 1 по \$P_MAGNHLT										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_MAGNA					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_MAGNA Число определенных адаптеров, согласованных с каналом. > 0 - успешное обращение по чтению 0 - адаптер не определен -1 - функция 'адаптер' или магазин инструментов не активны Тип блока BTSS = AD											
Идент. оси:						Версия NCK:			43.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_MAGA[600]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_MAGA[i] i-тый номер адаптера > 0 - успешное обращение по чтению 0 - i вне разрешенного диапазона -1 - функция 'адаптер' или магазин инструментов не активны Тип блока BTSS = AD Описание границ поля: i = с 1 по \$P_MAGNA											
Идент. оси:						Версия NCK:			43.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_MTHSDC					Мастер шпиндель / держатель инструмента для коррекции инструмента			Ссылка:		
Описание: \$P_MTHSDC Номер зажима мастер инструмента или номер мастер шпинделя, относительно которого определяется активный инструмент для следующего выбора коррекции D. > 0 - успешное обращение по чтению 0 - нет доступных зажима мастер инструмента или мастер шпинделя. Следующая коррекция D работает с T0. -1 - магазин инструментов недоступен. При чтении как переменной BTSS, это относится к состоянию в актуальном кадре главного хода.											
Идент. оси:						Версия NCK:		48.00.00			
Единица:	-	мин:	-1				макс:	20			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

DOUBLE	\$AC_MONMIN					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AC_MONMIN Отношение фактического значения контроля инструмента к заданному значению. Порог для стратегии поиска инструментов "устанавливать только инструменты с фактическими значениями выше порога"											
Идент. оси:						Версия NCK:			18.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$P_VDITCP[SLTOMA_MAX_NUM_F REE_PARAM]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$P_VDITCP[n] Свободные параметры для управления магазином на интерфейсе VDI Описание границ поля: n: индекс 1 - 3										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_ATPG[9]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$P_ATPG[n]											
Актуальные данные шлифовальных инструментов											
Описание границ поля:											
n: номер параметра от 1 до 9											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

STRING	\$P_TOOLENV					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$P_TOOLENV[i] Выводит имя инструментального окружения, сохраненного под (внутренним) индексом i. Если i ссылается на не определенный блок данных, то возвращается нулевая строка. Если индекс i недействителен, т.е. меньше 1 или больше, чем макс. число блоков данных для инструментального окружения (\$MN_MM_NUM_TOOLENV), то выводится ошибка.										
Описание границ поля: Через MD \$MN_MM_NUM_TOOLENV может быть сконфигурировано макс. число инструментальных окружений. Макс. длина строки										
Идент. оси:						Версия NCK:			45.00.00	
Единица:	-	мин:				макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$P_TOOLENVN					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_TOOLENVN Указывает число определенных блоков данных для описания инструментальных окружений.											
Идент. оси:						Версия NCK:		45.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_AP					Угол полярных координат			Ссылка:		
Описание:											
\$P_AP											
Запрограммированный угол для полярных координат в градусах											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

AXIS	\$P_AXN1				Идентификатор оси для абсциссы				Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$P_AXN1 выводит актуальный адрес гео-оси для абсциссы.											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	-	мин:					макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

AXIS	\$P_AXN2					Идентификатор оси для ординаты			Ссылка:	
Описание:										
Переменная \$P_AXN2 выводит актуальный адрес гео-оси для ординаты.										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

AXIS	\$P_AXN3					Идентификатор оси для аппликаты			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$P_AXN3 выводит актуальный адрес гео-оси для аппликаты.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

AXIS	\$P_ACTGEOAX[3]				Актуальный идентификатор гео-оси			Ссылка:			
Описание:											
Переменная \$P_ACTGEOAX[n] выводит актуальный идентификатор гео-оси в зависимости от плоскости. Согласование гео-оси соответствует запрограммированным значениям GEOAX(1,X,2,Y,3,Z). Таким образом, согласование может изменяться при Reset и при включении и выключении трансформаций.											
Описание границ поля:											
Индекс массива 1-3 для 1-ой – 3-ей гео-оси											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$P_GG[MAX_GGROUP]					Активная G-функция			Ссылка:		
Описание: \$P_GG[n] Чтение активной G-функции группы G-функций n. Выводится индекс G-функции согласно руководству по программированию Основы, глава "Список G-функций/функций перемещения." (Это соответствует и индексу, который при соответствующем конфигурировании выводится на интерфейсе PLC) Пример: ;запрос на G55 IF \$P_GG[8] == 3 GOTOF LABEL_G55											
Описание границ поля: n: номер группы G-функций											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_EXTGG[MAX_EXT_GGROUP]				Активная G-функция для внешнего языка				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$P_EXTGG[n]</p> <p>Чтение активной G-функции группы G-функций n внешнего языка. Выводится индекс G-функции согласно описанию функций "Диалекты ISO" глава "G-команды".</p> <p>(Это соответствует и индексу, который при соответствующем конфигурировании выводится на интерфейсе PLC)</p> <p>Пример:</p> <p>запрос на G55 в диалекте ISO-T</p> <p>IF \$P_EXTGG[14] == 2 GOTOF LABEL_G55</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер группы G-функций</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:		-	мин:	0			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X				X					
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link					
			не классифицировано			не классифицировано					

INT	\$A_GG[MAX_GGROUP]				Активная G-функция в синхронном действии				Ссылка:	/PGA/10
<p>Описание:</p> <p>\$A_GG[n]</p> <p>Чтение активной G-функции группы G-функций n в синхронном действии. Выводится индекс G-функции согласно руководству по программированию Основы, глава "Список G-функций/функций перемещения". (Это соответствует и индексу, который при соответствующем конфигурировании выводится на интерфейсе PLC)</p> <p>Пример:</p> <p>;запрос на G55 в синхронном действии</p> <p>WHEN \$A_GG[8] == 3 DO ...</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер группы G-функций</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$P_SEARCH					Поиск активен			Ссылка:		
Описание:											
\$P_SEARCH											
Выводит TRUE (1), если поиск активен											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$P_SEARCH1					Поиск с вычислением активен			Ссылка:			
Описание:												
\$P_SEARCH1												
Выводит TRUE (1), если поиск с вычислением активен.												
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00				
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:		TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

BOOL	\$P_SEARCH2				Поиск без вычисления был активен				Ссылка:		
Описание: \$P_SEARCH2 Выводит TRUE (1), если последним выбранным типом поиска был "Поиск кадра без вычисления".											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_SEARCHL					Последний активный тип поиска			Ссылка:		
Описание:											
\$P_SEARCHL											
Выводит последний выбранный тип поиска:											
(кодировка аналогично ПИ-службе _N_FINDBL)											
0 : нет поиска											
1 : поиск без вычисления											
2 : поиск с вычислением на контуре											
3 : зарезервировано											
4 : поиск с вычислением на конечной точке кадра											
5 : поиск в расширенном тексте программы											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		5			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$P_SUBPAR[n]				Параметры передачи запрограммированы				Ссылка:		
Описание: \$P_SUBPAR[n] Запрос, был ли при вызове подпрограммы с передачей параметров в действительности запрограммирован параметр n (TRUE) или система использовала параметр по умолчанию (FALSE).											
Описание границ поля: n: номер параметра от 1 до n согласно определению в операторе PROC											
Идент. оси:						Версия NCK:		14.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$P_CTABDEF					Таблица кривых определена			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$P_CTABDEF определяет, активно ли определение таблиц кривых.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$P_IPTRLOCK					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_IPTRLOCK Состояние блокировки для актуализации указателя прерываний (блок BTSS) из-за команды программы обработки детали IPTRLOCK/IPTRUNLOCK или машинных данных \$MC_AUTO_IPTR_LOCK: FALSE (0) -> указатель прерываний актуализируется при прерывании TRUE (1) -> в указатель прерываний сохраняется кадр останова											
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	1			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$P_DELAYFST					требуется определение			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$P_DELAYFST</p> <p>Запрос, активен ли или нет диапазон задержки останова из-за команды программы обработки детали DELAYFSTON/DELAYFSTOF.</p> <p>Указание:</p> <p>Определенные с G331/G332 диапазоны задержки останова из-за ограничения по кадрам движения и времени задержки могут опрашиваться только через синхронное действие. (см. \$AC_DELAYFST).</p> <p>FALSE (0) → диапазон задержки останова не активен</p> <p>TRUE (1) → диапазон задержки останова активен</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$AC_DELAYFST					требуется определение			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>\$AC_DELAYFST</p> <p>Запрос в синхронном действии, активен ли или нет диапазон задержки останова из-за команды программы обработки детали DELAYFSTON/DELAYFSTOF или G331/G332.</p> <p>Указание:</p> <p>Если \$AC_DELAYFST используется для синхронных действий в УП, то, так же как и при \$P_DELAYFST, опрос диапазонов задержки останова определенных с G331/G332 из-за ограничений по кадрам движения и времени задержки невозможен (см. \$P_DELAYFST).</p> <p>FALSE (0) → диапазон задержки останова не активен</p> <p>TRUE (1) → диапазон задержки останова активен</p>												
Идент. оси:						Версия NCK:			54.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
	не классифицировано					не классифицировано						

INT	\$_MC					Модальный вызов подпрограммы активен			Ссылка:	
Описание: \$_MC Состояние модального вызова подпрограммы FALSE (0) -> нет модального вызова подпрограммы TRUE (1) -> модальный вызов подпрограммы активен										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$P_REPINF					Репозиционирование возможно				Ссылка:		
Описание: \$P_REPINF Информация состояния для репозиционирования с командой REPOS FALSE (0) → репозиционирование с REPOS невозможно по следующим причинам - вызов устанавливается не в Asup - вызов устанавливается из Asup, которая была запущена в состоянии Reset - вызов устанавливается из Asup, которая была запущена в режиме работы Jog TRUE (1) → репозиционирование с REPOS возможно												
Идент. оси:						Версия NCK:			13.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$P_SIM					Симуляция HMI активна				Ссылка:		
Описание:												
\$P_SIM												
Выводит TRUE (1) при активной симуляции HMI												
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00				
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				не классифицировано						

BOOL	\$P_DRYRUN					Подача пробного хода выбрана					Ссылка:	
Описание:												
\$P_DRYRUN												
Выводит TRUE (1), если подача пробного хода выбрана, иначе FALSE (0).												
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00				
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				не классифицировано						

DOUBLE		\$P_OFFN				требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
\$P_OFFN												
Запрограммированное смещение нормального контура												
Идент. оси:							Версия NCK:		17.00.00			
Единица:		-	мин:		DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.		Главный ход:		VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X						X				
write:												
Атрибуты:		глобальный		поиск кадра				Link				
				не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$PI					Постоянная окружности					Ссылка:		
Описание:													
Переменная \$PI определяет постоянную окружности PI = 3.1415927.													
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00				
Единица:	-	мин:	3.1415927				макс:	3.1415927					
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.			
read:	X					X							
write:													
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link							
		независимо				без ограничений							

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_PROG_EVENT				Управляемый событием вызов программы активен			Ссылка:		
Описание: С помощью системной переменной \$P_PROG_EVENT можно запросить, была ли программа активирована не явно через сконфигурированное с \$MC_PROG_EVENT_MASK или \$MN_SEARCH_RUN_MODE событие. \$P_PROG_EVENT выводит целочисленную величину между 0 и 5 со следующим значением: 0: явная активация через NC-Start или Asup-Start через интерфейс VDI или Asup 1: не явная активация через событие "Старт программы обработки детали" 2: не явная активация через событие "Конец программы обработки детали" 3: не явная активация через событие "Reset на пульте оператора" 4: не явная активация через событие "Запуск" 5: не явная активация после вывода последнего кадра действия после поиска кадра										
Идент. оси:						Версия NCK:		42.00.00		
Единица:	-	мин:	0				макс:	5		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link			
		не классифицировано					не классифицировано			

STRING	\$P_PROGPATH				Путь актуальной программы				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$P_PROGPATH</p> <p>Выводит путь, по которому в файловой системе сохранена программа, которая обрабатывается в настоящий момент.</p> <p>Пример:</p> <p>Обрабатывается подпрограмма "/_N_WKS_DIR/_N_WELLE_DIR/_N_MYSUB_SPF".</p> <p>\$P_PROGPATH выводит строку <u>"/_N_WKS_DIR/_N_WELLE_DIR/"</u>.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

STRING	\$P_PROG				Имя программы программного уровня				Ссылка:		
Описание: \$P_PROG[n] Выводит имя программы на программном уровне n. Пример: \$P_PROG[0] Выводит имя программы на программном уровне 0 = имя главной программы.											
Описание границ поля: n: определяет программный уровень, из которого должно быть считано имя программы. Числовое значение: 0 до 11 Макс. длина строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:		-	мин:					макс:			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link				
			не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$P_STACK					Актуальный программный уровень			Ссылка:			
Описание:												
\$P_STACK												
Выводит актуальный программный уровень, на котором выполняется актуальная программа обработки детали.												
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00				
Единица:	-	мин:	0			макс:		11				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_ISO_STACK				Акт. программный уровень в режиме ISO			Ссылка:			
Описание:											
\$P_ISO_STACK											
Переменная выводит актуальный программный уровень в режиме ISO. В отличие от режима Siemens в режиме ISO не каждый вызов подпрограммы или макровыводов приводит к изменению программного уровня. Вызовы подпрограмм/макровыводов и воздействие на \$P_ISO_STACK:											
M98 Pxx, вызов подпрограмм, \$P_ISO_STACK остается без изменений											
G65 Pxx, покадровый макрос, \$P_ISO_STACK увеличивается на 1											
G66 Pxx, модальный макрос, \$P_ISO_STACK увеличивается на 1											
M-замещение макроса, \$P_ISO_STACK увеличивается на 1											
M-замещение подпрограммы, \$P_ISO_STACK остается без изменений											
T-замещение, \$P_ISO_STACK остается без изменений											
G-замещение, \$P_ISO_STACK увеличивается на 1											
802S/C: диапазон значений = [0,5]											
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00			
Единица:		-	мин:				макс:		11		
		Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X				
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано					

STRING	\$P_PATH					Путь программного уровня			Ссылка:		
Описание: \$P_PATH[n] Выводит путь, по которому в файловой системе сохранена программа, которая обрабатывается на программном уровне n. Примеры: \$P_PATH[0] выводит директорию главной программы, к примеру, "/_N_WKS_DIR/_N_WELLE_WPD/". \$P_PATH[\$P_STACK - 1] выводит путь вызывающей программы. Описание границ поля: n: определяет программный уровень, из которого должен быть считан путь программы. Числовое значение: 0 до 11 Макс. длина строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$P_ACTID[16]					Модальное синхронное действие запрограммировано			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$P_ACTID[n] определяет для первых 16 модальных синхронных действий с ID n, запрограммированы ли они.											
Описание границ поля:											
Индекс 1 - 16 соответствует n-ному модальному синхронному действию.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_STAT				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$AC_STAT -1: недействительно 0: канал в Reset 1: канал прерван 2: канал активен											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	-1			макс:		2			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_PROG				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$AC_PROG -1: недействительно 0: программа в состоянии Reset 1: программа остановлена 2: программа активна 3: программа в состоянии ожидания 4: программа прервана											
Идент. оси:						Версия NCK:			13.00.00		
Единица:	-	мин:	-1				макс:	4			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_SYNA_MEM				Свободные элементы синхронного действия			Ссылка:			
Описание:											
Переменная \$AC_SYNA_MEM определяет число свободных элементов синхронного действия. Макс. число элементов конфигурируется через \$MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS. Значение считывается из программы обработки детали без остановки предварительной обработки.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_IPO_BUF				Уровень заполнения буфера Ipo			Ссылка:		
Описание:										
Переменная \$AC_IPO_BUF определяет актуальный уровень заполнения буфера Ipo. Значение считывается из программы обработки детали без остановки предварительной обработки.										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_BLOCKTYPE				Тип кадра			Ссылка:		
Описание:										
Переменная \$AC_BLOCKTYPE определяет тип актуального кадра главного хода. Возможны следующие значения:										
0: кадр является запрограммированным кадром (главный кадр).										
1: кадр был создан системой как промежуточный кадр.										
2: кадр был создан через фаску/закругление										
3: мягкий подвод и отвод (SAR)										
4: кадр был создан через коррекцию инструмента										
5: кадр был создан через перешлифовку										
6: кадр был создан через TLIFT (тангенциальное слежение)										
7: кадр был создан через разделение пути										
8: кадр был создан через компилируемые циклы										
9: кадр был создан через изменения ориентации при интерполяции ориентации относительно траектории (ORIPATH/ORIROT)										
10: кадр был создан через активируемую с MD \$MC_POLE_ORI_MODE обработку полюса при трансформациях ориентации										
Идент. оси:						Версия NCK:		51.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	9			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_BLOCKTYPEINFO				Информация по типу кадра			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>С помощью системной переменной \$AC_BLOCKTYPEINFO можно запросить более подробную информацию по переменной \$AC_BLOCKTYPE.</p> <p>В зависимости от значения системной переменной \$AC_BLOCKTYPE в этом случае возможны различные значения:</p> <p>1. Общий, созданный внутри СЧПУ кадр: \$AC_BLOCKTYPE = 1 \$AC_BLOCKTYPEINFO = 1000 и не содержит дополнительной информации.</p> <p>2. Фаска/закругление: \$AC_BLOCKTYPE = 2 2001: прямая 2002: окружность</p> <p>3. SAR: \$AC_BLOCKTYPE = 3 3001: подвод по прямой 3002: подвод по четверти круга 3003: подвод по полукругу</p> <p>4. Коррекция инструмента: \$AC_BLOCKTYPE = 4 4001: кадр подвода после STOPRE 4002: соединительные кадры при не найденной точке пересечения 4003: точечная окружность на внутренних углах (только для TRACYL) 4004: обходная окружность (или коническое сечение) на наружных углах 4005: кадры подвода при подавлении коррекции 4006: кадры подвода при повторной активации КРИ 4007: разбивка кадра из-за слишком высокой кривизны 4008: компенсационные кадры при торцовом фрезеровании 3D (вектор инструмента вектор плоскости)</p> <p>5. Перешлифовка: \$AC_BLOCKTYPE = 5 5001: контур перешлифовки через G641 5002: контур перешлифовки через G642 5003: контур перешлифовки через G643 5004: контур перешлифовки через G644</p> <p>6. TLIFT: \$AC_BLOCKTYPE = 6 6001: TLIFT кадр с линейным движением тангенциальной оси и без движения отвода. 6002: TLIFT кадр с нелинейностью тангенциальной оси (полином)и без движения отвода. 6003: TLIFT кадр с движением отвода, движение тангенциальной оси и движение отвода запускаются одновременно. 6004: TLIFT кадр с движением отвода, тангенциальная ось запускается только после достижения определенной позиции отвода.</p> <p>7. Разделение пути: \$AC_BLOCKTYPE = 7 7001: запрограммированное разделение пути без активной штамповки/вырубки. 7002: запрограммированное разделение пути с активной штамповкой/вырубкой. 7003: автоматически созданное внутри СЧПУ разделение пути.</p> <p>8. Компилируемые циклы: \$AC_BLOCKTYPE = 8 В этом случае системная переменная \$AC_BLOCKTYPEINFO содержит ID приложения компилируемых циклов, создавшего кадр</p> <p>9. Интерполяция ориентации относительно траектории (ORIPATH/ORIROTС) 9000: интерполяция ориентации инструмента при ORIPATH 9001: интерполяция вращения инструмента при ORIROTС</p> <p>10: обработка полюса при трансформациях ориентации 10000: опережающее позиционирование полярной оси в отдельном кадре 10001: вставленный кадр для прохождения через полярный конус при трансформациях ориентации</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:			54.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный хол.	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_SPLITBLOCK				требуется определение				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>С помощью системной переменной \$AC_SPLITBLOCK можно определить все кадры, созданные внутри СЧПУ, и запрограммированные кадры, которые из-за этого были укорочены.</p> <p>При этом возможны следующие значения:</p> <p>= 0 - это неизмененный запрограммированный кадр (созданный через компрессор кадр рассматривается здесь как запрограммированный кадр).</p> <p><> 0 - кадр был укорочен или это созданный внутри СЧПУ кадр, при этом возможны следующие значения (переменная имеет битовую кодировку):</p> <p>= 1 - это внутренний кадр или укороченный оригинальный кадр</p> <p>= 3 - это последний кадр в цепочке внутренних кадров или укороченных оригинальных кадров</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	3			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_TANEB					Тангенциальный угол на конечной точке кадра				Ссылка:	
Описание:											
Переменная \$AC_TANEB определяет угол между касательной к траектории в конечной точке актуального кадра и касательной к траектории в стартовой точке следующего кадра. Эта переменная должна применяться только к запрограммированным главным кадрам. С помощью \$AC_BLOCKTYPE можно определить, является ли актуальный кадр главным кадром.											
Идент. оси:						Версия NCK:			51.00.00		
Единица:	-	мин:	-180.0				макс:	180.0			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_SYNC_ACT_LOAD					Актуальный рабочий цикл для синхронных действий			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AC_SYNC_ACT_LOAD выводит актуальный рабочий цикл для синхронных действий последнего IPO-такта в канале.											
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_SYNC_MAX_LOAD					Максимальный рабочий цикл для синхронных действий			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AC_SYNC_MAX_LOAD выводит макс. рабочий цикл синхронных действий IPO-такта в канале.											
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_SYNC_AVERAGE_LOAD					Средний рабочий цикл для синхронных действий				Ссылка:	
Описание:											
Переменная \$AC_SYNC_AVERAGE_LOAD выводит средний рабочий цикл на IPO-такт для синхронных действий в канале.											
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_IW_STAT					Информация о положении при PTP			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AC_IW_STAT описывает информацию о положении шарниров (спец. для трансформаций) при декартовом движении PTP. Переменная релевантна только для трансформаций поддерживающих PTP.											
Идент. оси:						Версия NCK:		19.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_IW_TU					Информация о положении осей при РТР			Ссылка:	
Описание: Переменная \$AC_IW_TU описывает информацию о положении осей (MCS) при декартовом движении РТР. Переменная релевантна только для трансформаций поддерживающих РТР.										
Идент. оси:						Версия NCK:		19.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_TRANS_SYS				Базовая система для декартового перемещения вручную (поступательное движение)				Ссылка:			
Описание:												
\$AC_TRANS_SYS												
Базовая система для поступательного движения при декартовом перемещении вручную												
0: активно спец. для оси перемещение вручную												
1: декартово перемещение вручную в BKS												
2: декартово перемещение вручную в WCS												
3: декартово перемещение вручную в TCS												
Имеет смысл только в комбинации с трансформациями, поддерживающими декартовое перемещение вручную.												
Идент. оси:						Версия NCK:		46.00.00				
Единица:		-	мин:		0			макс:		3		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:												
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link					
			не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_JOG_COORD					Система координат для перемещения вручную			Ссылка:		
Описание: Переменная \$AC_JOG_COORD служит для установки системы координат вручную. Возможны следующие значения: 0: перемещение вручную в WCS 1: перемещение вручную в ENS											
Идент. оси:						Версия NCK:		50.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	1			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_ROT_SYS				Базовая система для декартового перемещения вручную				Ссылка:		
Описание: \$AC_ROT_SYS Базовая система для ориентации при декартовом перемещении вручную 0: активно спец. для оси перемещение вручную 1: декартово перемещение вручную в BKS 2: декартово перемещение вручную в PCS 3: декартово перемещение вручную в TCS Имеет смысл только в комбинации с трансформациями, поддерживающими декартово перемещение вручную.											
Идент. оси:						Версия NCK:		47.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		3			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_MEA[2]					Контакт измерительного щупа			Ссылка:	
Описание: \$AC_MEA[n] Произошел контакт измерительного щупа с номером [n] если TRUE (1) Описание границ поля: n: номер измерительного щупа 1 - MAXNUM_PROBE										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_TRAFO					Активная трансформация			Ссылка:		
Описание:											
\$AC_TRAFO											
Кодовый номер активной трансформации согласно машинным данным \$MC_TRAFO_TYPE_n.											
Учитывать специальное значение для спараметрированной постоянной трансформации (бит 1											
\$MC_TRAFO_MODE_MASK установлен на 1):											
При TRACON возвращаются параметры первой связанной трансформации. Если активна только											
постоянная трансформация, то возвращается 0.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT MIN				макс:	INT MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_TRAFO				Запрограммированная трансформация				Ссылка:		
Описание:											
\$P_TRAFO											
Кодовый номер запрограммированной трансформации согласно машинным данным											
\$MC_TRAFO_TYPE_n.											
Учитывать специальное значение для спараметрированной постоянной трансформации (бит 1											
\$MC_TRAFO_MODE_MASK установлен на 1):											
При TRACON возвращается первая связанная трансформация. Если активна только постоянная трансформация, то возвращается 0.											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_TRAFO_PAR[n]					Параметр выбора трансформации			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AC_TRAFO_PAR[n]</p> <p>Параметр выбора активной трансформации.</p> <p>Учитывать специальное значение для спараметрированной постоянной трансформации (бит 1 \$MC_TRAFO_MODE_MASK установлен на 1):</p> <p>При TRACON возвращаются параметры первой связанной трансформации. Если активна только постоянная трансформация, то возвращается 0.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер параметра</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DOUBLE_MIN			макс:	DOUBLE_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_TRAFO_PAR[n]				Параметр выбора запрограммированной трансформации			Ссылка:		
Описание:										
\$P_TRAFO_PAR[n]										
Параметр выбора запрограммированной трансформации.										
Учитывать специальное значение для спараметрированной постоянной трансформации (бит 1 \$MC_TRAFO_MODE_MASK установлен на 1):										
При TRACON возвращаются параметры первой связанной трансформации. Если активна только постоянная трансформация, то возвращается 0.										
Описание границ поля:										
n: номер параметра										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DOUBLE_MIN				макс:	DOUBLE_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_TRAFO_PARSET					Номер блока данных трансформации		Ссылка:		
Описание:										
\$AC_TRAFO_PARSET										
Номер активного блока данных трансформации										
Переменная '0', если нет активной трансформации.										
Учитывать специальное значение для спараметрированной постоянной трансформации (бит 1 \$MC_TRAFO_MODE_MASK установлен на 1):										
При TRACON возвращаются номера блока данных первой связанной трансформации.										
Если активна только постоянная трансформация, то возвращается 0.										
Идент. оси:						Версия NCK:		44.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_TRAFO_PARSET				Номер блока данных трансформации			Ссылка:		
Описание:										
\$P_TRAFO_PARSET										
Номер запрограммированного блока данных трансформации										
Переменная '0', если нет активной трансформации.										
Учитывать специальное значение для спараметрированной постоянной трансформации (бит 1 \$MC_TRAFO_MODE_MASK установлен на 1):										
При TRACON возвращаются номера блока данных первой связанной трансформации.										
Если активна только постоянная трансформация, то возвращается 0.										
Идент. оси:						Версия NCK:		44.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$_LIFTFAST					требуется определение			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$_LIFTFAST</p> <p>Информация по выполнению быстрого отвода.</p> <p>0: исходное состояние.</p> <p>1: был выполнен быстрый отвод.</p> <p>Переменная в начале процесса быстрого отвода устанавливается внутри ЧПУ на значение "1".</p> <p>Переменная должна быть снова переведена в исходное состояние обрабатывающей программой (если таковая имеется), чтобы снова можно было бы определить следующий быстрый отвод.</p> <p>Сброс осуществляется через \$AC_LIFTFAST</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:			44.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:		1			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_LIFTFAST				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$AC_LIFTFAST Информация по выполнению быстрого отвода. 0: исходное состояние. 1: был выполнен быстрый отвод. Переменная в начале процесса быстрого отвода устанавливается внутри ЧПУ на значение "1". Переменная должна быть снова переведена в исходное состояние (\$AC_LIFTFAST=0) обрабатывающей программой (если таковая имеется), чтобы снова можно было бы определить следующий быстрый отвод.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		1			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_ASUP	требуется определение	Ссылка:
	<p>\$AC_ASUP Кодовый номер для причины активации Asup. Причины имеют битовую кодировку и следующее значение: БИТ0: активация по причине: прерывание пользователя "ASUP с BIsync" Активация через: сигнал Vdi, цифрово-аналоговый интерфейс Продолжение через: свободный выбор Reorg или Ret БИТ1: активация по причине: прерывание пользователя "ASUP" Для продолжения программы с Repos сохраняется позиция, после которой произошел останов. Активация через: сигнал Vdi, цифрово-аналоговый интерфейс: Продолжение через: свободный выбор БИТ2: активация по причине: прерывание пользователя "ASUP из состояния канала Ready" Активация через: сигнал Vdi, цифрово-аналоговый интерфейс Продолжение через: свободный выбор БИТ3: активация по причине: прерывание пользователя "ASUP в ручном режиме работы и состояние канала не READY" Активация через: сигнал Vdi, цифрово-аналоговый интерфейс Продолжение через: свободный выбор БИТ4: активация по причине: активация по причине: прерывание пользователя "ASUP" Для продолжения программы с Repos актуальная позиция сохраняется при возникновении прерывания. Активация через: сигнал Vdi, цифрово-аналоговый интерфейс Продолжение через: свободный выбор БИТ5: активация по причине: отмена повторения подпрограммы Активация через: сигнал Vdi Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS БИТ6: активация по причине: активация отдельного кадра декодирования Активация через: сигнал Vdi (+BTSS) Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS БИТ7: активация по причине: активация стирания остатка пути Активация через: сигнал Vdi Продолжение через: при использовании системной Asup Ret БИТ8: активация по причине: активация синхронизации оси Активация через: сигнал Vdi Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS БИТ9: активация по причине: смена режимов работы Активация через: сигнал Vdi Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS или RET (см. MD.) БИТ10: активация по причине: продолжение программы при TeachIn или после деактивации TeachIn Активация через: сигнал Vdi Продолжение через: при использовании системной Asup Ret БИТ11: активация по причине: выбор Overstore Активация через: выбор Pi Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS БИТ12: активация по причине: ошибка с реакцией Кадр коррекции с Repos (COMPBLOCKWITHREORG) Активация через: внутренняя Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS БИТ13: активация по причине: движение отвода при G33 и Stop Активация через: внутренняя Продолжение через: при использовании системной Asup Ret БИТ14: активация по причине: активация подачи пробного хода Активация через: Vdi Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS</p>		

1.1 Список системных переменных

БИТ15: активация по причине: деактивация подачи пробного хода
 Активация через: Vdi
 Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS
 БИТ16: активация по причине: активация подавления кадра
 Активация через: Vdi
 Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS
 БИТ17: активация по причине: деактивация подавления кадра
 Активация через: Vdi
 Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS
 БИТ18: активация по причине: активация машинных данных
 Активация через: Pi
 Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS
 БИТ19: активация по причине: активация коррекции инструмента
 Активация через: Pi "_N_SETUDT"
 Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS
 БИТ20: активация по причине: системная asup после достижения типом поиска SERUPRO цели поиска.
 Активация через: Pi "_N_FINDBL" параметр == 5
 Продолжение через: при использовании системной Asup REPOS

Идент. оси:						Версия NCK:	13.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$P_ISTEST					Программный тест активен			Ссылка:			
Описание:												
\$P_ISTEST												
Выводит TRUE (1), если программный тест активен												
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00				
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

STRING	\$P_MMCA					Квитирование задания для команды MMC				Ссылка:	
Описание: \$P_MMCA Квитирование задания для команды MMC											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$A_PROTO				Активировать функцию. протоколирования для 1-ого пользователя				Ссылка:	
Описание: \$A_PROTO Активировать / деактивировать функцию протоколирования для первого пользователя. Соответствует \$A_PROTOC[0].										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
	X	не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$A_PROTOC[EX_MAX_NUM_PROT_USER]				Активировать функцию протоколирования для пользователя				Ссылка:		
Описание: \$A_PROTOC Активировать / деактивировать функцию протоколирования для пользователя. Соответствует переменной BTSS protocUserActive.											
Описание границ поля: Индекс пользователя функции протоколирования.											
Идент. оси:						Версия NCK:		42.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
	X	не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$A_PROT_LOCK[EX_MAX_NUM_P ROT_USER]					требуется определение		Ссылка:		
Описание: \$A_PROT_LOCK Временно блокировать / разрешить функцию протоколирования для пользователя. Описание границ поля: 0 - EX_MAX_NUM_PROT_USER-1, USER										
Идент. оси:						Версия NCK:		51.04.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_PARAM[n]					1-ый стек FIFO			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AC_FIFO1[n] это стек с характеристикой First In - First Out. Эта стековая память может использоваться для циклических процессов измерения.											
Через \$MC_NUM_AC_FIFO определяется число переменных FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10.											
Элементы стековой памяти сохраняются в R-параметрах. Длина всех переменных FIFO конфигурируется с \$MC_LEN_AC_FIFO.											
Через \$MC_START_AC_FIFO указывается номер R-параметра, после которого сохраняются элементы FIFO.											
Иная запись в R-параметры, согласованные с областями FIFO, запрещена.											
Число R-параметров должно быть установлено через машинные данные \$MC_MM_NUM_R_PARAM таким образом, чтобы могли быть размещены все переменные FIFO:											
$\$MC_MM_NUM_R_PARAM = \$MC_MM_START_FIFO + \$MC_NUM_AC_FIFO * (\$MC_LEN_AC_FIFO + 6)$											
Переменная FIFO это переменная поля.											
Индексы 0 – 5 имеют специальные значения:											
n=0: при записи с индексом 0 новое значение сохраняется в FIFO.											
при чтении с индексом 0 самый старый элемент считывается и удаляется из FIFO.											
n=1: обращение к первому загруженному элементу											
n=2: обращение к последнему загруженному элементу											
n=3: сумма всех элементов FIFO, если установлен бит0 в \$MC_MM_MODE_FIFO.											
n=4: число доступных в FIFO элементов											
n=5: актуальный индекс записи относительно начала Fifo											
n=6: самый старый элемент											
n=7: следующий за самым старым и т.д.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MC_LEN_AC_FIFO.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE		\$AC_FIFO2[n]				2-ой стек FIFO				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная \$AC_FIFO2[n] это стек с характеристикой First In - First Out. Эта стековая память может использоваться для циклических процессов измерения.</p> <p>Через \$MC_NUM_AC_FIFO определяется число переменных FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10.</p> <p>Элементы стековой памяти сохраняются в R-параметрах. Длина всех переменных FIFO конфигурируется с \$MC_LEN_AC_FIFO.</p> <p>Через \$MC_START_AC_FIFO указывается номер R-параметра, после которого сохраняются элементы FIFO.</p> <p>Иная запись в R-параметры, согласованные с областями FIFO, запрещена.</p> <p>Число R-параметров должно быть установлено через машинные данные \$MC_MM_NUM_R_PARAM таким образом, чтобы могли быть размещены все переменные FIFO:</p> <p>\$MC_MM_NUM_R_PARAM = \$MC_MM_START_FIFO + \$MC_NUM_AC_FIFO * (\$MC_LEN_AC_FIFO + 6)</p> <p>Переменная FIFO это переменная поля.</p> <p>Индексы 0 – 5 имеют специальные значения:</p> <p>n=0: при записе с индексом 0 новое значение сохраняется в FIFO.</p> <p>при чтении с индексом 0 самый старый элемент считывается и удаляется из FIFO.</p> <p>n=1: обращение к первому загруженному элементу</p> <p>n=2: обращение к последнему загруженному элементу</p> <p>n=3: сумма всех элементов FIFO, если установлен бит0 в \$MC_MM_MODE_FIFO.</p> <p>n=4: число доступных в FIFO элементов</p> <p>n=5: актуальный индекс записи относительно начала Fifo</p> <p>n=6: самый старый элемент</p> <p>n=7: следующий за самым старым и т.д.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность конфигурируется через \$MC_LEN_AC_FIFO.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:		-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link				
			не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FIFO3[n]				3-ий стек FIFO				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная \$AC_FIFO3[n] это стек с характеристикой First In - First Out. Эта стековая память может использоваться для циклических процессов измерения.</p> <p>Через \$MC_NUM_AC_FIFO определяется число переменных FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10.</p> <p>Элементы стековой памяти сохраняются в R-параметрах. Длина всех переменных FIFO конфигурируется с \$MC_LEN_AC_FIFO.</p> <p>Через \$MC_START_AC_FIFO указывается номер R-параметра, после которого сохраняются элементы FIFO.</p> <p>Иная запись в R-параметры, согласованные с областями FIFO, запрещена.</p> <p>Число R-параметров должно быть установлено через машинные данные \$MC_MM_NUM_R_PARAM таким образом, чтобы могли быть размещены все переменные FIFO:</p> <p>$\\$MC_MM_NUM_R_PARAM = \\$MC_MM_START_FIFO + \\$MC_NUM_AC_FIFO * (\\$MC_LEN_AC_FIFO + 6)$</p> <p>Переменная FIFO это переменная поля.</p> <p>Индексы 0 – 5 имеют специальные значения:</p> <p>n=0: при записе с индексом 0 новое значение сохраняется в FIFO.</p> <p>при чтении с индексом 0 самый старый элемент считывается и удаляется из FIFO.</p> <p>n=1: обращение к первому загруженному элементу</p> <p>n=2: обращение к последнему загруженному элементу</p> <p>n=3: сумма всех элементов FIFO, если установлен бит0 в \$MC_MM_MODE_FIFO.</p> <p>n=4: число доступных в FIFO элементов</p> <p>n=5: актуальный индекс записи относительно начала Fifo</p> <p>n=6: самый старый элемент</p> <p>n=7: следующий за самым старым и т.д.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность конфигурируется через \$MC_LEN_AC_FIFO.</p>											
Идент. осн:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FIFO4[n]					4-ый стек FIFO		Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная \$AC_FIFO4[n] это стек с характеристикой First In - First Out. Эта стековая память может использоваться для циклических процессов измерения.</p> <p>Через \$MC_NUM_AC_FIFO определяется число переменных FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10.</p> <p>Элементы стековой памяти сохраняются в R-параметрах. Длина всех переменных FIFO конфигурируется с \$MC_LEN_AC_FIFO.</p> <p>Через \$MC_START_AC_FIFO указывается номер R-параметра, после которого сохраняются элементы FIFO.</p> <p>Иная запись в R-параметры, согласованные с областями FIFO, запрещена.</p> <p>Число R-параметров должно быть установлено через машинные данные \$MC_MM_NUM_R_PARAM таким образом, чтобы могли быть размещены все переменные FIFO:</p> <p>$\\$MC_MM_NUM_R_PARAM = \\$MC_MM_START_FIFO + \\$MC_NUM_AC_FIFO * (\\$MC_LEN_AC_FIFO + 6)$</p> <p>Переменная FIFO это переменная поля.</p> <p>Индексы 0 – 5 имеют специальные значения:</p> <p>n=0: при записе с индексом 0 новое значение сохраняется в FIFO.</p> <p>при чтении с индексом 0 самый старый элемент считывается и удаляется из FIFO.</p> <p>n=1: обращение к первому загруженному элементу</p> <p>n=2: обращение к последнему загруженному элементу</p> <p>n=3: сумма всех элементов FIFO, если установлен бит0 в \$MC_MM_MODE_FIFO.</p> <p>n=4: число доступных в FIFO элементов</p> <p>n=5: актуальный индекс записи относительно начала Fifo</p> <p>n=6: самый старый элемент</p> <p>n=7: следующий за самым старым и т.д.</p>										
Описание границ поля:										
Размерность конфигурируется через \$MC_LEN_AC_FIFO.										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X				X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FIFO5[n]					5-ый стек FIFO			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AC_FIFO5[n] это стек с характеристикой First In - First Out. Эта стековая память может использоваться для циклических процессов измерения.											
Через \$MC_NUM_AC_FIFO определяется число переменных FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10. Элементы стековой памяти сохраняются в R-параметрах. Длина всех переменных FIFO конфигурируется с \$MC_LEN_AC_FIFO.											
Через \$MC_START_AC_FIFO указывается номер R-параметра, после которого сохраняются элементы FIFO.											
Иная запись в R-параметры, согласованные с областями FIFO, запрещена.											
Число R-параметров должно быть установлено через машинные данные \$MC_MM_NUM_R_PARAM таким образом, чтобы могли быть размещены все переменные FIFO:											
\$MC_MM_NUM_R_PARAM = \$MC_MM_START_FIFO + \$MC_NUM_AC_FIFO * (\$MC_LEN_AC_FIFO + 6)											
Переменная FIFO это переменная поля.											
Индексы 0 – 5 имеют специальные значения:											
n=0: при записе с индексом 0 новое значение сохраняется в FIFO.											
при чтении с индексом 0 самый старый элемент считывается и удаляется из FIFO.											
n=1: обращение к первому загруженному элементу											
n=2: обращение к последнему загруженному элементу											
n=3: сумма всех элементов FIFO, если установлен бит0 в \$MC_MM_MODE_FIFO.											
n=4: число доступных в FIFO элементов											
n=5: актуальный индекс записи относительно начала Fifo											
n=6: самый старый элемент											
n=7: следующий за самым старым и т.д.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MC_LEN_AC_FIFO.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FIFO6[n]					6-ой стек FIFO			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная \$AC_FIFO6[n] это стек с характеристикой First In - First Out. Эта стековая память может использоваться для циклических процессов измерения.</p> <p>Через \$MC_NUM_AC_FIFO определяется число переменных FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10. Элементы стековой памяти сохраняются в R-параметрах. Длина всех переменных FIFO конфигурируется с \$MC_LEN_AC_FIFO.</p> <p>Через \$MC_START_AC_FIFO указывается номер R-параметра, после которого сохраняются элементы FIFO.</p> <p>Иная запись в R-параметры, согласованные с областями FIFO, запрещена.</p> <p>Число R-параметров должно быть установлено через машинные данные \$MC_MM_NUM_R_PARAM таким образом, чтобы могли быть размещены все переменные FIFO:</p> <p>\$MC_MM_NUM_R_PARAM = \$MC_MM_START_FIFO + \$MC_NUM_AC_FIFO * (\$MC_LEN_AC_FIFO + 6)</p> <p>Переменная FIFO это переменная поля.</p> <p>Индексы 0 – 5 имеют специальные значения:</p> <p>n=0: при записе с индексом 0 новое значение сохраняется в FIFO.</p> <p>при чтении с индексом 0 самый старый элемент считывается и удаляется из FIFO.</p> <p>n=1: обращение к первому загруженному элементу</p> <p>n=2: обращение к последнему загруженному элементу</p> <p>n=3: сумма всех элементов FIFO, если установлен бит0 в \$MC_MM_MODE_FIFO.</p> <p>n=4: число доступных в FIFO элементов</p> <p>n=5: актуальный индекс записи относительно начала Fifo</p> <p>n=6: самый старый элемент</p> <p>n=7: следующий за самым старым и т.д.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность конфигурируется через \$MC_LEN_AC_FIFO.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FIFO7[n]					7-ой стек FIFO			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AC_FIFO7[n] это стек с характеристикой First In - First Out. Эта стековая память может использоваться для циклических процессов измерения.											
Через \$MC_NUM_AC_FIFO определяется число переменных FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10. Элементы стековой памяти сохраняются в R-параметрах. Длина всех переменных FIFO конфигурируется с \$MC_LEN_AC_FIFO.											
Через \$MC_START_AC_FIFO указывается номер R-параметра, после которого сохраняются элементы FIFO.											
Иная запись в R-параметры, согласованные с областями FIFO, запрещена.											
Число R-параметров должно быть установлено через машинные данные											
\$MC_MM_NUM_R_PARAM таким образом, чтобы могли быть размещены все переменные FIFO:											
\$MC_MM_NUM_R_PARAM = \$MC_MM_START_FIFO + \$MC_NUM_AC_FIFO * (\$MC_LEN_AC_FIFO +6)											
Переменная FIFO это переменная поля.											
Индексы 0 – 5 имеют специальные значения:											
n=0: при записи с индексом 0 новое значение сохраняется в FIFO.											
при чтении с индексом 0 самый старый элемент считывается и удаляется из FIFO. n=1: обращение к первому загруженному элементу											
n=2: обращение к последнему загруженному элементу											
n=3: сумма всех элементов FIFO, если установлен бит0 в \$MC_MM_MODE_FIFO.											
n=4: число доступных в FIFO элементов											
n=5: актуальный индекс записи относительно начала Fifo											
n=6: самый старый элемент											
n=7: следующий за самым старым и т.д.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MC_LEN_AC_FIFO.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FIFO8[n]				8-ой стек FIFO			Ссылка:			
Описание:											
Переменная \$AC_FIFO8[n] это стек с характеристикой First In - First Out. Эта стековая память может использоваться для циклических процессов измерения.											
Через \$MC_NUM_AC_FIFO определяется число переменных FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10.											
Элементы стековой памяти сохраняются в R-параметрах. Длина всех переменных FIFO конфигурируется с \$MC_LEN_AC_FIFO.											
Через \$MC_START_AC_FIFO указывается номер R-параметра, после которого сохраняются элементы FIFO. Иная запись в R-параметры, согласованные с областями FIFO, запрещена.											
Число R-параметров должно быть установлено через машинные данные											
\$MC_MM_NUM_R_PARAM таким образом, чтобы могли быть размещены все переменные FIFO:											
$ \$MC_MM_NUM_R_PARAM = \$MC_MM_START_FIFO + \$MC_NUM_AC_FIFO * (\$MC_LEN_AC_FIFO + 6) $											
Переменная FIFO это переменная поля.											
Индексы 0 – 5 имеют специальные значения:											
n=0: при записи с индексом 0 новое значение сохраняется в FIFO.											
При чтении с индексом 0 самый старый элемент считывается и удаляется из FIFO.											
n=1: обращение к первому загруженному элементу											
n=2: обращение к последнему загруженному элементу											
n=3: сумма всех элементов FIFO, если установлен бит0 в \$MC_MM_MODE_FIFO.											
n=4: число доступных в FIFO элементов											
n=5: актуальный индекс записи относительно											
начала Fifo											
n=6: самый старый элемент											
n=7: следующий за самым старым и т.д.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MC_LEN_AC_FIFO.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FIFO9[n]					9-ый стек FIFO			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная \$AC_FIFO9[n] это стек с характеристикой First In - First Out. Эта стековая память может использоваться для циклических процессов измерения.</p> <p>Через \$MC_NUM_AC_FIFO определяется число переменных FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10.</p> <p>Элементы стековой памяти сохраняются в R-параметрах. Длина всех переменных FIFO конфигурируется с \$MC_LEN_AC_FIFO.</p> <p>Через \$MC_START_AC_FIFO указывается номер R-параметра, после которого сохраняются элементы FIFO.</p> <p>Иная запись в R-параметры, согласованные с областями FIFO, запрещена.</p> <p>Число R-параметров должно быть установлено через машинные данные</p> <p>\$MC_MM_NUM_R_PARAM таким образом, чтобы могли быть размещены все переменные FIFO:</p> <p>\$MC_MM_NUM_R_PARAM = \$MC_MM_START_FIFO + \$MC_NUM_AC_FIFO * (\$MC_LEN_AC_FIFO +6)</p> <p>Переменная FIFO это переменная поля.</p> <p>Индексы 0 – 5 имеют специальные значения:</p> <p>n= 0: при записи с индексом 0 новое значение сохраняется в FIFO.</p> <p>При чтении с индексом 0 самый старый элемент считывается и удаляется из FIFO.</p> <p>n=1: обращение к первому загруженному элементу</p> <p>n=2: обращение к последнему загруженному элементу</p> <p>n=3: сумма всех элементов FIFO, если установлен бит0 в \$MC_MM_MODE_FIFO.</p> <p>n=4: число доступных в FIFO элементов</p> <p>n=5: актуальный индекс записи относительно начала Fifo</p> <p>n=6: самый старый элемент</p> <p>n=7: следующий за самым старым и т.д.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность конфигурируется через \$MC_LEN_AC_FIFO.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X				X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FIFO10[n]					10-ый стек FIFO			Ссылка:		
Описание:											
<p>Переменная \$AC_FIFO10[n] это стек с характеристикой First In - First Out. Эта стековая память может использоваться для циклических процессов измерения.</p> <p>Через \$MC_NUM_AC_FIFO определяется число переменных FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10.</p> <p>Элементы стековой памяти сохраняются в R-параметрах. Длина всех переменных FIFO конфигурируется с \$MC_LEN_AC_FIFO. Через \$MC_START_AC_FIFO указывается номер R-параметра, после которого сохраняются элементы FIFO.</p> <p>Иная запись в R-параметры, согласованные с областями FIFO, запрещена.</p> <p>Число R-параметров должно быть установлено через машинные данные \$MC_MM_NUM_R_PARAM таким образом, чтобы могли быть размещены все переменные FIFO:</p> <p>$\\$MC_MM_NUM_R_PARAM = \\$MC_MM_START_FIFO + \\$MC_NUM_AC_FIFO * (\\$MC_LEN_AC_FIFO + 6)$</p> <p>Переменная FIFO это переменная поля.</p> <p>Индексы 0 – 5 имеют специальные значения:</p> <p>n=0: при записи с индексом 0 новое значение сохраняется в FIFO.</p> <p>При чтении с индексом 0 самый старый элемент считывается и удаляется из FIFO.</p> <p>n=1: обращение к первому загруженному элементу</p> <p>n=2: обращение к последнему загруженному элементу</p> <p>n=3: сумма всех элементов FIFO, если установлен бит0 в \$MC_MM_MODE_FIFO.</p> <p>n=4: число доступных в FIFO элементов</p> <p>n=5: актуальный индекс записи относительно начала Fifo</p> <p>n=6: самый старый элемент</p> <p>n=7: следующий за самым старым и т.д.</p>											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MC_LEN_AC_FIFO.											
Идент. оси:						Версия NCK:			13.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$A_IN[n]					Цифровой вход			Ссылка:		
Описание:											
<p>Переменная \$A_IN[n] служит для опроса цифровых входов.</p>											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS.											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$A_OUT[n]					Цифровой выход			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$A_OUT[n] служит для обращения к цифровым выходам.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$A_INA[n]					Аналоговый вход			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$A_INA[n] служит для обращения к аналоговым входам.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MN_FASTIO_ANA_NUM_INTPUTS.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$A_OUTA[n]					Аналоговый выход			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$A_OUTA[n] служит для обращения к аналоговым выходам. При записи значение активируется только в следующем IPO-такте и после снова может быть считано.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTTPUTS.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$A_INCO[2]					Вход компаратора			Ссылка:	
Описание:										
Переменная \$A_INCO[n] служит для обращения к входам компаратора.										
Описание границ поля:										
n-ный вход компаратора.										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$A_DBB[1024]					PLC байт данных (без знака)			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная поля \$A_DBB[n] служит для чтения и записи одного байта данных (8бит) с PLC. Байт не имеет знака и может считываться в диапазоне от 0 до 255 и записываться в диапазоне от -128 до 255.</p> <p>Для быстрого обмена информацией между PLC и ЧПУ в памяти этого модуля (DPR) резервируется область. Обращение к этой памяти с PLC осуществляется с помощью FunctionCalls(FC), с NCK переменными. См. также \$A_DBSB[n].</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: смещение позиции внутри диапазона I/O 0 - ...</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	-128			макс:	255			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X		X		X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$A_DBW[1024]					PLC слово данных (без знака)			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная поля \$A_DBW[n] служит для чтения и записи одного слова данных (16бит) с PLC. Байт не имеет знака и может считываться в диапазоне от 0 до 65535 и записываться в диапазоне от -32768 до 65535.</p> <p>Для быстрого обмена информацией между PLC и ЧПУ в памяти этого модуля (DPR) резервируется область. Обращение к этой памяти с PLC осуществляется с помощью FunctionCalls(FC), с NCK переменными. См. также \$A_DBSW[n].</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: смещение позиции внутри диапазона I/O 0 - ...</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	-32768			макс:		65535			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X		X		X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_DBD[1024]					PLC двойное слово данных			Ссылка:	
Описание:										
Переменная поля \$A_DBD[n] служит для чтения и записи одного двойного слова данных (32бита) с PLC. Для быстрого обмена информацией между PLC и ЧПУ в памяти этого модуля (DPR) резервируется область. Обращение к этой памяти с PLC осуществляется с помощью FunctionCalls(FC), с NCK переменными.										
Описание границ поля:										
n: смещение позиции внутри диапазона I/O 0 - ...										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X		X		X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$A_DBR[1024]					PLC данные Real (32 бита)			Ссылка:		
Описание:											
Переменная поля \$A_DBR[n] служит для чтения и записи данных Real (32бита) с PLC. Для быстрого обмена информацией между PLC и ЧПУ в памяти этого модуля (DPR) резервируется область. Обращение к этой памяти с PLC осуществляется с FunctionCalls(FC), с NCK переменными.											
Описание границ поля:											
n: смещение позиции внутри диапазона I/O 0 - ...											
Идент. оси:						Версия NCK:			13.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:			DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X		X		X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$A_DLB[n]				Байт переменной Link			Ссылка:			
Описание:											
Переменная \$A_DLB[n] обеспечивает чтение и запись байта данных (8бит), который через NCU-Link может быть передан на другие каналы или другие NCU.											
С \$MC_MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS определяется число элементов, доступных пользователю для программирования переменных Link (\$A_DLx).											
Отрицательный диапазон этой переменной действует только для записи. Т.е. переменная может получать и отрицательные значение. Считывать может только соответствующее положительное значение.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MC_MM_SIZEOF_LINKVAR_DATA.											
Идент. оси:						Версия NCK:		14.00.00			
Единица:	-	мин:	-128			макс:		255			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X		X		X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_DLW[n]					Слово переменной Link			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная \$A_DLW[n] обеспечивает чтение и запись слова данных (16бит), который через NCU-Link может быть передан на другие каналы или другие NCU.</p> <p>С \$MC_MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS определяется число элементов, которые доступны пользователю для программирования переменных Link (\$A_DLx).</p> <p>Отрицательный диапазон этой переменной действует только для записи. Т.е. переменная может получать и отрицательные значения. Считывать может только соответствующее положительное значение.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность конфигурируется через \$MC_MM_SIZEOF_LINKVAR_DATA.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		14.00.00		
Единица:	-	мин:	-32768			макс:	65535			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X		X		X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$A_DLB[n]					Переменная Link Integer			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$A_DLD[n] обеспечивает чтение и запись двойного слова данных (32 бита), которое через NCU-Link может передаваться в другие каналы. С \$MC_MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS определяется число элементов, которые доступны пользователю для программирования переменных Link (\$A_DLx).											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MC_MM_SIZEOF_LINKVAR_DATA.											
Идент. оси:						Версия NCK:		14.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X		X		X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$A_DLR[n]					Переменная Link Real			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная \$A_DLR[n] обеспечивает чтение и запись значения Real, которое через NCU-Link может быть передано в другие каналы. С \$MC_MM_NUM_LINKVAR_ELEMENTS определяется число элементов, которые доступны пользователю для программирования переменных Link (\$A_DLx).</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность конфигурируется через \$MC_MM_SIZEOF_LINKVAR_DATA.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		14.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X		X		X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_LINK_TRANS_RATE					Скорость передачи			Ссылка:	
Описание: Переменная \$A_LINK_TRANS_RATE определяет число байтов, которые могут быть переданы в актуальном IPO-такте через коммуникацию NCU-Link.										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$A_PBB_IN[32]				Входные байты PLC				Ссылка:		
Описание:											
Переменная поля \$A_PBB_IN[n] служит для чтения и записи одного байта данных (8бит) с PLC-IO.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT		\$A_PBW_IN[32]				Входное слово PLC			Ссылка:	
Описание:										
Переменная поля \$A_PBW_IN[n] служит для чтения и записи одного слова данных (16бит) с PLC-IO.										
Описание границ поля:										
Размерность конфигурируется через \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN.										
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_PBD_IN[32]					Входное двойное слово PLC			Ссылка:		
Описание:											
Переменная поля \$A_PBD_IN[n] служит для чтения и записи одного двойного слова данных (32 бита) с PLC-IO.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$A_PBR_IN[32]					Вход PLC Real			Ссылка:		
Описание: Переменная поля \$A_PBR_IN[n] служит для чтения данных Real (32 бита) с PLC-IO.											
Описание границ поля: Размерность конфигурируется через \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_IN.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$A_PBB_OUT[32]					Выходной байт PLC			Ссылка:		
Описание:											
Переменная поля \$A_PBB_OUT[n] служит для записи одного байта данных (8бит) на PLC-IO.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X		X		X	X		X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_PBW_OUT[32]					Выходное слово PLC			Ссылка:		
Описание:											
Переменная поля \$A_PBW_OUT[n] служит для записи одного слова данных (16бит) на PLC-IO.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X		X		X	X		X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$A_PBD_OUT[32]					Выходное двойное слово PLC			Ссылка:		
Описание: Переменная поля \$A_PBD_OUT[n] служит для записи одного двойного слова данных (32 бита) на PLC-IO.											
Описание границ поля: Размерность конфигурируется через \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X		X		X	X		X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$A_PBR_OUT[32]					Выход PLC Real			Ссылка:		
Описание:											
Переменная поля \$A_PBR_OUT[n] служит для записи данных Real (32 бита) на PLC-IO.											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MN_PLCIO_NUM_BYTES_OUT.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X		X		X	X		X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$C_IN[16]				Сигнал с PLC на Cycle				Ссылка:		
Описание: \$C_IN[n] Сигнал с PLC на Cycle Зарезервировано для приложений SIEMENS Доступно 16 входных сигналов (т.е. 2 байта). Передача осуществляется циклически.											
Описание границ поля: n: номер входа 1 - ...											
Идент. оси:						Версия NCK:		41.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$C_OUT[16]				Сигнал с Cycle на PLC				Ссылка:		
Описание: \$C_OUT[n] Сигнал с Cycle на PLC Зарезервировано для приложений SIEMENS Доступно 16 выходных сигналов (т.е. 2 байта). Передача осуществляется циклически.											
Описание границ поля: n: номер выхода 1 - ...											
Идент. оси:						Версия NCK:		41.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:		TRUE		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_TC_CMDT					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AC_TC_CMDT Пусковая переменная: \$AC_TC_CMDT (CoMmadTrigger) всегда принимает значение 1 на один IPO-такт всегда тогда, когда новая команда управления магазином выводится на PLC.											
Идент. оси:						Версия NCK:		44.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_TC_ACKT					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AC_TC_ACKT Пусовая переменная: \$AC_TC_ACKT (ACKnowledgeTrigger) всегда принимает значение 1 на один IPO-такт всегда, когда PLC квитирует команду управления инструментом.										
Идент. оси:						Версия NCK:		44.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_TC_CMDC					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AC_TC_CMDC Счетная переменная: \$AC_TC_CMDC (CoMmandCounter) при каждом выводе команды управления инструментом на PLC увеличивается на 1.											
Идент. оси:						Версия NCK:		44.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X	X		X	X	X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_TC_ACKC					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AC_TC_ACKC Счетная переменная: \$AC_TC_CMDC (ACKnowledgeCounter) при квитировании команды управления инструментом через PLC увеличивается на 1.											
Идент. оси:						Версия NCK:		44.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X	X		X	X	X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_TC_FCT					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$AC_TC_FCT											
Номер команды. Она специфицируется, какой процесс желателен.											
-1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_TC_STATUS				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$AC_TC_STATUS Состояние, в котором находится команда чтения через \$AC_TC_FCT. -1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.											
Идент. оси:						Версия NCK:			15.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_TC_THNO					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AC_TC_THNO Номер зажима инструмента, в который должен быть установлен новый инструмент. -1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT		\$AC_TC_TNO				требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$AC_TC_TNO											
Внутренний T-номер NCK нового (устанавливаемого) инструмента.											
0: новый инструмент отсутствует.											
-1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:		-	мин:					макс:		INT_MAX	
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link				
			не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_TC_MMYN					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AC_TC_MMYN Номер собственного магазина нового (устанавливаемого) инструмента. 0: новый инструмент отсутствует, или новый инструмент (если \$AC_TC_TNO> 0) не загружен (ручной инструмент). -1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.											
Идент. оси:						Версия NCK:			49.00.00		
Единица:	-	мин:					макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_TC_LMYN					требуется определение			Ссылка:			
Описание:												
\$AC_TC_LMYN												
Номер собственного места нового (устанавливаемого) инструмента.												
0: новый инструмент отсутствует, или новый инструмент (если \$AC_TC_TNO> 0) не загружен (ручной инструмент).												
-1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.												
Идент. оси:						Версия NCK:			49.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	INT_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				не классифицировано						

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_TC_MFN				требуется определение				Ссылка:		
Описание:											
\$AC_TC_MFN											
Номер исходного магазина нового инструмента.											
0: новый инструмент отсутствует.											
-1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_TC_LFN					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AC_TC_LFN Номер исходного места нового инструмента. 0: новый инструмент отсутствует. -1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.										
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_TC_MTN					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AC_TC_MTN Номер конечного магазина нового инструмента. 0: новый инструмент отсутствует. -1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT		\$AC_TC_LTN				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AC_TC_LTN Номер конечного места нового инструмента. 0: новый инструмент отсутствует. -1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:		-	мин:					макс:		INT_MAX	
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:		глобаль-ный	поиск кадра			Link					
			не классифицировано			не классифицировано					

INT	\$AC_TC_MFO					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AC_TC_MFO Номер исходного магазина старого (заменяемого) инструмента. 0: старый инструмент отсутствует. -1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.										
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_TC_LFO					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AC_TC_LFO Номер исходного места старого (заменяемого) инструмента. 0: старый инструмент отсутствует. -1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_TC_MTO				требуется определение				Ссылка:		
Описание:											
\$AC_TC_MTO											
Номер конечного магазина старого (заменяемого) инструмента.											
0: старый инструмент отсутствует.											
-1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_TC_LTO					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AC_TC_LTO Номер конечного места старого (заменяемого) инструмента. 0: старый инструмент отсутствует. -1: на момент чтения нет активной команды управления инструментом.										
Идент. оси:						Версия NCK:			16.00.00	
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$A_YEAR					Системное время: год			Ссылка:		
Описание: \$A_YEAR системное время - год											
Идент. оси:						Версия NCK:		00.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_MONTH				Системное время: месяц				Ссылка:		
Описание: \$A_MONTH системное время - месяц											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$A_DAY					Системное время: день			Ссылка:	
Описание: \$A_DAY системное время - день										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:					макс:	INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$A_HOUR					Системное время: час				Ссылка:		
Описание: \$A_HOUR системное время - час												
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:												
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				не классифицировано						

INT	\$A_MINUTE				Системное время: минута				Ссылка:		
Описание:											
\$A_MINUTE системное время - минута											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_SECOND					Системное время: секунда			Ссылка:		
Описание: \$A_SECOND системное время - секунда											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$A_MSECOND					Системное время: миллисекунда			Ссылка:	
Описание: \$A_MSECOND системное время - миллисекунда										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_TIME				Время от начала кадра				Ссылка:		
Описание: Переменная \$AC_TIME определяет время от начала кадра в секундах.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_TIMES					требуется определение			Ссылка:			
Описание:												
\$AC_TIMES												
Время от начала кадра (REAL) в секундах (без времени для создания внутренних промежуточных кадров). Каждый запрограммированный кадр может быть разбит на цепочку подкадров, которые выполняются последовательно. Только с 1-ым тактом 1-ого кадра цепочки \$AC_TIMES сбрасывается на ноль и после подсчитывается в секундах. Таким образом, переменная позволяет выполнять измерения времени по всей цепочке кадров. Доступ к переменной возможен только из синхронных действий.												
Идент. оси:						Версия NCK:			54.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:		X	X				X	X				
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_TIMEC				Число тактов Ipo от начала кадра			Ссылка:			
Описание:											
Переменная \$AC_TIMEC определяет число тактов интерполяции, прошедших с момента начала кадра.											
Идент. оси:					Версия NCK:			06.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_TIMESC				требуется определение				Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>\$AC_TIMESC</p> <p>Время от начала кадра (REAL) в тактах IPO (без тактов для создания внутренних промежуточных кадров).</p> <p>Каждый запрограммированный кадр может быть разбит на цепочку подкадров, которые выполняются последовательно.</p> <p>Только с 1-ым тактом 1-ого кадра цепочки \$AC_TIMESC сбрасывается на ноль и после подсчитывается в тактах IPO. Таким образом, переменная позволяет выполнять измерения времени по всей цепочке кадров. Доступ к переменной возможен только из синхронных действий.</p>												
Идент. оси:					Версия NCK:				54.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:		X	X				X	X				
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				не классифицировано						

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_TIMER[1]					Таймер пользователя			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная поля \$AC_TIMER[n] это связанный с приложением таймер. Время в секундах подсчитывается в кратных одного такта интерполяции. Запуск таймера осуществляется через присвоение значения:</p> <p>\$AC_TIMER[n] = <стартовое значение></p> <p>Остановка таймеров возможна через присвоение отрицательного значения:</p> <p>\$AC_TIMER[n] = -1</p> <p>Актуальное значение времени может быть считано при работающей или остановленной переменной времени. После остановки переменной времени через присвоение -1 последнее актуальное значение времени сохраняется и может быть считано.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность устанавливается через \$MC_MM_NUM_AC_TIMER.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_PRTIME_M					Установка ProgramRunTIME-Main			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$AC_PRTIME_M "ProgramRunTIME-Main"</p> <p>Установка (инициализация) предварительно вычисленного времени выполнения программы (полезное машинное время).</p> <p>При поиске кадров ожидаемое время выполнения пропущенных кадров программы обработки детали вычисляется NCK и выводится в переменной BTSS 'acPRTIME_M'. Удаление этого значения выполняется при записи в эту переменную.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:		-	мин:				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:											
write:		X				X				7	
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link					
			не классифицировано			не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_PRTIME_M				Установка ProgramRunTIME-Auxiliary				Ссылка:		
Описание:											
\$AC_PRTIME_A "ProgramRunTIME-Auxiliary"											
Установка (инициализация) предварительно вычисленного времени выполнения программы (вспомогательное время).											
При поиске кадров ожидаемое время выполнения (вспомогательное время) пропущенных кадров программы обработки детали вычисляется NCK и выводится в переменной BTSS 'acPRTIMEA'.											
Удаление этого значения выполняется при записи в эту переменную.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:											
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_PRTIME_M_INC					Приращение "ProgramRunTIME-Main"			Ссылка:	
Описание: \$AC_PRTIME_M_INC "ProgramRunTIME-Main-INCrement" приращение предварительно- но вычисленного времени выполнения программы (полезное машинное время) При поиске кадров ожидаемое время выполнения пропущенных кадров программы обработки де- тали вычисляется NCK и выводится в переменной BTSS 'acPRTIME_M'. Так как при этом опреде- ленное время (к примеру, время PLC) все же остается неучтенным, то через явную запись этой переменной можно исправить предварительно вычисленное время выполнения про- граммы.										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:		-	мин:				макс:		DBL_MAX	
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:										
write:		X				X				7
Атрибу- ты:		глобаль- ный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_PRTIME_A_INC				Приращение ProgramRunTIME-Aux.			Ссылка:		
Описание: \$AC_PRTIME_A_INC "ProgramRunTIME-Auxiliary-INCRement" приращение суммарного времени выполнения программы (вспомогательное время). При поиске кадров ожидаемое время выполнения пропущенных кадров программы обработки детали вычисляется NCK и выводится в переменной BTSS 'acPRTIMEA'. Так как при этом определенное время (к примеру, время PLC) все же остается неучтенным, то через явную запись этой переменной можно исправить предварительно вычисленное время выполнения программы.										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:					макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:										
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_PATHN				Нормированный параметр траектории				Ссылка:	
Описание: Переменная \$AC_PATHN это нормированный параметр траектории, значение которого изменяется между 0 в начале кадра и 1 в конце кадра.										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	0				макс:	1		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_DTBW					Интервал от начала кадра в WCS			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AC_DTBW определяет геометрическое расстояние от начала кадра в системе координат детали.											
Для вычисления расстояния определяющей является запрограммированная позиция. Если ось является соединительной осью, то результирующая из соединения осей составляющая позиции не учитывается.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_REPOS_PATH_MODE				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$AC_REPOS_PATH_MODE тип режима Repos 0 - не определен. 1 == RMB подвод Repos к началу прерванного кадра 2 == RMI подвод Repos к точке прерывания прерванного кадра 3 == RME подвод Repos к концу прерванного кадра 4 == RMN подвод Repos к следующей геометрической точке прерванного кадра Переменная определена, если REPOS выполняется в настоящий момент, или если через VDI задан новый режим REPOS.											
Идент. оси:						Версия NCK:		51.00.00			
Единица:		-	мин:					макс:		4	
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link				
			Чувств. к программе				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_DTBB					Интервал от начала кадра в BKS			Ссылка:			
Описание:												
Переменная \$AC_DTBB определяет геометрическое расстояние от начала кадра в базовой кинематической системе.												
Для вычисления расстояния определяющей является только запрограммированная позиция. Если ось является соединительной осью, то результирующая из соединения осей составляющая позиции не учитывается.												
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00				
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:		X	X				X	X	X			
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_DTEW					Интервал от конца кадра в WCS			Ссылка:			
Описание:												
Переменная \$AC_DTEW определяет геометрическое расстояние от конца кадра в системе координат детали.												
Для вычисления расстояния определяющей является только запрограммированная позиция. Если ось является соединительной осью, то результирующая из соединения осей составляющая позиции не учитывается.												
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:		X	X				X	X	X			
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_DTEB					Интервал от конца кадра в BKS			Ссылка:		
Описание: Переменная \$AC_DTEB определяет геометрическое расстояние от конца кадра в базовой кинематической системе. Для вычисления расстояния определяющей является только запрограммированная позиция. Если ось является соединительной осью, то результирующая из соединения осей составляющая позиции не учитывается.											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_PLTBV					Ход траектории от начала кадра в BKS			Ссылка:	
Описание: Переменная \$AC_PLTBV определяет ход траектории от начала кадра в базовой кинематической системе.										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_PLTEB					Ход траектории от конца кадра в BKS			Ссылка:	
Описание:										
Переменная \$AC_PLTEB определяет ход траектории от конца кадра в базовой кинематической системе.										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_DELT					Остаточный ход траектории в WCS			Ссылка:	
Описание: Переменная \$AC_DELT служит для чтения сохраненного остаточного хода траектории после стирания остаточного пути в синхронных движениях.										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$P_APDV					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_APDV выводит True, если читаемые с \$P_APR[X] или \$P_AEP[X] значения позиций (стартовая точка или точка контура при мягком подводе и отводе) являются действительными.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$P_F				Запрограммированная подача по траектории				Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$P_F служит для чтения последней запрограммированной подачи F по траектории.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм/мин	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_F					Активная запрограммированная подача по траектории				Ссылка:		
Описание: Переменная \$AC_F служит для чтения активной запрограммированной подачи F по траектории.												
Идент. оси:						Версия NCK:			20.10.00			
Единица:	мм/мин	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:		X					X	X	X			
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_F_G0				Макс. скорость ускоренного хода в кадре				Ссылка:		
Описание: Переменная \$AC_F_G0 выводит макс. скорость ускоренного хода в кадре.											
Идент. оси:						Версия NCK:		53.00.00			
Единица:	мм/мин	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_OVR					Активная процентовка траектории			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AC_OVR определяет активную процентовку траектории.											
Процентовка траектории вычисляется через умножение процентовки управления, запрограммированной процентовки и заданной через синхронные действия процентовки. Но общий коэффициент все же остается ограниченным до определенного через машинные данные \$MN_OVR_FACTOR_LIMIT_BIN. \$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE[31] макс. значения.											
Запрограммированное значение учитывается абсолютно. Если программируется значение меньше 0.0, то сигнализируется ошибка 14756. Значение переменной должно заново записываться в каждом IPO-такте, иначе действует значение 100%.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:		X					X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_PLC_OVR					Процентовка со стороны PLC			Ссылка:		
Описание:											
\$AC_PLC_OVR выводит процентовку, которая задается через PLC.											
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_TOTAL_OVR					Общая процентовка подачи			Ссылка:		
Описание: \$AC_TOTAL_OVR выводит общую процентовку подачи (PLC_OVR * NC_OVR).											
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_VC					Аддитивная коррекция подачи по траектории				Ссылка:			
Описание:													
\$AC_VC													
Аддитивная коррекция подачи по траектории для синхронных действий.													
Значение коррекции должно заново записываться в каждом IPO-такте, иначе действует значение 0.													
При процентовке = 0 значение коррекции перестает действовать. В ином случае значение коррекции действует независимо от процентовки...													
Общая подача не может стать отрицательной через значение коррекции. Верхнее ограничение формируется таким образом, чтобы макс. скорости осей и ускорения не были бы превышены.													
Макс. подача движения ограничена через \$MN_OVR_FACTOR_LIMIT_BIN,													
\$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE[30] (см. машинные данные). Значение коррекции не учитывается при G0, G33, G331, G332 и G63. Доступ к переменной возможен только из синхронных действий.													
Идент. оси:							Версия NCK:			06.00.00			
Единица:		Линейная /угловая скорость	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX				
		Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:			X					X	X	X			
write:			X					X		X	7		
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра					Link					
			не классифицировано					не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_PATHACC				Ускорение по траектории для событий реального времени				Ссылка:		
Описание:											
\$AC_PATHACC											
Задача увеличенного ускорения по траектории для изменений процентовки и событий останова/запуска.											
\$AC_PATHACC учитывается только в том случае, если значение больше подготовленного ограничения ускорения. Значение 0 отключает функцию.											
Значения, ведущие к ускорениям осей станка, вдвое превышающим спараметрированное в \$MA_MAX_AX_ACCEL[..], подвергаются соответствующему внутреннему ограничению.											
Идент. оси:						Версия NCK:		45.00.00			
Единица:	м/сек3	мин:	0.			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_PATHJERK				Рывок по траектории для событий реального времени				Ссылка:	
Описание: \$AC_PATHJERK Задача увеличенного рывка по траектории для изменений процентовки и событий остано- ва/запуска. \$AC_PATHJERK учитывается только в том случае, если значение больше подготовленного ограни- чения рывка. Значение 0 отключает функцию.										
Идент. оси:						Версия NCK:		45.00.00		
Единица:	м/сек3	мин:	0.			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_VACTB				Скорость движения по траектории гео-осей				Ссылка:		
Описание: \$AC_VACTB Скорость движения по траектории в базовой кинематической системе. Скорость вычисляется из скоростей гео-осей, - независимо от FGROUП. Доступ к переменной возможен только из синхронных действий.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая скорость	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_VACTW				WCS скорость движения по траектории гео-осей				Ссылка:	
Описание: \$AC_VACTW Скорость движения по траектории в системе координат детали. Скорость вычисляется из скоростей гео-осей, - независимо от FGROUP. Доступ к переменной возможен только из синхронных действий.										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:		Линейная /угловая скорость	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$P_S[n]				Запрограммированное число оборотов шпинделя				Ссылка:		
Описание: \$P_S[n] n: номер шпинделя Последнее запрограммированное число оборотов шпинделя											
Описание границ поля: n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX номеров шпинделей.											
Идент. оси:	SPINDLE					Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	об/мин	мин:				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_S[1]				Актуальное число оборотов шпинделя				Ссылка:		
Описание: \$AA_S[n] n: номер шпинделя Фактическое число оборотов шпинделя. знак соответствует направлению вращения.											
Описание границ поля: n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX номеров шпинделей.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:		об/мин	мин:				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X	X		X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link					
			не классифицировано			не классифицировано					

DOUBLE	\$P_CONSTCUT_S[n]				Запрограммированная скорость резания				Ссылка:		
Описание: \$P_CONSTCUT_S[n] n: номер шпинделя Последняя запрограммированная постоянная скорость резания											
Описание границ поля: n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX номеров шпинделей.											
Идент. оси:						Версия NCK:		42.00.00			
Единица:		м/мин	мин:				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link					
			не классифицировано			не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_CONSTCUT_S[n]				Актуальная постоянная скорость резания				Ссылка:		
Описание: \$AC_CONSTCUT_S[n] n: номер шпинделя Актуальная постоянная скорость резания.											
Описание границ поля: n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX номеров шпинделей.											
Идент. оси:	SPINDLE					Версия NCK:			42.00.00		
Единица:	м/мин	мин:				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$P_SEARCH_S[n]				Поиск: число оборотов, скорость резания				Ссылка:	
Описание: \$P_SEARCH_S[n] n: номер шпинделя Найденное при поиске последнее запрограммированное число обо- ротов шпинделя или скорость резания.										
Описание границ поля: n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX номеров шпинделей.										
Идент. оси:	SPINDLE					Версия NCK:		20.01.00		
Единица:	об/мин	мин:				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$P_SDIR[n]	Запрограммированное направление вращения шпинделя						Ссылка:		
Описание: \$P_SDIR[n] n: номер шпинделя Последнее запрограммированное направление вращения шпинделя 3: правое направление вращения шпинделя, 4: левое направление вращения шпинделя, 5: останов шпинделя										
Описание границ поля: n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX номеров шпинделей.										
Идент. оси:	SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	3			макс:	5			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	ОЕМ	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_SDIR[n]					Актуальное направление вращения шпинделя			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AC_SDIR[n]</p> <p>n: номер шпинделя</p> <p>Актуальное направление вращения шпинделя</p> <p>3: правое направление вращения шпинделя,</p> <p>4: левое направление вращения шпинделя,</p> <p>5: останов шпинделя</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя</p> <p>для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX номеров шпинделей.</p>										
Идент. оси:	SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	3			макс:	5			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_SEARCH_SDIR[n]	Поиск кадра запрогр. направление вращения шпинделя				Ссылка:			
Описание:									
\$P_SEARCH_SDIR[n]									
n: номер шпинделя									
Найденное при поиске последнее запрограммированное направление вращения шпинделя.									
3: M3 правое направление вращения шпинделя									
4: M4 левое направление вращения шпинделя									
5: M5 останов шпинделя									
-19: M19, SPOS, SPOSA позиционирование шпинделя, позиция и ре- жим подвода считываются из переменной SEARCH									
70: M70 переключение на осевой режим									
-5: направление вращения шпинделя не запрограммировано, не выводится.									
Описание границ поля:									
n: номер шпинделя									
0 ... макс. номер шпинделя									
для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX номеров шпинделей.									
Идент. оси:	SPINDLE					Версия NCK:		20.01.00	
Единица:	-	мин:	3			макс:	70		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM
read:	X					X			Право дост.
write:									
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link			
		не классифицировано				не классифицировано			

INT	\$P_SMODE[n]				Режим работы шпинделя				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$P_SMODE[n]</p> <p>n: номер шпинделя</p> <p>Возвращается полученный из последнего программирования шпинделя режим работы шпинделя.</p> <p>0: шпиндель отсутствует в канале или шпиндель активен в другом канале или он используется в PLC (FC18).</p> <p>1: режим управления числом оборотов</p> <p>2: режим позиционирования</p> <p>3: синхронный режим</p> <p>4: осевой режим</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя</p> <p>для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX номеров шпинделей.</p>										
Идент. оси:	SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	4			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_SMODE[n]	Актуальный режим работы шпинделя						Ссылка:		
Описание: \$AC_SMODE[n] n: номер шпинделя Актуальный режим работы шпинделя 0: шпиндель в канале отсутствует 1: режим управления числом оборотов 2: режим позиционирования 3: синхронный режим 4: осевой режим										
Описание границ поля: n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN TO MACHAX номеров шпинделей.										
Идент. оси:	SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:		4		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$P_SGEAR[n]				Шпиндель: заданная ступень редуктора			Ссылка:			
Описание: \$P_SGEAR[n] n: номер шпинделя Последняя запрограммированная или для M40 запрошенная через программирование S ступень редуктора шпинделя 1: запрошена 1-ая ступень редуктора 5: запрошена 5-ая ступень редуктора											
Описание границ поля: n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN TO MACHAX номеров шпинделей.											
Идент. оси:						Версия NCK:		41.00.00			
Единица:	-	мин:	1				макс:	5			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_SGEAR[n]				Активная ступень редуктора шпинделя				Ссылка:			
Описание: \$AC_SGEAR[n] n: номер шпинделя Активная ступень редуктора шпинделя 1: 1-ая ступень редуктора активна 5: 5-ая ступень редуктора активна												
Описание границ поля: n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN TO MACHAX номеров шпинделей.												
Идент. оси:						Версия NCK:		41.00.00				
Единица:	-	мин:	1				макс:	5				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

INT	\$P_SAUTOGEAR[n]				Автоматическая смена ступеней редуктора				Ссылка:		
Описание: \$P_SAUTOGEAR[n] n: номер шпинделя Автоматическая смена ступеней редуктора (M40) запрограммирована. 0: ступени редуктора запрашиваются через M41..M45 1: ступень редуктора определяется и запрашивается согласно запрограммированному числу оборотов (S) (M40 автоматическая смена ступеней редуктора активна) Описание границ поля: n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN TO MACHAX номеров шпинделей.											
Идент. оси:						Версия NCK:		41.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	1			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$P_SEARCH_SGEAR[n]				Поиск: Код М ступеней редуктора			Ссылка:		
Описание:										
\$P_SEARCH_SGEAR[n]										
n: номер шпинделя										
Найденная при поиске последняя запрограммированная функция М ступеней редуктора.										
40: M40 автоматическая смена ступеней редуктора										
41: M41 запрошена 1-ая ступень редуктора										
...										
45: M45 запрошена 5-ая ступень редуктора										
Описание границ поля:										
n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя										
для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN TO MACHAX номеров шпинделей.										
Идент. оси:						Версия NCK:		20.01.00		
Единица:	-	мин:	1			макс:		5		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$P_SEARCH_SPOS[n]				Поиск: позиция, ход шпинделя				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$P_SEARCH_SPOS[n]</p> <p>n: номер шпинделя</p> <p>Найденная при поиске последняя запрограммированная через M19, SPOS или SPOSA позиция шпинделя или запрограммированный ход перемещения.</p> <p>Позиция: 0...359.999 если значение в MD 30330 MODULO_RANGE 360.0 градусов</p> <p>Ход: -100000000 ... 100000000 градусов. Знак определяет направление перемещения.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя</p> <p>для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN TO MACHAX номеров шпинделей.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:			20.01.00		
Единица:	градус	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_SEARCH_SPOSMODE[n]					Поиск: режим подвода к позиции			Ссылка:		
Описание: \$P_SEARCH_SPOSMODE[n] n: номер шпинделя Найденный при поиске последний запрограммированный через M19, SPOS или SPOSA режим подвода к позиции. 0: DC 1: AC 2: IC 3: DC 4: ACP 5: ACN											
Описание границ поля: n: номер шпинделя = с 0 по макс. существующий номер шпинделя для сконфигурированных в MD 35000 SPIND_ASSIGN TO MACHAX номеров шпинделей.											
Идент. оси:						Версия NCK:		20.01.00			
Единица:	-	мин:				макс:		5			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$P_NUM_SPINDLES					Число шпинделей в канале			Ссылка:		
Описание:											
\$P_NUM_SPINDLES											
Определяется макс. число шпинделей в канале											
0: шпиндели в канале отсутствуют											
с 1 по n: число шпинделей в канале											
Идент. оси:						Версия NCK:		20.01.00			
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$P_MSNUM					Номер шпинделя Master			Ссылка:			
Описание:												
\$P_MSNUM												
Возвращает номер мастер шпинделя.												
0: шпиндель в канале отсутствует												
с 1 по n: номер мастер шпинделя												
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00				
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

INT	\$AC_MSNUM					Номер шпинделя Master			Ссылка:		
Описание: \$AC_MSNUM Возвращает номер актуального мастер шпинделя. 0: шпиндель отсутствует с 1 по n: номер мастер шпинделя											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$P_MTHNUM					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$P_MTHNUM – имеет смысл только с активным управлением магазином											
Возвращает номер зажима инструмента:											
0: зажим мастер инструмента отсутствует											
1..n: номер зажима мастер инструмента											
Идент. оси:						Версия NCK:		20.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MTHNUM					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$AC_MTHNUM – имеет смысл только с активным управлением магазином											
Возвращает номер актуального зажима мастер инструмента:											
0: зажим мастер инструмента отсутствует											
с 1 по n: номер зажима мастер инструмента											
Идент. оси:						Версия NCK:		20.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$P_GWPS[31]				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$P_GWPS[n] Постоянная окружная скорость круга включена, если TRUE											
Описание границ поля: n: номер шпинделя											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:		Линейная /угловая скорость	мин:	FALSE			макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link				
			не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_FCT1LL					Нижняя граница для 1-ой полиномиальной функции			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AC_FCT1LL служит для определения нижнего предельного значения для первой полиномиальной функции. Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3)..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X		X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FCT2LL				Нижняя граница для 2-ой полиномиальной функции			Ссылка:		
Описание: Переменная \$AC_FCT2LL служит для определения нижнего предельного значения для второй полиномиальной функции. Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3)...										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X		X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_FCT3LL					Нижняя граница для 3-ой полиномиальной функции			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AC_FCT3LL служит для определения нижнего предельного значения для третьей полиномиальной функции. Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3)...											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X		X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_FCT1UL				Верхняя граница для 1-ой полиномиальной функции			Ссылка:			
Описание:											
Переменная \$AC_FCT1UL служит для определения верхнего предельного значения для первой полиномиальной функции. Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3)...											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FCT2UL					Верхняя граница для 2-ой полиномиальной функции			Ссылка:		
Описание: Переменная \$AC_FCT2UL служит для определения верхнего предельного значения для второй полиномиальной функции. Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3)...											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_FCT3UL				Верхняя граница для 3-ей полиномиальной функции				Ссылка:		
Описание: Переменная \$AC_FCT3UL служит для определения верхнего предельного значения для третьей полиномиальной функции. Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3)...											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_FCT1C[4]					Коэффициент для 1-ой полиномиальной функции			Ссылка:		
Описание: Переменная поля \$AC_FCT1C[n] служит для программирования коэффициентов полинома a0 - a3 для первой полиномиальной функции. Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3).											
Описание границ поля: n: порядок коэффициентов 0 - 3											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X		X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FCT2C[4]					Коэффициент для 2-ой полиномиальной функции		Ссылка:			
Описание:											
Переменная поля \$AC_FCT2C[n] служит для программирования коэффициентов полинома a0 - a3 для первой полиномиальной функции.											
Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3).											
Описание границ поля:											
n: порядок коэффициентов 0 - 3											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X		X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_FCT3C[4]				Коэффициент для 3-ей полиномиальной функции			Ссылка:			
Описание:											
Переменная поля \$AC_FCT3C[n] служит для программирования коэффициентов полинома a0 - a3 для третьей полиномиальной функции.											
Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3).											
Описание границ поля:											
n: порядок коэффициентов 0 - 3											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X		X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FCTL[n]					Нижняя граница полиномиальных функций			Ссылка:	
Описание:										
Переменная поля \$AC_FCTL[n] служит для определения нижнего предельного значения для n-ной полиномиальной функции.										
Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3).										
Описание границ поля:										
Размерность конфигурируется через \$MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.										
n: номер полинома										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_FCTUL[n]					Верхняя граница полиномиальных функций			Ссылка:	
Описание:										
Переменная поля \$AC_FCTUL[n] служит для определения верхнего предельного значения для n-ной полиномиальной функции.										
Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3).										
Описание границ поля:										
Размерность конфигурируется через \$MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.										
n: номер полинома										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:		-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX	
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FCT0[n]					1-ый коэффициент полиномиальных функций			Ссылка:		
Описание:											
Переменная поля \$AC_FCT0[n] служит для программирования коэффициентов a0 для n-ной полиномиальной функции.											
Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3).											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.											
n: номер полинома											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_FCT1[n]					2-ой коэффициент полиномиальных функций			Ссылка:		
Описание:											
Переменная поля \$AC_FCT1[n] служит для программирования коэффициентов a1 для n-ной полиномиальной функции.											
Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3).											
Описание границ поля:											
Размерность конфигурируется через \$MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.											
n: номер полинома											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:		-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link					
			не классифицировано			не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FCT2[n]					3-ий коэффициент полиномиальных функций			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная поля \$AC_FCT2[n] служит для программирования коэффициентов a2 для n-ной полиномиальной функции.</p> <p>Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3).</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность конфигурируется через \$MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.</p> <p>n: номер полинома</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:		-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX	
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_FCT3[n]					4-ый коэффициент полиномиальных функций			Ссылка:			
Описание:												
Переменная поля \$AC_FCT3[n] служит для программирования коэффициентов a3 для n-ной полиномиальной функции.												
Определение полиномиальной функции может быть выполнено и через FCTDEF(номер полинома, нижняя граница, верхняя граница, a0, a1, a2, a3).												
Описание границ поля:												
Размерность конфигурируется через \$MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.												
n: номер полинома												
Идент. оси:							Версия NCK:		06.00.00			
Единица:		-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:	X	X	X			X	X		X	7		
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link					
			не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_ALARM_STAT					Реакции на ошибки			Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AC_ALARM_STAT выводит выбранные реакции на ошибки.											
Возможны следующие биты:											
0x04 состояние канала NOREADY											
0x40 стоп из-за ошибки											
0x200 сигнал на PLC											
0x11 оси в слежении											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$AN_ESR_TRIGGER					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$AN_ESR_TRIGGER = 1											
Запуск "Расширенного останова и отвода"											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:		X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$AN_BUS_FAIL_TRIGGER					Зарезервировано Siemens				Ссылка:	
Описание: Зарезервировано для Siemens											
Идент. оси:						Версия NCK:		51.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:		X					X		X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$AC_ESR_TRIGGER					требуется определение				Ссылка:			
Описание: \$AC_ESR_TRIGGER = 1 Запуск "Управляемого ЧПУ расширенного останова и отвода"													
Идент. оси:						Версия NCK:			42.00.00				
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:		TRUE				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync			TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:		X						X	X	X			
write:		X						X		X	7		
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра					Link						
		не классифицировано					не классифицировано						

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_OPERATING_TIME				Время работы программ ЧПУ в автоматическом режиме				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>С помощью \$AC_OPERATING_TIME измеряется общее время выполнения всех программ ЧПУ в автоматическом режиме между NC-Start и завершением программы / NC-Reset (в секундах). После каждого PowerOn таймер обнуляется.</p> <p>Измерение может быть активировано через MD канала 27860 \$MC_PROCESS_TIMER:</p> <p>Бит 0 = 1 Измерение \$AC_OPERATING_TIME активно.</p> <p>Возможен следующий выбор иных условий измерения:</p> <p>Бит 4 = 0 Измерение при активной подаче пробного хода не выполняется</p> <p>Бит 4 = 1 Измерение и при активной подаче пробного хода</p> <p>Бит 5 = 0 Измерение при программном тесте не выполняется</p> <p>Бит 5 = 1 Измерение и при программном тесте</p> <p>Использование в программе ЧПУ:</p> <p>IF \$AC_OPERATING_TIME < 12000 GOTOB STARTMARK</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:			19.00.00		
Единица:	сек	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

DOUBLE	\$AC_CYCLE_TIME					Время работы выбранной программы ЧПУ			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>С помощью \$AC_CYCLE_TIME измеряется время выполнения выбранной программы ЧПУ между NC-Start и концом программы / NC-Reset (в секундах).</p> <p>При каждом повторном старте программы таймер стирается.</p> <p>Измерение может быть активировано через MD канала 27860 \$MC_PROCESS_TIMER:</p> <p>Бит 1 = 1 Измерение \$AC_CYCLE_TIME актуального времени выполнения программы активно.</p> <p>Возможен следующий выбор иных условий измерения:</p> <p>Бит 4 = 0 Измерение при активной подаче пробного хода не выполняется</p> <p>Бит 4 = 1 Измерение и при активной подаче пробного хода</p> <p>Бит 5 = 0 Измерение при программном тесте не выполняется</p> <p>Бит 5 = 1 Измерение и при программном тесте</p> <p>Использование в программе ЧПУ:</p> <p>IF \$AC_CYCLE_TIME> 2400 GOTOF ALARM01</p>												
Идент. оси:						Версия NCK:		19.00.00				
Единица:	сек	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право Дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:	X	X	X			X	X	X	X	7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_CUTTING_TIME					Время обработки			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>С помощью \$AC_CUTTING_TIME измеряется время обработки (в секундах) . Это время определено как время работы траекторных осей (активна минимум одна) без активного ускоренного хода во всех программах ЧПУ между NC-Start и концом программы / NC-Reset по выбору с/без активного инструмента.</p> <p>Измерение дополнительно прерывается при активном времени ожидания.</p> <p>Таймер автоматически обнуляется при каждом запуске СЧПУ со значениями по умолчанию.</p> <p>Измерение может быть активировано через MD канала 27860 \$MC_PROCESS_TIMER: Бит 2 = 1</p> <p>Измерение \$AC_CUTTING_TIME активно.</p> <p>Возможен следующий выбор иных условий измерения:</p> <p>Бит 4 = 0 Измерение при активной подаче пробного хода не выполняется</p> <p>Бит 4 = 0 Измерение и при активной подаче пробного хода</p> <p>Бит 5 = 0 Измерение при программном тесте не выполняется</p> <p>Бит 5 = 1 Измерение и при программном тесте</p> <p>Использование в программе ЧПУ:</p> <p>IF \$AC_CUTTING_TIME> 6000 GOTOF ACT_M06</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		19.00.00			
Единица:	сек	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обл.	Главный хол.	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_REQUIRED_PARTS				Определение числа необходимых деталей				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>С помощью \$AC_REQUIRED_PARTS можно определить число деталей, при достижении которого число актуальных деталей \$AC_ACTUAL_PARTS обнуляется (заданное число деталей).</p> <p>Через MD канала 27880 \$MC_PART_COUNTER можно активировать создание ошибки индикации "Заданное число деталей достигнуто" и сигнала VDI канала "Заданное число деталей достигнуто":</p> <p>Бит 0 = 1: счетчик \$AC_REQUIRED_PARTS активен</p> <p>Следующее значение Бита 1 только при Бит 0 = 1:</p> <p>Бит 1 = 0: вывод ошибки/VDI при совпадении \$AC_ACTUAL_PARTS с \$AC_REQUIRED_PARTS</p> <p>Бит 1 = 1: вывод ошибки/VDI при совпадении \$AC_SPECIAL_PARTS с \$AC_REQUIRED_PARTS</p> <p>Использование в программе ЧПУ:</p> <p>\$AC_REQUIRED_PARTS = ACTUAL_LOS</p> <p>к примеру, для определения, размера партии, суточной выработки ...</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		19.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный хол.	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_TOTAL_PARTS					Общее число всех изготовленных деталей			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Счетчик \$AC_TOTAL_PARTS указывает число всех изготовленных с момента старта деталей. Увеличение счетчика на 1 выполняется при выводе определенной в MD канала 27882 \$MC_PART_COUNTER_MCODE[0] M-команды на PLC.</p> <p>Счетчик автоматически обнуляется только при запуске СЧПУ со значениями по умолчанию. Через MD канала 27880 \$MC_PART_COUNTER таймер активируется:</p> <p>Бит 4 = 1: счетчик \$AC_TOTAL_PARTS активен</p> <p>Следующее значение Бита 5-6 только при Бит 4 = 1:</p> <p>Бит 5 = 0: счетчик \$AC_TOTAL_PARTS при выводе VDI M02/M30 значение увеличивается на 1</p> <p>Бит 5 = 1: счетчик \$AC_TOTAL_PARTS при выводе команды M из MD PART_COUNTER_MCODE[0] значение увеличивается на 1</p> <p>Бит 6 = 0: \$AC_TOTAL_PARTS активен и при программном тесте/поиске кадра</p> <p>Бит 6 = 1: обработка \$AC_TOTAL_PARTS при программном тесте/поиске кадра не выполняется</p> <p>Использование в программе ЧПУ:</p> <p>IF \$AC_TOTAL_PARTS > SERVICE_COUNT GOTOF MARK_END</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:			19.00.00	
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обл.	Главный хол.	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_ACTUAL_PARTS				Текущее число изготовленных деталей			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>Счетчик \$AC_ACTUAL_PARTS регистрирует число всех изготовленных с момента старта деталей. При достижении заданного числа деталей (\$AC_REQUIRED_PARTS) счетчик автоматически обнуляется(\$AC_REQUIRED_PARTS отличен от 0).</p> <p>Увеличение счетчика на 1 выполняется при выводе определенной в MD канала 27882 \$MC_PART_COUNTER_MCODE[1] M-команды на PLC.</p> <p>Счетчик автоматически обнуляется только при запуске СЧПУ со значениями по умолчанию. Через MD канала 27880 \$MC_PART_COUNTER таймер активируется:</p> <p>Бит 4 = 1: счетчик \$AC_TOTAL_PARTS активен</p> <p>Следующее значение Бита 5-6 только при Бит 4 = 1:</p> <p>Бит 5 = 0: счетчик \$AC_TOTAL_PARTS при выводе VDI M02/M30 значение увеличивается на 1</p> <p>Бит 5 = 1: счетчик \$AC_TOTAL_PARTS при выводе команды M из MD PART_COUNTER_MCODE[0] значение увеличивается на 1</p> <p>Бит 6 = 0: \$AC_TOTAL_PARTS активен и при программном тесте/поиске кадра</p> <p>Бит 6 = 1: обработка \$AC_TOTAL_PARTS при программном тесте/поиске кадра не выполняется</p> <p>Использование в программе ЧПУ:</p> <p>IF \$AC_ACTUAL_PARTS == 0 GOTOF NEW_RUN</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		19.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обл.	Главный хол.	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_SPECIAL_PARTS				Число подсчитанных пользователем деталей			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>Счетчик \$AC_SPECIAL_PARTS обеспечивает пользователю вести подсчет деталей по его собственной стратегии.</p> <p>Через MD канала 27880 \$MC_PART_COUNTER таймер активируется:</p> <p>Бит 12 = 1: счетчик \$AC_SPECIAL_PARTS активен</p> <p>Следующее значение Бита 13-15 только при Бит 12 = 1:</p> <p>Бит 13 = 0: счетчик \$AC_SPECIAL_PARTS при выводе VDI M02/M30 значение увеличивается на 1</p> <p>Бит 13 = 1: счетчик \$AC_SPECIAL_PARTS при выводе команды M из MD PART_COUNTER_MCODE[2] значение увеличивается на 1</p> <p>Бит 14 = 0: \$AC_SPECIAL_PARTS активен и при программном тесте/поиске кадра</p> <p>Бит 14 = 1: обработка \$AC_SPECIAL_PARTS при программном тесте/поиске кадра не выполняется</p> <p>Использование в программе ЧПУ:</p> <p>\$AC_SPECIAL_PARTS = R20</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		19.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

INT	\$AC_G0MODE				Перемещение по траектории при G0				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AC_G0MODE</p> <p>0: G0 не активна</p> <p>1: G0 и линейная интерполяция активны</p> <p>2: G0 и не линейная интерполяция активны</p> <p>Поведение траекторных осей при G0 зависит от машинных данных</p> <p>\$MC_G0_LINEAR_MODE (режим Siemens) или \$MC_EXTERN_G0_LINEAR_MODE (режим ISO):</p> <p>При линейной интерполяции траекторные оси перемещаются вместе,</p> <p>При не линейной интерполяции траекторные оси перемещаются как позиционирующие оси</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:			42.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	2			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_SEMA				Семафоры для интерфейса Измерения				Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Переменная \$AA_MEAS_SEMA служит для синхронизации процессов измерения. Перед каждой загрузкой интерфейса измерения переменная должна устанавливаться на значение 1, а при разрешении на значение 0. Интерфейс измерения существует только один раз на канал и может быть загружен, только если переменная \$AC_MEAS_SEMA имеет значение 0.											
Использование:											
if (\$AC_MEAS_SEMA == 0)											
\$AC_MEAS_SEMA = 1											

INT	\$AC_MEAS_LATCH[4]					Сброс точек измерения			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Осевая переменная \$AA_MEAS_LATCH[n] служит для сброса всех актуальных позиций осей касательно выбранной системы координат. Выбор системы координат осуществляется через переменную \$AC_MEAS_P1_COORD .. \$AC_MEAS_P4_COORD.</p> <p>Использование:</p> <p>\$AA_MEAS_LATCH[0] = 1 ; сброс 1-ой точки измерения</p> <p>\$AA_MEAS_LATCH[1] = 1 ; сброс 2-ой точки измерения</p> <p>\$AA_MEAS_LATCH[2] = 1 ; сброс 3-ей точки измерения</p> <p>\$AA_MEAS_LATCH[3] = 1 ; сброс 4-ой точки измерения</p> <p>Сброшенная точка измерения сохраняется в \$AA_MEAS_POINT1[ax].</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>0: 1-ая точка измерения, ... 3: 4-ая точка измерения</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:		-	мин:				макс:	1		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link				
		не классифицировано			не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_P1_COORD				Система координат 1-ой точки измерения			Ссылка:			
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Переменная \$AC_MEAS_P1_COORD служит для определения системы координат для 1-ой точки измерения.											
Использование:											
\$AC_MEAS_P1_COORD = 0 ; WCS											
\$AC_MEAS_P1_COORD = 1 ; BKS											
\$AC_MEAS_P1_COORD = 2 ; MCS											
\$AC_MEAS_P1_COORD = 3 ; ENS											
Идент. оси:						Версия NCK:		50.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	3			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_MEAS_P2_COORD					Система координат 2-ой точки измерения			Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Переменная \$AC_MEAS_P2_COORD служит для определения системы координат для 2-ой точки измерения.											
Использование:											
\$AC_MEAS_P2_COORD = 0 ; WCS											
\$AC_MEAS_P2_COORD = 1 ; BKS											
\$AC_MEAS_P2_COORD = 2 ; MCS											
\$AC_MEAS_P2_COORD = 3 ; ENS											
Идент. оси:						Версия NCK:		50.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		3			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_P3_COORD				Система координат 3-ей точки измерения				Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Переменная \$AC_MEAS_P3_COORD служит для определения системы координат для 3-ей точки измерения.											
Использование:											
\$AC_MEAS_P3_COORD = 0 ; WCS											
\$AC_MEAS_P3_COORD = 1 ; BKS											
\$AC_MEAS_P3_COORD = 2 ; MCS											
\$AC_MEAS_P3_COORD = 3 ; ENS											
Идент. оси:						Версия NCK:		50.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	3			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X			7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_MEAS_P4_COORD.					Система координат 4-ой точки измерения				Ссылка:		
Описание:												
Переменная для измерения детали и инструмента.												
Переменная \$AC_MEAS_P4_COORD служит для определения системы координат для 4-ой точки измерения.												
Использование:												
\$AC_MEAS_P4_COORD = 0 ; WCS												
\$AC_MEAS_P4_COORD = 1 ; BKS												
\$AC_MEAS_P4_COORD = 2 ; MCS												
\$AC_MEAS_P4_COORD = 3 ; ENS												
Идент. оси:						Версия NCK:			50.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		3				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X		X				
write:	X					X		X		7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				не классифицировано						

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_SET_COORD				Система координат заданной позиции				Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Переменная \$AC_MEAS_SET_COORD служит для определения системы координат для заданной позиции.											
Использование:											
\$AC_MEAS_SET_COORD = 0 ; WCS											
\$AC_MEAS_SET_COORD = 1 ; BKS											
\$AC_MEAS_SET_COORD = 2 ; MCS											
\$AC_MEAS_SET_COORD = 3 ; ENS											
Идент. оси:						Версия NCK:		50.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		3			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_MEAS_WP_SETANGLE					Заданный угол положения детали			Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Переменная \$AA_MEAS_WP_SETANGLE служит для ввода заданного угла для положения детали.											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	градус	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_MEAS_CORNER_SETANGLE					Заданный угол среза угла детали			Ссылка:	
Описание: Переменная для измерения детали и инструмента. Переменная \$AA_MEAS_CORNER_SETANGLE служит для ввода заданного угла для угла детали.										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	градус	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_DIR_APPROACH					Направление подвода к детали			Ссылка:	
Описание:										
Переменная для измерения детали и инструмента.										
Переменная \$AA_MEAS_DIR_APPROACH служит для задачи направления подвода к детали.										
Возможны следующие значения:										
0:+x										
1:-x										
2:+y										
3:-y										
4:+z										
5:-z										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:		5		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_MEAS_ACT_PLANE					Рабочая плоскость детали			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Переменная \$AC_MEAS_ACT_PLANE служит для задачи рабочей плоскости. Рабочая плоскость необходима для определения ориентации инструмента. Возможны следующие значения:</p> <p>0: G17 рабочая плоскость x/y направление подачи z</p> <p>1: G18 рабочая плоскость z/x направление подачи y</p> <p>2: G19 рабочая плоскость y/z направление подачи x</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:		2		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_FINE_TRANS				Коррекция точного смещения				Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
При измерении деталей линейные смещения могут быть внесены в компонент точного смещения выбранного фрейма. Этому служит переменная \$AC_MEAS_FINE_TRANS. Возможны следующие значения:											
0: линейная коррекция вносится в грубое смещение											
1: линейная коррекция вносится в точное смещение											
Идент. оси:						Версия NCK:		45.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	1			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_FRAME_SELECT					Выбор фрейма при измерении детали			Ссылка:	
Описание:										
Переменная для измерения детали и инструмента.										
Переменная \$AC_MEAS_FRAME_SELECT служит для выбора фрейма, в который вносится вычисленный фрейм.										
Возможны следующие значения:										
0:\$P_SETFRAME										
1:\$P_PARTFRAME										
2:\$P_EXTFRAME										
10..25:\$P_CHBFRAME[0..15]										
50..65:\$P_NCBFRAME[0..15]										
100..199:\$P_IFRAME										
500:\$P_TOOLFRAME										
501:\$P_WPFRAME										
502:\$P_TRAFRAME										
503:\$P_PFRAME										
504:\$P_CYCFRAME										
1010..1025: \$P_CHBFRAME[0..15], при активной G500										
1050..1065: \$P_NCBFRAME[0..15], при активной G500										
2000: \$P_SETFR										
2001:\$P_PARTFR										
2002:\$P_EXTFR										
2010..2025: \$P_CHBFR[0..15]										
2050..2065: \$P_NCBFR[0..15]										
2100..2199: \$P_UIFR[0..99]										
2500:\$P_TOOLFR										
2501:\$P_WPFR										
2502:\$P_TRAFR										
2504:\$P_CYCFR										
3010..3025: \$P_CHBFR[0..15], при активной G500										
3050..3065: \$P_NCBFR[0..15], при активной G500										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	3065			
	Пред. обл.	Главный хол.	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_CHSFR					Выбор фрейма для системных фреймов			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Для пересчета позиции в позицию другой системы координат с помощью переменной \$AC_MEAS_CHSFR можно задать состав желаемой цепочки фреймов. Значение переменной выбирается согласно битовой маске системного фрейма \$MC_MM_SYSTEM_FRAME_MASK.</p> <p>Использование:</p> <p>\$AC_MEAS_CHSFR = 'B1001'</p> <p>Только системные фреймы для установки фактического значения и TOROT также используются для вычисления нового общего фрейма.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		50.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_MEAS_NCBFR				Выбор фреймов для глобальных базовых фреймов				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Для пересчета позиции в позицию другой системы координат с помощью переменной \$AC_MEAS_NCBFR можно задать состав желаемой цепочки фреймов. Значение переменной интерпретируется как битовая маска от 0x0 до 0xFFFF для макс. 16 глобальных базовых фреймов.</p> <p>Использование:</p> <p>\$AC_MEAS_NCBFR = 'B11'</p> <p>Для вычисления нового общего фрейма используются только первые два глобальных базовых фрейма.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		50.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:		0xFFFF		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_CHBFR				Выбор фреймов для базовых фреймов канала				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Для пересчета позиции в позицию другой системы координат с помощью переменной \$AC_MEAS_CHBFR можно задать состав желаемой цепочки фреймов. Значение переменной интерпретируется как битовая маска от 0x0 до 0xFFFF для макс. 16 глобальных базовых фреймов канала.</p> <p>Использование:</p> <p>\$AC_MEAS_CHBFR = 'B11'</p> <p>Для вычисления нового общего фрейма используются только первые два базовых фрейма канала.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		50.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:		0xFFFF		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_MEAS_UIFR					Выбор фреймов для устанавливаемых фреймов				Ссылка:	
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Для пересчета позиции в позицию другой системы координат с помощью переменной \$AC_MEAS_UIFR можно задать состав желаемой цепочки фреймов. Значение переменной составляет от 0 до 99 для макс. 100 устанавливаемых фреймов.											
Использование:											
\$AC_MEAS_UIFR = 1											
Фрейм G54 также используется для вычисления нового общего фрейма.											
Идент. оси:						Версия NCK:		50.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		99			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_PFRAME					Выбор фрейма для программируемого фрейма			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Для пересчета позиции в позицию другой системы координат с помощью переменной \$AC_MEAS_PFRAME можно задать состав желаемой цепочки фреймов.</p> <p>Допускаются следующие значения:</p> <p>\$AC_MEAS_PFRAME = 1 ;программируемый фрейм не учитывается</p> <p>\$AC_MEAS_PFRAME = 0 ;программируемый фрейм учитывается</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:			50.00.00		
Единица:	-	мин:	0				макс:		1		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_MEAS_T_NUMBER					Выбор инструмента			Ссылка:	
Описание:										
Переменная для измерения детали и инструмента.										
Переменная \$AC_MEAS_T_NUMBER служит для выбора инструмента при измерении детали и инструмента. Номер активного инструмента должен совпадать с выбранным. При выборе T0 учитывается активный инструмент. Если инструмент не выбран, то учитывается выбранный через \$AC_MEAS_T_NUMBER инструмент.										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_TOOL_MASK					Положение инструмента			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Переменная \$AC_MEAS_TOOL_MASK отображает положение инструмента и учитывает длину инструмента для измерения детали или инструмента. Возможны следующие значения:</p> <p>0x0:стандартная установка; учитываются все длины инструмента</p> <p>0x1:радиус инструмента не включается в вычисление</p> <p>0x2:положение инструмента в направлении x (G19)</p> <p>0x4:положение инструмента в направлении y (G18)</p> <p>0x8:положение инструмента в направлении z (G17)</p> <p>0x10:длина инструмента не включается в вычисление</p> <p>Из положения инструмента и направления подвода следует, включается ли радиус фрезы в вычислении. Если направление подвода не задается явно, то оно следует из выбранной плоскости. При G17 направление подвода это -z, при G18 -y и при G19 -x.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		50.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		0x10			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_MEAS_D_NUMBER					Выбор резцов			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Переменная \$AC_MEAS_D_NUMBER служит для выбора резца инструмента при измерении детали и инструмента.</p> <p>Номер резца активного инструмента должен совпадать с выбранным резцом. При выборе D0 учитывается активный резец. Если инструмент не выбран, то учитывается выбранный через \$AC_MEAS_D_NUMBER инструмент.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_TYPE				Выбор типа измерения			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Переменная \$AC_MEAS_TYPE служит для выбора типа измерения.</p> <p>Возможны следующие значения:</p> <p>0: по умолчанию</p> <p>1: кромка x</p> <p>2: кромка y</p> <p>3: кромка z</p> <p>4: угол 1</p> <p>5: угол 2</p> <p>6: угол 3</p> <p>7: угол 4</p> <p>8: отверстие</p> <p>9: вал</p> <p>10: длина инструмента</p> <p>11: диаметр инструмента</p> <p>12: паз</p> <p>13: перемычка</p> <p>14: установка фактического значения для гео- и дополнительных осей</p> <p>15: установка фактического значения только для дополнительных осей</p> <p>16: наклонная кромка</p> <p>17: Plane_Angles (2 пространственных угла одной плоскости)</p> <p>18: Plane_Normal (3 пространственных угла одной плоскости с указанием заданного значения)</p> <p>19: размерность_1 (1-мерное указание заданного значения)</p> <p>20: размерность_2 (2-мерное указание заданного значения)</p> <p>21: размерность_3 (3-мерное указание заданного значения)</p> <p>22: ToolMagnifier (ShopTurn: измерение длин инструмента с лупой)</p> <p>23: ToolMarkedPos (ShopTurn: измерение длины инструмента с отмеченной позицией)</p> <p>24: трансформация координат</p> <p>25: Rectangle</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:	25				
	Пред. обр.	Главный хол.	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_VALID					Биты значимости переменных измерения.			Ссылка:	
Описание: Переменная для измерения детали и инструмента. Переменная \$AC_MEAS_VALID служит для определения, какие системные переменные для актуального измерения являются действительными. Перед каждым процессом измерения значение должно быть установлено на 0. Отдельные биты устанавливаются не явно при записи в соответствующую переменную. Бит 0: \$AA_MEAS_POINT1[ось] Бит 1: \$AA_MEAS_POINT2[ось] Бит 2:\$AA_MEAS_POINT3[ось] Бит 3: \$AA_MEAS_POINT4[ось] Бит 4: \$AA_MEAS_SETPPOINT[ось] Бит 5: \$AC_MEAS_WP_SETANGLE Бит 6: \$AC_MEAS_CORNER_SETANGLE Бит 7: \$AC_MEAS_T_NUMBER Бит 8: \$AC_MEAS_D_NUMBER Бит 9: AC_MEAS_DIR_APPROACH Бит 10: \$AC_MEAS_ACT_PLANE Бит 11: \$AC_MEAS_FRAME_SELECT Бит 12: \$AC_MEAS_TYPE Бит 13: \$AC_MEAS_FINE_TRANS Бит 14: \$AA_MEAS_SETANGLE[ось] Бит 15: \$AC_MEAS_SCALEUNIT Бит 16: \$AC_MEAS_TOOL_MASK Бит 17: \$AC_MEAS_P1_COORD Бит 18: \$AC_MEAS_P2_COORD Бит 19: \$AC_MEAS_P3_COORD Бит 20: \$AC_MEAS_P4_COORD Бит 21: AC_MEAS_SET_COORD Бит 22: \$AC_MEAS_CHSFR Бит 23: \$AC_MEAS_NCBFR Бит 24: \$AC_MEAS_CHBFR Бит 25: \$AC_MEAS_UIFR Бит 26: \$AC_MEAS_PFRAME										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$AC_MEAS_FRAME					Фрейм результата для измерения детали			Ссылка:	
Описание:										
Переменная для измерения детали и инструмента.										
Переменная \$AC_MEAS_FRAME это фрейм результата для измерения детали. Этот фрейм вычисляется через функцию MEASURE() или через ПИ-службу и не является составной частью активной цепочки фреймов. Вычисленный фрейм в последствии через программу обработки детали или через другую ПИ-службу может быть скопирован в выбранный фрейм (\$AC_MEAS_FRAME_SELECT).										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_MEAS_WP_ANGLE					Угол положения детали			Ссылка:			
Описание:												
Переменная для измерения детали или инструмента.												
Переменная \$AC_MEAS_WP_ANGLE - это вычисленный угол положения детали при измерении детали. Значение указывает относительное положение детали в системе координат детали (WCS).												
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00				
Единица:	градус	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X		X				
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_MEAS_CORNER_ANGLE					Угол среза угла			Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Переменная \$AC_MEAS_CORNER_ANGLE это вычисленный угол среза угла при измерении детали.											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	градус	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_MEAS_DIAMETER					Диаметр инструмента			Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Переменная \$AC_MEAS_DIAMETER это вычисленный диаметр при измерении инструмента.											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_MEAS_TOOL_LENGTH					Длина инструмента			Ссылка:	
Описание:										
Переменная для измерения детали и инструмента.										
Переменная \$AC_MEAS_TOOL_LENGTH это вычисленная длина инструмента при измерении инструмента.										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_MEAS_RESULTS[10]					Результаты измерения			Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Переменная поля \$AC_MEAS_RESULTS[n] содержит результаты вычисления. Какие элементы поля описываются, зависит от типа измерения (\$AC_MEAS_TYPE).											
Описание границ поля:											
результаты измерения											
Идент. оси:						Версия NCK:		45.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_MEAS_SCALEUNIT					Единица измерения			Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Переменная \$AC_MEAS_SCALEUNIT определяет единицу измерения согласно конфигурации для входных и выходных значений.											
Возможны следующие значения:											
0: единица измерения согласно конфигурации (стандартная установка)											
1: единица измерения согласно активному G-коду											
ДЮЙМОВАЯ: G70/G700 МЕТРИЧЕСКАЯ: G71/G710											
Идент. оси:						Версия NCK:		48.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		1			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$P_CHANNO					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Запрос актуального номера канала.												
Идент. оси:						Версия NCK:			48.00.00			
Единица:	-	мин:	1			макс:		10				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

INT	\$AC_SERUPRO					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$AC_SERUPRO											
Запрос, активен ли тип поиска Serupro. (Serupro: "Поиск через программный тест")											
Использование в синхронных действиях и в программе обработки детали возможно.											
\$AC_SERUPRO == 0 Тип поиска Serupro не активен											
\$AC_SERUPRO == 1 Тип поиска Serupro активен											
Идент. оси:						Версия NCK:		48.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		1			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_VACTBF				Скорость движения по траектории в BKS				Ссылка:		
Описание: \$AC_VACTBF выводит скорость движения по траектории в базовой кинематической системе. При этом учитываются FGroup и FGREF.											
Идент. оси:						Версия NCK:		55.00.00			
Единица:	Линейная /угловая скорость	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X			
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_VACTWF				Скорость движения по траектории в WCS				Ссылка:		
Описание: Скорость движения по траектории в системе координат детали. При этом учитываются FGROUP и FGREF.											
Идент. оси:						Версия NCK:		55.00.00			
Единица:		Линейная /угловая скорость	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
		Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:			X	X				X			
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link				
			не классифицировано				не классифицировано				

FRAME	\$P_CHBFR0					Обращение к 1-ому базовому фрейму канала				Ссылка:	
Описание:											
Обращение к 1-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[0].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CHBFR1					Обращение к 2-ому базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание: Обращение к 2-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[1].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFR2					Обращение к 3-ему базовому фрейму канала			Ссылка:			
Описание:												
Обращение к 3-ему базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[2].												
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:			56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

FRAME	\$P_CHBFR3					Обращение к 4-ому базовому фрейму канала			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 4-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[3].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CHBFR4					Обращение к 5-ому базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание: Обращение к 5-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[4].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFR5					Обращение к 6-ому базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание: Обращение к 6-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[5].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFR6					Обращение к 7-ому базовому фрейму канала			Ссылка:		
Описание: Обращение к 7-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[6].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CHBFR7					Обращение к 8-ому базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание:										
Обращение к 8-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[7].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFR8					Обращение к 9-ому базовому фрейму канала				Ссылка:	
Описание:											
Обращение к 9-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[8].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:			56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_CHBFR9					Обращение к 10-ому базовому фрейму канала			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 10-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[9].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CHBFR10					Обращение к 11-ому базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание: Обращение к 11-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[10].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFR11					Обращение к 12-ому базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание: Обращение к 12-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[11].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFR12					Обращение к 13-ому базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание:										
Обращение к 13-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[12].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CHBFR13					Обращение к 14-ому базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание: Обращение к 14-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[13].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFR14					Обращение к 15-ому базовому фрейму канала			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 15-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[14].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_CHBFR15					Обращение к 16-ому базовому фрейму канала			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 16-ому базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFR[15].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFR0					Обращение к 1-ому глобальному базовому фрейму NCU			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 1-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[0].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFR1					Обращение к 2-ому глобальному базовому фрейму NCU				Ссылка:	
Описание: Обращение к 2-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[1].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:			56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFR2					Обращение к 3-ему глобальному базовому фрейму NCU			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 3-ему глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[2].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFR3					Обращение к 4-ому глобальному базовому фрейму NCU			Ссылка:	
Описание:										
Обращение к 4-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[3].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_NCBFR4					Обращение к 5-ому глобальному базовому фрейму NCU				Ссылка:	
Описание: Обращение к 5-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[4].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:			56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFR5					Обращение к 6-ому глобальному базовому фрейму NCU			Ссылка:	
Описание:										
Обращение к 6-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[5].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFR6					Обращение к 7-ому глобальному базовому фрейму NCU			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 7-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[6].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFR7					Обращение к 8-ому глобальному базовому фрейму NCU				Ссылка:	
Описание:											
Обращение к 8-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[7].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:			56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFR8					Обращение к 9-ому глобальному базовому фрейму NCU			Ссылка:	
Описание:										
Обращение к 9-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[8].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFR9				Обращение к 10-ому глобальному базовому фрейму NCU			Ссылка:			
Описание:											
Обращение к 10-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[9].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFR10					Обращение к 11-ому глобальному базовому фрейму NCU			Ссылка:	
Описание: Обращение к 11-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[10].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_NCBFR11					Обращение к 12-ому глобальному базовому фрейму NCU			Ссылка:	
Описание:										
Обращение к 12-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[11].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFR12				Обращение к 13-ому глобальному базовому фрейму NCU			Ссылка:			
Описание:											
Обращение к 13-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[12].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFR13					Обращение к 14-ому глобальному базовому фрейму NCU				Ссылка:	
Описание: Обращение к 14-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[13].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:			56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFR14					Обращение к 15-ому глобальному базовому фрейму NCU			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 15-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[14].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFR15					Обращение к 16-ому глобальному базовому фрейму NCU				Ссылка:	
Описание:											
Обращение к 16-ому глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFR[15].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_CHBFRAME0					Обращение к 1-ому актуальному базовому фрейму канала				Ссылка:		
Описание:												
Обращение к 1-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[0].												
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00				
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X					7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

FRAME	\$P_CHBFRAME1					Обращение к 2-ому актуальному базовому фрейму канала			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 2-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[1].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CHBFRAME2					Обращение к 3-ему актуальному базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание:										
Обращение к 3-ему актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[2].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFRAME3					Обращение к 4-ому актуальному базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание:										
Обращение к 4-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[3].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFRAME4				Обращение к 5-ому актуальному базовому фрейму канала				Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 5-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[4].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CHBFRAME5					Обращение к 6-ому актуальному базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание:										
Обращение к 6-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[5].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFRAME6				Обращение к 7-ому актуальному базовому фрейму канала				Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 7-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[6].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_CHBFRAME7					Обращение к 8-ому актуальному базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание:										
Обращение к 8-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[7].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CHBFRAME8				Обращение к 9-ому актуальному базовому фрейму канала			Ссылка:		
Описание:										
Обращение к 9-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[8].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFRAME9				Обращение к 10-ому актуальному базовому фрейму канала				Ссылка:		
Описание: Обращение к 10-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[9].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:			56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_CHBFRAME10					Обращение к 11-ому актуальному базовому фрейму канала			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 11-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[10].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CHBFRAME11				Обращение к 12-ому актуальному базовому фрейму канала			Ссылка:		
Описание: Обращение к 12-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[11].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_CHBFRAME12					Обращение к 13-ому актуальному базовому фрейму канала			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 13-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[12].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_CHBFRAME13					Обращение к 14-ому актуальному базовому фрейму канала			Ссылка:	
Описание:										
Обращение к 14-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[13].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_CHBFRAME14					Обращение к 15-ому актуальному базовому фрейму канала			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 15-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[14].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_CHBFRAME15					Обращение к 16-ому актуальному базовому фрейму канала				Ссылка:	
Описание:											
Обращение к 16-ому актуальному базовому фрейму канала. Соответствует \$P_CHBFRAME[15].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:			56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

FRAME	\$P_NCBFRAME0					1-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU			Ссылка:	
Описание: Обращение к 1-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[0].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFRAME1					2-ой актуальный глобальный базовый фрейм NCU			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 2-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[1].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFRAME2					3-ий актуальный глобальный базовый фрейм NCU				Ссылка:		
Описание: Обращение к 3-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[2].												
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:			56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X					7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFRAME3					4-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU				Ссылка:	
Описание: Обращение к 4-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[3].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFRAME4					5-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU			Ссылка:	
Описание: Обращение к 5-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[4].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_NCBFRAME5					6-ой актуальный глобальный базовый фрейм NCU				Ссылка:	
Описание: Обращение к 6-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[5].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFRAME6					7-ой актуальный глобальный базовый фрейм NCU			Ссылка:	
Описание: Обращение к 7-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[6].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFRAME7					8-ой актуальный глобальный базовый фрейм NCU			Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 8-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[7].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFRAME8					9-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU				Ссылка:	
Описание:											
Обращение к 9-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[8].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:			56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFRAME9					10-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU				Ссылка:	
Описание:											
Обращение к 10-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[9].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFRAME10				11-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU				Ссылка:		
Описание:											
Обращение к 11-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[10].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFRAME11					12-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU				Ссылка:	
Описание:											
Обращение к 12-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[11].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFRAME12					13-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU				Ссылка:	
Описание:											
Обращение к 13-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[12].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

FRAME	\$P_NCBFRAME13					14-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU			Ссылка:	
Описание: Обращение к 14-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[13].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

FRAME	\$P_NCBFRAME14					15-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU				Ссылка:	
Описание: Обращение к 15-ому актуальному глобальному базовому фрейму NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[14].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:			56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

FRAME	\$P_NCBFRAME15				16-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU				Ссылка:	
Описание:										
16-ый актуальный глобальный базовый фрейм NCU. Соответствует \$P_NCBFRAME[15].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	VL-Stop	HL-Sync		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_TRAFO_CHAIN[MAX_CONCATENATED_TRAFOS]					Запрограммированная связанная трансформация			Ссылка:		
Описание:											
\$P_TRAFO_CHAIN[n]											
Кодовые номера связанных трансформаций запрограммированной TRACON согласно машинным данным \$MC_TRAFO_TYPE_m.											
Выводит кодовый номер n-ной связанной трансформации запрограммированной TRACON, начиная с n=0.											
\$P_TRAFO_CHAIN[0] это 1-ая связанная трансформаций, если запрограммирована TRACON. Если TRACON не запрограммирована, то выводится кодовый номер запрограммированной трансформации (к примеру, 257 для TRANSMIT). Если нет запрограммированных трансформаций, то возвращается 0.											
\$P_TRAFO_CHAIN[1] это 2-ая связанная трансформаций, если запрограммирована TRACON. В ином случае возвращается 0.											
Это же относится и к \$P_TRAFO_CHAIN[2] и \$P_TRAFO_CHAIN[3].											
Описание границ поля:											
n: индекс связанной трансформации.											
Идент. оси:						Версия NCK:		51.06.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AC_TRAFO_CHAIN[MAX_CONCATENATED_TRAFOS]				Активная связанная трансформация			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$AC_TRAFO_CHAIN[n]</p> <p>Кодовые номера связанных трансформаций активной TRACON согласно машинным данным \$MC_TRAFO_TYPE_m.</p> <p>Выводит кодовый номер n-ной связанной трансформации активной TRACON, начиная с n=0. \$AC_TRAFO_CHAIN[0] это 1-ая связанная трансформаций, если запрограммирована TRACON. Если TRACON не активна, то выводится кодовый номер запрограммированной трансформации (к примеру, 257 для TRANSMIT). Если нет активных трансформаций, то возвращается 0. \$AC_TRAFO_CHAIN[1] это 2-ая связанная трансформаций, если активна TRACON. В ином случае возвращается 0.</p> <p>Это же относится и к \$AC_TRAFO_CHAIN[2] и \$AC_TRAFO_CHAIN[3].</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: индекс связанной трансформации.</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:			51.06.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_MEAS_INPUT[10]				Входные параметры измерения			Ссылка:		
Описание:										
Переменная для измерения детали и инструмента.										
Переменная поля \$AC_MEAS_INPUT[n] служит для ввода входных параметров для измерения детали и инструмента. Управляющее воздействие параметров задокументировано в вариантах измерения.										
Описание границ поля:										
n=0..9: входные параметры измерения										
Идент. оси:						Версия NCK:		51.08.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$A_DBSB[1024]				PLC байт данных (со знаком)				Ссылка:		
Описание: Переменная поля \$A_DBSB[n] служит для чтения и записи одного байта данных (8бит) с PLC. Байт содержит знак и может считываться и записываться в диапазоне от -128 до 127. Для быстрого обмена информацией между PLC и ЧПУ в памяти сопряжения этих модулей (DPR) резервируется область. Обращение к этой памяти выполняется с PLC посредством FunctionCalls(FC), с NCK – посредством переменных \$. См. также \$A_DBB[n].											
Описание границ поля: n: смещение позиции внутри диапазона I/O 0 - ...											
Идент. оси:						Версия NCK:			58.00.00		
Единица:	-	мин:	-128				макс:	127			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X		X		X	X		X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_DBSW[1024]					PLC слово данных (со знаком)		Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная поля \$A_DBSW[n] служит для чтения и записи одного слова данных (16бит) с PLC. Слово содержит знак и может считываться и записываться в диапазоне от -32768 до 32767. Для быстрого обмена информацией между PLC и ЧПУ в памяти сопряжения этого модуля (DPR) резервируется область. Обращение к этой памяти с PLC осуществляется с FunctionCalls(FC), с NCK с переменными \$. См. также \$A_DBW[n].</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: смещение позиции внутри диапазона I/O 0 - ...</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	-32768			макс:		32767		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X		X		X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	₽_SUB_AXFCT				Подстановка активна			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Выводит битовую маску согласно машинным данным \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK.</p> <p>Установленный бит означает, что подстановка соответствующей функции активна:</p> <p>Бит 0 = 1 :смена ступеней редуктора автоматически (M40) и напрямую (M41-M45)</p> <p>Бит 1 = 1 :позиционирование шпинделя с SPOS/SPOSA/M19</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:			58.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:		3		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_SUB_GEAR				Запрограммированная ступень редуктора				Ссылка:	
Описание:										
Выводит в подпрограмме подстановки сконфигурированной с \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK подстановки языка ЧПУ запрограммированную или вычисленную ступень редуктора. Вне подпрограммы подстановки переменная выводит ступень редуктора мастер шпинделя.										
Идент. оси:					Версия NCK:			58.00.00		
Единица:	-	мин:	41				макс:	45		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

BOOL	\$P_SUB_AUTOGEAR				Автоматическая смена ступеней редуктора активна			Ссылка:		
Описание: Выводит в подпрограмме подстановки сконфигурированной с \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK подстановки языка ЧПУ информацию, была ли в строке программы обработки детали, запустившей процесс подстановки, активна автоматическая смена ступеней редуктора (M40). Вне процесса подстановки переменная выводит актуальную в интерпретаторе установку.										
Идент. оси:					Версия NCK:			58.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:	TRUE			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

AXIS	\$P_SUB_LA					Ходовой винт активного соединения			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Выводит в подпрограмме подстановки сконфигурированной с \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK подстановки языка ЧПУ идентификатор оси ходового винта активного соединения, запустившего процесс подстановки. Вне процесса подстановки переменная отменяет обработку программы с ошибкой кадра коррекции.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

AXIS	\$P_SUB_CA					Ведомый шпиндель активного соединения			Ссылка:	
Описание: Выводит в подпрограмме подстановки сконфигурированной с \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK подстановки языка ЧПУ идентификатор оси ведомого шпинделя активного соединения, запустившего процесс подстановки. Вне процесса подстановки переменная отменяет обработку программы с ошибкой кадра коррекции.										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:					макс:			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.г.л. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

STRING	\$P_BLOCKNO				Модальный номер блока специфически для уровня			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$P_BLOCKNO[n] выводит последний запрограммированный номер кадра программного уровня n.</p> <p>Пример:</p> <p>\$P_BLOCKNO[0] выводит модальный номер кадра программы на программном уровне 0 = имя главной программы.</p> <p>Необходимо в MD 10284 \$MN_DISPLAY_FUNCTION_MASK установить Бит 0 = 1. Номера кадров, программируемые при DISPLOF, не могут считываться с \$P_BLOCKNO.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: определяет программный уровень, из которого должен быть считан номер кадра. Числовое значение: 0 до 11 Макс. длина строки</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:		-	мин:			макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.г.л. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:										
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_LINENO[INMAXFILESTACK]					Номер строки специфически для уровня			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$P_LINENO[n]</p> <p>выводит последний номер строки программного уровня n.</p> <p>Пример:</p> <p>\$P_LINENO[0]</p> <p>выводит номер строки программы на программном уровне 0 = уровень главной программы.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: определяет программный уровень, из которого должен быть считан номер строки.</p> <p>Числовое значение: 0 до 11</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_AUTO_JOG_STATE					Состояние Jog в Auto		Ссылка:			
Описание:											
1: автоматический режим выбран, \$MN_JOG_MODE_MASK установлена и GPP в "GPP-Reseted". Таким образом, посредством нажатия клавиш +/- или маховичка возможно периодическое движение в автоматическом режиме.											
2: из-за движения JOG произошло внутреннее переключение этой GPP в JOG. VDI и Btss еще индицируют автоматический режим.											
0: иное.											
Примечание: Это информация для всей GPP, доступная любому каналу GPP через \$AC_AUTO_JOG_STATE.											
Идент. оси:						Версия NCK:		59.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	2			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_FIFO[n,m]					Стек FIFO			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Переменная \$AC_FIFO[n,m] служит для доступа к n-ному стеку First In - First Out. См. также \$AC_FIFO1 .. \$AC_FIFO10.</p> <p>Через \$MC_NUM_AC_FIFO определяется диапазон значений n и тем самым число стеков FIFO \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10.</p> <p>Элементы стековой памяти сохраняются в R-параметрах. Длина всех стеков FIFO конфигурируется \$MC_LEN_AC_FIFO.</p> <p>Через \$MC_START_AC_FIFO указывается номер R-параметра, после которого сохраняются элементы FIFO.</p> <p>Иная запись в R-параметры, согласованные с областями FIFO, запрещена.</p> <p>Число R-параметров должно быть установлено через машинные данные \$MC_MM_NUM_R_PARAM таким образом, чтобы могли быть размещены все переменные FIFO:</p> <p>\$MC_MM_NUM_R_PARAM = \$MC_MM_START_FIFO + \$MC_NUM_AC_FIFO * (\$MC_LEN_AC_FIFO + 6)</p> <p>Переменная FIFO это переменная поля.</p> <p>Индексы 0 – 5 имеют специальные значения:</p> <p>m=0: при записи с индексом 0 новое значение сохраняется в FIFO.</p> <p>При чтении с индексом 0 самый старый элемент считывается и удаляется из FIFO.</p> <p>m=1: обращение к первому загруженному элементу</p> <p>m=2: обращение к последнему загруженному элементу</p> <p>m=3: сумма всех элементов FIFO, если установлен бит0 в \$MC_MM_MODE_FIFO.</p> <p>m=4: число доступных в FIFO элементов</p> <p>m=5: актуальный индекс записи относительно начала Fifo</p> <p>m=6: самый старый элемент</p> <p>m=7: следующий за самым старым и т.д.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность конфигурируется через \$MC_NUM_AC_FIFO.</p> <p>Размерность конфигурируется через \$MC_LEN_AC_FIFO.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		60.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X				X	X		X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_AUXFU_M_VALUE[64]				Значение активной вспомогательной М-функции			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная поля \$AC_AUXFU_M_VALUE[n] служит для чтения последнего найденного значения для группы вспомогательных функций или выведенной вспомогательной М-функции. Вспомогательные функции объединены в группы. Индекс соответствует уменьшенному на единицу номеру группы. Таким образом, индекс 0 устанавливает значение последней выведенной вспомогательной М-функции 1-ой группы. Если для специфицированной группы вспомогательная функция еще не была выведена, то переменная выводит значение -1. Соответствующее расширение может быть определено посредством переменной \$AC_AUXFU_M_EXT[n]. Переменная \$AC_AUXFU_M_STATE[n] определяет актуальное состояние вывода.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Индекс соответствует уменьшенному на единицу номеру группы вспомогательных функций.</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:			59.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AC_AUXFU_M_EXT[64]				Расширение активной вспомога- тельной М-функции			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная поля \$AC_AUXFU_M_EXT[n] служит для чтения расширения последней найденной (поиск) для группы вспомогательных функций или выведенной вспомогательной М-функции. Вспомогательные функции объединены в группы. Индекс соответствует уменьшенному на единицу номеру группы. Таким образом, индекс 0 устанавливает расширение последней выведенной вспомогательной М-функции 1-ой группы. Если для специфицированной группы вспомогательная функция еще не была выведена, то переменная выводит значение -1. Соответствующее значение вспомогательной М-функции может быть определено посредством переменной \$AC_AUXFU_M_VALUE[n]. Переменная \$AC_AUXFU_M_STATE[n] определяет актуальное состояние вывода.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Индекс соответствует уменьшенному на единицу номеру группы вспомогательных функций.</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:			59.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_AUXFU_M_STATE[64]				Состояние вывода активной вспомогательной М-функции				Ссылка:		
Описание:											
Переменная поля \$AC_AUXFU_M_STATE[n] служит для чтения состояния вывода последней найденной (поиск) для группы вспомогательных функций или выведенной вспомогательной М-функции. Вспомогательные функции объединены в группы. Индекс соответствует уменьшенному на единицу номеру группы. Таким образом, индекс 0 устанавливает состояние последней выведенной вспомогательной М-функции 1-ой группы. Если для специфицированной группы вспомогательная функция еще не была выведена, то переменная выводит значение 0. Если значение больше нуля, то соответствующее значение вспомогательной М-функции может быть определено посредством переменной \$AC_AUXFU_M_VALUE[n]. Переменная \$AC_AUXFU_M_EXT[n] определяет актуальное расширение вспомогательной функции. Переменная выводит следующие значения:											
0: вспомогательная функция отсутствует											
1: вспомогательная М-функция была найдена через поиск											
2: вспомогательная М-функция была выведена на PLC											
3: вспомогательная М-функция была выведена на PLC и выполнено квитирование передачи.											
4: вспомогательная М-функция управляется в PLC и была передана в PLC.											
5: вспомогательная М-функция управляется в PLC и было выполнено квитирование функции.											
Описание границ поля:											
Индекс соответствует уменьшенному на единицу номеру группы вспомогательных функций.											
Идент. оси:						Версия NCK:		59.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:	5				
	Пред. обр.	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					не классифицировано				

DOUBLE	\$P_THREAD_PITCH				Запрограммированный шаг резьбы				Ссылка:		
Описание:											
\$P_THREAD_PITCH выводит запрограммированный по адресу I,J или K шаг резьбы для G33, G34, G35, G331 и G332. В состоянии Reset или если шаг еще не запрограммирован - выводится значение 0.											
При G33, G34 и G35 всегда возвращается положительное значение. При G331 и G332 знак зависит от направления вращения шпинделя: положительный для правого хода (для M3) или отрицательный для левого хода (для M4).											
В примере ниже \$P_THREAD_PITCH выводит значение "1.5":											
...											
N11 M4 S500											
N12 G33 Z10 K1.4											
N13 G33 Z12 K1.5											
N14 R1=\$P_THREAD_PITCH ;R1=1.5											
Идент. оси:						Версия NCK:		60.00.00			
Единица:		THREA D_PITCH	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link					
			не классифицировано			не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_THREAD_PITCH_INC				Запрограммированное изменение шага резьбы				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$P_THREAD_PITCH_INC выводит запрограммированное по F-адресу значение для изменения шага резьбы (G34/G35). В состоянии Reset или если изменение шага еще не запрограммировано - выводится значение 0. Возвращаемое значение является положительным для G34 или отрицательным для G35.</p> <p>Пример:</p> <p>M3 S400</p> <p>G35 F2 Z10 K5</p> <p>R1=\$P_THREAD_PITCH_INC ;R1= -2</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:			60.00.00	
Единица:	THREA D_PITC H_INCR EMENT	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты	глобальный	поиск кадра					Link			
		не классифицировано					не классифицировано			

DOUBLE	\$AC_THREAD_PITCH				Запрограммированный шаг резьбы			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$AC_THREAD_PITCH выводит запрограммированный по адресу I,J или K шаг резьбы для G33, G34, G35, G331 и G332. В состоянии Reset или если шаг еще не запрограммирован - выводится значение 0. При G33, G34 и G35 всегда возвращается положительное значение. При G331 и G332 знак зависит от направления вращения шпинделя: положительный для правого хода (как для M3) или отрицательный для левого хода (как для M4).</p> <p>В примере ниже \$AC_THREAD_PITCH выводит значение "1.5" :</p> <p>...</p> <p>N11 M4 S500</p> <p>N12 G33 Z10 K1.4</p> <p>N13 G33 Z12 K1.5</p> <p>N14 R1=\$AC_THREAD_PITCH ;R1= 1.5</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		60.00.00		
Единица:		THREA D_PITCH	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты		глобальный	поиск кадра			Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_THREAD_PITCH_INC					Актуальное изменение шага резьбы			Ссылка:		
Описание: \$AC_THREAD_PITCH_INC выводит запрограммированное по F-адресу значение для изменения шага резьбы (G34/G35). В состоянии Reset или если изменение шага еще не запрограммировано выводится значение 0. Возвращаемое значение является положительным для G34 или отрицательным для G35.											
Пример: M3 S400 G34 F4 Z10 K2 R1=\$P_THREAD_PITCH_INC ;R1= 4											
Идент. оси:						Версия NCK:			60.00.00		
Единица:	THREA D_PITC H_INCR EMENT	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_THREAD_PITCH_ACT				Актуальный шаг резьбы				Ссылка:		
Описание: \$AC_THREAD_PITCH_ACT выводит актуальное значение для шага резьбы. В кадрах с G34 или G35 оно постоянно актуализируется согласно запрограммированному значению F. Только в кадрах резьбы (G33, G34, G35, G331 и G332) выводится значение, отличное от нуля.											
Идент. оси:						Версия NCK:		60.00.00			
Единица:		THREA D_PITCH	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты		глобальный	поиск кадра			Link					
			не классифицировано			не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_TOOLROT[3]				Запрограммированное направление вращения инструмента				Ссылка:			
Описание:												
\$P_TOOLROT[n]												
Запрограммированное направление вращения инструмента												
Нормированный на длину 1 вектор с компонентами												
(n = 1, 2, 3) с диапазоном значений -1, ..., 1.												
1: компонент x												
2: компонент y												
3: компонент z												
Если нет активного инструмента, то, в зависимости от активной плоскости, выводится следующий вектор направления:												
G17: (0, 1, 0)												
G18: (1, 0, 0)												
G19: (0, 0, 1)												
Описание границ поля:												
n: компоненты 1 - 3												
Идент. оси:						Версия NCK:		60.00.00				
Единица:	-	мин:	-1.0				макс:	1.0				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:												
Атрибуты	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

DOUBLE	\$AC_TOOLR_ACT[3]				Активное направление вращения инструмента				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AC_TOOLR_ACT[n]</p> <p>Активный вектор заданного направления вращения</p> <p>Нормированный на длину 1 вектор с компонентами</p> <p>(n = 1, 2, 3) с диапазоном значений -1, ..., 1.</p> <p>1: компонент x</p> <p>2: компонент y</p> <p>3: компонент z</p> <p>Если нет активного инструмента, то, в зависимости от активной плоскости, выводится следующий вектор направления: G17: (0, 1, 0)</p> <p>G18: (1, 0, 0) G19: (0, 0, 1)</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: компоненты 1 - 3</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		60.00.00		
Единица:		-	мин:	-1.0			макс:		1.0	
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты		глобальный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AC_TOOLR_END[3]				Вектор конечного направления вращения				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$AC_TOOLO_END[n] Вектор конечного направления вращения активного кадра</p> <p>Нормированный на длину 1 вектор с компонентами</p> <p>(n = 1, 2, 3) с диапазоном значений -1, ..., 1.</p> <p>1: компонент x</p> <p>2: компонент y</p> <p>3: компонент z</p> <p>Если нет активного инструмента, то, в зависимости от активной плоскости, выводится следующий вектор направления: G17: (0, 1, 0)</p> <p>G18: (1, 0, 0)</p> <p>G19: (0, 0, 1)</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: компоненты 1 - 3</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		60.00.00			
Единица:	-	мин:	-1.0				макс:	1.0			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

DOUBLE	\$AC_TOOLR_DIFF				Остаточный угол направления вращения инструмента			Ссылка:		
Описание: \$AC_TOOLR_DIFF Остаточный угол направления вращения инструмента в активном кадре в градусах, диапазон значений 0 ... 180 градусов.										
Идент. оси:						Версия NCK:		60.00.00		
Единица:	градус	мин:	0.0			макс:	180.0			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VC_TOOLR[3]				Вектор фактического направления вращения				Ссылка:			
Описание:												
\$VC_TOOLR[n]												
Вектор фактического направления вращения инструмента												
Нормированный на длину 1 вектор с компонентами												
(n = 1, 2, 3) с диапазоном значений -1, ..., 1.												
1: компонент x												
2: компонент y												
3: компонент z												
Если нет активного инструмента, то, в зависимости от активной плоскости, выводится следующий вектор направления: G17: (0, 1, 0)												
G18: (1, 0, 0)												
G19: (0, 0, 1)												
Описание границ поля:												
n: компоненты 1 - 3												
Идент. оси:						Версия NCK:		60.00.00				
Единица:		-	мин:		-1.0			макс:		1.0		
		Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X	X			X	X	X	X		
write:												
Атрибуты		глобальный	поиск кадра				Link					
			не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$VC_TOOLR_DIFF					Угол между заданным и фактическим вращением			Ссылка:		
Описание:											
\$VC_TOOLR_DIFF											
Угол между заданным и фактическим направлением вращения инструмента в градусах, диапазон значений 0 ... 180 градусов.											
Идент. оси:						Версия NCK:		60.00.00			
Единица:	градус	мин:	0.0			макс:		180.0			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$VC_TOOLR_STAT				Состояние вектора фактического направления вращения			Ссылка:		
Описание: \$VC_TOOLR_STAT Состояние вычисления вектора фактического направления вращения: 0: трансформация может выполнить вычисление MCS -> BCS в одном IPO-такте: -1: вычисление MCS -> BCS не может быть выполнено в одном IPO-такте.										
Идент. оси:					Версия NCK:		60.00.00			
Единица:	-	мин:	-1			макс:	0			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$P_SIMUL				Симуляционный поиск активен			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Значение == TRUE</p> <p>Программа обработки детали выполняется в СЧПУ в режиме симуляционного поиска. Симуляционный поиск это поиск (с вычислением), который отменяется при достижении конца программы (M30).</p> <p>СЧПУ находится во внутреннем поиске, переменные \$P_SEARCH, \$P_SERACH1, \$P_SEARCH2 и \$P_SERACHL обеспечиваются правильно.</p> <p>Согласования программы обработки детали могут осуществляться через переменные \$P_SEARCH* или \$P_SIMUL. \$P_SIMUL предназначена только для согласований, которые должны быть ограничены исключительно симуляционным поиском.</p> <p>Значение == FALSE Нет активного симуляционного поиска.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		Актуальное значение				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_SUB_STAT				Состояние подпрограммы подстановки			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Было сконфигурировано замещение программирования инструмента (D-адрес, DL, T или M-функция вызывается с циклом смены инструмента). С помощью \$P_SUB_STAT можно запросить, активен ли процесс подстановки и выполняется ли он в начале или конце кадра:</p> <p>Значение 0: подпрограмма подстановки не активна</p> <p>Значение 1: подпрограмма подстановки активна, вызов в начале кадра</p> <p>Значение 2: подпрограмма подстановки активна, вызов в конце кадра</p> <p>Управление системной переменной осуществляется через машинные данные \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_MODE Бит1 и 2.</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:			61.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	2			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

INT	\$A_USEDND[32]				Подсчет выработки			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$A_USEDND[toolHolder]</p> <p>Число использованных с момента последнего подсчета выработки на зажиме инструмента s резцов; включая активный в данный момент на s резец.</p> <p>toolHolder=1,...,макс. номер зажима инструмента</p> <p>toolHolder=0 = обозначает зажим мастер инструмента</p> <p>Результат = >0 = число использованных резцов.</p> <p>Результат = 0 = с момента последнего подсчета выработки резцы более не использовались. Результат = -1 = функция контроля инструмента не активна.</p> <p>Результат = -2 = toolHolder это значение не определенного зажима инструмента.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>toolHolder: номер шпинделя / номер зажима инструмента</p> <p>1 - SLMAXMAGLOCATIONSWITHDISTANCE</p> <p>0 - обозначает зажим мастер инструмента</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:		62.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_USED[32,1500]				Подсчет выработки				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$A_USED[toolHolder, usedCuttingEdgeIndex]</p> <p>T-номер i-того инструмента, резцов, использовавшихся с момента последнего подсчета выработки или еще используемых на зажиме инструмента s.</p> <p>toolHolder=1,...,макс. номер зажима инструмента</p> <p>toolHolder=0 = обозначает зажим мастер инструмента</p> <p>Результат = >0 = T-номер (возможно и многократное использование) (если использовались различные коррекции D инструмента).</p> <p>Результат = 0 - с момента последнего подсчета выработки резцы более не использовались. Результат = -1 - функция контроля инструмента не активна.</p> <p>Результат = -2 - значение не определенного зажима инструмента.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>toolHolder: номер шпинделя / номер зажима инструмента</p> <p>1 - SLMAXMAGLOCATIONSWITHDISTANCE</p> <p>0 - обозначает зажим мастер инструмента</p> <p>usedCuttingEdgeIndex: index</p> <p>1 - \$A_USEDND[toolHolder]</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:				62.00.00	
Единица:	-	мин:	0			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$A_USEDDD[32,1500]				Подсчет выработки			Ссылка:		
Описание: \$A_USEDDD[toolHolder, usedCuttingEdgeIndex] D-номер i-того инструмента, резцов, использовавшихся с момента последнего подсчета выработки или еще используемых на зажиме инструмента s. toolHolder=1,...,макс. номер зажима инструмента toolHolder=0 = обозначает зажим мастер инструмента Результат = >0 - D-номер (возможно и многократное использование) (если использовались различные коррекции D инструмента). Результат = 0 - с момента последнего подсчета выработки резцы более не использовались. Результат = -1 - функция контроля инструмента не активна. Результат = -2 - значение не определенного зажима инструмента.										
Описание границ поля: toolHolder: номер шпинделя / номер зажима инструмента 1 - SLMAXMAGLOCATIONSWITHDISTANCE 0 - обозначает зажим мастер инструмента usedCuttingEdgeIndex: index 1 - \$A_USEDND[toolHolder]										
Идент. оси:					Версия NCK:			62.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AC_AUXFU_M_TICK[64]				Отметка времени активной вспомогательной М-функции				Ссылка:	
Описание:										
Переменная поля \$AC_AUXFU_M_TICK[n] служит для чтения отметки времени последней найденной (поиск) для группы вспомогательных функций или выведенной вспомогательной М-функции. Вспомогательные функции объединены в группы. Индекс соответствует уменьшенному на единицу номеру группы. Таким образом, индекс 0 устанавливает значение последней выведенной вспомогательной М-функции 1-ой группы. Если для специфицированной группы вспомогательная функция еще не была выведена, то переменная выводит значение -1. Соответствующее значение может быть определено посредством переменной \$AC_AUXFU_M_VALUE[n], а соответствующее расширение – посредством переменной \$AC_AUXFU_M_EXT[n]. Переменная \$AC_AUXFU_M_STATE[n] определяет актуальное состояние вывода.										
Описание границ поля:										
Индекс соответствует уменьшенному на единицу номеру группы вспомогательных функций.										
Идент. оси:						Версия NCK:		63.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X		X	
write:										
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_CONE_ANGLE					Угол конуса			Ссылка:		
Описание: \$AC_CONE_ANGLE Актуальный действующий угол конуса для конусной обточки. Угол конуса задается через установочные данные \$SC_CONE_ANGLE и действует только в режиме работы JOG.											
Идент. оси:						Версия NCK:		62.03.00			
Единица:	градус	мин:	-90			макс:	90				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X			
write:											
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$P_TECCYCLE				Опрос контекста в технологических циклах			Ссылка:		
Описание:										
Для управления спец. для контекста интерпретацией программных блоков в технологических циклах служит переменная предварительной обработки \$P_TECCYCLE. С помощью этой переменной возможно подразделение программ на блоки программы синхронных действий и блоки программы предварительной обработки.										
Пример:										
if (\$P_TECCYCLE == TRUE)										
;программная последовательность для технологического цикла в синхронном действии - else										
;программная последовательность для цикла программы обработки детали - endif										
Идент. оси:						Версия NCK:		64.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1.5 Данные инструментального суппорта

DOUBLE	\$TC_CARR1[n]				требуется определение				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR1[n]</p> <p>Компонент x вектора смещения I1</p> <p>Внимание! Все системные переменные, начинающиеся с '\$TC_', обозначают параметры, содержащиеся в области TOA.</p> <p>Специальным свойством этой области является то, что, в зависимости от машинных данных 28085 = MM_LINK_TOA_UNIT возможно обращение различных каналов NCK к этим параметрам. Если было выбрано такое параметрирование NCK, то при изменении этих данных необходимо помнить, что изменения могут оказать отрицательное воздействие на другой канал; или необходимо убедиться в том, что локальное действие изменения распространяется только на канал.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные \$MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR2[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR2[n] Компонент y вектора смещения l1										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR3[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_CARR3[n] Компонент z вектора смещения l1										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR4[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_CARR4[n] Компонент x вектора смещения I2										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR5[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR5[n] Компонент y вектора смещения I2										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR6[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_CARR6[n] Компонент z вектора смещения I2										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR7[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR7[n] Компонент x оси вращения v1										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR8[n]				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR8[n] Компонент у оси вращения v1											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR9[n]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR9[n] Компонент z оси вращения v1											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:							Версия NCK:		13.00.00		
Единица:		-	мин:		DBL_MIN			макс:		DBL_MAX	
	Пред. обр.	Главный ход:		Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X						X				
write:	X						X				7
Атрибуты		глобальный	поиск кадра					Link			
			не классифицировано					без ограничений			

DOUBLE	\$TC_CARR10[n]				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR10[n] Компонент x оси вращения v2											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR11[n]				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR11[n] Компонент у оси вращения v2											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR12[n]				требуется определение				Ссылка:	
Описание: \$TC_CARR12[n] Компонент z оси вращения v2										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR13[n]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_CARR13[n] Угол поворота alpha1 (в градусах)											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR14[n]				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR14[n] Угол поворота alpha2 (в градусах)											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR15[n]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR15[n] Компонент x вектора смещения I3											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:							Версия NCK:		13.00.00		
Единица:		мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты		глобальный	поиск кадра					Link			
			не классифицировано					без ограничений			

DOUBLE	\$TC_CARR16[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR16[n] Компонент у вектора смещения I3										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		14.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR17[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR17[n] Компонент z вектора смещения I3										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		14.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR18[n]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_CARR18[n] Компонент x вектора смещения I4											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		14.00.00			
Единица:		мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты		глобальный	поиск кадра				Link				
			не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR19[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_CARR19[n] Компонент y вектора смещения I4										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		20.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR20[n]					требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_CARR20[n] Компонент z вектора смещения l4												
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.												
Идент. оси:							Версия NCK:		20.00.00			
Единица:		мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты		глобальный	поиск кадра					Link				
			не классифицировано					без ограничений				

AXIS	\$TC_CARR21[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR21[n] Идентификатор 1-ой оси вращения										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		20.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

AXIS	\$TC_CARR22[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR22[n] Идентификатор 2-ой оси вращения										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		20.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

CHAR	\$TC_CARR23[n]				требуется определение				Ссылка:		
Описание:											
\$TC_CARR23[n]											
Тип кинематики:											
P: вращающаяся деталь (Part)											
M: вращающийся инструмент и вращающаяся деталь (Mixed)											
T или любой другой знак кроме P и M: вращающийся инструмент											
Описание границ поля:											
Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.											
Стандартная предустановка = T; т.е. инструментальный суппорт с ориентируемым инструментом.											
Идент. оси:						Версия NCK:		20.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR24[n]				требуется определение			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR24[n]</p> <p>Смещение 1-ой оси вращения в градусах</p> <p>Указывает угол в градусах 1-ой оси вращения, при котором ось принимает исходное положение.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR25[n]				требуется определение				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR25[n]</p> <p>Смещение 2-ой оси вращения в градусах</p> <p>Указывает угол в градусах 2-ой оси вращения, при котором ось принимает исходное положение.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR26[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR26[n] Указывает смещение 1-ой круговой оси, если непрерывное изменение ее позиции невозможно (торцовое зубчатое зацепление). Обработка, только если \$TC_CARR28 отлично от нуля. Точное значение см. описание \$TC_CARR28										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR27[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR27[n] Указывает смещение 1-ой круговой оси, если непрерывное изменение ее позиции невозможно (торцовое зубчатое зацепление). Обработка, только если \$TC_CARR29 отлично от нуля. Точное значение см. описание \$TC_CARR29										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR28[n]					требуется определение			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR28[n]</p> <p>Указывает размер мин. шага инкремента (в градусах), с которым возможно изменение первой оси вращения (к примеру, в случае торцовых зубчатых зацеплений).</p> <p>Запрограммированный или вычисленный угол округляется до ближайшего значения, получаемого при целочисленном n из $\phi_i = s + n \cdot d$.</p> <p>При этом:</p> <p>s = \$TC_CARR28</p> <p>d = \$TC_CARR26</p> <p>Если \$TC_CARR28 равна нулю, то \$TC_CARR26 и \$TC_CARR28 не используются.</p> <p>Вместо этого выполняется обращение к машинным данным \$MC_TOCARR_ROT_ANGLE_INCR[i] и \$MC_TOCARR_ROT_ANGLE_OFFSET[i]</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR29[n]				требуется определение				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR29[n]</p> <p>Указывает размер мин. шага инкремента (в градусах), с которым возможно изменение второй оси вращения (к примеру, в случае торцовых зубчатых зацеплений).</p> <p>Запрограммированный или вычисленный угол округляется до ближайшего значения, получаемого при целочисленном n из $\phi_i = s + n * d$.</p> <p>При этом</p> <p>$s = \\$TC_CARR29$</p> <p>$d = \\TC_CARR27</p> <p>Если \$TC_CARR29 равна нулю, то \$TC_CARR28 и \$TC_CARR29 не используются.</p> <p>Вместо этого выполняется обращение к машинным данным \$MC_TOCARR_ROT_ANGLE_INCR[i] и \$MC_TOCARR_ROT_ANGLE_OFFSET[i]</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR30[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR30[n] Указывает мин. позицию 1-ой оси вращения. Полное описание см. \$TC_CARR32										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR31[n]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR31[n] Указывает мин. позицию 2-ой оси вращения. Полное описание см. \$TC_CARR33											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:			43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR32[n]				требуется определение				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR32[n]</p> <p>Указывает макс. позицию 1-ой оси вращения.</p> <p>При вычислении угла 1-ой оси вращения ориентируемого инструментального суппорта при выравнивании на фрейме (TCOFR) действительными признаются только такие решения, которые лежат в диапазоне \$TC_CARR30 до \$TC_CARR32.</p> <p>Это же относится и к случаю, когда угол поворота программируется абсолютно (TCOABS).</p> <p>Если как \$TC_CARR30, так и \$TC_CARR32 равны нулю, то ограничения не обрабатываются.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR33[n]				требуется определение				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR33[n]</p> <p>Указывает макс. позицию 2-ой оси вращения.</p> <p>При вычислении угла 2-ой оси вращения ориентируемого инструментального суппорта при выравнивании на фрейме (TCOFR) действительными признаются только такие решения, которые лежат в диапазоне \$TC_CARR31 до \$TC_CARR33. Это же относится и к случаю, когда угол поворота программируется абсолютно (TCOABS).</p> <p>Если как \$TC_CARR31, так и \$TC_CARR33 равны нулю, то ограничения не обрабатываются.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

STRING	\$TC_CARR34[n,MAX_STRINGLEN GTn]				требуется определение		Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR34[n]</p> <p>Содержит свободно определяемую строку. Она предусмотрена в качестве свободного идентификатора для ориентируемого инструментального суппорта.</p> <p>Но в настоящее время в NCK она не имеет значения и также не обрабатывается.</p> <p>Идентификатор не должен использоваться для других целей, т.к. при последующем расширении активация ориентируемого инструментального суппорта должна вместо номеров должна быть возможна через имена.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p> <p>Макс. длина строки</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:		48.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.Список системных переменных

STRING	\$TC_CARR35[n,MAX_STRINGLEN GTH]				требуется определение			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR35[n]</p> <p>Содержит свободно определяемую строку. Она предусмотрена в качестве свободного идентификатора для первой круговой оси.</p> <p>Но в NCK она не имеет значения и также не обрабатывается.</p> <p>Поэтому она может использоваться для любых других целей.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p> <p>Макс. длина строки</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		48.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

STRING	\$TC_CARR36[n,MAX_STRINGLEN GTH]				требуется определение			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR36[n]</p> <p>Содержит свободно определяемую строку. Она предусмотрена в качестве свободного идентификатора для второй круговой оси.</p> <p>Но в NCK она не имеет значения и также не обрабатывается.</p> <p>Поэтому она может использоваться для любых других целей.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p> <p>Макс. длина строки</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		48.00.00		
Единица:		-	мин:					макс:		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_CARR37[n]				требуется определение			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR37[n]</p> <p>Содержит целое число для обозначения инструментального суппорта. Но оно не имеет значения в NCK и поэтому не обрабатывается.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		48.00.00		
Единица:		-	мин:				макс:			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:		глобаль-ный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR38[n]				требуется определение			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR38[n]</p> <p>Содержит позицию (компонент X позиции отвода)</p> <p>Но в NCK она не имеет значения и также не обрабатывается.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:			48.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1. Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR39[n]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_CARR39[n] Содержит позицию (компонент Y позиции отвода) Но в NCK она не имеет значения и также не обрабатывается.											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		48.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR40[n]					требуется определение			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$TC_CARR40[n]</p> <p>Содержит позицию (компонент Z позиции отвода)</p> <p>Но в NCK она не имеет значения и также не обрабатывается.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные.</p> <p>Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		48.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR41[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR41[n] Компонент x точного смещения вектора смещения I1										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR42[n]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR42[n] Компонент у точного смещения вектора смещения I1											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR43[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR43[n] Компонент z точного смещения вектора смещения I1										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR44[n]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR44[n] Компонент x точного смещения вектора смещения I2											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR45[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_CARR45[n] Компонент у точного смещения вектора смещения l2										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR46[n]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_CARR46[n] Компонент z точного смещения вектора смещения I2											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR55[n]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR55[n] Компонент x точного смещения вектора смещения I3										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR56[n]				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR56[n] Компонент у точного смещения вектора смещения I3											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR57[n]					требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_CARR57[n] Компонент z точного смещения вектора смещения I3												
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.												
Идент. оси:							Версия NCK:		52.00.00			
Единица:		мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибу-ты:		глобаль-ный	поиск кадра			Link						
			не классифицировано			без ограничений						

1.Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR58[n]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_CARR58[n] Компонент x точного смещения вектора смещения I4											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR59[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_CARR59[n] Компонент у точного смещения вектора смещения I4										
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.										
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_CARR60[n]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR60[n] Компонент z точного смещения вектора смещения I4											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_CARR64[n]				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$TC_CARR64[n] Точное смещение (\$TC_CARR24) 1-ой оси вращения в градусах											
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.											
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_CARR65[n]					требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_CARR65[n] Точное смещение (\$TC_CARR25) 2-ой оси вращения в градусах												
Описание границ поля: Макс. число инструментальных суппортов может быть установлено через машинные данные. Стандартная предустановка = 0; т.е. NCK не имеет таких данных.												
Идент. оси:						Версия NCK:			52.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:			DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

1.Список системных переменных

1.1.6 Специфические для канала защищенные области

BOOL	\$SC_PA_ACTIV_IMMED[n]				Защищенная область активируется сразу же				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SC_PA_ACTIV_IMMED[n] Защищенная область активна сразу же после запуска</p> <p>TRUE: Защищенная область активна сразу же после запуска СЧПУ и реферирования осей</p> <p>FALSE: Защищенная область сразу же не активируется</p> <p>Указание: Запись в эту переменную возможна только как в системную переменную и на нее не влияют языковые команды ЧПУ между NPROTDEF(..) и EXECUTE(n).</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается. Сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_NCK_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:	TRUE				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

CHAR	\$SC_PA_T_W[n]				Относящаяся к детали/инструменту защищенная область				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SC_PA_T_W[n]</p> <p>Относящаяся к детали/инструменту защищенная область</p> <p>0: относящаяся к детали защищенная область</p> <p>3: относящаяся к инструменту защищенная область</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_CHAx_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI CHAx: x=канал Nr.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	3			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$SC_PA_ORI[n]				Ориентация защищенной области			Ссылка:			
Описание: \$SC_PA_ORI[n] Ориентация защищенной области 0: полигон в плоскости из 1-ой и 2-ой гео-оси (G17) 1: полигон в плоскости из 3-ей и 1-ой гео-оси (G18) 2: полигон в плоскости из 2-ой и 3-ей гео-оси (G19) Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается. Сохраняется при сохранении данных. Блоки: _N_CHAx_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI CHAx: x=канал Nr.											
Описание границ поля: n: номер защищенной области Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN.											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		2			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$SC_PA_LIM_3DIM[n]				Эффективность ограничения аппликаты защищенной области			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>\$SC_PA_LIM_3DIM[n]</p> <p>Идентификатор защищенной области в оси, стоящей вертикально к полигону</p> <p>0: нет ограничения</p> <p>1: ограничение в положительном направлении</p> <p>2: ограничение в отрицательном направлении</p> <p>3: ограничение в обоих направлениях</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается. Сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_CHAx_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI CHAx: x=канал Nr.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		3			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.Список системных переменных

DOUBLE	\$SC_PA_PLUS_LIM[n]				Ограничение аппликаты защищенной области плюс				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SC_PA_PLUS_LIM[n]</p> <p>Положительное ограничение защищенных областей в оси, стоящей вертикально к полигону действует, только если \$SC_PA_LIM_3DIM[n]=1 или = 3.</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается. Сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_CHAx_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI CHAx: x=канал Nr.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$SC_PA_MINUS_LIM[n]				Ограничение аппликаты защищенной области минус				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$SC_PA_MINUS_LIM[n]</p> <p>Отрицательное ограничение защищенной области в минусовом направлении в оси, стоящей вертикально к полигону</p> <p>Действует, только если \$SC_PA_LIM_3DIM[n]=2 или = 3.</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается. Сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_CHAx_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI CHAx: x=канал Nr.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$SC_PA_CONT_NUM[n]				Число действительных элементов контура			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SC_PA_CONT_NUM[n]</p> <p>Число действительных элементов контура</p> <p>Защищенные области полностью описаны как минимум с двумя элементами контура. Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_CHAx_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI CHAx: x=канал Nr.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:		10		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$SC_PA_CONT_TYP[n,m]				Тип элемента контура			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SC_PA_CONT_TYP"[n,m]</p> <p>Тип (G1, G2, G3) элемента контура</p> <p>=0: контур не определен</p> <p>=1: прямая</p> <p>=2: круговой элемент (по часовой стрелке)</p> <p>=3: круговой элемент (против часовой стрелки)</p> <p>Конечная точка определяется через \$SC_PA_CONT_ORD или \$SC_PA_CONT_ABS. При типе контура G2 и G3 \$SC_PA_CENT_ORD или \$SC_PA_CENT_ABS определяет центр кругового элемента. Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_CHAx_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI CHAx: x=канал Nr.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN. Номер элемента контура (0 - MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA)</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	3			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.Список системных переменных

DOUBLE	\$SC_PA_CONT_ORD[n,m]				Конечная точка элемента контура (ордината)				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SC_PA_CONT_ORD[n,m]</p> <p>Конечная точка элемента контура (ордината)</p> <p>См. также описание к \$SC_PA_CONT_TYP</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_CHAx_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI CHAx: x=канал Nr.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN. Номер элемента контура</p> <p>(0 - MAXNUM CONTOURNO PROTECTAREA)</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$SC_PA_CONT_ABS[n,m]				Конечная точка элемента контура (абсцисса)			Ссылка:			
<p>Описание: \$SC_PA_CONT_ABS[n,m] Конечная точка элемента контура (абсцисса) См. также описание к \$SC_PA_CONT_TYP Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается. Сохраняется при сохранении данных. Блоки: _N_CHAx_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI CHAx: x=канал Nr.</p>											
<p>Описание границ поля: n: номер защищенной области Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN. Номер элемента контура (0 - MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA)</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$SC_PA_CENT_ORD[n,m]				Центр элемента контура (ордината)			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>\$SC_PA_CENT_ORD[n,m]</p> <p>Центр элемента контура (ордината)</p> <p>Имеет значение только при \$SC_PA_CONT_TYP[n,m] = 2 или = 3. Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_CHAx_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI CHAx: x=канал Nr.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN. Номер элемента контура</p> <p>(0 - MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA)</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$SC_PA_CENT_ABS[n,m]				Центр элемента контура (абсцисса)		Ссылка:			
<p>Описание: \$SC_PA_CENT_ABS[n,m] Центр элемента контура (абсцисса) Имеет значение только при \$SC_PA_CONT_TYP[n,m] = 2 или = 3. Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается. Сохраняется при сохранении данных. Блоки: _N_CHAx_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI CHAx: x=канал Nr.</p>										
<p>Описание границ поля: n: номер защищенной области Макс. размерность устанавливается через MD \$MC_MM_NUM_PROTECT_AREA_CHAN. Номер элемента контура (0 - MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA)</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.Список системных переменных

1.1.7 Параметры инструмента

INT	\$TC_DP1[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP1[t,d] Тип инструмента При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP1[d] Описание границ поля: t: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / номер D 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DP2[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP2[t,d] Тип инструмента При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_DP2[d]										
Описание границ поля: t: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / номер D 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DP3[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP3[t,d] Геометрия - длина 1 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP3[d]											
Описание границ поля: t: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / номер D 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DP4[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$TC_DP4[t,d]											
Геометрия - длина 2											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DP4[d]											
Описание границ поля:											
t: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / номер D 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DP5[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_DP5[t,d] Геометрия - длина 3 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP5[d]										
Описание границ поля: t: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / номер D 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1. Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DP6[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$TC_DP6[t,d]											
Геометрия - радиус											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DP6[d]											
Описание границ поля:											
t: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / номер D 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DP7[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_DP7[t,d] Наградка: угловой радиус При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP7[d]										
Описание границ поля: t: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / номер D 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DP8[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_DP8[t,d] Наградка: длина При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP8[d]										
Описание границ поля: t: номер T 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / номер D 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DP9[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP9[t,d] зарезервировано При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_DP9[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DP10[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP10[t,d] Угол между торцом инструмента и тороидальной плоскостью При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP10[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DP11[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP11[t,d] Угол между продольной осью инструмента и верхним концом тороидальной плоскости При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP11[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DP12[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP12[t,d] Износ - длина 1 - \$TC_DP3 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP12[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DP13[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_DP13[t,d] Износ - длина 2 - \$TC_DP4 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP13[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:		мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX	
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:		глобаль-ный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DP14[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_DP14[t,d] Износ - длина 3 - \$TC_DP5 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP14[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DP15[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP15[t,d] Износ - радиус - \$TC_DP6 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP15[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DP16[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_DP16[t,d] Наградка: износ, угловой радиус - \$TC_DP7 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP16[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:		мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX	
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DP17[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_DP17[t,d] Наградка: износ, длина - \$TC_DP8 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP17[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DP18[32000,32000]				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$TC_DP18[t,d] Износ - зарезервировано - \$TC_DP9 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP18[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DP19[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP19[t,d] Износ - угол между торцом инструмента и тороидальной плоскостью - \$TC_DP10 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP19[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DP20[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP20[t,d] Износ - угол между продольной осью инструмента и верхним концом тороидальной плоскости - \$TC_DP11 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP20[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DP21[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP21[t,d] Основание - длина 1 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP21[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DP22[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$TC_DP22[t,d]											
Основание - длина 2											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DP22[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:		мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:		глобаль-ный	поиск кадра			Link					
			не классифицировано			без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DP23[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_DP23[t,d] Основание - длина 3 При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP23[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DP24[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP24[t,d] Задний угол При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP24[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DP25[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DP25[t,d] зарезервировано При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DP25[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_DPCE[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$TC_DPCE[t,d] = 'Номер резца' блока данных коррекции t,d											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPCE[d]											
CE обозначает <C>utting<E>dge											
Диапазон значений разрешенных 'Номеров резцов':											
1 до значения машинных данных \$MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_PERTOOL.											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_DPH[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DPH[t,d] = 'Номер резца H' блока данных коррекции t,d для Fanuc0 M При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DPH[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_DPV[32000,32000]				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$TC_DPV[t,d] = ориентация резцов инструмента При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DPV[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DPV3[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_DPV3[t,d] = компонент L1 ориентации резцов инструмента При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DPV3[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DPV4[32000,32000]				требуется определение				Ссылка:	
Описание: \$TC_DPV4[t,d] = компонент L2 ориентации резцов инструмента При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DPV4[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DPV5[32000,32000]				требуется определение				Ссылка:	
Описание:										
\$TC_DPV5[t,d] = компонент L3 ориентации резцов инструмента										
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:										
\$TC_DPV5[d]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DPVN3[32000,32000]				Компонент L1 нормалей ориентации			Ссылка:		
Описание: \$TC_DPVN3[t,d] = компонент L1 нормалей ориентации резца инструмента При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DPVN3[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DPVN4[32000,32000]					Компонент L2 нормалей ориентации			Ссылка:		
Описание: \$TC_DPVN4[t,d] = компонент L2 нормалей ориентации резца инструмента При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DPVN4[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			58.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:			DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DPVN5[32000,32000]				Компонент L3 нормалей ориентации			Ссылка:		
Описание: \$TC_DPVN5[t,d] = компонент L3 нормалей ориентации резца инструмента При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DPVN5[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

1.1.8 Данные резцов пользователя OEM

DOUBLE	\$TC_DPC1[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE											
\$TC_DPC1[t,d]											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPC1[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DPC2[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE \$TC_DPC2[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DPC2[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DPC3[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE										
\$TC_DPC3[t,d]										
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:										
\$TC_DPC3[d]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DPC4[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE											
\$TC_DPC4[t,d]											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPC4[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:			DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DPC5[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE											
\$TC_DPC5[t,d]											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPC5[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DPC6[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE \$TC_DPC6[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DPC6[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DPC7[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE											
\$TC_DPC7[t,d]											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPC7[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DPC8[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE										
\$TC_DPC8[t,d]										
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:										
\$TC_DPC8[d]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DPC9[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE										
\$TC_DPC9[t,d]										
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:										
\$TC_DPC9[d]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DPC10[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE \$TC_DPC10[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DPC10[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:			DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DPCS1[32000,32000]				требуется определение				Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE											
\$TC_DPCS1[t,d]											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPCS1[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			18.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DPCS2[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE										
\$TC_DPCS2[t,d]										
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:										
\$TC_DPCS2[d]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link]				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_DPCS3[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE \$TC_DPCS3[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_DPCS3[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DPCS4[32000,32000]				требуется определение				Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE											
\$TC_DPCS4[t,d]											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPCS4[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DPCS5[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE											
\$TC_DPCS5[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPCS5[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DPCS6[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:			
Описание:												
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE												
\$TC_DPCS6[t,d]												
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:												
\$TC_DPCS6[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:			DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_DPCS7[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE											
\$TC_DPCS7[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPCS7[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_DPCS8[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE											
\$TC_DPCS8[t,d]											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPCS8[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DPCS9[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE											
\$TC_DPCS9[t,d]											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPCS9[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_DPCS10[32000,32000]				требуется определение				Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка DOUBLE											
\$TC_DPCS10[t,d]											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_DPCS10[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP13[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_SCP13[t,d] аналогично \$TC_DP12[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP13[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP14[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_SCP14[t,d] аналогично \$TC_DP13[t,d]											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP14[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP15[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_SCP15[t,d] аналогично \$TC_DP14[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP15[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link]					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP16[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_SCP16[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP16[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP17[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_SCP17[t,d] аналогично \$TC_DP16[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP17[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:			DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP18[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание:										
Коррекция для \$TC_DP8: \$TC_SCP18[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d]										
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:										
\$TC_SCP18[d]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP19[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_SCP19[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP19[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP20[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:			
Описание: Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_SCP20[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP20[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			15.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP21[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_SCP21[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP21[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP23[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_SCP23[t,d] аналогично \$TC_DP22[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP23[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP24[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_SCP24[t,d] аналогично \$TC_DP23[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP24[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP25[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_SCP25[t,d] аналогично \$TC_DP24[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP25[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP26[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_SCP26[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_SCP26[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP27[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_SCP27[t,d] аналогично \$TC_DP26[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP27[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP28[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_SCP28[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP28[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP29[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_SCP29[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_SCP29[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP30[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_SCP30[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP30[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP31[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_SCP31[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP31[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link]				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP33[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_SCP33[t,d] аналогично \$TC_DP12[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_SCP33[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP34[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:			
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_SCP34[t,d] аналогично \$TC_DP13[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_SCP34[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP35[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_SCP35[t,d] аналогично \$TC_DP14[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP35[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP36[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_SCP36[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_SCP36[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP37[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_SCP37[t,d] аналогично \$TC_DP16[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_SCP37[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP38[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP8: \$TC_SCP38[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP38[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. ос:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link]				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP39[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_SCP39[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_SCP39[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP40[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_SCP40[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP40[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP41[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_SCP41[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP41[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP43[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_SCP43[t,d] аналогично \$TC_DP12[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_SCP43[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. осн:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP44[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_SCP44[t,d] аналогично \$TC_DP13[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP44[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP45[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_SCP45[t,d] аналогично \$TC_DP14[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP45[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP46[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_SCP46[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_SCP46[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_SCP47[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:			
Описание: Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_SCP47[t,d] аналогично \$TC_DP16[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP47[d]												
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP48[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP8: \$TC_SCP48[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP48[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP49[32000,32000]				требуется определение				Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_SCP49[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP49[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP50[32000,32000]				требуется определение				Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_SCP50[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP50[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP51[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_SCP51[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP51[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP53[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_SCP53[t,d] аналогично \$TC_DP12[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_SCP53[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_SCP54[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:			
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_SCP54[t,d] аналогично \$TC_DP13[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_SCP54[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP55[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_SCP55[t,d] аналогично \$TC_DP14[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP55[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP56[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_SCP56[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP56[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP57[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_SCP57[t,d] аналогично \$TC_DP16[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP57[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP58[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP8: \$TC_SCP58[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP58[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP59[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_SCP59[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_SCP59[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP60[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:			
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_SCP60[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_SCP60[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X					7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP61[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_SCP61[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_SCP61[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP63[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_SCP63[t,d] аналогично \$TC_DP12[t,d]											
При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис:											
\$TC_SCP60[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP64[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:			
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_SCP64[t,d] аналогично \$TC_DP13[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_SCP64[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_SCP65[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_SCP65[t,d] аналогично \$TC_DP14[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_SCP65[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP66[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_SCP66[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_SCP66[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_SCP67[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_SCP67[t,d] аналогично \$TC_DP16[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP67[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. ос:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP68[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP8: \$TC_SCP68[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP68[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_SCP69[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_SCP69[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_SCP69[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_SCP70[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_SCP70[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP70[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_SCP71[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_SCP71[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_SCP71[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP13[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_ECP13[t,d] аналогично \$TC_DP12[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP13[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_ECP14[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_SCP14[t,d] аналогично \$TC_DP13[t,d] При активированной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP15[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_ECP15[t,d] аналогично \$TC_DP14[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_ECP15[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP16[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_ECP16[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP16[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_ECP17[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_ECP17[t,d] аналогично \$TC_DP16[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP17[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP18[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP8: \$TC_ECP18[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP18[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. ос:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP19[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_ECP19[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_ECP19[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link]					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP20[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:			
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_ECP20[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP20[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X					7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP21[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_ECP21[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP21[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP23[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_ECP23[t,d] аналогично \$TC_DP12[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_ECP23[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP24[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_ECP24[t,d] аналогично \$TC_DP13[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP24[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP25[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_ECP25[t,d] аналогично \$TC_DP14[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP25[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. ос:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP26[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_ECP26[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP26[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_ECP27[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_ECP27[t,d] аналогично \$TC_DP16[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP27[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. ос:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP28[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание: \$TC_ECP18[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_ECP28[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP29[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_ECP29[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP29[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP30[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_ECP30[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP30[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP31[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_ECP31[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP31[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP33[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_ECP33[t,d] аналогично \$TC_DP12[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP33[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_ECP34[32000,32000]				требуется определение				Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_ECP34[t,d] аналогично \$TC_DP13[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP34[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP35[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_ECP35[t,d] аналогично \$TC_DP14[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP35[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP36[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_ECP36[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_ECP36[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP37[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_ECP37[t,d] аналогично \$TC_DP16[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP37[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальн ый	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP38[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP8: \$TC_ECP38[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP38[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP39[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_ECP39[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP39[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_ECP40[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:			
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_ECP40[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP40[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальн ый	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP41[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_ECP41[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_ECP41[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP43[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_ECP43[t,d] аналогично \$TC_DP12[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP43[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP44[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_ECP44[t,d] аналогично \$TC_DP13[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP44[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. ос:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальн ый	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP45[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_ECP45[t,d] аналогично \$TC_DP14[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_ECP45[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP46[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_ECP46[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP46[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_ECP47[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_ECP47[t,d] аналогично \$TC_DP16[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP47[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальн ый	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP48[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP8: \$TC_ECP48[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_ECP47[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP49[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_ECP49[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP49[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_ECP50[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_ECP50[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP50[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальн ый	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP51[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_ECP51[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP51[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP53[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_ECP53[t,d] аналогично \$TC_DP12[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_ECP53[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP54[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_ECP54[t,d] аналогично \$TC_DP13[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP54[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальн ый	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP55[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_ECP55[t,d] аналогично \$TC_DP14[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP55[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP56[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_ECP56[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_ECP56[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP57[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_ECP57[t,d] аналогично \$TC_DP16[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP57[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальн ый	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP56[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP8: \$TC_ECP58[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP58[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP59[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_ECP59[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP59[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$TC_ECP60[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:			
Описание:												
Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_ECP60[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d]												
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:												
\$TC_ECP60[d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00				
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X					7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP61[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_ECP61[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d]											
При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис:											
\$TC_ECP61[d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP63[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Коррекция для \$TC_DP3: \$TC_ECP63[t,d] аналогично \$TC_DP12[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP63[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP64[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP4: \$TC_ECP64[t,d] аналогично \$TC_DP13[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP64[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP65[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP5: \$TC_ECP65[t,d] аналогично \$TC_DP14[t,d] При активной функции 'Управление плоскими D-номерами' используется следующий синтаксис: \$TC_ECP65[d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP66[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP6: \$TC_ECP66[t,d] аналогично \$TC_DP15[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP66[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ECP67[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP7: \$TC_ECP67[t,d] аналогично \$TC_DP16[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP67[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальн ый	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP68[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP8: \$TC_ECP68[t,d] аналогично \$TC_DP17[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP68[d] Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ECP69[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP9: \$TC_ECP69[t,d] аналогично \$TC_DP18[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP69[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP70[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP10: \$TC_ECP70[t,d] аналогично \$TC_DP19[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP70[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_ECP71[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Коррекция для \$TC_DP11: \$TC_ECP71[t,d] аналогично \$TC_DP20[t,d] При активной функции "Управление плоскими D-номерами" используется следующий синтаксис: \$TC_ECP71[d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Пред. обр.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

1.1.9 Данные контроля управления инструментом

DOUBLE	\$TC_MOP1[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_MOP1[t,d] Граница предупреждения стойкости										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:					макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_MOP2[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MOP2[t,d] Остаточная стойкость											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MOP3[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MOP3[t,d] Граница предупреждения числа изделий											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MOP4[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MOP4[t,d] Остаточное число изделий											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_MOP5[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_MOP5[t,d] Граница предупреждения износа										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:				макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_MOP6[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_MOP6[t,d] Остаточный износ										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:				макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_MOP11[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MOP11[t,d] Заданное значение стойкости											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MOP13[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_MOP13[t,d] Заданное значение числа изделий										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_MOP15[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_MOP15[t,d] Заданное значение износа										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	мм	мин:				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

1.1.10 Данные контроля пользователя OEM

INT	\$TC_MOPC1[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPC1[t,d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MOPC2[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPC2[t,d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MOPC3[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPC3[t,d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MOPC4[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_MOPC4[t,d]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MOPC5[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPC2[t,d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X					7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

INT	\$TC_MOPC6[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_MOPC6[t,d]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MOPC7[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MOPC7[t,d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MOPC8[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPC8[t,d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

INT	\$TC_MOPC9[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPC9[t,d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MOPC10[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPC10[t,d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MOPCS1[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPCS1[t,d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

INT	\$TC_MOPCS2[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPCS2[t,d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MOPCS3[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MOPCS3[t,d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MOPCS4[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPCS4[t,d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:			18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

INT	\$TC_MOPCS5[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPCS5[t,d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MOPCS6[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MOPCS6[t,d]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MOPCS7[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPCS7[t,d]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	Поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MOPCS8[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPCS8[t,d]											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MOPCS9[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MOPCS9[t,d]										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MOPCS10[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT												
\$TC_MOPCS10[t,d]												
Описание границ поля:												
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER												
d: номер резца / D-номер 1 - SLMAXCUTTINGEDGENUMBER												
Идент. оси:						Версия NCK:			18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.г.п. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

1.1.11 Относящиеся к инструменту данные

STRING	\$TC_TP2[32000,MAX_STRINGLEN GTN]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TP2[t] Идентификатор инструмента											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER Макс. длина строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_TP1[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TP1[t] Номер гнезда											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_TP3[32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_TP3[t] Раз- мер влево										
Описание границ поля: t: T-номер 1 – SLMAXTOOLNUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	Глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_TP4[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TP4[t] Размер вправо											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_TP5[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TP5[t] Размер вверх											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_TP6[32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_TP6[t] Размер вниз										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_TP7[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TP7[t] Тип места в магазине											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_TP8[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TP8[t] Состояние											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_TP9[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TP9[t] Тип контроля инструмента											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_TP11[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TP11[t] Стратегия замены											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_TP10[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TP10[t] Информация об инструменте											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.г.п. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPC1[32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_TPC1[t]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
Идент. оси:					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_TPC2[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPC2[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_TPC3[32000]				требуется определение				Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPC3[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPC4[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_TPC4[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPC5[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPC5[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_TPC6[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPC6[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPC7[32000]				требуется определение				Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_TPC7[t]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_TPC8[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPC8[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_TPC9[32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_TPC9[t]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_TPC10[32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPC10[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPCS1[32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_TPCS1[t]										
Описание границ поля:										
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_TPCS2[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPCS2[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPCS3[32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPCS3[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPCS4[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPCS4[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_TPCS5[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPCS5[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPCS6[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_TPCS6[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPCS7[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPCS7[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_TPCS8[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPCS8[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPCS9[32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_TPCS9[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPCS10[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_TPCS10[t]											
Описание границ поля:											
t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

1.1.12 Относящиеся к инструменту данные шлифования

INT	\$TC_TPG1[32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_TPG1[t] Номер шпинделя										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_TPG2[32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_TPG2[t] Правило связи										
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$TC_TPG3[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TPG3[t] Минимальный радиус круга											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:					макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_TPG4[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TPG4[t] Минимальная ширина круга											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:				макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPG5[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TPG5[t] Актуальная ширина круга											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:				макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPG6[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TPG6[t] Макс. число оборотов											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_TPG7[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TPG7[t] Макс. окружная скорость											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	м/сек	мин:					макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_TPG8[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TPG8[t] Угол наклонного круга											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_TPG9[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_TPG9[t] Номер параметра для вычисления радиуса											
Описание границ поля: t: T-номер 1 - SLMAXTOOLNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

1.1.13 Данные мест в магазине

BOOL	\$TC_MPP3[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MPP3[n,m] Рассмотрение соседнего места											
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MPP1[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MPP1[n,m] Вид места											
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MPP2[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MPP2[n,m] Тип места											
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места											
Идент. оси:						Версия NCK:		00.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MPP6[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_MPP6[n,m] № Т инструмента на этом месте										
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPP4[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_MPP4[n,m] Состояние места										
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPP5[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MPP5[n,m] Буферный магазин: индекс вида места Реальные магазины: номер структуры износа										
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MPP7[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$TC_MPP7[n,m]											
Номер инструментального адаптера на этом месте											
Описание границ поля:											
n: физич. номер магазина											
m: физич. номер места											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MPP66[32000,32000]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MPP66[n,m] № T находящегося в буфере инструмента, для которого через n,m зарезервировано определенное место. Операция записи имеет смысл только при загрузке резервной копии файла в NCK. Присвоение названия зависит от \$TC_MPP6 - T-Nr. находящегося на месте в магазине инструмен-										
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:					Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

1.1.14 Данные мест в магазине пользователя OEM

INT	\$TC_MPPC1[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MPPC1[n,m] Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPPC2[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_MPPC2[n,m]										
Описание границ поля:										
n: физич. номер магазина										
m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPPC3[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MPPC3[n,m] Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MPPC4[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MPPC4[n,m]										
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPPC5[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT												
\$TC_MPPC5[n,m]												
Описание границ поля:												
n: физич. номер магазина												
m: физич. номер места												
Идент. оси:						Версия NCK:			06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

INT	\$TC_MPPC6[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MPPC6[n,m]											
Описание границ поля:											
n: физич. номер магазина											
m: физич. номер места											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MPPC7[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_MPPC7[n,m]										
Описание границ поля:										
n: физич. номер магазина										
m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPPC8[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_MPPC8[n,m]										
Описание границ поля:										
n: физич. номер магазина										
m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPPC9[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MPPC9[n,m]											
Описание границ поля:											
n: физич. номер магазина											
m: физич. номер места											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MPPC10[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MPPC10[n,m]										
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	
read:	X					X				
write:	X					X			7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPPCS1[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_MPPCS1[n,m]										
Описание границ поля:										
n: физич. номер магазина										
m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPPCS2[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MPPCS2[n,m]										
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MPPCS3[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_MPPCS3[n,m]										
Описание границ поля:										
n: физич. номер магазина										
m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPPCS4[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT										
\$TC_MPPCS4[n,m]										
Описание границ поля:										
n: физич. номер магазина										
m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPPCS5[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MPPCS5[n,m]											
Описание границ поля:											
n: физич. номер магазина											
m: физич. номер места											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MPPCS6[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MPPCS6[n,m]										
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPPCS7[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT												
\$TC_MPPCS7[n,m]												
Описание границ поля:												
n: физич. номер магазина												
m: физич. номер места												
Идент. оси:						Версия NCK:			18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X					7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

INT	\$TC_MPPCS8[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MPPCS8[n,m]										
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MPPCS9[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MPPCS9[n,m] Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MPPCS10[32000,32000]					требуется определение				Ссылка:	
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MPPCS10[n,m]											
Описание границ поля:											
n: физич. номер магазина											
m: физич. номер места											
Идент. оси:						Версия NCK:			18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

INT	\$TC_MDP1[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_MDP1[n,m] Расстояние до места смены магазина n до места m 1-ого внутреннего магазина Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MDP2[32000,32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MDP2[n,m] Расстояние до места смены магазина n до места m 2-ого внутреннего магазина											
Описание границ поля: n: физич. номер магазина m: физич. номер места											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MLSR[32000,32000]				требуется определение				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$TC_MLSR[n,m]=0</p> <p>Согласование места в буфере n с местом в буфере m.</p> <p>m должно обозначать место типа 'Шпиндель'. n должно обозначать место, отличное от типа 'Шпиндель'. Таким образом, к примеру, можно определить, какие захваты, согласованы с какими шпинделями. Значение параметра определено как fix = 0.</p> <p>Процесс записи определяет отношение, процесс чтения проверяет, существует ли определенное отношение. Если оно отсутствует, то при чтении выводится ошибка.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: физич. номер места в магазине, отличный от ШПИНДЕЛЯ</p> <p>m: физич. номер места в магазине ШПИНДЕЛЯ</p>											
Идент. оси:					Версия NCK:			06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MPTH[MD_SLMAXHIERARCHYNUMBER,MD_SLMAXHIERARCHYENTRIES]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_MPTH[n,m] Иерархия типов мест в магазине										
Описание границ поля: n: иерархия 0 - SLMAXHIERARCHYNUMBER-1 m: тип места 0 - SLMAXHIERARCHYENTRIES - 1										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1.15 Данные описания магазина управления инструментом

STRING	\$TC_MAP2[32000,MAX_STRINGLENGTH]					требуется определение		Ссылка:		
Описание: \$TC_MAP2[n] Идентификатор магазина										
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - .. макс. длина										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:										
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MAP1[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MAP1[n] Тип магазина											
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAP3[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MAP3[n] Состояние магазина											
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAP4[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MAP4[n] Связь со следующим магазином											
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MAP5[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MAP5[n] Связь с предшествующим магазином											
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAP6[32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_MAP6[n] Число рядов										
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - ..										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MAP7[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MAP7[n] Число граф											
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - ...											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MAP8[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MAP8[n] Актуальная позиция магазина относительно позиции смены											
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAP9[32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$TC_MAP9[n] Актуальный номер структуры износа										
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - ..										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_MAP10[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_MAP10[n] Актуальные стратегии поиска магазина. - стратегия поиска инструмента - стратегия поиска свободного места Стандартно NCK вводится значение \$TC_MAMP2.											
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		20.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

1.1.16 Данные описания магазина управления инструментом пользователя OEM

INT	\$TC_MAPC1[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPC1[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAPC2[32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MAPC2[n]										
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - ..										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$TC_МАРС3[32000]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_МАРС3[n]										
Описание границ поля: n: номер магазина 1 - ..										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_МАРС4[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_МАРС4[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.г.п. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MARC5[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MARC5[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MARC6[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MARC6[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MAPC7[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPC7[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAPC8[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT \$TC_MAPC8[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAPC9[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPC9[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ...											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MAPC10[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPC10[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAPCS1[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPCS1[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAPCS2[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPCS2[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MAPCS3[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPCS3[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAPCS4[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPCS4[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAPCS5[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPCS5[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MAPCS6[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPCS6[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAPCS7[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPCS7[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAPCS8[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPCS8[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MAPCS9[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPCS9[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAPCS10[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
Тип может быть задан через машинные данные. Предустановка INT											
\$TC_MAPCS10[n]											
Описание границ поля:											
n: номер магазина 1 - ..											
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1.17 Параметры блоков магазина

STRING	\$TC_MAMP1[-1,MAX_STRINGLENGTH]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_MAMP1 Идентификатор магазина											
Описание границ поля: Скалярная переменная Макс. длина строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$TC_MAMP2[-1]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$TC_MAMP2											
Тип поиска инструмента											
Описание границ поля:											
Скалярная переменная											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$TC_MAMP3[-1]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_MAMP3 Обработка инструментов в структурах износа											
Описание границ поля: Скалярная переменная											
Идент. оси:					Версия NCK:			15.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1.18 Данные адаптера

INT	\$TC_ADPTT[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_ADPTT[a] Номер трансформации адаптера											
Описание границ поля: a: номер адаптера 1 - SLMAXADAPTERNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$TC_ADPT1[32000]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$TC_ADPT1[a] Геометрия адаптер: длина 1											
Описание границ поля: a: номер адаптера 1 - SLMAXADAPTERNUMBER											
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$TC_ADPT2[32000]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$TC_ADPT2[a] Геометрия адаптер: длина 2											
Описание границ поля: a: номер адаптера 1 - SLMAXADAPTERNUMBER											
Идент. оси:					Версия NCK:			15.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE \$TC_ADPT3[32000]				требуется определение				Ссылка:		
Описание:										
\$TC_ADPT3[a] Геометрия адаптер: длина 3										
Описание границ поля:										
а: номер адаптера 1 - SLMAXADAPTERNUMBER										
Идент. оси:						Версия NCK:		15.00.00		
Единица:		мм	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:		глобаль-ный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			без ограничений				

1.1 Список системных переменных

1.1.19 Значения компенсации измерительной системы

DOUBLE	\$AA_ENC_COMP[n,m]				требуется определение				Ссылка:	
Описание: \$AA_ENC_COMP[n,m,a] Значения компенсации a: ось станка										
Описание границ поля: n: номер датчика 0-1 m: точка Nr. 0 - <значение MD>										
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода	TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X				X					
write:	X				X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$AA_ENC_COMP_STEP[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_ENC_COMP_STEP[n,a] Размер шага a: ось станка										
Описание границ поля: n: номер датчика 0-1										
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_ENC_COMP_MIN[n]					требуется определение				Ссылка:	
Описание:											
\$AA_ENC_COMP_MIN[n,a]											
Стартовая позиция компенсации											
а: ось станка											
Описание границ поля:											
n: номер датчика 0-1											
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$AA_ENC_COMP_MAX[n]				требуется определение				Ссылка:	
Описание: \$AA_ENC_COMP_MAX[n,a] Конечная позиция компенсации a: ось станка										
Описание границ поля: n: номер датчика 0-1										
Идент. оси:	MACHAX				Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

BOOL	\$AA_ENC_COMP_IS_MODULO[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_ENC_COMP_IS_MODULO[n,a] Компенсация модуло а: ось станка										
Описание границ поля: n: номер датчика 0-1										
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

1.1.20 Компенсация квадрантных ошибок

DOUBLE	\$AA_QEC[n,m]				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$AA_QEC[n,m,a] Результат процесса чтения а: ось станка											
Описание границ поля: n: 0 m: Номер точки: 0 - \$MN_MM_QEC_MAX_POINTS											
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$AA_QEC_COARSE_STEPS[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_QEC_COARSE_STEPS[n,a] Значения компенсации: грубая дискретизация характеристики a: ось станка										
Описание границ поля: n: 0										
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:			06.00.00	
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$AA_QEC_FINE_STEPS[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_QEC_FINE_STEPS[n,a] Точная дискретизация характеристики а: ось станка										
Описание границ поля: n: 0										
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_QEC_ACCEL_1[n]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
\$AA_QEC_ACCEL_1[n,a]												
Ускорение в 1-ой точке изгиба согласно определению [мм/сек2 или дюйм/сек2 или градус/сек2]												
а: ось станка												
Описание границ поля:												
n: 0												
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:			06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE		\$AA_QEC_ACCEL_2[n]				требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
\$AA_QEC_ACCEL_2[n,a]												
Ускорение в 2-ой точке изгиба согласно определению [мм/сек2 или дюйм/сек2 или градус/сек2]												
а: ось станка												
Описание границ поля:												
n: 0												
Идент. оси:		MACHAX					Версия NCK:			06.00.00		
Единица:		Линейная /угловая поз.	мин:		DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты		глобальный	поиск кадра				Link					
			не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$AA_QEC_ACCEL_3[n]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AA_QEC_ACCEL_3[n,a] Ускорение в 3-ей точке изгиба согласно определению [мм/сек2 или дюйм/сек2 или градус/сек2] а: ось станка											
Описание границ поля: n: 0											
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_QEC_MEAS_TIME_1[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_QEC_MEAS_TIME_1[n,a] Время измерения для диапазона \$AA_QEC_ACCEL_1 a: ось станка										
Описание границ поля: n: 0										
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	сек	мин:				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$AA_QEC_MEAS_TIME_2[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_QEC_MEAS_TIME_2[n,a] Время измерения для диапазона \$AA_QEC_ACCEL_2 a: ось станка										
Описание границ поля: n: 0										
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	сек	мин:				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$AA_QEC_MEAS_TIME_3[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_QEC_MEAS_TIME_3[n,a] Время измерения для диапазона \$AA_QEC_ACCEL_3 a: ось станка										
Описание границ поля: n: 0										
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	сек	мин:				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_QEC_TIME_1[n]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AA_QEC_TIME_1[n,a] 1-ое время фильтрации для подключаемого элемента а: ось станка											
Описание границ поля: n: 0											
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	сек	мин:				макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$AA_QEC_TIME_2[n]					требуется определение				Ссылка:		
Описание:												
\$AA_QEC_TIME_2[n,a]												
2-ое время фильтрации для подключаемого элемента												
a: ось станка												
Описание границ поля:												
n: 0												
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:			06.00.00			
Единица:	сек	мин:				макс:			DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				без ограничений						

DOUBLE	\$AA_QEC_LEARNING_RATE[n]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AA_QEC_LEARNING_RATE[n,a] Интенсивность обучения для сети а: ось станка											
Описание границ поля: n: 0											
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$AA_QEC_DIRECTIONAL[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_QEC_DIRECTIONAL[n,a] TRUE: зависящая от направления компенсация FALSE: не зависящая от направления компенсация a: ось станка										
Описание границ поля: n: 0										
Идент. оси:	MACHAX					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1.21 Интерполяционная компенсация

DOUBLE	\$AN_CEC[n,m]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AN_CEC[n,m] Значение компенсации Описание границ поля: n: Номер таблицы компенсаций 0 - (макс. значение может устанавливаться через MD) m: Номер опорной точки 0 - (макс. значение может устанавливаться через MD)											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

AXIS	\$AN_CEC_INPUT_AXIS[n]					требуется определение			Ссылка:		
Описание:											
\$AN_CEC_INPUT_AXIS[n]:											
Имя оси, заданное значение которой служит входом для таблицы компенсаций											
Описание границ поля:											
n: Номер таблицы компенсаций 0 - (макс. значение может устанавливаться через MD)											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

AXIS	\$AN_CEC_OUTPUT_AXIS[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AN_CEC_OUTPUT_AXIS[n]: Имя оси, на которую воздействует выход таблицы компенсаций										
Описание границ поля: n: Номер таблицы компенсаций 0 - (макс. значение может устанавливаться через MD)										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$AN_CEC_STEP[n]				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$AN_CEC_STEP[n] Интервал значений коррекции											
Описание границ поля: n: Номер таблицы компенсаций 0 - (макс. значение может устанавливаться через MD)											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$AN_CEC_MIN[n]					требуется определение			Ссылка:		
Описание: AN_CEC_MIN[n] Стартовая позиция таблицы компенсаций											
Описание границ поля: n: Номер таблицы компенсаций 0 - (макс. значение может устанавливаться через MD)											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AN_CEC_MAX[n]					требуется определение				Ссылка:	
Описание: AN_CEC_MAX[n] Конечная позиция таблицы компенсаций											
Описание границ поля: n: Номер таблицы компенсаций 0 - (макс. значение может устанавливаться через MD)											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$AN_CEC_DIRECTION[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AN_CEC_DIRECTION[n] Активирует зависящее от направления действие таблицы компенсаций										
Описание границ поля: n: Номер таблицы компенсаций 0 - (макс. значение может устанавливаться через MD)										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$AN_CEC_MULT_BY_TABLE[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AN_CEC_MULT_BY_TABLE[n] Номер таблицы, выходное значение которой должно быть умножено на выходное значение таблицы компенсаций 0: оба направления перемещения базовой оси 1: положительное направление перемещения базовой оси -1: отрицательное направление перемещения базовой оси										
Описание границ поля: n: Номер таблицы компенсаций 0 - (макс. значение может устанавливаться через MD)										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	-1			макс:	1			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$AN_CEC_IS_MODULO[n]					требуется определение			Ссылка:	
Описание:										
\$AN_CEC_IS_MODULO[n]										
TRUE: циклическое повторение таблицы компенсаций										
FALSE: не циклическое повторение таблицы компенсаций										
Описание границ поля:										
n: Номер таблицы компенсаций 0 - (макс. значение может устанавливаться через MD)										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1.22 Специфические для NCK защищенные области

BOOL	\$SN_PA_ACTIV_IMMED[n]				Защищенная область активируется сразу же			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>\$SN_PA_ACTIV_IMMED[n]</p> <p>Защищенная область активна сразу же после запуска</p> <p>TRUE: Защищенная область активна сразу же после запуска СЧПУ и реферирования осей</p> <p>FALSE: Защищенная область активируется не сразу</p> <p>Указание: Запись в эту переменную возможен только как в системную переменную и на нее не влияют языковые команды ЧПУ между NPROTDEF(..) и EXECUTE(n). Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных. Блоки: _N_NCK_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

CHAR	\$SN_PA_T_W[n]				Относящаяся к детали/инструменту защищенная область				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SN_PA_T_W[n]</p> <p>Относящаяся к детали/инструменту защищенная область</p> <p>0: относящаяся к детали защищенная область</p> <p>3: относящаяся к инструменту защищенная область</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_NCK_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MN MM NUM PROTECT AREA NCK.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:	3				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$SN_PA_ORI[n]					Ориентация защищенной области		Ссылка:		
Описание: \$SN_PA_ORI[n] Ориентация защищенной области 0: полигон в плоскости из 1-ой и 2-ой гео-оси (G17) 1: полигон в плоскости из 3-ей и 1-ой гео-оси (G18) 2: полигон в плоскости из 2-ой и 3-ей гео-оси (G19) Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается. Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных. Блоки: _N_NCK_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI										
Описание границ поля: n: номер защищенной области Макс. размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK.										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:		2		
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$SN_PA_LIM_3DIM[n]					Эффективность ограничения аппликаты защищенной области			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$SN_PA_LIM_3DIM[n]</p> <p>Идентификатор защищенной области в оси, стоящей вертикально к полигону</p> <p>0: нет ограничения</p> <p>1: ограничение в положительном направлении</p> <p>2: ограничение в отрицательном направлении</p> <p>3: ограничение в обоих направлениях</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_NCK_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:		3		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$SN_PA_PLUS_LIM[n]					Ограничение аппликаты защищенной области плюс		Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SN_PA_PLUS_LIM[n]</p> <p>Положительное ограничение защищенных областей в оси, стоящей вертикально к полигону</p> <p>Действует, только если \$SN_PA_LIM_3DIM[n]=1 или = 3.</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_NCK_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$SN_PA_MINUS_LIM[n]					Ограничение аппликаты защищенной области минус			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SN_PA_MINUS_LIM[n]</p> <p>Отрицательное ограничение защищенной области в минусовом направлении в оси, стоящей вертикально к полигону</p> <p>Действует, только если \$SN_PA_LIM_3DIM[n]=2 или = 3.</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается. Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_NCK_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$SN_PA_CONT_NUM[n]				Число действительных элементов контура				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SN_PA_CONT_NUM[n]</p> <p>Число действительных элементов контура</p> <p>Защищенные области полностью описаны как минимум с двумя элементами контура.</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: <u>N_NCK_PRO</u>, <u>N_COMPLETE_PRO</u> и <u>N_INITIAL_INI</u></p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:	10				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$SN_PA_CONT_TYP[n,m]				Тип элемента контура			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SN_PA_CONT_TYP[n,m]</p> <p>Тип (G1, G2, G3) элемента контура</p> <p>=0: контур не определен</p> <p>=1: прямая</p> <p>=2: круговой элемент (по часовой стрелке)</p> <p>=3: круговой элемент (против часовой стрелки)</p> <p>Конечная точка определяется через \$SN_PA_CONT_ORD или \$SN_PA_CONT_ABS.</p> <p>При типе контура G2 и G3 \$SN_PA_CENT_ORD или \$SN_PA_CENT_ABS определяет центр кругового элемента. Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_NCK_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK. Номер элемента контура (0 - MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA)</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:	3			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$SN_PA_CONT_ORD[n,m]				Конечная точка элемента контура (ордината)				Ссылка:		
Описание: \$SN_PA_CONT_ORD[n,m] Конечная точка элемента контура (ордината) См. также описание к \$SN_PA_CONT_TYP Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается. Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных. Блоки: N NCK PRO, N COMPLETE PRO и N INITIAL INI											
Описание границ поля: n: номер защищенной области Макс. размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK. Номер элемента контура (0 - MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA)											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$SN_PA_CONT_ABS[n,m]				Конечная точка элемента контура (абсцисса)				Ссылка:	
Описание: \$SN_PA_CONT_ABS[n,m] Конечная точка элемента контура (абсцисса) См. также описание к \$SN_PA_CONT_TYP Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается. Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных. Блоки: _N_NCK_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI										
Описание границ поля: n: номер защищенной области Макс. размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK. Номер элемента контура (0 - MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA)										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обработ	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$SN_PA_CENT_ORD[n,m]				Центр элемента контура (ордината)		Ссылка:				
<p>Описание:</p> <p>\$SN_PA_CENT_ORD[n,m]</p> <p>Центр элемента контура (ордината)</p> <p>Имеет значение только при \$SN_PA_CONT_TYP[n,m] = 2 или = 3.</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: _N_NCK_PRO, _N_COMPLETE_PRO и _N_INITIAL_INI</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK. Номер элемента контура</p> <p>(0 - MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA)</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$SN_PA_CENT_ABS[n,m]				Центр элемента контура (абсцисса)			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$SN_PA_CENT_ABS[n,m]</p> <p>Центр элемента контура (абсцисса)</p> <p>Имеет значение только при \$SN_PA_CONT_TYP[n,m] = 2 или = 3.</p> <p>Указание: Эта переменная при REORG не восстанавливается.</p> <p>Указание: Эта переменная сохраняется при сохранении данных.</p> <p>Блоки: <u>N_NCK_PRO</u>, <u>N_COMPLETE_PRO</u> и <u>N_INITIAL_INI</u></p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер защищенной области</p> <p>Макс. размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_PROTECT_AREA_NCK. Номер элемента контура</p> <p>(0 - MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA)</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1.23 Параметрирование циклов

DOUBLE	\$C_A					Параметр цикла ISO для A-адреса		Ссылка:		
Описание: \$C_A Значение запрограммированного A-B-адреса режиме ISO2/3 для параметрирования циклов										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$C_B					Параметр цикла ISO для B-адреса			Ссылка:		
Описание:											
\$C_B											
Значение запрограммированного B-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$C_C					Параметр цикла ISO для C-адреса			Ссылка:	
Описание:										
\$C_C										
Значение запрограммированного C-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link			
		не классифицировано					без ограничений			

DOUBLE	\$C_D				Параметр цикла ISO для D-адреса			Ссылка:		
Описание: \$C_D Значение запрограммированного D-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$C_E					Параметр цикла ISO для E-адреса			Ссылка:		
Описание:											
\$C_E											
Значение запрограммированного E-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$C_F					Параметр цикла ISO для F-адреса			Ссылка:		
Описание:											
\$C_F											
Значение запрограммированного F-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

DOUBLE	\$C_G					Параметр цикла ISO для G-адреса			Ссылка:	
Описание:										
\$C_G										
Значение запрограммированного G-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$C_H					Параметр цикла ISO для H-адреса			Ссылка:		
Описание: \$C_H Значение запрограммированного H-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$C_I[10]					Параметр цикла ISO для I-адреса		Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$C_I[]</p> <p>Значение запрограммированного I-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования цикла и техники макросов с G65 / G66.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Для макропрограммирования с G65/G66 в кадре с адресом с I-адресом допускается до 10 записей. Значения стоят в запрограммированной последовательности в массиве.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$C_J[10]				Параметр цикла ISO для адреса J			Ссылка:		
Описание: \$C_J[] Значение запрограммированного адреса J в режиме ISO2/3 для параметрирования цикла и техники макросов с G65 / G66.										
Описание границ поля: Для макропрограммирования с G65/G66 в кадре с адресом с адресом J допускается до 10 записей. Значения стоят в запрограммированной последовательности в массиве.										
Идент. оси:					Версия NCK:			17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$C_K[10]					Параметр цикла ISO для адреса K			Ссылка:	
Описание: \$C_K[] Значение запрограммированного адреса K в режиме ISO2/3 для параметрирования цикла и техники макросов с G65 / G66.										
Описание границ поля: Для макропрограммирования с G65/G66 в кадре с адресом с адресом K допускается до 10 записей. Значения стоят в запрограммированной последовательности в массиве.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$C_L					Параметр цикла ISO для L-адреса			Ссылка:	
Описание:										
\$C_L										
Значение запрограммированного L-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$C_M					Параметр цикла ISO для M-адреса			Ссылка:		
Описание:											
\$C_M											
Значение запрограммированного M-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

DOUBLE	\$C_N				Параметр цикла ISO для N-адреса			Ссылка:			
Описание: \$C_N Значение запрограммированного N-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$C_O					Параметр цикла ISO для O-адреса			Ссылка:		
Описание:											
\$C_O											
Значение запрограммированного O-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$C_P					Параметр цикла ISO для P-адреса			Ссылка:		
Описание:											
\$C_P											
Значение запрограммированного P-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$C_Q				Параметр цикла ISO для Q-адреса				Ссылка:		
Описание:											
\$C_Q											
Значение запрограммированного Q-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

DOUBLE	\$C_R				Параметр цикла ISO для R-адреса			Ссылка:		
Описание: \$C_R Значение запрограммированного R-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$C_S					Параметр цикла ISO для S-адреса			Ссылка:		
Описание:											
\$C_S											
Значение запрограммированного S-адреса в режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X					X					
write:	X					X					7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$C_T					Параметр цикла для T-адреса			Ссылка:		
Описание:											
\$C_T											
Значение запрограммированного T-B-адреса режиме для параметрирования циклов (режим ISO2/3)											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$C_U					Параметр цикла ISO для U-адреса			Ссылка:			
Описание:												
\$C_U												
Значение запрограммированного U-B-адреса режиме ISO2/3 для параметрирования циклов												
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00				
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост		
read:	X					X						
write:	X					X				7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					без ограничений					

DOUBLE	\$C_V					Параметр цикла ISO для V-адреса			Ссылка:		
Описание:											
\$C_V											
Значение запрограммированного V-B-адреса режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

DOUBLE	\$C_W					Параметр цикла ISO для W-адреса			Ссылка:		
Описание:											
\$C_W											
Значение запрограммированного W-B-адреса режиме ISO2/3 для параметрирования циклов											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$_X				Параметр цикла ISO для X-адреса			Ссылка:		
Описание: \$_X Значение запрограммированного X-B-адреса режиме ISO2/3 для параметрирования циклов										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$C_Y					Параметр цикла ISO для Y-адреса			Ссылка:	
Описание:										
\$C_Y										
Значение запрограммированного Y-B-адреса режиме ISO2/3 для параметрирования циклов										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link			
		не классифицировано					без ограничений			

DOUBLE	\$C_Z				Параметр цикла ISO для Z-адреса			Ссылка:		
Описание:										
\$C_Z										
Значение запрограммированного Z-B-адреса режиме ISO2/3 для параметрирования циклов										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$_C_DL					Параметр ISO для D-адресаL			Ссылка:	
Описание: Значение запрограммированного D-адресаL (аддитивная коррекция инструмента) при вызове подпрограммы через замещение M- T-функции										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$C_PI				Параметр цикла ISO для адреса P			Ссылка:		
Описание:										
Номер запрограммированной с M96 Pxx в режиме ISO2/3 программы прерываний										
Идент. оси:					Версия NCK:			52.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

STRING	\$C_TS[-1,MAX_STRINGLENGTH]				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$C_TS Строка запрограммированного по T-адресу идентификатора инструмента для замещения T-функции (только при активном контроле инструмента)										
Описание границ поля: Имя инструмента стоит только один раз в кадре.										
Макс. длина строки										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_A_PROG					Параметр цикла ISO для A-адреса			Ссылка:		
Описание: \$C_A_PROG A-адрес запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$C_B_PROG					Параметр цикла ISO для B-адреса		Ссылка:		
Описание: \$C_B_PROG B-адрес запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_C_PROG					Параметр цикла ISO для C-адреса		Ссылка:		
Описание: \$C_C_PROG Адрес C запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_D_PROG					Параметр цикла ISO для D-адреса		Ссылка:		
Описание: \$C_D_PROG Адрес D запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$C_E_PROG					Параметр цикла ISO для E-адреса		Ссылка:		
Описание: \$C_E_PROG E-адрес запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$_C_F_PROG					Параметр цикла ISO для F-адреса			Ссылка:		
<div>Описание:</div> <div>\$_C_F_PROG</div> <div>F-адрес запрограммирован в кадре с вызовом цикла</div> <div>0 = не запрограммирован</div> <div>1 = запрограммирован</div> <div>3 = запрограммирован инкрементально</div> <div>Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.</div>											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$C_G_PROG					Параметр цикла ISO для G-адреса		Ссылка:		
Описание: \$C_G_PROG G-функция для вызова цикла запрограммирована в этом кадре 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT		\$C_H_PROG				Параметр цикла ISO для H-адреса		Ссылка:		
Описание: \$C_H_PROG Адрес H запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT		\$C_I_PROG				Параметр цикла ISO для адреса I		Ссылка:		
Описание: \$C_I_PROG Адрес I запрограммирован в кадре с макровызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:		-	мин:				макс:			
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:		глобальный		поиск кадра			Link			
				не классифицировано			без ограничений			

INT	\$C_J_PROG					Параметр цикла ISO для адреса J		Ссылка:		
Описание: \$C_J_PROG Адрес J запрограммирован в кадре с макровывозом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$C_K_PROG					Параметр цикла ISO для адреса K		Ссылка:		
Описание: \$C_K_PROG Адрес K запрограммирован в кадре с макровывозом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_L_PROG					Параметр цикла ISO для адреса L			Ссылка:		
Описание: \$C_L_PROG Адрес L запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$C_M_PROG					Параметр цикла ISO для адреса M		Ссылка:		
Описание: \$C_M_PROG Адрес M запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$C_N_PROG					Параметр цикла ISO для адреса N		Ссылка:		
Описание: \$C_N_PROG Адрес N запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_O_PROG				Параметр цикла ISO для адреса O			Ссылка:		
Описание: \$C_O_PROG Адрес O запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:					Версия NCK:			17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_P_PROG					Параметр цикла ISO для адреса P		Ссылка:		
Описание: \$C_P_PROG Адрес P запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$C_Q_PROG					Параметр цикла ISO для адреса Q		Ссылка:		
Описание: \$C_Q_PROG Адрес Q запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_R_PROG					Параметр цикла ISO для адреса R			Ссылка:		
Описание: \$C_R_PROG Адрес R запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$C_S_PROG					Параметр цикла ISO для адреса S		Ссылка:		
Описание: \$C_S_PROG Адрес S запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT		\$C_T_PROG				Параметр цикла ISO для адреса T		Ссылка:		
Описание: \$C_T_PROG Адрес T запрограммирован в кадре с вызовом цикла или замещением функции T 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:		-	мин:					макс:		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			без ограничений				

INT		\$C_U_PROG				Параметр цикла ISO для U-адреса		Ссылка:		
Описание: \$C_U_PROG Адрес U запрограммирован в актуальном кадре 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:		-	мин:				макс:			
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:		глобальн ый	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			без ограничений				

INT	\$C_V_PROG					Параметр цикла ISO для V-адреса		Ссылка:		
Описание: \$C_V_PROG Адрес V запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$_C_W_PROG					Параметр цикла ISO для W-адреса		Ссылка:		
Описание: \$_C_W_PROG Адрес W запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_X_PROG					Параметр цикла ISO для X-адреса			Ссылка:	
<div>Описание:</div> <div>\$C_X_PROG</div> <div>Адрес X запрограммирован в кадре с вызовом цикла</div> <div>0 = не запрограммирован</div> <div>1 = запрограммирован</div> <div>3 = запрограммирован инкрементально</div> <div>Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.</div>										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_Y_PROG					Параметр цикла ISO для Y-адреса		Ссылка:		
<div>Описание:</div> <div>\$C_Y_PROG</div> <div>Адрес Y запрограммирован в кадре с вызовом цикла</div> <div>0 = не запрограммирован</div> <div>1 = запрограммирован</div> <div>3 = запрограммирован инкрементально</div> <div>Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.</div>										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT		\$C_Z_PROG				Параметр цикла ISO для Z-адреса		Ссылка:		
Описание: \$C_Z_PROG Адрес Z запрограммирован в кадре с вызовом цикла 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован 3 = запрограммирован инкрементально Бит 0 устанавливается, если адрес запрограммирован, абсолютно или инкрементально. Если адрес запрограммирован инкрементально, то дополнительно устанавливается Бит 1.										
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_DL_PROG				Параметр цикла ISO для D-адреса			Ссылка:		
Описание: Запрос, был ли в вызове подпрограммы через замещение функции M/T запрограммирован адрес DL (аддитивная коррекция инструмента). 0 = не запрограммирован 1 = под адресом DL была запрограммирована аддитивная коррекция инструмента.										
Идент. оси:						Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_TS_PROG					Параметр для имени инструмента как строки		Ссылка:		
Описание: Запрос, был ли в вызове подпрограммы через замещение T- функции запрограммирован идентификатор инструмента по T- адресу. (только при активном контроле инструмента) 0 = не запрограммирован 1 = запрограммирован										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:		1		
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты	глобальн ый	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$C_PI_PROG					Параметр цикла ISO для адреса P			Ссылка:		
Описание: 0 = не запрограммирован 1 = M96 Pxx запрограммирована программа прерываний											
Идент. оси:						Версия NCK:		52.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:				
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$C_ALL_PROG					Битовая комбинация, какие адреса запрограммированы			Ссылка:		
Описание: \$C_ALL_PROG Битовая комбинация всех запрограммированных адресов в кадре с вызовом цикла Бит0 = адрес "A" Бит25 = адрес "Z" Бит = 1 -> адрес запрограммирован Бит = 0 -> адрес не запрограммирован											
Идент. оси:						Версия NCK:		17.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$C_INC_PROG					Битовая комбинация, запрограммированы ли адреса инкрементально			Ссылка:	
Описание: \$C_INC_PROG Битовая комбинация всех запрограммированных инкрементально адресов в кадре с вызовом цикла Бит0 = адрес "A" Бит25 = адрес "Z" Бит = 1 -> адрес запрограммирован инкрементально Бит = 0 -> адрес запрограммирован абсолютно										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$C_TYP_PROG				Битовая комбинация, запрограммированы ли адреса как INT/REAL			Ссылка:	
Описание: \$C_TYP_PROG Битовая комбинация всех запрограммированных адресов со значением INT или REAL Бит0 = адрес "A" Бит25 = адрес "Z" Бит = 1 -> адрес запрограммирован со значением Real Бит = 0 -> адрес запрограммирован со значением Int									
Идент. оси:						Версия NCK:		51.00.00	
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX	
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM
read:	X					X			
write:	X					X			7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link			
		не классифицировано				без ограничений			

INT	\$C_I_NUM					Число запрограммированных адресов I в кадре		Ссылка:		
<div>Описание:</div> <div>\$C_I_NUM</div> <div>В \$C_I_NUM стоит число запрограммированных в кадре адресов I.</div> <div>При программировании циклов это значение всегда 1, если бит 0 в \$C_I_PROG установлен.</div> <div>При макропрограммировании с G65/G66 здесь стоит число запрограммированных в кадре адресов "I", (макс. 10).</div>										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	10			
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_J_NUM					Число запрограммированных адресов J в кадре			Ссылка:	
Описание:										
\$C_J_NUM										
В \$C_J_NUM стоит число запрограммированных в кадре адресов J.										
При программировании циклов это значение всегда 1, если бит 0 в \$C_J_PROG установлен.										
При макропрограммировании с G65/G66 здесь стоит число запрограммированных в кадре адресов "J", (макс. 10).										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$C_K_NUM					Число запрограммированных адресов K в кадре			Ссылка:	
Описание: \$C_K_NUM В \$C_K_NUM стоит число запрограммированных в кадре адресов I. При программировании циклов это значение всегда 1, если бит 0 в \$C_K_PROG установлен. При макропрограммировании с G65/G66 здесь стоит число запрограммированных в кадре адресов "K", (макс. 10).										
Идент. оси:						Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_I_ORDER[10]					Номер блока адреса I, в случае блоков IJK			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$C_I_ORDER[]</p> <p>Номер блока IJK, в котором был запрограммирован I</p> <p>Для макропрограммирования с G65/G66 возможно до 10 записей в кадре с адресом I.</p> <p>Посредством этого возможна обработка последовательности IJK.</p> <p>Всегда отмечается, какие IJK связаны друг с другом.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Для макропрограммирования с G65/G66 в кадре с адресом I допускается до 10 записей. Посредством этого возможна обработка последовательности IJK. Всегда отмечается, какие IJK связаны друг с другом.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		49.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$C_J_ORDER[10]					Номер блока адреса J, в случае блоков IJK			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$C_J_ORDER[]</p> <p>Номер блока IJK, в котором был запрограммирован J.</p> <p>Для макропрограммирования с G65/G66 возможно до 10 записей в кадре с адресом J.</p> <p>Посредством этого возможна обработка последовательности IJK.</p> <p>Всегда отмечается, какие IJK связаны друг с другом.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Для макропрограммирования с G65/G66 в кадре с адресом с адресом J допускается до 10 записей. Посредством этого возможна обработка последовательности IJK. Всегда отмечается, какие IJK связаны друг с другом.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		49.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$C_K_ORDER[10]				Номер блока адреса K, в случае блоков IJK				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$C_K_ORDER[]</p> <p>Номер блока IJK, в котором был запрограммирован K.</p> <p>Для макропрограммирования с G65/G66 возможно до 10 записей в кадре с адресом K.</p> <p>Посредством этого возможна обработка последовательности IJK.</p> <p>Всегда отмечается, какие IJK связаны друг с другом.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Для макропрограммирования с G65/G66 в кадре с адресом с адресом K допускается до 10 записей. Посредством этого возможна обработка последовательности IJK. Всегда отмечается, какие IJK связаны друг с другом.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		49.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$C_ME					Расширение адреса при вызове подпрограммы через М-функцию				Ссылка:	
Описание: \$C_ME Расширение для м-адреса при вызове подпрограммы через М-функцию											
Идент. оси:						Версия NCK:		42.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

INT	\$C_TE				Расширение адреса при вызове подпрограммы через Т-функцию				Ссылка:	
Описание: \$C_TE Расширение для адреса Т при вызове подпрограммы через Т-функцию										
Идент. оси:						Версия NCK:		42.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:	X					X				7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$C_MACPAR[33]					Вспомогательная переменная для преобразования макросов #				Ссылка:	
Описание: \$MAC_PAR[n] Макропеременная в режиме Iso2/3, запрограммированная в оригинальной программе с номером #<номер>.											
Описание границ поля: Макс. число макропараметров ISO составляет 33											
Идент. оси:						Версия NCK:		47.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:	X					X				7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

1.1.24 Системные данные

DOUBLE	\$AN_SETUP_TIME				Время с момента запуска со значениями по умолчанию				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Таймер \$AN_SETUP_TIME отсчитывает время с момента последнего запуска СЧПУ со значениями по умолчанию (в минутах).</p> <p>Он автоматически обнуляется при каждом запуске СЧПУ с данными по умолчанию.</p> <p>Использование в программе ЧПУ:</p> <p>IF \$AN_SETUP_TIME > 60000 GOTOF MARK01</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		19.00.00			
Единица:	сек	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link					
		Актуальное значение				Без ограничений					

DOUBLE	\$AN_POWERON_TIME				Время с момента последнего запуска СЧПУ				Ссылка:		
Описание: Таймер \$AN_POWERON_TIME отсчитывает время с момента запуска СЧПУ (в минутах). При каждом запуске СЧПУ он обнуляется автоматически. Использование в программе ЧПУ: IF \$AN_POWERON_TIME == 480 GOTOF MARK02											
Идент. оси:					Версия NCK:			19.00.00			
Единица:	сек	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Актуальное значение				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AN_NCK_VERSION					Версия NCK			Ссылка:		
Описание:											
Версия NCK											
Версия NCK: обрабатывается только часть перед запятой числа с плавающей запятой, часть после запятой может содержать идентификаторы для внутренних промежуточных версий разработчиков.											
Часть перед запятой содержит официальный идентификатор версии ПО											
NCK: к примеру, для версии NCK 20.00.00 значение переменной равно 200000,0											
Ср. BTSS N/Y nckVersion											
Идент. осн:						Версия NCK:		18.02.00			
Единица:	-	мин:				макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		независимо				Без ограничений					

BOOL	\$AN_IPO_LOAD_LIMIT					Предел загрузки IPO достигнут			Ссылка:	
Описание: Переменная \$AN_IPO_LOAD_LIMIT выводит TRUE, если предел загрузки IPO достигнут. Через машинные данные \$MN_IPO_MAX_LOAD устанавливается, от какого рабочего цикла брутто IPO (в от IPO-такта) переменная \$AN_IPO_LOAD_LIMIT должна быть установлена на TRUE. При выходе нижнюю границу значения, переменная снова устанавливается на FALSE.										
Идент. осн:						Версия NCK:		54.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X				X	X		X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AN_IPO_ACT_LOAD					Актуальный рабочий цикл IPO			Ссылка:	
Описание: \$AN_IPO_ACT_LOAD выводит актуальный рабочий цикл IPO включая рабочий цикл синхронных действий всех каналов.										
Идент. осн:						Версия NCK:		54.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AN_IPO_MAX_LOAD					Макс. рабочий цикл IPO			Ссылка:		
Описание: \$AN_IPO_MAX_LOAD выводит самый продолжительный рабочий цикл IPO одного IPO-такта всех каналов (включая рабочий цикл синхронных действий).											
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AN_IPO_MIN_LOAD					Самый короткий рабочий цикл IPO				Ссылка:	
Описание: \$AN_IPO_MIN_LOAD выводит самый короткий рабочий цикл IPO включая рабочий цикл синхронных действий на IPO-такт всех каналов.											
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AN_IPO_LOAD_PERCENT					Отношение акт. рабочего цикла IPO/IPO-такта			Ссылка:	
Описание: \$AN_IPO_LOAD_PERCENT выводит актуальную нагрузку IPO в процентах пл всем каналам. Вычисляется из отношения рабочего цикла IPO по всем каналам последнего IPO-такта к такту IPO.										
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:										
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AN_SYNC_ACT_LOAD					Актуальный рабочий цикл для синхронных действий				Ссылка:	
Описание: \$AN_SYNC_ACT_LOAD выводит актуальный рабочий цикл синхронных действий последнего IPO-такта по всем каналам.											
Идент. оси:						Версия NCK:			54.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AN_SYNC_MAX_LOAD				Максимальный рабочий цикл для синхронных действий			Ссылка:		
Описание: \$AN_SYNC_MAX_LOAD выводит макс. рабочий цикл синхронных действий одного IPO-такта по всем каналам.										
Идент. оси:					Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X		X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AN_SYNC_TO_IPO					Процентная доля синхронного действия / машинное время IPO			Ссылка:	
Описание: \$AN_SYNC_TO_IPO выводит процентную долю рабочего цикла синхронного действия в общем рабочем цикле IPO последнего IPO-такта по всем каналам.										
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AN_SERVO_ACT_LOAD				Актуальный рабочий цикл регулятора положения				Ссылка:	
Описание: \$AN_SERVO_ACT_LOAD выводит актуальный рабочий цикл регулятора положения.										
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AN_SERVO_ACT_LOAD				Макс. рабочий цикл регулятора положения				Ссылка:		
Описание:											
\$AN_SERVO_MAX_LOAD выводит макс. рабочий цикл одного такта регулятора положения.											
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X		X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AN_SERVO_MIN_LOAD				Мин. рабочий цикл регулятора положения			Ссылка:			
Описание:											
\$AN_SERVO_MIN_LOAD выводит мин. рабочий цикл одного такта регулятора положения.											
Идент. оси:						Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X		X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AN_REBOOT_DELAY_TIME				Время до перезагрузки				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Значение больше нуля показывает, что NCK получил от HMI "NCK-Reset" и сколько времени (в секундах) NCK еще предполагает для перезагрузки (PowerOff и после PowerOn). Таким образом, пользователь в синхронном действии может определить \$AN_REBOOT_DELAY_TIME 0.0, пока "NCK-Reset" еще не получен.</p> <p>Пример:</p> <p>Синхронное действие реагирует на переменную и переключает оси на "Безопасный останов" в приложении Safty Integrated.</p> <p>Примечание:</p> <p>См. также: \$MN_REBOOT_DELAY_TIME - "NCK-Reset" реализован на интерфейсе BTSS через PI "_N_IBN_SS".</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		56.00.00		
Единица:		сек	мин:	0.0			макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра			Link				
		X	независимо			Без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AN_TIMER[n]				Системная переменная измерения глобального времени NCK			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$AN_TIMER[n]</p> <p>Таймер – единица в секундах</p> <p>Время подсчитывается в кратных от такта интерполяции.</p> <p>Таймеры запускаются через \$AN_TIMER[n]=<стартовое значение>. Таймеры останавливаются через \$AN_TIMER[n]=-1.</p> <p>После остановки таймера сохраняется последнее актуальное значение времени.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Размерность устанавливается через MD \$MN_MM_NUM_AN_TIMER.</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
	X	не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$A_PROBE[2]				Состояние измерительного щупа			Ссылка:			
Описание: \$A_PROBE[1]: состояние первого щупа \$A_PROBE[2]: состояние второго щупа 0 = не отклонен 1 => отклонен											
Описание границ поля: n: номер измерительного щупа											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	1			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AN_PERSDIAG[4,6]				Диагностические данные для постоянства данных			Ссылка:		
Описание: Диагностические данные для постоянства данных (частотность, потребность по времени); к примеру, CF-карта Значения времени указывают, сколько с точки зрения ПО ЧПУ продолжалось восстановление постоянства данных. Могут быть считаны следующие значения: Индекс 1 Значение 0 соответствующие суммы по всем подфункциям 1 подфункция 'Пассивная файловая система' 2 подфункция 'Активная файловая система' 3 подфункция 'Машинные данные' Индекс 2 Значение 0 число всех операций перманентности 1 число неудавшихся операций перманентности (дефект системы) 2 суммарное время всех операций перманентности в секундах 3 мин. требуемое время для одной операции перманентности в секундах 4 среднее время (усредненное по всем операциям перманентности) в секундах 5 макс. требуемое время для одной операции перманентности в секундах Использование в программе ЧПУ: IF \$AN_PERSDIAG[0, 1] > 0 GOTOF проверить карту										
Описание границ поля: Обращение к различным функциям. Индекс Значение 0 соответствующие суммы по всем подфункциям 1 подфункция 'Пассивная файловая система' 2 подфункция 'Активная файловая система' 3 подфункция 'Машинные данные' Обращение к различной информации. Индекс Значение 0 число всех операций записи 1 число неудавшихся операций записи (дефект системы) 2 суммарное время всех операций записи в секундах 3 мин. требуемое время для одной операции записи в секундах 4 среднее время (усредненное по всем операциям записи) в секундах 5 макс. требуемое время для одной операции записи в секундах										
Идент. оси:						Версия NCK:		62.00.00		
Единица:	сек	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X		X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
	Актуальное значение					Без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AN_VMODEL_STATUS					Системная переменная для состояния VRML Modell			Ссылка:		
Описание: TO DO!											
Идент. оси:						Версия NCK:		62.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	3	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
	X	не классифицировано				не классифицировано					

1.1.25 Осевые системные переменные

DOUBLE	\$P_EP				Запрограммированная конечная позиция				Ссылка:		
<div>Описание:</div> <div>\$P_EP[X]</div> <div>Системная переменная \$P_EP выводит актуальную заданную позицию WCS в интерпретаторе. Числовое значение не обязательно идентично запрограммированному в программе обработки детали значению. Отклонения имеют место в следующих ситуациях:</div> <div>- при инкрементальном программировании</div> <div>- при изменении WCS через выбор фрейма или инструмента</div> <div>Если после поиска кадра с вычислением запускается Asup, то при этом процессе синхронизируются позиции в интерпретаторе. В этом случае \$P_EP выводит в Asup позицию, на которой ось находится в действительности. Собранная позиция поиска может быть опрошена через системную переменную \$AC_RETPOINT.</div>											
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_EPM				Запрограммированное заданное положение MCS				Ссылка:	
Описание: Осевая переменная \$P_EPM[ax] определяет актуальное запрограммированное заданное конечное положение MCS на стадии предварительной обработки для соответствующей оси (см. также \$P_EP										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		20.09.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$_APR				требуется определение				Ссылка:	
Описание: \$_APR[X] Позиция оси в системе координат детали в точке старта движения подвода при мягком подводе к контуру										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	Линей- ная /угловая	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб	Главный ход:	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:										
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_AEP					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$P_AEP[X] Точка подвода: Первая точка контура в системе координат детали при мягком подводе к контуру											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			13.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X					X					
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$P_POLF				Запрограммированная позиция от- вода оси				Ссылка:		
Описание: \$P_POLF[X] Выводит запрограммированную позицию отвода оси X: ось											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		51.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. образ.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$P_POLF_VALID					Состояние значения \$P_POLF			Ссылка:		
Описание: \$P_POLF_VALID[X] выводит актуальное состояние \$P_POLF[X] X: ось Возвращаемые значения: 0: отвод не запрограммирован 1: запрограммирован отвод на абс. позицию 2: отвод запрограммирован как интервал											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		51.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_IW				Актуальное заданное значение WCS оси			Ссылка:		
Описание: Осевая переменная \$AA_IW[ax] определяет актуальное заданное значение в системе координат детали (WCS) для соответствующей оси. Заданное значение соответствует выходному значению интерполятора для актуального такта интерполяции. Значение WCS не содержит осевых элементов наложения (DRF, AA_OFF, внеш. смещение нулевой точки и т. п.).										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$AA_REPOS_DELAY					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_REPOS_DELAY[X] TRUE: в настоящее время для этой оси активно подавление Repos. FALSE: иное										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		51.00.00		
Единица:	-	мин:	TRUE			макс:	FALSE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Не для осей Lead Link				

DOUBLE	\$AA_IEN				Актуальное заданное значение ENS оси			Ссылка:		
Описание: Осевая переменная \$AA_IEN[ax] определяет актуальное заданное значение в настраиваемой системе нулевой точки (ENS) для соответствующей оси. См. также \$AA_IW[ax]. Значение ENS не содержит осевых элементов наложения (DRF, AA_OFF, внеш. смещение нулевой точки и т. п.).										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_IBN				Актуальное заданное значение BNS оси				Ссылка:	
Описание:										
Осевая переменная \$AA_IBN[ax] определяет актуальное заданное значение в базовой системе нулевой точки (BNS) для соответствующей оси. См. также \$AA_IW[ax]. Значение BNS не содержит осевых элементов наложения (DRF, AA_OFF, внеш. смещение нулевой точки и т. п.).										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_IB				Актуальное заданное значение BKS оси				Ссылка:		
Описание: Осевая переменная \$AA_IB[ax] определяет актуальное заданное значение в базовой кинематической системе (BKS) для соответствующей оси. См. также \$AA_IW[ax]. Значение BKS не содержит осевых элементов наложения (DRF, AA_OFF, внеш. смещение нулевой точки и т. п.).											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_ENC_AMPL[n]				Коэффициент усиления амплитудного регулирования			Ссылка:		
Описание: \$AA_ENC_AMPL[n,ax] выводит коэффициент усиления амплитудного регулирования для целей диагностики и контроля в процентах. Стандартное напряжение датчика 1В = 100%, усиление может колебаться между 0,5В и 1,3В.										
Индексы означают: n: номер датчика ax: ось станка										
Описание границ поля: n: номер датчика										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		51.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X		X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$AA_IM				Актуальное заданное значение MCS оси			Ссылка:		
Описание:										
Осевая переменная \$AA_IM[ax] определяет актуальное заданное значение в системе координат станка (MCS) для соответствующей оси. См. также \$AA_IW[ax]. Значение MCS не содержит осевых элементов наложения (DRF, AA_OFF, внеш. смещение нулевой точки и т. п.).										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_ACT_INDEX_AX_POS_NO				Актуальная делительная позиция				Ссылка:	
Описание:										
\$AA_ACT_INDEX_AX_POS_NO[X]										
0: не делительная ось, поэтому делительные позиции отсутствуют.										
> 0: номер последней достигнутой или пройденной делительной позиции										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AA_PROG_INDEX_AX_POS_NO				Запрограммированная делительная позиция				Ссылка:	
Описание: \$AA_PROG_INDEX_AX_POS_NO[X] 0: не делительная ось, поэтому делительные позиции отсутствуют или делительная ось не выполняет в данный момент подвода к делительной позиции > 0: номер запрограммированной делительной позиции										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			13.00.00	
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$AA_ENC_ACTIVE					Измерительная система активна		Ссылка:		
Описание:										
Осевая переменная \$AA_ENC_ACTIVE[ax] определяет, работает ли активная измерительная система ниже предельной частоты датчика.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$AA_ENC1_ACTIVE				1-ая измерительная система активна			Ссылка:		
Описание:										
Осевая переменная \$AA_ENC1_ACTIVE[ax] определяет, работает ли первая измерительная система ниже предельной частоты датчика.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:	TRUE			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв. об	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X		X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$AA_ENC2_ACTIVE				2-ая измерительная система активна		Ссылка:			
Описание:										
Осевая переменная \$AA_ENC2_ACTIVE[ax] определяет, работает ли вторая измерительная система ниже предельной частоты датчика.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X		X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$VA_IM				Актуальное фактическое значение MCS оси				Ссылка:	
Описание:										
Осевая переменная \$VA_IM[ax] определяет фактическое значение датчика (измеренное активной измерительной системой), в системе координат станка (MCS). Все компенсации фактического значения исправлены (компенсация погрешности ходового винта, компенсация люфта, компенсация квадрантных ошибок).										
При активной блокировке шпинделя или оси переменная через определение выводит актуальное значение. Если в этом случае должно выводиться и действительное фактическое значение, то необходимо установить БИТ3 в \$MA_MISC_FUNCTION_MASK.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_IM1				Актуальное фактическое значение MCS оси			Ссылка:			
Описание:											
Осевая переменная \$VA_IM1[ax] определяет фактическое значение датчика (измеренное датчиком 1) в системе координат станка (MCS). Все компенсации фактического значения исправлены (компенсация погрешности ходового винта, компенсация люфта, компенсация квадрантных ошибок).											
При активной блокировке шпинделя или оси переменная через определение выводит актуальное заданное значение. Если в этом случае должно выводиться и действительное фактическое значение, то необходимо установить БИТ3 в \$MA_MISC_FUNCTION_MASK.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$VA_IM2				Актуальное фактическое значение MCS оси				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Осевая переменная \$VA_IM2[ax] определяет фактическое значение датчика (измеренное датчиком 2) в системе координат станка (MCS). Все компенсации фактического значения исправлены (компенсация погрешности ходового винта, компенсация люфта, компенсация квадрантных ошибок).</p> <p>При активной блокировке шпинделя или оси переменная через определение выводит актуальное заданное значение. Если в этом случае должно выводиться и действительное фактическое значение, то необходимо установить БИТ3 в \$MA_MISC_FUNCTION_MASK.</p>											
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_LAG_ERROR					Погрешность запаздывания оси			Ссылка:	
Описание: Переменная \$VA_LAG_ERROR[X] выводит релевантную для контура погрешность запаздывания, т.е. заданное значение положения после фактического значения положения точного интерполятора.										
Идент. оси:	CHANAX MACHAX					Версия NCK:		53.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_MW				Идентифицированная позиция измерительного щупа (WCS)				Ссылка:	
Описание: \$AA_MW[X] Измеренное значение щупа в системе координат детали										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Линейная/угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_MM				Идентифицированная позиция измерительного щупа (MCS)				Ссылка:	
Описание: \$AA_MM[X] Измеренное значение щупа в системе координат станка										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_MW1				Позиция измерительного щупа, 1-ый триггер (WCS)				Ссылка:		
Описание: \$AA_MW1[X] Результат осевого измерения Результат триггера 1 в WCS											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_MW2				Позиция измерительного щупа, 2-ой триггер (WCS)				Ссылка:	
Описание: \$AA_MW2[X] Результат осевого измерения Результат триггера 2 в WCS										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный поиск кадра					Link				
	не классифицировано					не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_MW3				Позиция измерительного щупа, 3-ий триггер (WCS)				Ссылка:		
Описание: \$AA_MW3[X] Результат осевого измерения Результат триггера 3 в WCS											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_MW4				Позиция измерительного щупа, 4-ый триггер (WCS)				Ссылка:		
Описание: \$AA_MW4[X] Результат осевого измерения Результат триггера 4 в WCS											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_MM1				Позиция измерительного щупа, 1-ый триггер (MCS)				Ссылка:		
Описание: \$AA_MM1[X] Результат осевого измерения Результат триггера 1 в MCS											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			13.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_MM2				Позиция измерительного щупа, 2-ой триггер (MCS)				Ссылка:	
Описание: \$AA_MM2[X] Результат осевого измерения Результат триггера 2 в MCS										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный поиск кадра					Link				
	не классифицировано					не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_MM3				Позиция измерительного щупа, 3-ий триггер (MCS)				Ссылка:		
Описание: \$AA_MM3[X] Результат осевого измерения Результат триггера 3 в MCS											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_MM4				Позиция измерительного щупа, 4-ый триггер (MCS)				Ссылка:		
Описание: \$AA_MM4[X] Результат осевого измерения Результат триггера 4 в MCS											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$AA_MEAАCT					Осевое измерение активно			Ссылка:	
Описание: \$AA_MEAАCT[X] Значение TRUE тогда, когда осевое измерение активно для X Соответствует сигналу интерфейсов PLC DB31...DBX62.3										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X		X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_DRF				Наложение маховичка оси				Ссылка:		
Описание:											
Осевая переменная \$AC_DRF[ax] определяет осевое значение наложения, вызванное маховичком (смещение DRF).											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:				06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AC_PRESET					Значение Preset оси			Ссылка:		
Описание:											
Осевая переменная \$AC_PRESET[ax] определяет последнее заданное значение Preset.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:								X		7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_ETRANS					Внешнее смещение нулевой точки			Ссылка:		
Описание:											
Осевая переменная \$AA_ETRANS[ax] служит для ввода внешнего смещения нулевой точки, которое может быть активировано через PLC. После активации через PLC значение смещения выводится как осевое наложение со следующим кадром.											
Если Бит 1 в \$MC_MM_SYSTEM_FRAME_MASK установлен, то при активации через PLC активное движение сразу же останавливается, предварительная обработка реорганизуется и в системный фрейм записывается осевое значение \$AA_ETRANS[ax] и он активируется. Поэтому сначала выводится смещение, а после продолжается прерванное движение. Внешнее смещение нулевой точки воздействует абсолютно на смещение актуального системного фрейма. Таким образом, многократная активация не действует аддитивно, а только грубая составляющая смещения (не точное смещение) переписывается со значением из \$AA_ETRANS[ax].											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AA_MEAS_P1_VALID				Сбросить 1-ую точку измерения оси			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Осевая переменная \$AA_MEAS_P1_VALID[ax] служит для сброса актуальной позиции оси относительно выбранной системы координат. Выбор системы координат осуществляется через переменную \$AC_MEAS_P1_COORD.</p> <p>Использование:</p> <p>\$AA_MEAS_P1_VALID[ax] = 0 ; 1-ая точка измерения оси недействительна</p> <p>\$AA_MEAS_P1_VALID[ax] = 1 ; 1-ая точка измерения оси определяется</p> <p>Сброшенная точка измерения сохраняется в \$AA_MEAS_POINT1[ax].</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	1			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_MEAS_P2_VALID				Сбросить 2-ую точку измерения оси			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Осевая переменная \$AA_MEAS_P2_VALID[ax] служит для сброса актуальной позиции оси относительно выбранной системы координат. Выбор системы координат осуществляется через переменную \$AC_MEAS_P2_COORD.</p> <p>Использование:</p> <p>\$AA_MEAS_P2_VALID[ax] = 0 ; 2-ая точка измерения оси недействительна</p> <p>\$AA_MEAS_P2_VALID[ax] = 1 ; 2-ая точка измерения оси определяется</p> <p>Сброшенная точка измерения сохраняется в \$AA_MEAS_POINT2[ax].</p>											
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		43.00.00		
Единица:		-	мин:				макс:	1			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AA_MEAS_P3_VALID				Сбросить 3-ью точку измерения оси			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Осевая переменная \$AA_MEAS_P3_VALID[ax] служит для сброса актуальной позиции оси относительно выбранной системы координат. Выбор системы координат осуществляется через переменную \$AC_MEAS_P3_COORD.</p> <p>Использование:</p> <p>\$AA_MEAS_P3_VALID[ax] = 0 ; 3-ья точка измерения оси недействительна</p> <p>\$AA_MEAS_P3_VALID[ax] = 1 ; 3-ья точка измерения оси определяется</p> <p>Сброшенная точка измерения сохраняется в \$AA_MEAS_POINT3[ax].</p>										
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		43.00.00		
Единица:		-	мин:				макс:		1	
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибу-ты:		глобаль-ный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_MEAS_P4_VALID					Сбросить 4-ую точку измерения оси			Ссылка:	
Описание: Переменная для измерения детали и инструмента. Осевая переменная \$AA_MEAS_P4_VALID[ax] служит для сброса актуальной позиции оси относительно выбранной системы координат. Выбор системы координат осуществляется через переменную \$AC_MEAS_P4_COORD. Использование: \$AA_MEAS_P4_VALID[ax] = 0 ; 4-ая точка измерения оси недействительна \$AA_MEAS_P4_VALID[ax] = 1 ; 4-ая точка измерения оси определяется Сброшенная точка измерения сохраняется в \$AA_MEAS_POINT4[ax].										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	1			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_MEAS_POINT1					1-ая точка измерения		Ссылка:		
Описание: Переменная для измерения детали и инструмента. Осевая переменная \$AA_MEAS_POINT1[ax] служит для описания 1-ой точки измерения для измерения детали и инструмента. Возможно либо прямое описание точки измерения, либо сброс через переменные \$AC_MEAS_LATCH[0], \$AA_MEAS_P1_VALID[ax]. Использование: \$AA_MEAS_POINT1[x] = \$AA_IW[x] \$AA_MEAS_POINT1[y] = \$AA_IW[y] \$AA_MEAS_POINT1[z] = \$AA_IW[z]										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_MEAS_POINT2					2-ая точка измерения			Ссылка:	
Описание: Переменная для измерения детали и инструмента. Осевая переменная \$AA_MEAS_POINT2[ax] служит для описания 2-ой точки измерения для измерения детали и инструмента. Возможно либо прямое описание точки измерения, либо сброс через переменные \$AC_MEAS_LATCH[1], \$AA_MEAS_P2_VALID[ax]. Использование: \$AA_MEAS_POINT2[x] = \$AA_IW[x] \$AA_MEAS_POINT2[y] = \$AA_IW[y] \$AA_MEAS_POINT2[z] = \$AA_IW[z]										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_MEAS_POINT3					3-ья точка измерения		Ссылка:		
Описание: Переменная для измерения детали и инструмента. Осевая переменная \$AA_MEAS_POINT3[ax] служит для описания 3-ей точки измерения для измерения детали и инструмента. Возможно либо прямое описание точки измерения, либо сброс через переменные \$AC_MEAS_LATCH[2], \$AA_MEAS_P3_VALID[ax]. Использование: \$AA_MEAS_POINT3[x] = \$AA_IW[x] \$AA_MEAS_POINT3[y] = \$AA_IW[y] \$AA_MEAS_POINT3[z] = \$AA_IW[z]										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_MEAS_POINT4					4-ая точка измерения			Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Осевая переменная \$AA_MEAS_POINT4[ax] служит для описания 4-ой точки измерения для измерения детали и инструмента. Возможно либо прямое описание точки измерения, либо сброс через переменные \$AC_MEAS_LATCH[3], \$AA_MEAS_P4_VALID[ax].											
Использование:											
\$AA_MEAS_POINT4[x] = \$AA_IW[x]											
\$AA_MEAS_POINT4[y] = \$AA_IW[y]											
\$AA_MEAS_POINT4[z] = \$AA_IW[z]											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AA_MEAS_SP_VALID				Действительность заданной позиции			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная для измерения детали и инструмента.</p> <p>Осевая переменная \$AA_MEAS_SP_VALID[ax] служит для установки введенного заданного значения как действительного или недействительного.</p> <p>Использование:</p> <p>\$AA_MEAS_SP_VALID[ax] = 0 ; заданная позиция оси недействительна</p> <p>\$AA_MEAS_SP_VALID[ax] = 1 ; заданная позиция оси действительна</p> <p>Заданная позиция стоит в \$AA_MEAS_SETPoint[ax]</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	1			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_MEAS_SETPOINT					Заданная позиция оси		Ссылка:		
Описание: Переменная для измерения детали и инструмента. Осевая переменная \$AA_MEAS_SETPOINT[ax] служит для установки заданной позиции для оси. Эта заданная позиция учитывается при вычислении положения детали или длины инструмента. Использование: \$AA_MEAS_SETPOINT[x] = 0.0 \$AA_MEAS_SETPOINT[y] = 0.0 \$AA_MEAS_SETPOINT[z] = 0.0										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X		
write:	X					X		X		7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_MEAS_SETANGLE					Заданный угол оси			Ссылка:		
Описание:											
Переменная для измерения детали и инструмента.											
Осевая переменная \$AA_MEAS_SETANGLE[ax] служит для установки заданного угла для оси.											
Этот заданный угол учитывается при вычислении положения детали или длины инструмента.											
Использование:											
\$AA_MEAS_SETANGLE[x] = 0.0											
\$AA_MEAS_SETANGLE[y] = 0.0											
\$AA_MEAS_SETANGLE[z] = 0.0											
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		48.00.00			
Единица:		Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X			
write:	X					X		X		7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_OFF				Наложенное движение оси				Ссылка:		
Описание:											
Осевая переменная \$AA_OFF[ax] служит для наложенного движения для запрограммированной оси. Характеристика наложенного движения может быть сконфигурирована с \$MA_AA_OFF_MODE.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:		X					X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					не классифицировано				

INT	\$AA_OFF_LIMIT				Предельное значение при наложении оси достигнуто			Ссылка:		
Описание: Осевая переменная \$AA_OFF_LIMIT[ax] служит для опроса предельного значения для наложения оси \$AA_OFF[ax]. Возможны следующие значения: 0:предельное значение не достигнуто 1:предельное значение в положительном осевом направлении достигнуто -1:предельное значение в отрицательном осевом направлении достигнуто										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	-1			макс:	1			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_OFF_VAL				Интегрированный ход наложения оси				Ссылка:	
Описание: Осевая переменная \$AA_OFF_VAL[ax] определяет интегрированное значение наложенного движения для оси. Наложенное движение посредством отрицательного значения этой переменной снова может быть отменено, к примеру, \$AA_OFF[ось] = -\$AA_OFF_VAL[ось]										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		20.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AC_RETPOINT				Точка повторного подвода в Asup				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AC_RETPOINT[X]</p> <p>\$AC_RETPOINT[] выводит позицию WCS оси, на которой была запущена ASUP. В этом случае в Asup возможно обратное позиционирование на эту позицию.</p> <p>Если сразу после поиска кадра с вычислением запускается Asup, то \$AC_RETPOINT выводит собранную позицию поиска.</p> <p>Для осей модулю \$AC_RETPOINT[] выводит преобразованные модулю позиции.</p> <p>С помощью системной переменной \$AC_RPVALID[] можно проверить, выводит ли \$AC_RETPOINT[] действительную в актуальном программном контексте точку повторного подвода (см. документацию по \$AC_RPVALID[]).</p> <p>Указание по использованию в синхронных действиях:</p> <p>При обработке кадров подвода REPOS выводятся созданные через REPOS позиции повторного подвода. Актуальное параметрирование процесса REPOS (подвод к точке прерывания, начальной точке кадра и т.п.) через коды G RMI, RMB, RME, RMN или сигнал VDI при этом учитывается.</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_TOFF				Наложение в направлении инструмента				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная \$AA_TOFF[гео-ось] служит для наложенного движения в соответствующем направлении инструмента. Характеристика наложенного движения может быть сконфигурирована с \$MC_TOFF_MODE.</p> <p>Активация осуществляется из программы обработки детали посредством оператора TOFFON. С помощью оператора TOFFOF значения коррекции могут быть сброшены.</p> <p>Скорость для наложения может быть задана с MD 21194 TOFF_VELO, ускорение - с MD21196 TOFF_ACCEL.</p> <p>Переменная имеет смысл только в комбинации с активной трансформацией ориентации или активным инструментальным суппортом.</p>											
Идент. оси:	GEOAX					Версия NCK:		50.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
	не классифицировано					не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_TOFF_VAL				Интегрированное значение наложения в TKS				Ссылка:		
Описание:											
Переменная \$AA_TOFF_VAL[гео-ось] определяет интегрированное значение наложенного движения в соответствующем направлении инструмента.											
Переменная имеет смысл только в комбинации с активной трансформацией ориентации или активным инструментальным суппортом.											
Идент. оси:	GEOAX					Версия NCK:		50.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_TOFF_LIMIT				Предельное значение для коррекции в TKS достигнуто				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Осевая переменная \$AA_TOFF_LIMIT[гео-ось] служит для опроса предельного значения для коррекции направления инструмента (TKS) через \$AA_TOFF[гео-ось].</p> <p>Возможны следующие значения:</p> <p>0: предельное значение не достигнуто</p> <p>1: предельное значение в положительном осевом направлении достигнуто</p> <p>-1: предельное значение в отрицательном осевом направлении достигнуто</p> <p>Предельные значения могут быть заданы через SD 42970 TOFF_LIMIT.</p> <p>Переменная имеет смысл только в комбинации с активной трансформацией ориентации или активным инструментальным суппортом.</p>										
Идент. оси:	GEOAX					Версия NCK:		50.00.00		
Единица:	-	мин:	-1			макс:		1		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_TOFF_PREP_DIFF				Дифф. значение наложения VL/HL в TKS			Ссылка:		
Описание:										
Переменная \$AA_TOFF_PREP_DIFF[geo-ось] определяет дифф. значение наложенного движения в соответствующем направлении инструмента между главным ходом и предварительной обработкой.										
Переменная имеет смысл только в комбинации с активной трансформацией ориентации или активным инструментальным суппортом.										
Идент. оси:	GEOAX					Версия NCK:		50.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_SOFTENDP				Программное конечное положение, положительное направление				Ссылка:		
Описание:											
\$AA_SOFTENDP[X]											
Актуальное программное конечное положение, положительное направление											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_SOFTENDN				Программное конечное положение, отрицательное направление				Ссылка:	
Описание: \$AA_SOFTENDN[X] Программное конечное положение, отрицательное направление										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_DTBW					Ход от начала кадра в WCS				Ссылка:	
Описание: Осевая переменная \$AA_DTBW[ax] определяет осевой ход от начала кадра в системе координат детали для позиционирующих и синхронных осей. Для вычисления хода определяющей является только запрограммированная позиция. Если ось является соединительной осью, то результирующая из соединения осей составляющая позиции не учитывается.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE		\$\$\$DTBB				Ход от начала кадра в BKS				Ссылка:			
Описание:													
Осевая переменная \$\$\$DTBB[ax] определяет осевой ход от начала кадра в базовой кинематической системе для позиционирующих и синхронных осей. Для вычисления хода определяющей является только запрограммированная позиция. Если ось является соединительной осью, то результирующая из соединения осей составляющая позиции не учитывается.													
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00				
Единица:		Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX			
		Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода			TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:			X	X					X	X	X		
write:													
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра					Link					
			не классифицировано					не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_DTEW				Ход до конца кадра в WCS				Ссылка:		
Описание:											
Осевая переменная \$AA_DTEW[ax] определяет осевой ход до конца кадра в системе координат детали для позиционирующих и синхронных осей. Для вычисления хода определяющей является только запрограммированная позиция. Если ось является соединительной осью, то результирующая из соединения осей составляющая позиции не учитывается.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE		\$AA_DTEB				Ход до конца кадра в BKS			Ссылка:			
Описание: Осевая переменная \$AA_DTEB[ax] определяет осевой ход до конца кадра в базовой кинематической системе для позиционирующих и синхронных осей. Для вычисления хода определяющей является только запрограммированная позиция. Если ось является соединительной осью, то результирующая из соединения осей составляющая позиции не учитывается.												
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:		Линейная /угловая поз.	мин:		DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
		Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода	TP		SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:			X	X				X	X	X		
write:												
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link					
			не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_DTEPW				Остаточный путь качающейся оси в WCS				Ссылка:		
Описание: Осевая переменная \$AA_DTEPW[ax] определяет осевой остаточный путь для маятниковой подачи в системе координат детали.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_DTEPB				Остаточный путь качающейся оси в BKS				Ссылка:	
Описание: Осевая переменная \$AA_DTEPB[ax] определяет осевой остаточный путь для маятниковой подачи в базовой кинематической системе.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_OSCILL_REVERSE_POS1				Позиция возврата качания 1				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AA_OSCILL_REVERSE_POS1[X]</p> <p>выводит актуальную позицию возврата 1 для качания.</p> <p>В синхронных действиях значение установочных данных \$SA_OSCILL_REVERSE_POS1 обрабатывается online.</p> <p>Доступ к переменной возможен только из синхронных действий.</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_OSCILL_REVERSE_POS2				Позиция возврата качания 2			Ссылка:			
Описание: \$AA_OSCILL_REVERSE_POS2[X] выводит актуальную позицию возврата 2 для качания. В синхронных действиях значение установочных данных \$SA_OSCILL_REVERSE_POS2 обрабатывается online. Доступ к переменной возможен только из синхронных действий.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX				Версия NCK:			06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_DELT				Сохраненный осевой остаточный путь после RWL				Ссылка:		
Описание: \$AA_DELT[X] Сохраненный осевой остаточный путь в системе координат детали после осевого стирания остаточного пути через синхронное движение.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$P_FA				Запрограммированная осевая подача				Ссылка:	
Описание: \$P_FA[X] Последняя запрограммированная осевая подача										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая ско-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X				
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_OVR				Осевая процентовка				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AA_OVR[<ось>]</p> <p>Осевая процентовка для синхронных движений.</p> <p>Мультипликативный компонент процентовки, действует дополнительно к управляющей процентовке, запрограммированной процентовке и преобразующей процентовке.</p> <p>Значение ограничивается до макс. 200%. Если вводится значение меньше 0.0, то предполагается 0 сигнализируется ошибка 14756.</p> <p>\$AA_OVR[<ось>] должна заново записываться в каждом Iро-такте, иначе действует значение 100%.</p> <p>При \$AA_OVR[<шпиндель>] процентовка шпинделя изменяется.</p> <p>Доступ к переменной возможен только из синхронных движений.</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:		X					X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_PLC_OVR					Осевая процентовка с PLC			Ссылка:	
Описание: \$AA_PLC_OVR[ax] выводит заданную с PLC осевую процентовку.										
Идент. оси:	CHANAX					Версия NCK:		54.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_TOTAL_OVR					Общая осевая процентовка			Ссылка:		
Описание:											
\$AA_TOTAL_OVR[ax] выводит общую осевую процентовку (PLC_OVR*NC_OVR).											
Идент. оси:	CHANAX					Версия NCK:		54.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_VC				Аддитивная осевая коррекция подачи				Ссылка:				
<p>Описание:</p> <p>\$AA_VC[X]</p> <p>Аддитивная осевая коррекция подачи для синхронных движений.</p> <p>Значение коррекции должно заново записываться в каждом Iро-такте, иначе действует значение 0.</p> <p>При процентовке 0 значение коррекции перестает действовать, в ином случае процентовка не действует на значение коррекции. Общая подача не может стать отрицательной через значение коррекции.</p> <p>Верхнее ограничение формируется таким образом, чтобы макс. скорости осей и ускорения не были бы превышены.</p> <p>\$AA_VC не влияет на вычисление других компонентов подачи.</p> <p>Определенные через машинные данные: \$MN_OVR_FACTOR_LIMIT_BIN, \$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE[30], \$MN_OVR_FACTOR_AX_SPEED[30], \$MN_OVR_FACTOR_SPIND_SPEED</p> <p>значения процентовки не могут превышать. Аддитивная коррекция подачи ограничивается таким образом, чтобы результирующая подача не превышала макс. значение процентовки запрограммированной подачи.</p>													
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00				
Единица:		Линейная /угловая ско-	мин:		DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
		Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода	TP		SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:			X					X	X	X			
write:			X					X		X	7		
Атрибу-ты:		глобаль-ный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано						

DOUBLE	\$AA_VACTB				Скорость оси в BKS				Ссылка:		
Описание: Осевая переменная \$AA_VACTB[ax] определяет скорость оси в базовой кинематической системе.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	Линейная /угловая ско-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_VACTW					Скорость оси в WKS			Ссылка:			
Описание:												
Осевая переменная \$AA_VACTW[ax] определяет скорость оси в системе координат детали.												
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00				
Единица:	Линейная /угловая ско-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:		X	X				X	X	X			
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_VACTM					Скорость оси в MCS				Ссылка:	
Описание: Осевая переменная \$AA_VACTM[ax] определяет скорость оси в системе координат станка. Переменная выводит действительные значения для переходных осей и осей PLC.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая ско-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_VACTM				Фактическое значение скорости оси в MCS				Ссылка:		
Описание: Осевая переменная \$AA_VACTM[ax] определяет фактическое значение скорости оси в системе координат станка. Переменная выводит неопределенное значение, если предельная частота датчика превышена. При активной блокировке шпинделя/оси она стандартно выводит актуальное заданное значение скорости. Если должна продолжать выводиться действительная фактическая скорость, то необходимо установить БИТ3 в \$MA_MISC_FUNCTION_MASK.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	Линейная /угловая ско-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра					Link				
		не классифицировано					не классифицировано				

DOUBLE	\$\$\$LOAD				Загруженность привода				Ссылка:		
<div>Описание:</div> <div>\$\$\$LOAD[X]</div> <div>Загруженность привода в %</div> <div>Доступно только для привода 611D или Profibus. На Profibus значение должно быть явно предоставлено приводом и через переменное конфигурирование телеграммы передано через шину.</div>											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00			
Единица:	-	мин:	-100				макс:	100			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		Актуальное значение				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_LOAD					Загруженность привода			Ссылка:	
Описание: \$VA_LOAD[X] Загруженность привода в % Доступно только для привода 611D или Profibus. На Profibus значение должно быть явно предоставлено приводом и через сконфигурированную телеграмму передано по шине.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	-100				макс:	100		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Актуальное значение				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_TORQUE				Заданное значение движущего мо- мента			Ссылка:		
<div>Описание:</div> <div>\$AA_TORQUE[X]</div> <div>Заданное значение движущего момента в нм или фактическое значение силы в Н (только для 611D-HLA)</div> <div>Доступно только для привода 611D или Profibus. На Profibus значение должно быть явно пре- доставлено приводом и через сконфигурированную телеграмму передано по шине.</div>										
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		06.00.00		
Единица:		-	мин:		DBL_MIN		макс:		DBL_MAX	
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		Актуальное значение				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_TORQUE				Заданное значение движущего момента				Ссылка:			
<div>Описание:</div> <div>\$VA_TORQUE[X]</div> <div>Заданное значение движущего момента в нм или фактическое значение силы в Н (только для 611D-HLA) Доступно только для привода 611D или Profibus. На Profibus значение должно быть явно предоставлено приводом и через сконфигурированную телеграмму передано по шине.</div>												
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		17.00.00			
Единица:		-	мин:	DBL_MIN				макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода			TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X				X	X				
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		Актуальное значение					не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_POWER					Активная мощность привода			Ссылка:	
<div>Описание: \$AA_POWER[x] Активная мощность привода в Вт Доступно только для привода 611D или Profibus. На Profibus значение должно быть явно предоставлено приводом и через сконфигурированную телеграмму передано по шине.</div>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Актуальное значение				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_POWER					Активная мощность привода			Ссылка:	
<div>Описание:</div> <div>\$VA_POWER[x]</div> <div>Активная мощность привода в Вт</div> <div>Доступно только для привода 611D или Profibus. На Profibus значение должно быть явно предоставлено приводом и через сконфигурированную телеграмму передано по шине.</div>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Актуальное значение				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_CURR				Фактическое значение тока привода			Ссылка:			
<div>Описание:</div> <div>\$AA_CURR[X]</div> <div>Фактическое значение тока оси или привода доступно только для привода 611D или Profibus. На Profibus значение должно быть явно предоставлено приводом и через сконфигурированную телеграмму передано по шине.</div>											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:			06.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Актуальное значение				не классифицировано					

DOUBLE	\$VA_CURR				Фактическое значение тока привода			Ссылка:		
Описание: \$VA_CURR[X] Фактическое значение тока оси или привода доступно только для привода 611D или Profibus. На Profibus значение должно быть явно предоставлено приводом и через сконфигурированную телеграмму передано по шине.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Актуальное значение				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_DIST_TORQUE				Возмущающий момент				Ссылка:		
Описание:											
\$VA_DIST_TORQUE[X]											
Нормированный возмущающий момент (возмущающий момент/макс. момент двигателя) = выходной сигнал системы наблюдения за неполадками в приводе – доступно только на Profibus с телеграммой 203											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		45.00.00			
Единица:	-	мин:	-100				макс:	100			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Актуальное значение				не классифицировано					

DOUBLE	\$VA_VALVELIFT				требуется определение				Ссылка:	
Описание: \$VA_VALVELIFT[X] Ход вентиля в мм (только для гидравлики 611D)										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X		X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Актуальное значение				не классифицировано				

DOUBLE	\$VA_PRESSURE_A				требуется определение				Ссылка:	
Описание: \$VA_PRESSURE_A[X] Давление на стороне А цилиндра в бар (только для гидравлики 611D)										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		Актуальное значение				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_PRESSURE_B				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$VA_PRESSURE_B[X] Давление на стороне В цилиндра в бар (только для гидравлики 611D)										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		17.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X		X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		Актуальное значение				не классифицировано				

INT	\$VA_DP_ACT_TEL[20]				Телеграмма фактического значения Profibus от привода на ЧПУ				Ссылка:	
<div>Описание:</div> <div>\$VA_DP_ACT_TEL[b,a]</div> <div>b: индекс слова (16-битный доступ) в телеграмме Profibus</div> <div>a: ось станка</div> <div>Содержания телеграммы фактического значения - доступно только для Profibus.</div> <div>Подробности ср. конфигурирование телеграммы в PROFIdrive или документацию привода</div>										
<div>Описание границ поля:</div> <div>b: индекс слова в телеграмме фактического значения Profibus</div>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		50.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	65535			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_STAT				Состояние оси				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Осевая переменная \$AA_STAT[<ось>] определяет состояние оси. Состояние "Точный останов точный" является производным от состояния Servo. См. также \$AA_INPOS_STAT[<ось>]. Возможны следующие значения:</p> <p>0: состояние оси недоступно</p> <p>1: имеется движение перемещения</p> <p>2: ось достигла конца lpo</p> <p>3: ось на позиции (точный останов грубый)</p> <p>4: ось на позиции (точный останов точный)</p> <p>При задаче позиции для оси/шпинделя на момент смены кадра переменная все еще может выводить состояния точного останова грубого/точного, хотя ось/шпиндель начинают движение перемещения.</p> <p>Помощь: дополнительно опросить \$AC_TIMEC.</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			06.00.00	
Единица:	-	мин:	0				макс:	4		
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link			
	X	не классифицировано					не классифицировано			

INT	\$AA_SNGLAX_STAT					Состояние отдельной оси			Ссылка:		
<div>Описание: \$AA_SNGLAX_STAT[X] Состояние оси: 0: ось не является отдельной осью 1: отдельная ось в Reset 2: отдельная ось завершена 3: отдельная ось прервана 4: отдельная ось активна 5: имеет место ошибка отдельной оси</div>											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		48.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:	4				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_REF				Ось реферирована				Ссылка:	
Описание: \$AA_REF[X] Состояние оси: 0: ось не реферирована 1: ось реферирована										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	-	мин:					макс:	1		
	Предв. обработ.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
	X	не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AA_TYP					Тип оси		Ссылка:		
Описание: \$AA_TYP[<ось>] Тип оси: 0: ось в другом канале 1: программная ось 2: нейтральная ось 3: ось PLC 4: качающаяся ось 5: нейтральная ось, выполняющая в настоящий момент движение JOG или движение к референтной точке 6: соединенная по главному значению ведомая ось 7: буксировка ведомой оси, активирована в синхронном действии 8: командная ось 9: ось компилируемых циклов 10: соединенная ось Slave (функция Master-Slave) 11: программная ось, выполняющая в настоящий момент движение JOG или движение к референтной точке										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	11			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_MASL_STAT					Состояние соединения Master-Slave			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Актуальное состояние соединения Master-Slave.</p> <p>Значение 0: ось не является осью Slave или соединение не активно.</p> <p>Значение> 0: соединение активно, выводится соответствующий номер оси станка оси Master.</p> <p>\$AA_MASL_STAT[X]</p>											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		42.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:	MACHAX				
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$P_SEARCH_MASLC				Состояние соединения Master-Slave изменено				Ссылка:	
Описание: \$P_SEARCH_MASLC[идентификатор оси] Актуальное состояние соединения Master-Slave было изменено при поиске кадра.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		43.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:	1			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_SEARCH_MASLD					Смещение позиции Master-Slave			Ссылка:	
Описание: \$P_SEARCH_MASLD[идентификатор оси] Определенное в процессе поиска кадра при замыкании соединения смещение позиции между осями Master и Slave.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		43.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X				
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AA_FXS					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_FXS[X] Заданное состояние "Наезд на жесткий упор" 0: ось не на упоре 1: наезд на жесткий упор выполнен успешно 2: наезд на жесткий упор не удался 3: выбор наезда на жесткий упор активен 4: упор был определен 5: отмена наезда на жесткий упор активна										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			06.00.00	
Единица:	-	мин:				макс:	5			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$VA_FXS				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$VA_FXS[X] Фактическое состояние "Наезд на жесткий упор" 0: ось не на упоре 1: наезд на жесткий упор выполнен успешно 2: наезд на жесткий упор не удался 3: выбор наезда на жесткий упор активен 4: упор был определен 5: отмена наезда на жесткий упор активна											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		44.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:	5			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		Актуальное значение				не классифицировано					

INT	\$VA_FXS_INFO				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$VA_FXS_INFO[X] Дополнительная информация при "Наезде на жесткий упор", если \$VA_FXS[]=2 0: дополнительная информация отсутствует 1: движение подвода не запрограммировано 2: запрограммированная конечная позиция достигнута, движение завершено 3: отмена через NC-RESET (клавишный Reset) 4: выход из окна жесткого упора 5: уменьшение моментов отклонено приводом 6: PLC отменил разрешения										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:			45.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	6			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X	X		
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$VA_TORQUE_AT_LIMIT					требуется определение			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$VA_TORQUE_AT_LIMIT[X] Состояние "Граница моментов достигнута"</p> <p>0: граница моментов еще не достигнута</p> <p>1: граница моментов достигнута</p> <p>В цифровых системах 611D привод выводит состояние, достигнута ли запрограммированная граница моментов.</p>											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			20.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	1				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AA_FOC				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AA_FOC[X] Заданное состояние "ForceControl" 0: ForceControl не активен 1: ForceControl активен модально 2: ForceControl активен с привязкой к кадру										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:			20.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	2			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X	X	X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$VA_FOC					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$VA_FOC[X] Фактическое состояние "ForceControl" 0: ForceControl не активен 1: ForceControl активен модально 2: ForceControl активен с привязкой к кадру										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		44.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:	2			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AA_COUP_ACT				Тип соединения ведомой оси/шпинделя			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>\$AA_COUP_ACT[C]</p> <p>C: ведомая ось C или</p> <p>S2: ведомый шпиндель 2</p> <p>Для оси/шпинделя может быть определено, используются ли они в соединении. При активном соединении возвращается тип соединения. Системная переменная должна быть считана для ведомой оси/шпинделя.</p> <p>Значения:</p> <p>0: ось/шпиндель не соединена с ходовым винтом/ведущей осью</p> <p>1,2,3: ось отслеживается тангенциально (TANG)</p> <p>4: соединение синхронных шпинделей (COUP)</p> <p>8: ось буксируется (TRAIL)</p> <p>16: ведомая ось соединения по главному значению (LEAD)</p> <p>32: ведомая ось в электронном редукторе (ELG)</p> <p>64: ось активна в структуре Gantry.</p> <p>128,256,384: ось отслеживается тангенциально (TANG с оптимизацией)</p> <p>Если ось/шпиндель является ведомой осью/шпинделем в нескольких соединениях, то в качестве значения возвращается сумма.</p>											
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		06.00.00			
Единица:		-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
	X	не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_EG_SYNFA					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_EG_SYNFA[a] а: ведомая ось Синхронная позиция ведомой оси										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

STRING	\$P_EG_BC				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$P_EG_BC[a] Критерий смены кадра для EGONSYN, EGON, WAITC.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X					
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AA_EG_NUM_LA				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AA_EG_NUM_LA[a] а: ведомая ось Число специфицированных с EGDEF ведущих осей										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_EG_SYNCDIFF					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$VA_EG_SYNCDIFF[a] а: ведомая ось Разность синхронного хода											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$VA_EG_SYNCDIFF_S				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$VA_EG_SYNCDIFF_S[a] а: ведомая ось Разность синхронного хода со знаком											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		50.00.00			
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	-DBL_MAX			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

AXIS	\$AA_EG_AX[20]					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_EG_AX[n,a] n: индекс для ведущей оси a: ведомая ось Идентификатор для n-ной ведущей оси										
Описание границ поля: n: индекс для ведущей оси (n-ная ведущая ось)										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX SPINDLE					Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X		X		
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_LEAD_SP				требуется определение				Ссылка:	
Описание: \$AA_LEAD_SP[LW] Симулированное главное значение - позиция										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_LEAD_SV				требуется определение				Ссылка:			
Описание: \$AA_LEAD_SV[LW] Симулированное главное значение - скорость												
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00				
Единица:	Линейная /угловая скорость	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:	X	X	X			X	X		X	7		
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link					
		не классифицировано					не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_LEAD_P_TURN				требуется определение				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AA_LEAD_P_TURN[LW]</p> <p>Актуальное главное значение – компонент позиции, теряемый через редукцию модуло. Фактическая позиция главного значения (для внутренних вычислений СЧПУ)</p> <p>\$AA_LEAD_P[LW] + \$AA_LEAD_P_TURN[LW]</p> <p>Если главное значение это ось модуло, то \$AA_LEAD_P_TURN это целое кратное от \$MA_MODULO_RANGE.</p> <p>Если главное значение это не ось модуло, то \$AA_LEAD_P_TURN всегда 0.</p> <p>Пример_1:</p> <p>\$MA_MODULO_RANGE[LW] = 360</p> <p>\$AA_LEAD_P[LW] = 290</p> <p>\$AA_LEAD_P_TURN[LW] = 720</p> <p>Фактическая позиция главного значения (для внутренних вычислений СЧПУ) 1010.</p> <p>Пример:2:</p> <p>\$MA_MODULO_RANGE[LW] = 360</p> <p>\$AA_LEAD_P[LW] = 290</p> <p>\$AA_LEAD_P_TURN[LW] = -360</p> <p>Фактическая позиция главного значения (для внутренних вычислений СЧПУ) -70.</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	Линей- ная/угло- вая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обработ.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X		X	
write:										
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_LEAD_P				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$AA_LEAD_P[LW] Актуальное главное значение - позиция (редукция модуло). Если главное значение это ось модуло, то всегда действует $0 \leq \$AA_LEAD_P[LW] \leq \$MA_MODULO_RANGE[LW]$											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	Линейная/угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE		\$AA_LEAD_V				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$AA_LEAD_V[LW] Актуальное главное значение – скорость												
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			13.00.00		
Единица:		Линейная /угловая скорость	мин:		DBL_MIN				макс:		DBL_MAX	
		Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода	TP		SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X	X		X		X	X	X		
write:												
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link					
			не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_SYNC				требуется определение			Ссылка:			
Описание: \$AA_SYNC[FA] Состояние соединения ведомой оси при соединении по главному значению 0 => синхронность отсутствует 1 => синхронный ход грубый 2 => синхронный ход точный 3 => синхронный ход грубый и точный											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:	3				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AA_IN_SYNC				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$AA_IN_SYNC[FA] Состояние синхронизации ведомой оси при соединении по главному значению и ELG 1 => идет синхронизация, т.е. синхронизация ведомой оси снимается											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		48.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:	1				
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X			
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$P_COUP_OFFS				Запрограммированное смещение позиции				Ссылка:		
Описание: \$P_COUP_OFFS[S2] S2: шпиндель 2 или C: ось C Запрограммированное смещение позиции синхронного шпинделя (ведомого шпинделя) к ходовому винту											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		46.00.00			
Единица:	Линейная/угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X					X					
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_COUP_OFFS				Смещение позиции со стороны заданного значения				Ссылка:		
Описание: \$AA_COUP_OFFS[S2] S2: шпиндель 2 или C: ось C Смещение позиции синхронного шпинделя (ведомого шпинделя) к ходовому винту со стороны заданного значения.											
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		06.00.00			
Единица:		Линейная /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link				
			не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_COUP_OFFS				Смещение позиции со стороны фак- тического значения				Ссылка:	
Описание: \$VA_COUP_OFFS[S2] S2: шпиндель 2 или C: ось C Смещение позиции синхронного шпинделя (ведомого шпинделя) к ходовому винту со стороны фак- тического значения.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Линейная /угловая	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$AA_SCTRACE				требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AA_SCTRACE[X] = 1 Запись: запустить триггер IPO для Servo-Trace 0: действия отсутствуют !0: запустить триггер Чтение: всегда 0, т.к. обратное считывание триггера невозможно										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		13.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X		X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

BOOL	\$VA_DPE				Разрешение мощности оси станка				Ссылка:		
Описание: \$VA_DPE[X1] Состояние разрешения мощности оси станка											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_ACC				Актуальное значение осевого ускорения				Ссылка:			
Описание: \$AA_ACC Актуальное значение ускорения оси при одноосевой интерполяции. \$AA_ACC = \$MA_MAX_AX_ACCEL * запрогр. коррекция ускорения.												
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00			
Единица:		Лин. /угл.ускор.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:												
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link					
			не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AA_ACC_PERCENT					Актуальное значение ускорения в процентах			Ссылка:		
Описание: Переменная \$AA_ACC_PERCENT выводит актуальное значение ускорения оси при одноосевой интерполяции в процентах.											
Идент. оси:						Версия NCK:		53.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	SPA_ACCLIMA				требуется определение			Ссылка:		
Описание: SPA_ACCLIMA Установленная с ACCLIMA коррекция ускорения на предварительной обработке.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		50.00.00		
Единица:	-	мин:	1			макс:	200			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X				X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$PA_VELOLIMA				требуется определение			Ссылка:	
Описание:									
\$PA_VELOLIMA									
Установленная с VELOLIMA коррекция скорости на предварительной обработке.									
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		50.00.00		
Единица:	-	мин:	1			макс:	200		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.г.л. хода	TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X			X	X	X	X	
write:									
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link			
		не классифицировано				не классифицировано			

INT	\$PA_JERKLIMA				требуется определение			Ссылка:		
Описание:										
\$PA_JERKLIMA										
Установленная с JERKLIMA коррекция рывка на предварительной обработке.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		50.00.00		
Единица:	-	мин:	1			макс:	200			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.г.л. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_ACCLIMA					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_ACCLIMA Установленная с ACCLIMA коррекция ускорения при главном ходе.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		50.00.00		
Единица:	-	мин:	1			макс:	200			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AA_VELOLIMA				требуется определение				Ссылка:	
Описание: \$AA_VELOLIMA Установленная с VELOLIMA коррекция скорости при главном ходе.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:			50.00.00		
Единица:	-	мин:	1			макс:		200		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AA_JERKLIMA					требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$AA_JERKLIMA Установленная с JERKLIMA коррекция рывка при главном ходе.												
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			50.00.00			
Единица:	-	мин:	1				макс:	200				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.		
read:	X	X	X			X	X	X	X			
write:												
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link						
		не классифицировано				не классифицировано						

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_MOTEND	Актуальный осевой критерий окончания движения				Ссылка:				
Описание: \$AA_MOTEND Актуальный критерий окончания движения при одноосевой интерполяции: 1 = конец движения при точном останове ТОЧНОМ 2 = конец движения при точном останове ГРУБОМ 3 = конец движения при завершении интерполяции 4 = смена кадра на рампе торможения движения оси 5 = смена кадра на рампе торможения движения оси с окном допуска относительно заданного значения 6 = смена кадра на рампе торможения движения оси с окном допуска относительно фактического значения										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	-	мин:	1			макс:	6			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AA_SCPAR				Заданный блок параметров			Ссылка:		
Описание: \$AA_SCPAR Актуальный заданный блок параметров										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.г.л. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_ESR_STAT					Состояние ESR оси			Ссылка:		
Описание: \$AA_ESR_STAT[X] Состояние "Расширенного останова и отвода", битовая кодировка: БИТ0: запущен генераторный режим БИТ1: запущен отвод БИТ2: запущен расширенный останов БИТ3: пониженное напряжение промежуточного контура БИТ4: мин. число оборотов генератора											
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00		
Единица:		-	мин:				макс:	15			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:		глобальный	поиск кадра				Link				
			не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$AA_ESR_ENABLE					Разрешение ESR			Ссылка:		
Описание: \$AA_ESR_ENABLE[X] = 1 Разрешение "Расширенного останова и отвода"											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$AA_ESR_TRIGGER					Запускает ESR отдельной оси			Ссылка:	
Описание: \$AA_ESR_TRIGGER[X] = 1 Запуск "Управляемого ЧПУ ESR" для контролируемой PLC оси (= отдельная ось)										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		48.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:		X					X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_POLFA				Запрограммированная позиция отвода отдельной оси				Ссылка:		
Описание: \$AA_POLFA[X] X: контролируемая PLC ось (= отдельная ось) Выводит запрограммированную позицию отвода контролируемой PLC оси											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		51.00.00			
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AA_POLFA_VALID				Состояние значения \$AA_POLFA				Ссылка:	
<div>Описание:</div> <div>\$AA_POLFA_VALID[X]</div> <div>выводит актуальное состояние \$AA_POLFA[X]</div> <div>X: контролируемая PLC ось (= отдельная ось)</div> <div>Возвращаемые значения:</div> <div>0: отвод не запрограммирован</div> <div>1: отвод запрограммирован как позиция</div> <div>2: отвод запрограммирован как интервал</div>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		51.00.00		
Единица:	-	мин:					макс:	2		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_ALARM_STAT					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_ALARM_STAT (выбранные) реакции на ошибку для синхронных действий (SYNFCT)										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		48.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$AN_AXCTSWA				Вращение осевого контейнера				Ссылка:		
<div>Описание:</div> <div>Вращение осевого контейнера активно ?</div> <div>Пример: EVERY \$AN_AXCTSWA[n] == TRUE DO M99</div> <div>Чтение:</div> <div>TRUE: вращение осевого контейнера в настоящий момент выполняется на осевом контейнера с именем n</div> <div>FALSE: нет активного вращения осевого контейнера.</div>											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
	не классифицировано					не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AN_AXCTAS				Актуальный проворот осевого контейнера				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Актуальный проворот осевого контейнера:</p> <p>для осевого контейнера с именем п указывается, на сколько мест (слотов) был повернут осевой контейнер.</p> <p>Диапазон значений составляет от 0 до макс. число занятых мест в осевом контейнере -1.</p>											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			16.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$AC_AXCTSWA				Разрешение канала для вращения осевого контейнера			Ссылка:		
<div>Описание:</div> <div>Разрешение вращения осевого контейнера в канале.</div> <div>TRUE: Канал разрешил для имени осевого контейнера п вращение осевого контейнера, и оно еще не завершено.</div> <div>FALSE: Вращение осевого контейнера завершено.</div>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		16.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$VA_POSCTRL_MODE					Режим регулятора положения			Ссылка:		
<div>Описание:</div> <div>\$VA_POSCTRL_MODE[X] Режим регулятора положения:</div> <div>0 = управление положением</div> <div>1 = регулировка числа оборотов</div> <div>2 = удержание</div> <div>3 = парковка</div> <div>4 = слежение</div>											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		55.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		4			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Актуальное значение				не классифицировано					

BOOL	\$VA_SCE				Состояние разрешения регулятора числа оборотов				Ссылка:		
Описание: \$VA_SCE[X] Состояние разрешения регулятора числа оборотов											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		55.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_TRAVEL_DIST				Общий путь перемещения				Ссылка:	
Описание: Общий путь перемещения оси в MCS в мм или градусах. Складывается весь путь перемещения оси с момента последнего стирания SRAM.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	0.0			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_TRAVEL_TIME				Общее время перемещения оси			Ссылка:			
Описание: Общее время перемещения оси в MCS в секундах. Складывается общее время перемещения оси с момента последнего стирания SRAM.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:			56.00.00			
Единица:	сек	мин:	0.0			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_TRAVEL_COUNT					Число процессов перемещения			Ссылка:		
Описание: Число процессов перемещения оси в MCS. Сохраняется общее число процессов перемещения с момента последнего стирания SRAM.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			56.00.00		
Единица:	-	мин:	0.0				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_TRAVEL_DIST_HS				Общий путь перемещения на высокой				Ссылка:		
Описание: Общий путь перемещения оси в MCS в мм или градусах на высокой скорости, т.е. со скоростью >= 80% макс. скорости оси. Это значение сохранено в SRAM.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	0.0			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_TRAVEL_TIME_HS				Общее время перемещения оси на высокой скорости				Ссылка:		
Описание: Общее время перемещения оси в секундах с высокой скоростью в MCS, т.е. со скоростью >= 80% макс. скорости оси. Это значение сохранено в SRAM.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	сек	мин:	0.0			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_TRAVEL_COUNT_HS				Число процессов перемещения на высокой скорости			Ссылка:		
Описание: Число процессов перемещения оси в MCS с высокой скоростью, т.е. со скоростью >= 80% макс. скорости оси. Это значение сохранено в SRAM.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	0.0			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_JERK_TOT				Общая сумма рывка				Ссылка:		
Описание: Общая сумма рывка оси в м/сек^3. Общий рывок, воздействующий на ось, суммируется и сохраняется в SRAM.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	Лин. /угл. рывок	мин:	0.0			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_JERK_TIME				Общее время перемещения оси с рывком			Ссылка:			
Описание: Общее время перемещения оси в секундах в MCS с рывком. Общее время, в течение которого ось перемещается с рывком, суммируется и сохраняется в SRAM.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	сек	мин:	0.0			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_JERK_COUNT				Число процессов перемещения с рывком				Ссылка:	
Описание: Число процессов перемещения оси в MCS с рывком. Это значение сохранено в SRAM.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	-	мин:	0.0			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				не классифицировано				

BOOL	\$AC_RPVALID				Действительная позиция повторно-го подвода			Ссылка:		
<div>Описание:</div> <div>\$AC_RPVALID[X]</div> <div>\$AC_RPVALID[идентификатор оси] выводит TRUE, если для этой оси существует действительная позиция повторного подвода, которая может быть опрошена с \$AC_RETPOINT[идентификатор оси]</div> <div>В принципе, при обработке системных ASUP и ASUP пользователя имеются действительные позиции повторного подвода.</div> <div>Но в следующих ситуациях это не так:</div> <div>- при Asup при активной коррекции радиуса инструмента активируется измененный радиус. Для гео-осей \$AC_RPVALID в процессе обработки Asup в этом случае выводит FALSE. заново вычисленные позиции повторного подвода доступны только с созданными через команду REPOS кадрами подвода.</div> <div>- в последний раз конечная позиция оси была задана через главный ход (FC18, синхронные действия, качание, передача из другого канала через переход оси).</div>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		51.06.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_SYNCDIFF				Разница синхронного хода со стороны фактического значения				Ссылка:	
Описание: \$VA_SYNCDIFF[FA] FA: ведомая ось/ведомый шпиндель Разница синхронного хода со стороны фактического значения для LEAD, TRAIL, ELG и COUP. Разница синхронного хода со стороны фактического значения это разность хода из фактической позиции Servo ведомой оси/ведомого шпинделя и вычисленной через правило связи из фактической позиции Servo ведущей оси/ходового винта позиции. \$VA_SYNCDIFF[FA] = \$VA_IM[FA] - K(\$VA_IM[LA]) K: правило связи LA: ведущая ось/ходовой винт										
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		56.00.00	
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра					Link			
		не классифицировано					не классифицировано			

DOUBLE	\$AA_SYNCDIFF				Разница синхронного хода со стороны заданного значения				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AA_SYNCDIFF[FA]</p> <p>FA: ведомая ось/ведомый шпиндель</p> <p>Разница синхронного хода со стороны заданного значения для LEAD, TRAIL, ELG и COUP.</p> <p>Разница синхронного хода со стороны заданного значения это разность хода из заданной позиции Servo ведомой оси/ведомого шпинделя и вычисленной через правило связи из заданной позиции Servo ведущей оси/ходового винта позиции.</p> <p>\$AA_SYNCDIFF[FA] = \$AA_IM[FA] - K(\$AA_IM[LA])</p> <p>K: правило связи</p> <p>LA: ведущая ось/ходовой винт</p>										
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		56.00.00		
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX		
	Предв. обработ.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$VA_SYNCDIFF_STAT				Состояние разницы синхронного хода со стороны фактического значения				Ссылка:		
<p>Описание: VA_SYNCDIFF_STAT[FA] FA: ведомая ось/ведомый шпиндель Состояние разницы синхронного хода со стороны фактического значения: -4: зарезервировано -3: нет действительного значения в \$VA_SYNCDIFF, тангенциальное управление (не TANG(... "P")) -2: нет действительного значения в \$VA_SYNCDIFF, соединение по главному значению и симулированное главное значение -1: нет действительного значения в \$VA_SYNCDIFF 0: нет действительного значения в \$VA_SYNCDIFF, соединение не активно 1: действительное значение в \$VA_SYNCDIFF</p>											
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		56.00.00			
Единица:		-	мин:	-4			макс:	1			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$AA_SYNCDIFF_STAT				Состояние разницы синхронного хода со стороны заданного значения				Ссылка:		
<p>Описание: \$AA_SYNCDIFF_STAT[FA] FA: ведомая ось/ведомый шпиндель Состояние разницы синхронного хода со стороны заданного значения: -4: нет действительного значения в \$AA_SYNCDIFF, буксировка из программы обработки детали -3: зарезервировано -2: зарезервировано -1: нет действительного значения в in \$AA_SYNCDIFF 0: нет действительного значения в \$AA_SYNCDIFF, соединение не активно 1: действительное значение в \$AA_SYNCDIFF</p>											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		56.00.00			
Единица:	-	мин:	-4			макс:	1				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_OSCILL_BREAK_POS1					Качание, позиция прерывания 1			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AA_OSCILL_BREAK_POS1[<ось>]</p> <p>Актуальный подвод к позиции возврата 1 завершается на этой позиции, или последний подвод к позиции возврата 1 был завершен на этой позиции (в настоящее время выполняется подвод к позиции возврата 2).</p> <p>\$AA_OSCILL_BREAK_POS1{<ось>} отличается от \$AA_OSCILL_REVERSE_POS1[<ось>], если маятниковое движение было прервано внешним сигналом (PLC).</p> <p>Доступ к переменной возможен только из синхронных действий.</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		57.00.00		
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_OSCILL_BREAK_POS2				Качение, позиция прерывания 2				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AA_OSCILL_BREAK_POS2{<ось>}</p> <p>Актуальный подвод к позиции возврата 2 завершается на этой позиции, или последний подвод к позиции возврата 2 был завершен на этой позиции (в настоящее время выполняется подвод к позиции возврата 1).</p> <p>\$AA_OSCILL_BREAK_POS2{<ось>} отличается от \$AA_OSCILL_REVERSE_POS2{<ось>}, если маятниковое движение было прервано внешним сигналом (PLC).</p> <p>Доступ к переменной возможен только из синхронных действий.</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX					Версия NCK:		57.00.00		
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_BCS_OFFSET					Сумма наложений осей			Ссылка:	
Описание: Осевая переменная \$AA_BCS_OFFSET[ax] определяет сумму наложений оси для оси. Сумма состоит из смещения маховичком (DRF), наложенного движения (\$AA_OFF[ax]) и внешнего смещения нулевой точки. Это смещение учитывается в BKS. MCS согласно смещению сдвинута к BKS.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AA_CHANNO				Ось в канале				Ссылка:	
Описание: Переменная выводит номер канала, в котором в настоящий момент выполняется интерполяция оси. При значении 0 ось не может быть согласована с каналом.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		59.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	10			
	Предв. обраб	Главный ход:	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
	X	не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_IW_CORR				Актуальное заданное значение WCS оси вкл. компоненты наложения				Ссылка:	
Описание: Осевая переменная \$AA_IW_CORR[ax]] определяет актуальное заданное значение в системе координат детали (WCS) для соответствующей оси. Заданное значение соответствует выходному значению интерполятора для актуального такта интерполяции. Это значение содержит, в отличие от \$AA_IW, осевые компоненты наложения (DRF, AA_OFF, внешн. смещение нулевой точки, отвод и т. п.).										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		59.00.00		
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_IEN_CORR				Актуальное заданное значение ENS оси вкл. компоненты наложения				Ссылка:		
Описание: Осевая переменная \$AA_IEN_CORR[ax] определяет актуальное заданное значение в настраиваемой системе нулевой точки (ENS) для соответствующей оси. См. также \$AA_IW_CORR[ax]. Значение ENS содержит осевые компоненты наложения (DRF, AA_OFF, внеш. смещение нулевой точки и т. п.).											
Achsbez.:		GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:		59.00.00			
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гп. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_IBN_CORR				Актуальное заданное значение BNS оси вкл. компоненты наложения				Ссылка:		
Описание: Осевая переменная \$AA_IBN_CORR[ax] определяет актуальное заданное значение в базовой си- стеме нулевой точки (BNS) для соответствующей оси. См. также \$AA_IW_CORR[ax]. Значение BNS содержит осевые компоненты наложения (DRF, AA_OFF, внеш. смещение нулевой точки и т. п.).											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		59.00.00			
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

DOUBLE	\$AA_IB_CORR				Актуальное заданное значение BKS оси вкл. компоненты наложения				Ссылка:		
Описание: Осевая переменная \$AA_IB_CORR[ax] определяет актуальное заданное значение в базовой кинематической системе (BKS) для соответствующей оси. См. также \$AA_IW_CORR[ax]. Значение BKS содержит осевые компоненты наложения (DRF, \$AA_OFF, внешн. смещение нулевой точки и т. п.).											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		59.00.00			
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_TYPE				Тип оси			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Осевая переменная \$AA_TYPE[<ось>] служит для считывания типа оси. Переменная определяет тип оси с выходом за рамки канала.</p> <p>Переменная выводит следующие значения:</p> <p>0: тип оси не может быть определен</p> <p>1: ось программы ЧПУ</p> <p>2: нейтральная ось</p> <p>3: ось PLC</p> <p>4: качающаяся ось</p> <p>5: нейтральная ось, выполняющая в настоящий момент движение JOG или движение к референтной точке</p> <p>6: соединенная по главному значению ведомая ось</p> <p>7: буксировка ведомой оси, активирована в синхронном действии</p> <p>8: командная ось</p> <p>9: ось компилируемых циклов</p> <p>10: соединенная ось Slave (функция Master-Slave)</p> <p>11: программная ось, выполняющая в настоящий момент движение JOG или движение к референтной точке</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE				Версия NCK:			59.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	11			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X		X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
	X	не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_DTSW				Путь от стартовой точки движения в WCS				Ссылка:		
Описание:											
Осевая переменная \$AA_DTSW[ax] определяет осевой путь (со знаком) от стартовой точки движения в системе координат детали для позиционирующих и синхронных осей. Определяющей для вычисления пути является только запрограммированная позиция. Если ось является соединительной осью, то полученный из соединения осей компонент позиции не учитывается.											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		59.00.00			
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X	X				X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_DTSB				Путь от стартовой точки движения в BKS				Ссылка:	
Описание:										
Осевая переменная \$AA_DTSB[ax] определяет осевой ход (со знаком) от стартовой точки движения в базовой кинематической системе для позиционирующих и синхронных осей. Для вычисления хода определяющей является только запрограммированная позиция. Если ось является соединительной осью, то результирующая из соединения осей составляющая позиции не учитывается.										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		59.00.00		
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:		X	X				X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_COUP_CORR				Ведомый шпиндель: значение коррекции для соединения синхронных шпинделей				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$AA_COUP_CORR[Sn]</p> <p>со шпинделем Sn (n: номер шпинделя), пример. S2: шпиндель 2 или C: ось C</p> <p>Переменная служит для выполнения функции "Отслеживание погрешности синхронного хода" и выводит значение коррекции для смещения позиции при соединении синхронных шпинделей. В течение (MD 30455 MISC_FUNCTION_MASK, бит 7) активации сигнала интерфейса VDI DB31...,DBX31.6 'Отслеживать синхронный ход' для ведомого шпинделя при активном соединении фактические значения этого шпинделя сравниваются с заданными значениями. Разница это значение коррекции, которое может быть считано с системной переменной \$AA_COUP_CORR. Если значение коррекции известно, то оно может быть записано напрямую в системную переменную. Сигнал интерфейса VDI DB31...,DBX31.6 в этом случае не может быть активирован. В соединительном модуле переменная \$AA_COUP_CORR учитывается и вызывает доустановку заданных значений.</p> <p>При включении соединения синхронных шпинделей для соответствующего ведомого шпинделя с COUPON(..) или COUPONC(..), а также при NC-Reset, реферировании или синхронизации нулевых меток значение коррекции стирается. Системная переменная возвращает значение ноль. В зависимости от случая использования, значение коррекции посредством записи значения 0 в переменную может быть стерто и раньше.</p>											
Идент. оси:	CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		60.00.00			
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X	X			X	X		X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_AXCHANGE_TYP				Тип оси касательно перехода оси				Ссылка:	
Описание: \$AA_AXCHANGE_TYP[<ось>] Тип оси касательно перехода оси: 0: ось согласована с программой ЧПУ 1: ось согласована с PLC или активна как командная ось или качающаяся ось 2: другой канал имеет право интерполяции 3: нейтральная ось 4: нейтральная ось, контролируемая с PLC 5: другой канал имеет право интерполяции, ось запрошена для программы ЧПУ 6: другой канал имеет право интерполяции, ось запрошена как нейтральная ось 7: ось это PLC- ось или активна как командная ось или качающаяся ось, ось запрошена для программы ЧПУ 8: ось это PLC- ось или активна как командная ось или качающаяся ось, ось запрошена как нейтральная ось 9: фиксировано согласованная PLC- ось, в состоянии нейтральной оси 10: фиксировано согласованная PLC-ось контролируется в PLC, в состоянии нейтральной оси										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	10			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:		X					X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$AA_AXCHANGE_STAT				Состояние оси касательно перехода оси				Ссылка:		
<div>Описание: \$AA_AXCHANGE_STAT[<ось>] Состояние оси касательно перехода оси: 0: переход оси возможен 1: ось привязана к каналу, но может стать PLC-осью, командной или качающейся осью 2: переход оси невозможен</div>											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:	0				макс:	2			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:		X					X		X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$AA_INPOS_STAT				Состояние для запрограммированной позиции			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Переменная \$AA_INPOS_STAT[<ось>] возвращает состояние касательно запрограммированной позиции оси. Для делительных осей используется делительная позиция. У шпинделей \$AA_INPOS_STAT относится к позиции шпинделя из SPOS/SPOSA/M19. В режиме управления числом оборотов M3/M4/M5/SPCOF и после M70 всегда считывается значение 0.</p> <p>\$AA_INPOS_STAT всегда относится к запрограммированной позиции. При изменениях конечной позиции при интерполяции (стирание остатка пути, NC-Stop, REPOS) она не может быть достигнута. В этом случае в состоянии покоя переменная выводит значение 0.</p> <p>Позиции осей могут программироваться через программу обработки детали, синхронные действия, FC18 или как индексированные позиции.</p> <p>Переменная выводит следующие значения:</p> <p>0: состояние недоступно (ось/шпиндель находится вне запрограммированной позиции)</p> <p>1: имеется движение перемещения</p> <p>2: позиция достигнута по заданному значению</p> <p>3: позиция достигнута с 'точным остановом грубым'</p> <p>4: позиция достигнута с 'точным остановом точным'</p> <p>Указание 1: Состояние для запрограммированной позиции не зависит от режима работы (AUTOMATIK, JOG, MDA,...).</p> <p>Указание 2: Если подключаются дополнительные компоненты позиции (к примеру, соединения ведомой оси, коррекции, компенсации и т.п.), то запрограммированная позиция более не совпадает с позицией оси станка. В течение промежутка времени дополнительных движений перемещения сигналы точного останова стираются и состояние может упасть до значения 1.</p> <p>Указание 3: При подводе к позиции в случае маленьких границ точного останова по отношению к динамике оси/шпинделя возможно повторное кратковременное падение состояния из-за перерегулирования.</p> <p>Указание 4: На осевом интерфейсе VDI, независимо от функции, выводятся сигналы 'Шпиндель в позиции' и 'Делительная ось в позиции'.</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	4			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
	X	не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$VA_ENC_ZERO_MON_ERR_CNT[n]	Счетчик ошибок контроля нулевых меток	Ссылка:							
<p>Описание:</p> <p>Инкрементальные измер. системы и измерит. системы с кодированным расстоянием: \$VA_ENC_ZERO_MON_ERR_CNT[n,ax] содержит актуальное число идентифицированных ошибок нулевых меток.</p> <p>Абсолютные измерительные системы (\$MA_ENC_TYPE=4): \$VA_ENC_ZERO_MON_ERR_CNT[n,ax] содержит актуальное число отклонений в ½ от грубого деления между абсолютной и инкрементальной дорожкой датчика.</p> <p>\$VA_ENC_ZERO_MON_ERR_CNT[n,ax] при PowerOn инициализируется в 0. Сброс значения при Reset не выполняется.</p> <p>Индексы означают: n: номер датчика ax: ось станка</p>										
<p>Описание границ поля: n: номер датчика</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE									
Версия NCK:	64.00.00									
Единица:	-	мин:	0							
макс:	INT_MAX									
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода	TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X		X	X	X	X		
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$VA_ABSOLUTE_ENC_ERR_CNT[n]				Счетчик ошибок для абсолютного датчика			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>Этот счетчик увеличивается в 1 при определении ошибок передачи абсолютных значений. Он может быть использован для наблюдения за передачей абсолютных значений.</p> <p>\$VA_ABSOLUTE_ENC_ERR_CNT[n,ax] при PowerOn инициализируется в 0. Сброс при Reset не выполняется.</p> <p>Индексы означают:</p> <p>n: номер датчика</p> <p>ax: ось станка</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер датчика</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		64.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$VA_ABSOLUTE_ENC_STATE[n]	Состояние интерфейса абсолютно-го датчика	Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>Осевая переменная \$VA_ABSOLUTE_ENC_STATE[n,ax] определяет последнее состояние ошибки интерфейса абсолютного датчика.</p> <p>Индексы означают:</p> <p>n: номер датчика</p> <p>ax: ось станка</p> <p>Подробности:</p> <p>Бит 0 Интерфейс активен</p> <p>Бит 1 Ошибка при проверке четности</p> <p>Бит 2 Бит ошибки Тревога</p> <p>Бит 3 Бит ошибки Ошибка CRC</p> <p>Бит 4 Отсутствует стартовый бит при передаче EnDat</p> <p>(См. также Описание функции контроля измерительной системы)</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер датчика</p>				
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE			
Версия NCK:	64.00.00			
Единица:	-	мин:	0	макс: 31
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода
read:	X	X	X	
write:				
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра		Link
		не классифицировано		не классифицировано

INT	\$AA_EG_TYPE	требуется определение	Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$AA_EG_TYPE[a,b]</p> <p>a: ведомая ось</p> <p>b: ведущая ось</p> <p>Тип соединения для ведущей оси b</p> <p>0: соединение по фактическому значению</p> <p>1: соединение по заданному значению</p>				
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE			
Версия NCK:	18.00.00			
Единица:	-	мин:		макс: 1
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв. об.	Синхр. гл. хода
read:	X	X	X	
write:				
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра		Link
		не классифицировано		не классифицировано

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_EG_NUMERA					требуется определение			Ссылка:	
Описание: \$AA_EG_NUMERA[a,b] a: ведомая ось b: ведущая ось Числитель коэффицента связи для ведущей оси b										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		18.00.00		
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$AA_EG_DENOM					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AA_EG_DENOM[a,b] a: ведомая ось b: ведущая ось Знаменатель коэффициента связи для ведущей оси b											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$AA_EG_SYN					требуется определение			Ссылка:		
Описание: \$AA_EG_SYN[a,b] a: ведомая ось b: ведущая ось Синхронная позиция ведущей оси b											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:			18.00.00		
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$AA_EG_ACTIVE				требуется определение				Ссылка:		
Описание: \$AA_EG_SYN[a,b] a: ведомая ось b: ведущая ось Соединение для ведущей оси b активно, т.е. включено											
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		18.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

1.1.26 Safety Integrated

INT	\$A_STOPEI					Стоп E активен			Ссылка:	
Описание: \$A_STOPEI										
Актуальный Safety Integrated Stop E для какой-либо оси: Значение 0: нет Stop E Значение, отличное от 0: для какой-либо оси в настоящее время выполняется Stop E										
Идент. оси:						Версия NCK:		48.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$A_INSE[SF_MAXNUM_DIG_EXT_I NBITS]				Внешний входной сигнал NCK-SPL			Ссылка:			
Описание: \$A_INSE[n] n = битовый номер (1...64) Внешний входной сигнал NCK-SPL Интерфейс NCK-SPL для периферийного подключения сигналов управления SPL											
Описание границ поля: n: номер входа 1 - ...											
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный поиск кадра					Link					
	не классифицировано					не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_INSED[SF_MAXNUM_DIG_EXT_INWORDS]					Внешние входные сигналы NCK-SPL (32 бита)			Ссылка:	
Описание: \$A_INSED[n] n = номер двойного слова (1,2) Внешние входные сигналы NCK-SPL (32 бита) Интерфейс NCK-SPL для периферийного подключения сигналов управления SPL										
Описание границ поля: n: номер входного слова 1 - ...										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$A_INSEP[SF_MAXNUM_DIG_EXT_INBITS]				Внешний входной сигнал PLC-SPL			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>\$A_INSEP[n]</p> <p>n = битовый номер (1...64)</p> <p>Образ внешнего входного сигнала PLC-SPL</p> <p>Интерфейс PLC-SPL для периферийного подключения сигналов управления SPL</p> <p>Чтение возможно только на этапе ввода в эксплуатацию SPL</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер входа 1 - ...</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_INSEPD[SF_MAXNUM_DIG_EXT_INWORDS]					Внешние входные сигналы PLC-SPL (32 бита)			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$A_INSEPD[n]</p> <p>n = номер двойного слова (1,2)</p> <p>Образ внешних входных сигналов PLC-SPL (32 бита)</p> <p>Интерфейс PLC-SPL для периферийного подключения сигналов управления SPL</p> <p>Чтение возможно только на этапе ввода в эксплуатацию SPL</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер входного слова 0 - ...</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$A_OUTSE[SF_MAXNUM_DIG_EXT_OUTBITS]					Внешний выходной сигнал NCK-SPL			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$A_OUTSE[n]</p> <p>n = битовый номер (1...64)</p> <p>Внешний выходной сигнал NCK-SPL</p> <p>Интерфейс NCK-SPL для периферийного подключения сигналов состояния SPL</p> <p>Запись возможна только из SPL (программа SAFE.SPF)</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер выхода 1 - ...</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_OUTSED[SF_MAXNUM_DIG_EX T_OUTWORDS]				Внешние выходные сигналы NCK-SPL (32 бита)			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$A_OUTSED[n]</p> <p>n = номер двойного слова (1,2)</p> <p>Внешние выходные сигналы NCK-SPL (32 бита)</p> <p>Интерфейс NCK-SPL для периферийного подключения сигналов состояния SPL</p> <p>Запись возможна только из SPL (программа SAFE.SPF)</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер выходного слова 1 - ...</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$A_OUTSEP[SF_MAXNUM_DIG_EX T_OUTBITS]				Внешний выходной сигнал PLC-SPL			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>\$A_OUTSEP[n]</p> <p>n = битовый номер (1...64)</p> <p>Образ внешнего выходного сигнала PLC-SPL</p> <p>Интерфейс PLC-SPL для периферийного подключения сигналов состояния SPL</p> <p>Чтение возможно только на этапе ввода в эксплуатацию SPL</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер выхода 1 - ...</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00			
Единица:		-	мин:	FALSE			макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_OUTSEPD[SF_MAXNUM_DIG_EXT_OUTWORDS]					Внешние выходные сигналы PLC-SPL (32 бита)				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$A_OUTSEPD[n]</p> <p>n = номер двойного слова (1,2)</p> <p>Образ внешних выходных сигналов PLC-SPL (32 бита)</p> <p>Интерфейс PLC-SPL для периферийного подключения сигналов состояния SPL</p> <p>Чтение возможно только на этапе ввода в эксплуатацию SPL</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер выходного слова 0 - ...</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:			10.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL	\$A_INSI[SF_MAXNUM_DIG_INT_IN_BITS]				Внутренний входной сигнал NCK-SPL				Ссылка:		
Описание: \$A_INSI[n] n = битовый номер (1...64) Внутренний входной сигнал NCK-SPL Интерфейс для сигналов состояния осевых каналов контроля NCK											
Описание границ поля: n: номер входа 1 - ...											
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_INSID[SF_MAXNUM_DIG_INT_I NWORDS]					Внутренние входные сигналы NCK- SPL (32 бита)			Ссылка:	
Описание: \$A_INSID[n] n = номер двойного слова (1,2) Внутренние входные сигналы NCK-SPL (32 бита) Интерфейс для сигналов состояния осевых каналов контроля NCK										
Описание границ поля: n: номер входного слова 1 - ...										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$A_INSIP[SF_MAXNUM_DIG_INT_I NBITS]				Внутренний входной сигнал PLC-SPL			Ссылка:		
<div>Описание:</div> <div>\$A_INSIP[n]</div> <div>n = битовый номер (1...64)</div> <div>Образ внутреннего входного сигнала PLC-SPL</div> <div>Интерфейс для сигналов состояния осевых каналов контроля 611D</div> <div>Чтение возможно только на этапе ввода в эксплуатацию SPL</div>										
Описание границ поля: n: номер входа 1 - ...										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_INSIPD[SF_MAXNUM_DIG_INT_INWORDS]					Внутренние входные сигналы PLC-SPL (32 бита)			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$A_INSIPD[n]</p> <p>n = номер двойного слова (1,2)</p> <p>Образ внутренних входных сигналов PLC-SPL (32 бита)</p> <p>Интерфейс для сигналов состояния осевых каналов контроля 611D</p> <p>Чтение возможно только на этапе ввода в эксплуатацию SPL</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер входного слова 1 - ...</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$A_OUTSI[SF_MAXNUM_DIG_INT_OUTBITS]					Внутренний выходной сигнал NCK-SPL			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$A_OUTSI[n]</p> <p>n = битовый номер (1...64)</p> <p>Внутренний выходной сигнал NCK-SPL</p> <p>Интерфейс для сигналов управления осевых каналов контроля NCK</p> <p>Запись возможна только из SPL (программа SAFE.SPF)</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер выхода 1 - ...</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE		
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_OUTSID[SF_MAXNUM_DIG_INT_OUTWORDS]					Внутренние выходные сигналы NCK-SPL (32 бита)			Ссылка:	
Описание: \$A_OUTSID[n] n = номер двойного слова (1,2) Внутренние выходные сигналы NCK-SPL (32 бита) Интерфейс для сигналов управления осевых каналов контроля NCK Запись возможна только из SPL (программа SAFE.SPF) Описание границ поля: n: номер выходного слова 1 - ...										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$A_OUTSIP[SF_MAXNUM_DIG_INT_OUTBITS]				Внутренний выходной сигнал PLC-SPL				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$A_OUTSIP[n]</p> <p>n = битовый номер (1...64)</p> <p>Образ внутреннего выходного сигнала PLC-SPL</p> <p>Интерфейс для сигналов состояния осевых каналов контроля 611D</p> <p>Чтение возможно только на этапе ввода в эксплуатацию SPL</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер выхода 1 - ...</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_OUTSIPD[SF_MAXNUM_DIG_INT_OUTWORDS]					Внутренние выходные сигналы PLC-SPL (32 бита)			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$A_OUTSIPD[n]</p> <p>n = номер двойного слова (1,2)</p> <p>Образ внутренних выходных сигналов PLC-SPL (32 бита)</p> <p>Интерфейс для сигналов состояния осевых каналов контроля 611D</p> <p>Чтение возможно только на этапе ввода в эксплуатацию SPL</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер выходного слова 1 - ...</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$A_MARKERSI[SF_MAXNUM_MARKER]					Идентификатор NCK-SPL			Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>\$A_MARKERSI[n]</p> <p>n = битовый номер (1...64)</p> <p>Идентификатор NCK-SPL</p> <p>Запись возможна только из SPL (программа SAFE.SPF)</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер идентификатора 1 - ...</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_MARKERSID[SF_MAXNUM_MARKER_WORDS]					Слово идентификатора NCK-SPL		Ссылка:			
Описание: \$A_MARKERSID[n] n = номер двойного слова (1,2) Слово идентификатора NCK-SPL (32 бита) Запись возможна только из SPL (программа SAFE.SPF) Описание границ поля: n: номер слова идентификатора 1 - ...											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.09.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

BOOL		\$A_MARKERSIP[SF_MAXNUM_MARKER]				Идентификатор PLC-SPL		Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$A_MARKERSIP[n]</p> <p>n = битовый номер (1...64)</p> <p>Образ идентификатора PLC-SPL</p> <p>Чтение возможно только на этапе ввода в эксплуатацию SPL</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер идентификатора 1 - ...</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_MARKERSIPD[SF_MAXNUM_MARKER_WORDS]					Слово идентификатора PLC-SPL		Ссылка:		
Описание: \$A_MARKERSIPD[n] n = номер двойного слова (1,2) Образ идентификатора PLC-SPL (32 бита) Чтение возможно только на этапе ввода в эксплуатацию SPL										
Описание границ поля: n: номер слова идентификатора 1 - ...										
Идент. оси:						Версия NCK:		13.09.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

DOUBLE	\$A_TIMERSI[SF_MAXNUM_TIMER]					Таймер SPL			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$A_TIMERSI[n]</p> <p>n=номер таймера (1...16)</p> <p>Таймер SPL</p> <p>Единица в секундах</p> <p>Время подсчитывается в кратных от такта интерполяции.</p> <p>Подсчет переменной времени запускается через присвоение значения</p> <p>\$A_TIMERSI[n]=<стартовое значение></p> <p>Подсчет переменной времени останавливается через присвоение отрицательного значения</p> <p>\$A_TIMERSI[n]=-1</p> <p>Актуальное значение времени может быть считано при работающей или остановленной переменной времени. После остановки переменной времени через присвоение -1 последнее актуальное значение времени сохраняется и может быть считано.</p> <p>Таймеры не останавливаются после Reset канала/GPP.</p>											
Описание границ поля:											
n: номер таймера 1 - ...											
Идент. оси:						Версия NCK:		10.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:	DBL_MAX				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT

\$A_STATSID

Сигналы состояния SPL

Ссылка:

Описание:

\$A_STATSID

Состояние перекрестного сравнения данных между NCK и PLC (SPL-KDV).

Если значение отлично от нуля, то возникла ошибка в SPL-KDV. Значение

Бит 0 ... 27: ошибка KDV во входных/выходных сигналах или идентификаторах

Бит 28: ошибка KDV "Состояние защиты SPL" (состояние \$MN_PREVENT_SYNACT_LOCK отлично от DB18.DBX36.0)

Бит 29: ошибка времени в коммуникации между NCK и PLC (через 5 сек. все внешние выходы NCK-SPL устанавливаются на ноль, PLC переходит в останов)

Бит 30: сигнализирован стоп с PLC на NCK

Идент. оси:						Версия NCK:		13.03.00		
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$A_CMDSI[SF_MAXNUM_CMD_MARKER]					Сигналы управления SPL-KDV			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$A_CMDSI[n]</p> <p>n = битовый номер (1..0.16)</p> <p>Слово управления для перекрестного сравнения данных между NCK и PLC (SPL-KDV).</p> <p>n= 1: увеличить время для контроля изменения сигнала до 10 сек.</p> <p>Запись возможна только из SPL (программа SAFE.SPF)</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер сигнала управления для перекрестного сравнения данных SPL</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.03.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хола		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:	X	X	X			X	X		X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

INT	\$A_LEVELSID					Уровень SPL-KDV			Ссылка:		
Описание: \$A_LEVELSID Индикация уровня контроля изменения сигнала при перекрестном сравнении данных между NCK и PLC-SPL (SPL-KDV). Указывает число отмеченных в данный момент для проверки через перекрестное сравнение данных сигналов. Это значение уже отлично от нуля, когда сигнал SPL имеет различный уровень на NCK и PLC, но разрешенное время рассогласования для сигналов (2 сек) еще не истекло.											
Идент. оси:						Версия NCK:		13.03.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право пост	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

INT	\$A_XFAULTSI					Состояние KDV			Ссылка:		
Описание: \$A_XFAULTSI											
Информация о Stop F для оси Safety: Бит 0 = 1: при перекрестном сравнении между NCK и 611D любой оси Safety была определена ошибка фактического значения. Бит 1 = 1: при перекрестном сравнении между NCK и 611D любой оси была определена некая ошибка и время ожидания до запуска Stop B в этой оси отсчитывается или истекло (\$MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_F).											
Идент. оси:						Версия NCK:		45.00.00			
Единица:	-	мин:	0			макс:		3			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X	X			X	X	X	X		
write:											
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				не классифицировано					

1.1 Список системных переменных

BOOL		\$A_PLCSIIN[SF_MAXNUM_PLCIN_MARKER]				Сигнал SPL с PLC на NCK		Ссылка:		
Описание:										
\$A_PLCSIIN[n]										
n = битовый номер (1..0.32)										
Одноканальные сигналы с PLC-SPL (DB18) на NCK-										
SPL. Использование:										
\$A_MARKERSI[1] = \$A_PLCSIIN[1] ; сообщение от PLC-SPL										
Описание границ поля:										
n: номер сигнала 1 - ... от PLC на NCK										
Идент. оси:						Версия NCK:		45.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

BOOL	\$A_PLCSIOUT[SF_MAXNUM_PLCCUT_MARKER]				Сигнал SPL с NCK на PLC		Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>\$A_PLCSIOUT[n]</p> <p>n = битовый номер (1..0.32)</p> <p>Одноканальные сигналы с NCK-SPL на PLC-SPL (DB18).</p> <p>Использование:</p> <p>\$A_PLCSIOUT[1] = \$A_MARKERSI[1] ; сообщение на PLC-SPL</p> <p>Запись возможна только из SPL (программа SAFE.SPF)</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>n: номер сигнала 1 - ... от NCK на PLC</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		45.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:	X	X	X			X	X		X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$VA_IS				Безопасная фактическая позиция NCK				Ссылка:	
Описание: \$VA_IS[X] X = идентификатор оси Безопасная фактическая позиция канала контроля NCK										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		06.00.00		
Единица:	Лин. /угловая поз.	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

INT	\$VA_STOPSI				Стоп Safety Integrated				Ссылка:	
Описание: \$VA_STOPSI[X] X = идентификатор оси Актуальный стоп Safety Integrated соответствующей оси Величина Значение -1 нет Stop 0 Stop A 1 Stop B 2 Stop C 3 Stop D 4 Stop E 5 Stop F 10 тестовый останов ЧПУ 11 тест внешнего стирания импульсов										
Идент. оси:		GEOAX CHANAX MACHAX				Версия NCK:		48.00.00		
Единица:		-	мин:			макс:		7		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X	X			X	X	X	X	
write:										
Атрибу-ты:		глобаль-ный	поиск кадра			Link				
			не классифицировано			не классифицировано				

1.1 Список системных переменных

INT	\$VA_XFAULTSI				Stop F активен через ошибку перекрестного сравнения			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$VA_XFAULTSI[X] X = идентификатор оси</p> <p>Информация о Safety Integrated Stop F для этой оси:</p> <p>Бит 0 установлен: при перекрестном сравнении между NCK и 611D была определена ошибка фактического значения.</p> <p>Бит 1 установлен: при перекрестном сравнении между NCK и 611D была определена какая-либо ошибка и время ожидания до запуска Stop B (\$MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_F) отсчитывается или истекло</p>										
Идент. оси:	GEOAX CHANAX MACHAX SPINDLE					Версия NCK:		45.00.00		
Единица:	-	мин:	0			макс:	3			
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:										
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				не классифицировано				

1.1.27 Специфические для пользователя системные переменные

DOUBLE	SYG_RM[n]				Параметры синхронного действия Real для блока GUD2			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>SYG_RM[n] Параметры синхронного действия Real в блоке GUD2.</p> <p>Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD Real определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[1])</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00		
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

1.1 Список системных переменных

INT	SYG_IM[n]				Параметры синхронного действия Integer для блока GUD2				Ссылка:		
Описание: SYG_IM[n] Параметры синхронного действия Integer в блоке GUD2. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Integer определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[1])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN				макс:	INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

BOOL	SYG_BM[n]					Параметры синхронного действия Boolean для блока GUD2			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>SYG_BM[n] Параметры синхронного действия Boolean в блоке GUD2.</p> <p>Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD Boolean определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[1])</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:			57.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:			TRUE		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

AXIS	SYG_AM[n]				Параметры синхронного действия Axis для блока GUD2				Ссылка:	
Описание: SYG_AM[n] Параметры синхронного действия Axis в блоке GUD2. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.										
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Axis определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[1])										
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

CHAR	SYG_CM[n]					Параметры синхронного действия Char для блока GUD2			Ссылка:	
Описание: SYG_CM[n] Параметры синхронного действия Char в блоке GUD2. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.										
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Char определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[1])										
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

1.1 Список системных переменных

STRING	SYG_SM[n,MD_MAXNUM_STRLEN _SYNACT]					Параметры синхронного действия String для блока GUD2			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>SYG_SM[n] Параметры синхронного действия String в блоке GUD2. Макс. длина строки ограничена до 31 символа.</p> <p>Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты.</p> <p>Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD String определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[1])</p> <p>31 символ и символ конца строки</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

DOUBLE	SYG_RU[n]				Параметры синхронного действия Real для блока UGUD				Ссылка:		
Описание: SYG_RM[n] Параметры синхронного действия Real в блоке UGUD. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум три блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Real определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[2])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	SYG_IU[n]				Параметры синхронного действия Integer для блока UGUD				Ссылка:		
Описание: SYG_IU[n] Параметры синхронного действия Integer в блоке UGUD. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум три блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Integer определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[2])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

BOOL	SYG_BU[n]				Параметры синхронного действия Boolean для блока UGUD				Ссылка:		
Описание: SYG_BU[n] Параметры синхронного действия Boolean в блоке UGUD. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум три блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Boolean определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[2])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

AXIS	SYG_AU[n]				Параметры синхронного действия Axis для блока UGUD				Ссылка:		
Описание: SYG_AU[n] Параметры синхронного действия Axis в блоке UGUD. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум три блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Axis определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[2])											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:				
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Zugr. R.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

CHAR	SYG_CU[n]				Параметры синхронного действия Char для блока UGUD				Ссылка:		
Описание: SYG_CU[n] Параметры синхронного действия Char в блоке UGUD. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум три блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Char определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[2])											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

STRING	SYG_SU[n,MD_MAXNUM_STRLEN _SYNACT]				Параметры синхронного действия String для блока UGUD				Ссылка:		
Описание: SYG_SU[n] Параметры синхронного действия String в блоке UGUD. Макс. длина строки ограниче- на до 31 символа. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум три блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD String определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[2]) 31 символ и символ конца строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обработ.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

DOUBLE	SYG_R4[n]				Параметры синхронного действия Real для блока GUD4				Ссылка:		
Описание: SYG_R4[n] Параметры синхронного действия Real в блоке GUD4. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Real определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[3])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	SYG_I4[n]				Параметры синхронного действия Integer для блока GUD4				Ссылка:		
Описание: SYG_I4[n] Параметры синхронного действия Integer в блоке GUD4. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Integer определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[3])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

BOOL	SYG_B4[n]				Параметры синхронного действия Boolean для блока GUD4				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>SYG_B4[n] Параметры синхронного действия Boolean в блоке GUD4.</p> <p>Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD Boolean определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[3])</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

1.1 Список системных переменных

AXIS	SYG_A4[n]				Параметры синхронного действия Axis для блока GUD4				Ссылка:		
Описание: SYG_A4[n] Параметры синхронного действия Real в блоке GUD4. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Axis определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[3])											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

CHAR	SYG_C4[n]				Параметры синхронного действия Char для блока GUD4				Ссылка:		
Описание: SYG_C4[n] Параметры синхронного действия Char в блоке GUD4. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Char определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[3])											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

STRING	SYG_S4[n,MD_MAXNUM_STRLEN_SYNACT]				Параметры синхронного действия String для блока GUD4			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>SYG_S4[n] Параметры синхронного действия String в блоке GUD4. Макс. длина строки ограничена до 31 символа.</p> <p>Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты.</p> <p>Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум четыре блока GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD String определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[3])</p> <p>31 символ и символ конца строки</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	ОЕМ	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

DOUBLE	SYG_R5[n]				Параметры синхронного действия Real для блока GUD5				Ссылка:		
Описание:											
SYG_R5[n] Параметры синхронного действия Real в блоке GUD5.											
Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум пять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля:											
Макс. число SynactGUD Real определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[4])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	SYG_I5[n]				Параметры синхронного действия Integer для блока GUD5				Ссылка:		
Описание: SYG_I5[n] Параметры синхронного действия Integer в блоке GUD5. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум пять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Integer определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[4])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

BOOL	SYG_B5[n]				Параметры синхронного действия Boolean для блока GUD5				Ссылка:		
Описание: SYG_B5[n] Параметры синхронного действия Boolean в блоке GUD5. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум пять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Boolean определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[4])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

AXIS	SYG_A5[n]				Параметры синхронного действия Axis для блока GUD5				Ссылка:	
Описание: SYG_A5[n] Параметры синхронного действия Axis в блоке GUD5. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум пять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.										
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Axis определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[4])										
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

CHAR	SYG_C5[n]					Параметры синхронного действия Char для блока GUD5				Ссылка:	
Описание: SYG_C5[n] Параметры синхронного действия Char в блоке GUD5. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум пять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Char определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[4])											
Идент. оси:						Версия NCK:			61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

STRING	SYG_S5[n,MD_MAXNUM_STRLEN_SYNACT]				Параметры синхронного действия String для блока GUD5			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>SYG_S5[n] Параметры синхронного действия String в блоке GUD5. Макс. длина строки ограничена до 31 символа. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты.</p> <p>Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум пять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD String определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[4])</p> <p>31 символ и символ конца строки</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

DOUBLE	SYG_R6[n]				Параметры синхронного действия Real для блока GUD6				Ссылка:		
Описание: SYG_R6[n] Параметры синхронного действия Real в блоке GUD6. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум шесть блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Real определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[5])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	SYG_I6[n]					Параметры синхронного действия Integer для блока GUD6			Ссылка:		
Описание: SYG_I6[n] Параметры синхронного действия Integer в блоке GUD6. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум шесть блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Integer определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[5])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

BOOL	SYG_B6[n]				Параметры синхронного действия Boolean для блока GUD6				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>SYG_B6[n] Параметры синхронного действия Boolean в блоке GUD6.</p> <p>Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум шесть блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD Boolean определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[5])</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

AXIS	SYG_A6[n]					Параметры синхронного действия Axis для блока GUD6			Ссылка:	
Описание: SYG_A6[n] Параметры синхронного действия Real в блоке GUD6. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум шесть блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.										
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Axis определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[5])										
Идент. оси:						Версия NCK:			61.00.00	
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

CHAR	SYG_C6[n]					Параметры синхронного действия Char для блока GUD6			Ссылка:	
Описание: SYG_C6[n] Параметры синхронного действия Char в блоке GUD6. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум шесть блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.										
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Char определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[5])										
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

1.1 Список системных переменных

STRING	SYG_S6[n,MD_MAXNUM_STRLEN_SYNACT]				Параметры синхронного действия String для блока GUD6			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>SYG_S6[n] Параметры синхронного действия String в блоке GUD6. Макс. длина строки ограничена до 31 символа.</p> <p>Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты.</p> <p>Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум шесть блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD String определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[5])</p> <p>31 символ и символ конца строки</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

DOUBLE	SYG_R7[n]				Параметры синхронного действия Real для блока GUD7				Ссылка:		
Описание: SYG_R7[n] Параметры синхронного действия Real в блоке GUD7. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум семь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Real определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[6])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	SYG_I7[n]				Параметры синхронного действия Integer для блока GUD7				Ссылка:		
Описание: SYG_I7[n] Параметры синхронного действия Integer в блоке GUD7. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум семь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Integer определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[6])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

BOOL	SYG_B7[n]				Параметры синхронного действия Boolean для блока GUD7				Ссылка:		
Описание: SYG_B7[n] Параметры синхронного действия Boolean в блоке GUD7. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум семь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Boolean определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[6])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

AXIS	SYG_A7[n]				Параметры синхронного действия Axis для блока GUD7				Ссылка:		
Описание: SYG_A7[n] Параметры синхронного действия Axis в блоке GUD7. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум семь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Axis определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[6])											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

CHAR	SYG_C7[n]				Параметры синхронного действия Char для блока GUD7				Ссылка:		
Описание: SYG_C7[n] Параметры синхронного действия Char в блоке GUD7. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум семь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Char определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[6])											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

STRING	SYG_S7[n,MD_MAXNUM_STRLEN_SYNACT]				Параметры синхронного действия String для блока GUD7			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>SYG_S7[n] Параметры синхронного действия String в блоке GUD7. Макс. длина строки ограничена до 31 символа.</p> <p>Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты.</p> <p>Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум семь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD String определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[6])</p> <p>31 символ и символ конца строки</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

DOUBLE	SYG_R8[n]				Параметры синхронного действия Real для блока GUD8				Ссылка:		
Описание: SYG_R8[n] Параметры синхронного действия Real в блоке GUD8. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум восемь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Real определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[7])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	SYG_I8[n]				Параметры синхронного действия Integer для блока GUD8				Ссылка:		
Описание: SYG_I8[n] Параметры синхронного действия Integer в блоке GUD8. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум восемь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Integer определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[7])											
Идент. оси:					Версия NCK:			57.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

BOOL	SYG_B8[n]				Параметры синхронного действия Boolean для блока GUD8				Ссылка:	
Описание: SYG_B8[n] Параметры синхронного действия Boolean в блоке GUD8. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум восемь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.										
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Integer определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[7])										
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00		
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

1.1 Список системных переменных

AXIS	SYG_A8[n]				Параметры синхронного действия Axis для блока GUD8				Ссылка:		
Описание: SYG_A8[n] Параметры синхронного действия Axis в блоке GUD8. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум восемь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Axis определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[7])											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

CHAR	SYG_C8[n]				Параметры синхронного действия Char для блока GUD8				Ссылка:		
Описание: SYG_C8[n] Параметры синхронного действия Char в блоке GUD8. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум восемь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Char определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[7])											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

STRING	SYG_S8[n,MD_MAXNUM_STRLEN_SYNACT]				Параметры синхронного действия String для блока GUD8			Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>SYG_S8[n] Параметры синхронного действия String в блоке GUD8. Макс. длина строки ограничена до 31 символа. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты.</p> <p>Для того, чтобы параметры были созданы, должно быть активировано как минимум восемь блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD String определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[7])</p> <p>31 символ и символ конца строки</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	ОЕМ	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

DOUBLE	SYG_R9[n]				Параметры синхронного действия Real для блока GUD9				Ссылка:		
Описание: SYG_R9[n] Параметры синхронного действия Real в блоке GUD9. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум девять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Real определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[8])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	SYG_I9[n]				Параметры синхронного действия Integer для блока GUD9				Ссылка:		
Описание: SYG_I9[n] Параметры синхронного действия Integer в блоке GUD9. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум девять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Integer определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[8])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

BOOL	SYG_B9[n]				Параметры синхронного действия Boolean для блока GUD9				Ссылка:		
Описание: SYG_B9[n] Параметры синхронного действия Boolean в блоке GUD9. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум девять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Boolean определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[8])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE				макс:	TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

AXIS	SYG_A9[n]				Параметры синхронного действия Axis для блока GUD9				Ссылка:		
Описание: SYG_A9[n] Параметры синхронного действия Axis в блоке GUD9. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум девять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Axis определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[8])											
Идент. оси:					Версия NCK:			61.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:					
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

CHAR	SYG_C9[n]					Параметры синхронного действия Char для блока GUD9			Ссылка:	
Описание: SYG_C9[n] Параметры синхронного действия Char в блоке GUD9. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум девять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.										
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Char определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[8])										
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

1.1 Список системных переменных

STRING	SYG_S9[n,MD_MAXNUM_STRLEN_SYNACT]				Параметры синхронного действия String для блока GUD9				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>SYG_S9[n] Параметры синхронного действия String в блоке GUD9. Макс. длина строки ограничена до 31 символа. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты.</p> <p>Для того, чтобы параметры были созданы, должны быть активированы как минимум девять блоков GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD String определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[8]) 31 символ и символ конца строки</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:					макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

DOUBLE	SYG_RS[n]				Параметры синхронного действия Real для блока SGUD				Ссылка:		
Описание: SYG_RS[n] Параметры синхронного действия Real в блоке SGUD. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должен быть активирован как минимум один блок GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Real определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_REAL[0])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

INT	SYG_IS[n]					Параметры синхронного действия Integer для блока SGUD			Ссылка:		
Описание: SYG_IS[n] Параметры синхронного действия Integer в блоке SGUD. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должен быть активирован как минимум один блок GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Integer определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_INT[0])											
Идент. оси:						Версия NCK:		57.00.00			
Единица:	-	мин:	INT_MIN			макс:		INT_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

BOOL	SYG_BS[n]				Параметры синхронного действия Boolean для блока SGUD				Ссылка:		
Описание: SYG_BS[n] Параметры синхронного действия Boolean в блоке SGUD. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должен быть активирован как минимум один блок GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.											
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Boolean определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_BOOL[0])											
Идент. оси:					Версия NCK:			57.00.00			
Единица:	-	мин:	FALSE			макс:		TRUE			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X	X				X	X	X	X		
write:	X	X				X	X	X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		Чувств. к программе				Без ограничений					

1.1 Список системных переменных

AXIS	SYG_AS[n]				Параметры синхронного действия Axis для блока SGUD			Ссылка:		
Описание: SYG_AS[n] Параметры синхронного действия Axis в блоке SGUD. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должен быть активирован как минимум один блок GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.										
Описание границ поля: Макс. число SynactGUD Axis определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_AXIS[0])										
Идент. оси:					Версия NCK:			61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

CHAR	SYG_CS[n]				Параметры синхронного действия Char для блока SGUD				Ссылка:	
<p>Описание:</p> <p>SYG_CS[n] Параметры синхронного действия Char в блоке SGUD.</p> <p>Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должен быть активирован как минимум один блок GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число SynactGUD Char определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_CHAR[0])</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:		61.00.00			
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

1.1 Список системных переменных

STRING	SYG_SS[n,MD_MAXNUM_STRLEN_SYNACT]				Параметры синхронного действия String для блока SGUD			Ссылка:		
<p>Описание: SYG_SS[n] Параметры синхронного действия String в блоке SGUD. Макс. длина строки ограничена до 31 символа. Параметрам через REDEF может быть присвоена степень защиты. Для того, чтобы параметры были созданы, должен быть активирован как минимум один блок GUD с MD \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.</p> <p>Описание границ поля: Макс. число SynactGUD String определяется через машинные данные (\$MN_MM_NUM_SYNACT_GUD_STRING[0]) 31 символ и символ конца строки</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		61.00.00		
Единица:	-	мин:				макс:				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	ОЕМ	Право дост.
read:	X	X				X	X	X	X	
write:	X	X				X	X	X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		Чувств. к программе				Без ограничений				

1.1.28 Кинематическая цепочка

STRING	\$NK_CHAIN_NAME[n,MAX_STRIN GLENGTH]					Имя кинематической цепочки		Ссылка:			
Описание: \$NK_CHAIN_NAME[n] Имя n-ной кинематической цепочки. Макс. возможное число кинематических цепочек устанавливается через MD \$MN_MM_MAX_NUM_KIN_CHAINS.											
Описание границ поля: Макс. число кинематических цепочек устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAINS. Макс. длина строки											
Идент. оси:					Версия NCK:			58.00.00			
Единица:		-	мин:	-			макс:		-		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибу-ты:		глобаль-ный		поиск кадра			Link				
				не классифицировано			без ограничений				

1.1 Список системных переменных

STRING	\$NK_1ST_ELEM[n,MAX_STRINGLENGTH]					Имя следующего элемента цепочки		Ссылка:			
Описание: \$NK_1ST_ELEM[n] Имя первого элемента кинематической цепочки.											
Описание границ поля: Макс. число кинематических цепочек устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAINS. Макс. длина строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	-	мин:	-			макс:		-			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

STRING	\$NK_NAME[n,MAX_STRINGLENGT H]				Имя элемента цепочки			Ссылка:		
Описание: \$NK_NAME[n] Имя n-ного элемента кинематической цепочки. Макс. возможное число элементов цепочки устанавливается через MD \$MN_MM_MAX_NUM_KIN_CHAIN_ELEMENTS.										
Описание границ поля: Макс. число элементов кинематических цепочек устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM. Макс. длина строки										
Идент. оси:					Версия NCK:			58.00.00		
Единица:	-	мин:	-			макс:		-		
	Предв. обраб	Главный хол:	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

STRING	\$NK_NEXT[n,MAX_STRINGLENGTH H]					Имя следующего элемента цепочки		Ссылка:		
Описание: \$NK_NEXT[n] Имя следующего элемента цепочки. Пустая строка "" означает конец цепочки.										
Описание границ поля: Макс. число элементов кинематических цепочек устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM. Макс. длина строки										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	-			макс:		-		
	Предв. обработ.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

STRING	\$NK_NEXTP[n,MAX_STRINGLENGTH]					Имя следующего элемента цепочки		Ссылка:		
Описание: \$NK_NAMEP[n] Имя следующего за следующим элемента цепочки. Это необходимо для ветвленных цепочек, встречающихся в параллельных кинематиках. Пустая строка "" означает, что следующий элемент цепочки отсутствует.										
Описание границ поля: Макс. число элементов кинематических цепочек устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM. Макс. длина строки										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	-			макс:		-		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$NK_OFF_DIR[n,3]				Вектор смещения или направления			Ссылка:			
<p>Описание:</p> <p>\$NK_OFF[n, i]</p> <p>Описывает 3 компонента вектора смещения постоянного элемента цепочки или направление оси изменяемого элемента цепочки. Если вектор описывает направление, то величина вектора должна быть отлична от 0, в остальном не имеет значения.</p>											
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число элементов кинематических цепочек устанавливается через MD \$MN_MM_MAX_NUM_KIN_CHAIN_ELEM. Индекс 3 компонентов (0 <= i <= 2).</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN				макс:	DBL_MAX			
	Преде	Главный	Стоп	Синхрон	гп	TP	SA	BTSS	OEM	Право	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

STRING	\$NK_AXIS[n,MAX_STRINGLENGTH]					Имя оси, имя фрейма		Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$NK_AXIS[n]</p> <p>Имя оси станка или фрейма.</p> <p>Если содержание этого элемента не идентично имени оси станка (прописное или строчное написание здесь не различается), то строка обозначает фрейм, описывающий изменение этого элемента цепочки по сравнению с предшествующим элементом. В этом случае ПО, использующее эту кинематическую цепочку, должно предоставить данные фрейма для этого элемента.</p> <p>Если \$NK_AXIS[n] содержит нулевую строку, то весь блок данных описывает постоянный элемент цепочки.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число элементов кинематических цепочек устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM. Макс. длина строки</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	-			макс:		-		
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв. об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$NK_A_OFF[n]					Смещение оси		Ссылка:			
Описание: \$NK_A_OFF[n] Имеет значение только тогда, когда элемент цепочки описывает ось. В этом случае этот элемент указывает позицию оси в нулевой точке. Для линейных осей это значение является избыточным, т.к. оно может быть заменено на измененное смещение предшествующего элемента.											
Описание границ поля: Макс. число элементов кинематических цепочек устанавливается через MD \$MN_MM_MAX_NUM_KIN_CHAIN_ELEM.											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб	Главный хол.	Стоп предв. об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1.29 Элементы защищенных областей

STRING	\$NP_PROT_NAME[n,MAX_STRING_LENGTH]					Имя защищенной области		Ссылка:		
Описание: \$NP_PROT_NAME[n] Имя защищенной области n.										
Описание границ поля: Макс. число защищенных областей устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREAS. Макс. длина строки										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	-			макс:		-		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

STRING	\$NP_CHAIN_NAME[n,MAX_STRING_LENGTH]				Согласование с кинематической цепочкой		Ссылка:			
Описание: \$NP_CHAIN_NAME[n] Точка на кинематической цепочке, с которой согласована актуальная защищенная область, определяется двумя переменными \$NP_CHAIN_NAME и \$NP_CHAIN_ELEM. Если указана только \$NP_CHAIN_NAME, то защищенная область согласуется с началом обозначенной цепочки.										
Описание границ поля: Макс. число защищенных областей устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREAS. Макс. длина строки										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	-			макс:		-		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

STRING	\$NP_CHAIN_ELEM[n,MAX_STRING_LENGTH]				Согласование с кинематической цепочкой			Ссылка:			
Описание: \$NP_CHAIN_ELEM[n] См. описание \$NP_CHAIN_NAME[n]											
Описание границ поля: Макс. число защищенных областей устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREAS. Макс. длина строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	-	мин:	-			макс:		-			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

STRING	\$NP_1ST_PROT[n,MAX_STRINGLENGTH]					Имя первого элемента защищенной области.			Ссылка:	
Описание: \$NP_1ST_PROT Имя первого элемента защищенной области.										
Описание границ поля: Макс. число защищенных областей устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREAS. Макс. длина строки										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	-			макс:		-		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

INT	\$NP_BIT_NO[n]				Номер бита интерфейса для переключения «активирована / предварительно активирована».				Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$NP_BIT_NO</p> <p>На интерфейсе PLC определено 64 бита, с помощью которых могут быть активированы защищенные области, предварительно активированные посредством команды PROTA(1(,...)). Запись указывает, какой бит согласован с этой защищенной областью. Значение по умолчанию это -1, т.е. с защищенной областью не согласовано битов интерфейса.</p> <p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число защищенных областей устанавливается через MD</p> <p>\$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREAS.</p>											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	-	мин:	-1			макс:		63			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

CHAR	\$NP_INIT_STAT[n]	Состояние активации защищенной области по умолчанию	Ссылка:							
<p>Описание:</p> <p>\$NP_INIT_STAT</p> <p>Состояние активации защищенной области при первом выборе без указания состояния активации. Это состояние действует для определенных защищенных областей и при запуске СЧПУ.</p> <p>Допустимыми значениями являются:</p> <p>Активирована ('A' или 'a'),</p> <p>не активирована ('I' или 'i'),</p> <p>предварительно активирована ('P' или 'p').</p> <p>Значение по умолчанию 'I'.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число защищенных областей устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREAS</p>										
Идент. оси:					Версия NCK:	64.00.00				
Единица:	-	мин:	-			макс:	-			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

STRING	\$NP_NAME[n,MAX_STRINGLENGTH]					Имя элемента защищенной области		Ссылка:			
Описание: \$NP_NAME Имя элемента защищенной области.											
Описание границ поля: Макс. число элементов в защищенных областях устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_ELEM. Макс. длина строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	-	мин:	-			макс:		-			
	Предв. обраб	Главный хол	Стоп предв. об	Синхр.гл. хола		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

STRING	\$NP_NEXT[n,MAX_STRINGLENGT H]				Имя следующего элемента защищенной области		Ссылка:			
Описание: \$NP_NEXT[n] Имя следующего элемента защищенной области.										
Описание границ поля: Макс. число элементов в защищенных областях устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_ELEM. Макс. длина строки										
Идент. оси:					Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	-	мин:	-			макс:	-			
	Предв. обработ.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибу- ты:	глобаль- ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

STRING	\$NP_ADD[n,MAX_STRINGLENGTH]					Имя аддитивной защищенной области			Ссылка:		
Описание: \$NP_ADD[n] Имя защищенной области, добавляемой к актуальному элементу защищенной области.											
Описание границ поля: Макс. число элементов в защищенных областях устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_ELEM. Макс. длина строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	-	мин:	-			макс:	-				
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

STRING	\$NP_TYPE[n,MAX_STRINGLENGT H]					Тип элементарного тела		Ссылка:		
<p>Описание:</p> <p>\$NP_TYPE[n]</p> <p>Тип элементарного тела. Возможны следующие элементарные тела:</p> <p>1. BOX (Д, Ш, В): параллельный оси прямоугольный параллелепипед симметрично нулевой точке с размерами L в направлении X, W в направлении Y и H в направлении Z, т.е. углы параллельного параллелепипеда лежат (+/-L/2, +/-W/2, +/- H/2).</p> <p>2. SPHERE (R): сфера в нулевой точке с радиусом R.</p> <p>3. CYLINDER (H, R): цилиндр с радиусом R и высотой H, продольная ось параллельно оси Z. Центр цилиндра лежит в нулевой точке, т.е. обе ограничительные площади круга параллельны плоскости X-Y и лежат у +/-H/2.</p>										
<p>Описание границ поля:</p> <p>Макс. число элементов в защищенных областях устанавливается через MD</p> <p>\$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_ELEM.</p> <p>Макс. длина строки</p>										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	-			макс:		-		
	Предв. обраб.	Главный ход	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибу-ты:	глобаль-ный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$NP_PARA[n,MAXNUM_3D_PROT_PARA_COUNT]					Параметры для описания типа			Ссылка:		
Описание: \$NP_PARA[n, i] Параметры для описания типа элементарного тела. Для описанных в \$NP_TYP типов элементарных тел необходимо макс. 5 параметров. Описание границ поля: Макс. число элементов в защищенных областях устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_ELEM. Макс. число параметров 3.											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

DOUBLE	\$NP_OFF[n,3]					Компонент смещения			Ссылка:	
Описание: \$NK_OFF[n, i] Компонент i (0<=i<=2) вектора смещения элемента защищенной области n. Описание границ поля: Макс. число элементов в защищенных областях устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_ELEM. 2-ой индекс i обозначает ось координат (0 <= i <= 2).										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$NP_DIR[n,3]				Направление оси вращения			Ссылка:		
Описание: \$NP_DIR[n, i] Компоненты оси вращения для вращения координат в Описание границ поля: Макс. число элементов в защищенных областях устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_ELEM. 2-ой индекс i обозначает компонент вектора i (0 <= i <=										
Идент. оси:					Версия NCK:			58.00.00		
Единица:	градус	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX		
	Предв. обраб	Главный ход	Стоп предв.об	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибуты	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

DOUBLE	\$NP_ANG[n]					Угол вращения координат			Ссылка:		
Описание: \$NP_ANG[n] Угол (в градусах) вращения координат в элементе защищенной области n. Описание границ поля: Макс. число элементов в защищенных областях устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_ELEM.											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	мм	мин:	DBL_MIN			макс:		DBL_MAX			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

1.1 Список системных переменных

STRING	\$NP_GROUP_NAME[n,MAX_STRING_LENGTH]					Имя группы защищенных областей		Ссылка:			
Описание: \$NP_GROUP_NAME[n] Имя группы защищенных областей n.											
Описание границ поля: Макс. число групп защищенных областей устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_GROUPS. Макс. длина строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	-	мин:	-			макс:		-			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

STRING	\$NP_ADD_GROUP[n,MAX_STRING_LENGTH]					Имя аддитивной группы защищенных областей		Ссылка:		
Описание: \$NP_ADD_GROUP[n] Имя аддитивной группы защищенных областей n. Описание границ поля: Макс. число групп защищенных областей устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_GROUPS. Макс. длина строки										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	-			макс:	-			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

STRING	\$NP_MEMBER_1[n,MAX_STRINGLENGTH]					1-ая защищенная область группы защищенных областей		Ссылка:		
Описание: \$NP_MEMBER_1[n] 1-ая защищенная область группы защищенных областей.										
Описание границ поля: Макс. число групп защищенных областей устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_GROUPS. Макс. длина строки										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	-			макс:		-		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

1.1 Список системных переменных

STRING	\$NP_MEMBER_2[n,MAX_STRINGLENGTH]					2-ая защищенная область группы защищенных областей		Ссылка:			
Описание: \$NP_MEMBER_2[n] 2-ая защищенная область группы защищенных областей.											
Описание границ поля: Макс. число групп защищенных областей устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_GROUPS. Макс. длина строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	-	мин:	-			макс:		-			
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

STRING	\$NP_MEMBER_3[n,MAX_STRINGLENGTH]					3-ья защищенная область группы защищенных областей			Ссылка:		
Описание: \$NP_MEMBER_3[n] 3-ья защищенная область группы защищенных областей.											
Описание границ поля: Макс. число групп защищенных областей устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_GROUPS. Макс. длина строки											
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00			
Единица:	-	мин:	-			макс:		-			
	Предв. обраб.	Главный хол.	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.	
read:	X					X		X	X		
write:	X					X		X	X	7	
Атрибуты:	глобальный	поиск кадра				Link					
		не классифицировано				без ограничений					

STRING	\$NP_MEMBER_4[n,MAX_STRINGLENGTH]					4-ая защищенная область группы защищенных областей		Ссылка:		
Описание: \$NP_MEMBER_4[n] 4-ая защищенная область группы защищенных областей.										
Описание границ поля: Макс. число групп защищенных областей устанавливается через MD \$MN_MM_MAXNUM_PROT_AREA_GROUPS. Макс. длина строки										
Идент. оси:						Версия NCK:		58.00.00		
Единица:	-	мин:	-			макс:		-		
	Предв. обраб.	Главный ход:	Стоп предв.об.	Синхр.гл. хода		TP	SA	BTSS	OEM	Право дост.
read:	X					X		X	X	
write:	X					X		X	X	7
Атрибуты :	глобальный	поиск кадра				Link				
		не классифицировано				без ограничений				

Не для продажи
со станком

Указатель

Символы

\$A_CMDSI, 1-460
\$A_DAY, 1-99
\$A_DBB, 1-86
\$A_DBD, 1-87
\$A_DBR, 1-87
\$A_DBSB, 1-173
\$A_DBSW, 1-174
\$A_DBW, 1-86
\$A_DLB, 1-87
\$A_DLD, 1-88
\$A_DLR, 1-88
\$A_DLW, 1-88
\$A_GG, 1-51
\$A_HOUR, 1-99
\$A_IN, 1-84
\$A_INA, 1-85
\$A_INCO, 1-86
\$A_INSE, 1-449
\$A_INSED, 1-450
\$A_INSEP, 1-450
\$A_INSEPD, 1-451
\$A_INSI, 1-453
\$A_INSID, 1-454
\$A_INSIP, 1-454
\$A_INSIPD, 1-455
\$A_LEVELSID, 1-461
\$A_LINK_TRANS_RATE, 1-89
\$A_MARKERSI, 1-457
\$A_MARKERSID, 1-458
\$A_MARKERSIP, 1-458
\$A_MARKERSIPD, 1-459
\$A_MINUTE, 1-99
\$A_MONIFACT, 1-37
\$A_MONTH, 1-99
\$A_MSECOND, 1-100
\$A_MYMLN, 1-37
\$A_MYMN, 1-36
\$A_OUT, 1-85
\$A_OUTA, 1-85
\$A_OUTSE, 1-451
\$A_OUTSED, 1-452
\$A_OUTSEP, 1-452
\$A_OUTSEPD, 1-453
\$A_OUTSI, 1-455
\$A_OUTSID, 1-456
\$A_OUTSIP, 1-456
\$A_OUTSIPD, 1-457
\$A_PBB_IN, 1-89
\$A_PBB_OUT, 1-90
\$A_PBD_IN, 1-90
\$A_PBD_OUT, 1-91
\$A_PBR_IN, 1-90
\$A_PBR_OUT, 1-91
\$A_PBW_IN, 1-89
\$A_PBW_OUT, 1-91
\$A_PLCSIIN, 1-462
\$A_PLCSIOUT, 1-462
\$A_PROBE, 1-363
\$A_PROT_LOCK, 1-75
\$A_PROTO, 1-74
\$A_PROTOD, 1-74
\$A_SECOND, 1-100
\$A_STATSID, 1-460
\$A_STOPESI, 1-449
\$A_TIMERSI, 1-459
\$A_TOOLMLN, 1-36
\$A_TOOLMN, 1-35
\$A_USEDDE, 1-188
\$A_USEDND, 1-187
\$A_USEDTE, 1-188
\$A_XFAULTSI, 1-461
\$A_YEAR, 1-98
\$AA_ACC, 1-421
\$AA_ACC_PERCENT, 1-421
\$AA_ACCLIMA, 1-423
\$AA_ACT_INDEX_AX_POS_NO,
1-372
\$AA_ALARM_STAT, 1-427
\$AA_AXCHANGE_STAT, 1-442
\$AA_AXCHANGE_TYP, 1-442
\$AA_BCS_OFFSET, 1-437
\$AA_CHANNO, 1-437
\$AA_COUP_ACT, 1-412
\$AA_COUP_CORR, 1-441
\$AA_COUP_OFFS, 1-419
\$AA_CURR, 1-403
\$AA_DELT, 1-396

\$AA_DTBB, 1-392	\$AA_MASL_STAT, 1-408
\$AA_DTBW, 1-392	\$AA_MEAACT, 1-380
\$AA_DTEB, 1-393	\$AA_MEAS_P1_VALID, 1-381
\$AA_DTEPB, 1-394	\$AA_MEAS_P2_VALID, 1-382
\$AA_DTEPW, 1-394	\$AA_MEAS_P3_VALID, 1-382
\$AA_DTEW, 1-393	\$AA_MEAS_P4_VALID, 1-383
\$AA_DTSB, 1-441	\$AA_MEAS_POINT1, 1-383
\$AA_DTSW, 1-440	\$AA_MEAS_POINT2, 1-384
\$AA_EG_ACTIVE, 1-448	\$AA_MEAS_POINT3, 1-384
\$AA_EG_AX, 1-415	\$AA_MEAS_POINT4, 1-385
\$AA_EG_DENOM, 1-447	\$AA_MEAS_SETANGLE, 1-386
\$AA_EG_NUM_LA, 1-413	\$AA_MEAS_SETPPOINT, 1-386
\$AA_EG_NUMERA, 1-447	\$AA_MEAS_SP_VALID, 1-385
\$AA_EG_SYN, 1-448	\$AA_MM, 1-375
\$AA_EG_SYNFA, 1-413	\$AA_MM1, 1-378
\$AA_EG_TYPE, 1-446	\$AA_MM2, 1-378
\$AA_ENC_ACTIVE, 1-372	\$AA_MM3, 1-379
\$AA_ENC_AMPL, 1-371	\$AA_MM4, 1-379
\$AA_ENC_COMP, 1-320	\$AA_MOTEND, 1-424
\$AA_ENC_COMP_IS_MODULO, 1-321	\$AA_MW, 1-375
\$AA_ENC_COMP_MAX, 1-321	\$AA_MW1, 1-376
\$AA_ENC_COMP_MIN, 1-321	\$AA_MW2, 1-376
\$AA_ENC_COMP_STEP, 1-320	\$AA_MW3, 1-377
\$AA_ENC1_ACTIVE, 1-373	\$AA_MW4, 1-377
\$AA_ENC2_ACTIVE, 1-373	\$AA_OFF, 1-387
\$AA_ESR_ENABLE, 1-425	\$AA_OFF_LIMIT, 1-387
\$AA_ESR_STAT, 1-425	\$AA_OFF_VAL, 1-388
\$AA_ESR_TRIGGER, 1-425	\$AA_OSCILL_BREAK_POS1, 1-436
\$AA_ETRANS, 1-381	\$AA_OSCILL_BREAK_POS2, 1-436
\$AA_FOC, 1-411	\$AA_OSCILL_REVERSE_POS1, 1-395
\$AA_FXS, 1-409	\$AA_OSCILL_REVERSE_POS2, 1-395
\$AA_IB, 1-370	\$AA_OVR, 1-397
\$AA_IB_CORR, 1-439	\$AA_PLC_OVR, 1-397
\$AA_IBN, 1-370	\$AA_POLFA, 1-426
\$AA_IBN_CORR, 1-439	\$AA_POLFA_VALID, 1-426
\$AA_IEN, 1-369	\$AA_POWER, 1-402
\$AA_IEN_CORR, 1-438	\$AA_PROG_INDEX_AX_POS_NO, 1-372
\$AA_IM, 1-371	\$AA_QEC, 1-322
\$AA_IN_SYNC, 1-418	\$AA_QEC_ACCEL_1, 1-323
\$AA_INPOS_STAT, 1-443	\$AA_QEC_ACCEL_2, 1-323
\$AA_IW, 1-368	\$AA_QEC_ACCEL_3, 1-323
\$AA_IW_CORR, 1-438	\$AA_QEC_COARSE_STEPS, 1-322
\$AA_JERK_COUNT, 1-433	\$AA_QEC_DIRECTIONAL, 1-326
\$AA_JERK_TIME, 1-432	\$AA_QEC_FINE_STEPS, 1-322
\$AA_JERKLIMA, 1-423	\$AA_QEC_LEARNING_RATE, 1-325
\$AA_LEAD_P, 1-417	\$AA_QEC_MEAS_TIME_1, 1-324
\$AA_LEAD_P_TURN, 1-416	\$AA_QEC_MEAS_TIME_2, 1-324
\$AA_LEAD_SP, 1-415	\$AA_QEC_MEAS_TIME_3, 1-324
\$AA_LEAD_SV, 1-416	\$AA_QEC_TIME_1, 1-325
\$AA_LEAD_V, 1-417	
\$AA_LOAD, 1-400	

\$AA_QEC_TIME_2, 1-325	\$SAC_DTBB, 1-105
\$AA_REF, 1-407	\$SAC_DTBW, 1-104
\$AA_REPOS_DELAY, 1-369	\$SAC_DTEB, 1-105
\$AA_S, 1-111	\$SAC_DTEW, 1-105
\$AA_SCPAR, 1-424	\$SAC_ESR_TRIGGER, 1-127
\$AA_SCTRACE, 1-420	\$SAC_F, 1-107
\$AA_SNGLAX_STAT, 1-406	\$SAC_F_G0, 1-107
\$AA_SOFTENDN, 1-391	\$SAC_FCT0, 1-125
\$AA_SOFTENDP, 1-391	\$SAC_FCT1, 1-125
\$AA_STAT, 1-406	\$SAC_FCT1C, 1-122
\$AA_SYNC, 1-418	\$SAC_FCT1LL, 1-120
\$AA_SYNCDIFF, 1-434	\$SAC_FCT1UL, 1-121
\$AA_SYNCDIFF_STAT, 1-435	\$SAC_FCT2, 1-126
\$AA_TOFF, 1-389	\$SAC_FCT2C, 1-123
\$AA_TOFF_LIMIT, 1-390	\$SAC_FCT2LL, 1-121
\$AA_TOFF_PREP_DIFF, 1-390	\$SAC_FCT2UL, 1-122
\$AA_TOFF_VAL, 1-389	\$SAC_FCT3, 1-126
\$AA_TORQUE, 1-401	\$SAC_FCT3C, 1-123
\$AA_TOTAL_OVR, 1-397	\$SAC_FCT3LL, 1-121
\$AA_TRAVEL_COUNT, 1-430	\$SAC_FCT3UL, 1-122
\$AA_TRAVEL_COUNT_HS, 1-432	\$SAC_FCTLL, 1-124
\$AA_TRAVEL_DIST, 1-430	\$SAC_FCTUL, 1-124
\$AA_TRAVEL_DIST_HS, 1-431	\$SAC_FIFO, 1-178
\$AA_TRAVEL_TIME, 1-430	\$SAC_FIFO1, 1-75
\$AA_TRAVEL_TIME_HS, 1-431	\$SAC_FIFO10, 1-84
\$AA_TYP, 1-407	\$SAC_FIFO2, 1-76
\$AA_TYPE, 1-440	\$SAC_FIFO3, 1-77
\$AA_VACTB, 1-398	\$SAC_FIFO4, 1-78
\$AA_VACTM, 1-399	\$SAC_FIFO5, 1-79
\$AA_VACTW, 1-399	\$SAC_FIFO6, 1-80
\$AA_VC, 1-398	\$SAC_FIFO7, 1-81
\$AA_VELOLIMA, 1-423	\$SAC_FIFO8, 1-82
\$SAC_ACTUAL_PARTS, 1-132	\$SAC_FIFO9, 1-83
\$SAC_ALARM_STAT, 1-126	\$SAC_G0MODE, 1-133
\$SAC_AUTO_JOG_STATE, 1-177	\$SAC_IPO_BUF, 1-61
\$SAC_AUXFU_M_EXT, 1-179	\$SAC_IW_STAT, 1-65
\$SAC_AUXFU_M_STATE, 1-180	\$SAC_IW_TU, 1-66
\$SAC_AUXFU_M_TICK, 1-189	\$SAC_JOG_COORD, 1-66
\$SAC_AUXFU_M_VALUE, 1-179	\$SAC_LIFTFAST, 1-71
\$SAC_AXCTSWA, 1-428	\$SAC_MARKER, 1-11
\$SAC_BLOCKTYPE, 1-62	\$SAC_MEA, 1-67
\$SAC_BLOCKTYPEINFO, 1-63	\$SAC_MEAS_ACT_PLANE, 1-138
\$SAC_CONE_ANGLE, 1-189	\$SAC_MEAS_CHBFR, 1-142
\$SAC_CONSTCUT_S, 1-112	\$SAC_MEAS_CHSFR, 1-141
\$SAC_CUTTING_TIME, 1-129	\$SAC_MEAS_CORNER_ANGLE,
\$SAC_CYCLE_TIME, 1-128	1-147
\$SAC_DELAYFST, 1-55	\$SAC_MEAS_CORNER_SETANGLE
\$SAC_DELT, 1-106	, 1-137
\$SAC_DRF, 1-380	\$SAC_MEAS_D_NUMBER, 1-144

\$AC_MEAS_DIAMETER, 1-148	\$AC_ROT_SYS, 1-67
\$AC_MEAS_DIR_APPROACH,	\$AC_RPVALID, 1-433
1-138	\$AC_SDIR, 1-113
\$AC_MEAS_FINE_TRANS, 1-139	\$AC_SERUPRO, 1-149
\$AC_MEAS_FRAME, 1-147	\$AC_SGEAR, 1-116
\$AC_MEAS_FRAME_SELECT,	\$AC_SMODE, 1-115
1-140	\$AC_SPECIAL_PARTS, 1-133
\$AC_MEAS_INPUT, 1-173	\$AC_SPLITBLOCK, 1-64
\$AC_MEAS_LATCH, 1-134	\$AC_STAT, 1-60
\$AC_MEAS_NCBFR, 1-141	\$AC_SYNA_MEM, 1-61
\$AC_MEAS_P1_COORD, 1-135	\$AC_SYNC_ACT_LOAD, 1-64
\$AC_MEAS_P2_COORD, 1-135	\$AC_SYNC_AVERAGE_LOAD,
\$AC_MEAS_P3_COORD, 1-136	1-65
\$AC_MEAS_P4_COORD, 1-136	\$AC_SYNC_MAX_LOAD, 1-65
\$AC_MEAS_PFRAME, 1-143	\$AC_SYSTEM_MARKER, 1-11
\$AC_MEAS_RESULTS, 1-148	\$AC_SYSTEM_PARAM, 1-12
\$AC_MEAS_SCALEUNIT, 1-149	\$AC_TANEB, 1-64
\$AC_MEAS_SEMA, 1-134	\$AC_TC, 1-31
\$AC_MEAS_SET_COORD, 1-137	\$AC_TC_ACKC, 1-93
\$AC_MEAS_T_NUMBER, 1-143	\$AC_TC_ACKT, 1-93
\$AC_MEAS_TOOL_LENGTH, 1-148	\$AC_TC_CMDC, 1-93
\$AC_MEAS_TOOL_MASK, 1-144	\$AC_TC_CMDT, 1-92
\$AC_MEAS_TYPE, 1-145	\$AC_TC_FCT, 1-94
\$AC_MEAS_UIFR, 1-142	\$AC_TC_LFN, 1-96
\$AC_MEAS_VALID, 1-146	\$AC_TC_LFO, 1-97
\$AC_MEAS_WP_ANGLE, 1-147	\$AC_TC_LMYN, 1-95
\$AC_MEAS_WP_SETANGLE,	\$AC_TC_LTN, 1-97
1-137	\$AC_TC_LTO, 1-98
\$AC_MONMIN, 1-47	\$AC_TC_MFN, 1-96
\$AC_MSNUM, 1-119	\$AC_TC_MFO, 1-97
\$AC_MTHNUM, 1-120	\$AC_TC_MMYN, 1-95
\$AC_OPERATING_TIME, 1-128	\$AC_TC_MTN, 1-96
\$AC_OVR, 1-108	\$AC_TC_MTO, 1-98
\$AC_PARAM, 1-11	\$AC_TC_STATUS, 1-94
\$AC_PATHACC, 1-109	\$AC_TC_THNO, 1-94
\$AC_PATHJERK, 1-110	\$AC_TC_TNO, 1-95
\$AC_PATHN, 1-104	\$AC_THREAD_PITCH, 1-181
\$AC_PLC_OVR, 1-108	\$AC_THREAD_PITCH_ACT, 1-182
\$AC_PLTBB, 1-106	\$AC_THREAD_PITCH_INC, 1-182
\$AC_PLTEB, 1-106	\$AC_TIME, 1-100
\$AC_PRESET, 1-380	\$AC_TIMEC, 1-101
\$AC_PROG, 1-60	\$AC_TIMER, 1-102
\$AC_PRTIME_A, 1-103	\$AC_TIMES, 1-101
\$AC_PRTIME_A_INC, 1-103	\$AC_TIMESC, 1-101
\$AC_PRTIME_M, 1-102	\$AC_TOOLO_ACT, 1-29
\$AC_PRTIME_M_INC, 1-103	\$AC_TOOLO_DIFF, 1-30
\$AC_REPOS_PATH_MODE, 1-104	\$AC_TOOLO_END, 1-30
\$AC_REQUIRED_PARTS, 1-130	\$AC_TOOLR_ACT, 1-183
\$AC_RETPOINT, 1-388	\$AC_TOOLR_DIFF, 1-184

\$AC_TOOLR_END, 1-184
\$AC_TOTAL_OVR, 1-108
\$AC_TOTAL_PARTS, 1-131
\$AC_TRAFO, 1-67
\$AC_TRAFO_CHAIN, 1-172
\$AC_TRAFO_PAR, 1-68
\$AC_TRAFO_PARSET, 1-69
\$AC_TRANS_SYS, 1-66
\$AC_VACTB, 1-110
\$AC_VACTBF, 1-150
\$AC_VACTW, 1-110
\$AC_VACTWF, 1-150
\$AC_VC, 1-109
\$AN_AXCTAS, 1-428
\$AN_AXCTSWA, 1-427
\$AN_BUS_FAIL_TRIGGER, 1-127
\$AN_CEC, 1-326
\$AN_CEC_DIRECTION, 1-328
\$AN_CEC_INPUT_AXIS, 1-326
\$AN_CEC_IS_MODULO, 1-329
\$AN_CEC_MAX, 1-328
\$AN_CEC_MIN, 1-327
\$AN_CEC_MULT_BY_TABLE, 1-328
\$AN_CEC_OUTPUT_AXIS, 1-327
\$AN_CEC_STEP, 1-327
\$AN_ESR_TRIGGER, 1-127
\$AN_IPO_ACT_LOAD, 1-359
\$AN_IPO_LOAD_LIMIT, 1-359
\$AN_IPO_LOAD_PERCENT, 1-360
\$AN_IPO_MAX_LOAD, 1-360
\$AN_IPO_MIN_LOAD, 1-360
\$AN_NCK_VERSION, 1-359
\$AN_PERSDIAG, 1-364
\$AN_POWERON_TIME, 1-358
\$AN_REBOOT_DELAY_TIME, 1-362
\$AN_SERVO_ACT_LOAD, 1-361
\$AN_SERVO_MAX_LOAD, 1-361
\$AN_SERVO_MIN_LOAD, 1-362
\$AN_SETUP_TIME, 1-358
\$AN_SYNC_ACT_LOAD, 1-360
\$AN_SYNC_MAX_LOAD, 1-361
\$AN_SYNC_TO_IPO, 1-361
\$AN_TIMER, 1-363
\$AN_VMODEL_STATUS, 1-365
\$C_A, 1-335
\$C_A_PROG, 1-343
\$C_ALL_PROG, 1-353
\$C_B, 1-336
\$C_B_PROG, 1-344
\$C_C, 1-336
\$C_C_PROG, 1-344
\$C_D, 1-336
\$C_D_PROG, 1-344

\$C_DL, 1-342
\$C_DL_PROG, 1-352
\$C_E, 1-336
\$C_E_PROG, 1-345
\$C_F, 1-337
\$C_F_PROG, 1-345
\$C_G, 1-337
\$C_G_PROG, 1-345
\$C_H, 1-337
\$C_H_PROG, 1-346
\$C_I, 1-338
\$C_I_NUM, 1-354
\$C_I_ORDER, 1-355
\$C_I_PROG, 1-346
\$C_IN, 1-92
\$C_INC_PROG, 1-353
\$C_J, 1-338
\$C_J_NUM, 1-354
\$C_J_ORDER, 1-356
\$C_J_PROG, 1-346
\$C_K, 1-338
\$C_K_NUM, 1-355
\$C_K_ORDER, 1-356
\$C_K_PROG, 1-347
\$C_L, 1-339
\$C_L_PROG, 1-347
\$C_M, 1-339
\$C_M_PROG, 1-347
\$C_MACPAR, 1-357
\$C_ME, 1-357
\$C_N, 1-339
\$C_N_PROG, 1-348
\$C_O, 1-339
\$C_O_PROG, 1-348
\$C_OUT, 1-92
\$C_P, 1-340
\$C_P_PROG, 1-348
\$C_PI, 1-343
\$C_PI_PROG, 1-353
\$C_Q, 1-340
\$C_Q_PROG, 1-349
\$C_R, 1-340
\$C_R_PROG, 1-349
\$C_S, 1-340
\$C_S_PROG, 1-349
\$C_T, 1-341
\$C_T_PROG, 1-350
\$C_TE, 1-357
\$C_TS, 1-343
\$C_TS_PROG, 1-352
\$C_TYP_PROG, 1-354
\$C_U, 1-341
\$C_U_PROG, 1-350

\$C_V, 1-341
\$C_V_PROG, 1-350
\$C_W, 1-341
\$C_W_PROG, 1-351
\$C_X, 1-342
\$C_X_PROG, 1-351
\$C_Y, 1-342
\$C_Y_PROG, 1-351
\$C_Z, 1-342
\$C_Z_PROG, 1-352
\$NK_1ST_ELEM, 1-492
\$NK_A_OFF, 1-495
\$NK_AXIS, 1-494
\$NK_CHAIN_NAME, 1-491
\$NK_NAME, 1-492
\$NK_NEXT, 1-493
\$NK_NEXTP, 1-493
\$NK_OFF_DIR, 1-494
\$NP_1ST_PROT, 1-497
\$NP_ADD, 1-499
\$NP_ADD_GROUP, 1-502
\$NP_ANG, 1-501
\$NP_BIT_NO, 1-497
\$NP_CHAIN_ELEM, 1-496
\$NP_CHAIN_NAME, 1-496
\$NP_DIR, 1-501
\$NP_GROUP_NAME, 1-502
\$NP_INIT_STAT, 1-498
\$NP_MEMBER_1, 1-502
\$NP_MEMBER_2, 1-503
\$NP_MEMBER_3, 1-503
\$NP_MEMBER_4, 1-503
\$NP_NAME, 1-498
\$NP_NEXT, 1-499
\$NP_OFF, 1-501
\$NP_PARA, 1-500
\$NP_PROT_NAME, 1-495
\$NP_TYPE, 1-500
\$P_ACTBFRAME, 1-22
\$P_ACTFRAME, 1-24
\$P_ACTGEOAX, 1-50
\$P_ACTID, 1-60
\$P_AD, 1-26
\$P_ADT, 1-27
\$P_AEP, 1-367
\$P_AP, 1-49
\$P_APDV, 1-106
\$P_APR, 1-366
\$P_ATPG, 1-48
\$P_AXN1, 1-49
\$P_AXN2, 1-49
\$P_AXN3, 1-49
\$P_BFRAME, 1-23

\$P_BLOCKNO, 1-176
\$P_CHANNO, 1-149
\$P_CHBFR, 1-13
\$P_CHBFR0, 1-150
\$P_CHBFR1, 1-151
\$P_CHBFR10, 1-154
\$P_CHBFR11, 1-154
\$P_CHBFR12, 1-154
\$P_CHBFR13, 1-155
\$P_CHBFR14, 1-155
\$P_CHBFR15, 1-155
\$P_CHBFR2, 1-151
\$P_CHBFR3, 1-151
\$P_CHBFR4, 1-152
\$P_CHBFR5, 1-152
\$P_CHBFR6, 1-152
\$P_CHBFR7, 1-153
\$P_CHBFR8, 1-153
\$P_CHBFR9, 1-153
\$P_CHBFRAME, 1-21
\$P_CHBFRAME0, 1-161
\$P_CHBFRAME1, 1-161
\$P_CHBFRAME10, 1-164
\$P_CHBFRAME11, 1-165
\$P_CHBFRAME12, 1-165
\$P_CHBFRAME13, 1-165
\$P_CHBFRAME14, 1-166
\$P_CHBFRAME15, 1-166
\$P_CHBFRAME2, 1-162
\$P_CHBFRAME3, 1-162
\$P_CHBFRAME4, 1-162
\$P_CHBFRAME5, 1-163
\$P_CHBFRAME6, 1-163
\$P_CHBFRAME7, 1-163
\$P_CHBFRAME8, 1-164
\$P_CHBFRAME9, 1-164
\$P_CHBFRMASK, 1-25
\$P_CHSFRMASK, 1-26
\$P_CONSTCUT_S, 1-111
\$P_COUP_OFFS, 1-419
\$P_CTABDEF, 1-53
\$P_CYCFR, 1-16
\$P_CYCFRAME, 1-20
\$P_D, 1-35
\$P_DELAYFST, 1-54
\$P_DLNO, 1-27
\$P_DRYRUN, 1-56
\$P_EG_BC, 1-413
\$P_EP, 1-365
\$P_EPM, 1-366
\$P_EXTFR, 1-14
\$P_EXTFRAME, 1-18
\$P_EXTGG, 1-51

\$P_F, 1-107
\$P_FA, 1-396
\$P_GG, 1-50
\$P_GWPS, 1-120
\$P_H, 1-35
\$P_IFRAME, 1-23
\$P_IPTRLOCK, 1-54
\$P_ISO_STACK, 1-59
\$P_ISTEST, 1-73
\$P_LIFTFAST, 1-71, 1-72
\$P_LINENO, 1-177
\$P_MAG, 1-40
\$P_MAGA, 1-46
\$P_MAGDISL, 1-42
\$P_MAGDISS, 1-41
\$P_MAGHLT, 1-45
\$P_MAGN, 1-40
\$P_MAGNA, 1-46
\$P_MAGNDIS, 1-41
\$P_MAGNH, 1-44
\$P_MAGNHLT, 1-45
\$P_MAGNREL, 1-43
\$P_MAGNS, 1-42
\$P_MAGREL, 1-44
\$P_MAGS, 1-43
\$P_MC, 1-55
\$P_MMCA, 1-74
\$P_MSNUM, 1-119
\$P_MTHNUM, 1-119
\$P_MTHSDC, 1-47
\$P_NCBFR, 1-17
\$P_NCBFR0, 1-156
\$P_NCBFR1, 1-156
\$P_NCBFR10, 1-159
\$P_NCBFR11, 1-159
\$P_NCBFR12, 1-160
\$P_NCBFR13, 1-160
\$P_NCBFR14, 1-160
\$P_NCBFR15, 1-161
\$P_NCBFR2, 1-156
\$P_NCBFR3, 1-157
\$P_NCBFR4, 1-157
\$P_NCBFR5, 1-157
\$P_NCBFR6, 1-158
\$P_NCBFR7, 1-158
\$P_NCBFR8, 1-158
\$P_NCBFR9, 1-159
\$P_NCBFRAME, 1-22
\$P_NCBFRAME0, 1-166
\$P_NCBFRAME1, 1-167
\$P_NCBFRAME10, 1-170
\$P_NCBFRAME11, 1-170
\$P_NCBFRAME12, 1-170

\$P_NCBFRAME13, 1-171
\$P_NCBFRAME14, 1-171
\$P_NCBFRAME15, 1-171
\$P_NCBFRAME2, 1-167
\$P_NCBFRAME3, 1-167
\$P_NCBFRAME4, 1-168
\$P_NCBFRAME5, 1-168
\$P_NCBFRAME6, 1-168
\$P_NCBFRAME7, 1-169
\$P_NCBFRAME8, 1-169
\$P_NCBFRAME9, 1-169
\$P_NCBFRMASK, 1-25
\$P_NUM_SPINDLES, 1-118
\$P_OFFN, 1-56
\$P_PARTFR, 1-14
\$P_PARTFRAME, 1-19
\$P_PATH, 1-59
\$P_PFRAME, 1-24
\$P_POLF, 1-367
\$P_POLF_VALID, 1-368
\$P_PROG, 1-58
\$P_PROG_EVENT, 1-57
\$P_PROGPATH, 1-57
\$P_REPINF, 1-55
\$P_S, 1-111
\$P_SAUTOGEAR, 1-116
\$P_SDIR, 1-113
\$P_SEARCH, 1-52
\$P_SEARCH_MASLC, 1-408
\$P_SEARCH_MASLD, 1-409
\$P_SEARCH_S, 1-112
\$P_SEARCH_SDIR, 1-114
\$P_SEARCH_SGEAR, 1-117
\$P_SEARCH_SPOS, 1-117
\$P_SEARCH_SPOSMODE, 1-118
\$P_SEARCH1, 1-52
\$P_SEARCH2, 1-52
\$P_SEARCHL, 1-53
\$P_SETFR, 1-13
\$P_SETFRAME, 1-18
\$P_SGEAR, 1-115
\$P_SIM, 1-56
\$P_SIMUL, 1-186
\$P_SMODE, 1-114
\$P_STACK, 1-58
\$P_SUB_AUTOGEAR, 1-175
\$P_SUB_AXFCT, 1-174
\$P_SUB_CA, 1-176
\$P_SUB_GEAR, 1-175
\$P_SUB_LA, 1-175
\$P_SUB_STAT, 1-187
\$P_SUBPAR, 1-53
\$P_TC, 1-31

\$P_TCANG, 1-32
\$P_TCDIFF, 1-32
\$P_TCNUM, 1-32
\$P_TCSOL, 1-33
\$P_TCSTAT, 1-33
\$P_TECCYCLE, 1-190
\$P_THREAD_PITCH, 1-180
\$P_THREAD_PITCH_INC, 1-181
\$P_TOOL, 1-28
\$P_TOOLD, 1-38
\$P_TOOLENV, 1-48
\$P_TOOLENVN, 1-48
\$P_TOOLEXIST, 1-34
\$P_TOOLFR, 1-15
\$P_TOOLFRAME, 1-19
\$P_TOOLL, 1-29
\$P_TOOLND, 1-34
\$P_TOOLNDL, 1-39
\$P_TOOLNG, 1-37
\$P_TOOLNO, 1-28
\$P_TOOLNT, 1-38
\$P_TOOLO, 1-29
\$P_TOOLP, 1-28
\$P_TOOLR, 1-34
\$P_TOOLROT, 1-183
\$P_TOOLT, 1-38
\$P_TRAFO, 1-68
\$P_TRAFO_CHAIN, 1-172
\$P_TRAFO_PAR, 1-69
\$P_TRAFO_PARSET, 1-70
\$P_TRAFR, 1-16
\$P_TRAFRAME, 1-21
\$P_UBFR, 1-17
\$P_UIFR, 1-12
\$P_UIFRNUM, 1-25
\$P_USEKT, 1-39
\$P_VDITCP, 1-47
\$P_WPFR, 1-15
\$P_WPFRAME, 1-20
\$PA_ACCLIMA, 1-422
\$PA_JERKLIMA, 1-422
\$PA_VELOLIMA, 1-422
\$PI, 1-56
\$SC_PA_ACTIV_IMMED, 1-212
\$SC_PA_CENT_ABS, 1-217
\$SC_PA_CENT_ORD, 1-217
\$SC_PA_CONT_ABS, 1-216
\$SC_PA_CONT_NUM, 1-215
\$SC_PA_CONT_ORD, 1-216
\$SC_PA_CONT_TYP, 1-215
\$SC_PA_LIM_3DIM, 1-213
\$SC_PA_MINUS_LIM, 1-214
\$SC_PA_ORI, 1-213

\$SC_PA_PLUS_LIM, 1-214
\$SC_PA_T_W, 1-212
\$SN_PA_ACTIV_IMMED, 1-329
\$SN_PA_CENT_ABS, 1-335
\$SN_PA_CENT_ORD, 1-334
\$SN_PA_CONT_ABS, 1-334
\$SN_PA_CONT_NUM, 1-332
\$SN_PA_CONT_ORD, 1-333
\$SN_PA_CONT_TYP, 1-333
\$SN_PA_LIM_3DIM, 1-331
\$SN_PA_MINUS_LIM, 1-332
\$SN_PA_ORI, 1-330
\$SN_PA_PLUS_LIM, 1-331
\$SN_PA_T_W, 1-330
\$TC_ADPT1, 1-319
\$TC_ADPT2, 1-319
\$TC_ADPT3, 1-319
\$TC_ADPTT, 1-318
\$TC_CARR1, 1-190
\$TC_CARR10, 1-193
\$TC_CARR11, 1-194
\$TC_CARR12, 1-194
\$TC_CARR13, 1-194
\$TC_CARR14, 1-195
\$TC_CARR15, 1-195
\$TC_CARR16, 1-195
\$TC_CARR17, 1-196
\$TC_CARR18, 1-196
\$TC_CARR19, 1-196
\$TC_CARR2, 1-191
\$TC_CARR20, 1-197
\$TC_CARR21, 1-197
\$TC_CARR22, 1-197
\$TC_CARR23, 1-198
\$TC_CARR24, 1-198
\$TC_CARR25, 1-199
\$TC_CARR26, 1-199
\$TC_CARR27, 1-200
\$TC_CARR28, 1-200
\$TC_CARR29, 1-201
\$TC_CARR3, 1-191
\$TC_CARR30, 1-201
\$TC_CARR31, 1-202
\$TC_CARR32, 1-202
\$TC_CARR33, 1-203
\$TC_CARR34, 1-203
\$TC_CARR35, 1-204
\$TC_CARR36, 1-204
\$TC_CARR37, 1-205
\$TC_CARR38, 1-205
\$TC_CARR39, 1-206
\$TC_CARR4, 1-191
\$TC_CARR40, 1-206

\$TC_CARR41, 1-207
\$TC_CARR42, 1-207
\$TC_CARR43, 1-207
\$TC_CARR44, 1-208
\$TC_CARR45, 1-208
\$TC_CARR46, 1-208
\$TC_CARR5, 1-192
\$TC_CARR55, 1-209
\$TC_CARR56, 1-209
\$TC_CARR57, 1-209
\$TC_CARR58, 1-210
\$TC_CARR59, 1-210
\$TC_CARR6, 1-192
\$TC_CARR60, 1-210
\$TC_CARR64, 1-211
\$TC_CARR65, 1-211
\$TC_CARR7, 1-192
\$TC_CARR8, 1-193
\$TC_CARR9, 1-193
\$TC_DP1, 1-218
\$TC_DP10, 1-221
\$TC_DP11, 1-221
\$TC_DP12, 1-222
\$TC_DP13, 1-222
\$TC_DP14, 1-222
\$TC_DP15, 1-223
\$TC_DP16, 1-223
\$TC_DP17, 1-223
\$TC_DP18, 1-224
\$TC_DP19, 1-224
\$TC_DP2, 1-218
\$TC_DP20, 1-224
\$TC_DP21, 1-225
\$TC_DP22, 1-225
\$TC_DP23, 1-225
\$TC_DP24, 1-226
\$TC_DP25, 1-226
\$TC_DP3, 1-219
\$TC_DP4, 1-219
\$TC_DP5, 1-219
\$TC_DP6, 1-220
\$TC_DP7, 1-220
\$TC_DP8, 1-220
\$TC_DP9, 1-221
\$TC_DPC1, 1-230
\$TC_DPC10, 1-233
\$TC_DPC2, 1-230
\$TC_DPC3, 1-231
\$TC_DPC4, 1-231
\$TC_DPC5, 1-231
\$TC_DPC6, 1-232
\$TC_DPC7, 1-232
\$TC_DPC8, 1-232

\$TC_DPC9, 1-233
\$TC_DPCE, 1-227
\$TC_DPCS1, 1-233
\$TC_DPCS10, 1-236
\$TC_DPCS2, 1-234
\$TC_DPCS3, 1-234
\$TC_DPCS4, 1-234
\$TC_DPCS5, 1-235
\$TC_DPCS6, 1-235
\$TC_DPCS7, 1-235
\$TC_DPCS8, 1-236
\$TC_DPCS9, 1-236
\$TC_DPH, 1-227
\$TC_DPV, 1-227
\$TC_DPV3, 1-228
\$TC_DPV4, 1-228
\$TC_DPV5, 1-228
\$TC_DPVN3, 1-229
\$TC_DPVN4, 1-229
\$TC_DPVN5, 1-229
\$TC_ECP13, 1-255
\$TC_ECP14, 1-255
\$TC_ECP15, 1-255
\$TC_ECP16, 1-256
\$TC_ECP17, 1-256
\$TC_ECP18, 1-256
\$TC_ECP19, 1-257
\$TC_ECP20, 1-257
\$TC_ECP21, 1-257
\$TC_ECP23, 1-258
\$TC_ECP24, 1-258
\$TC_ECP25, 1-258
\$TC_ECP26, 1-259
\$TC_ECP27, 1-259
\$TC_ECP28, 1-259
\$TC_ECP29, 1-260
\$TC_ECP30, 1-260
\$TC_ECP31, 1-260
\$TC_ECP33, 1-261
\$TC_ECP34, 1-261
\$TC_ECP35, 1-261
\$TC_ECP36, 1-262
\$TC_ECP37, 1-262
\$TC_ECP38, 1-262
\$TC_ECP39, 1-263
\$TC_ECP40, 1-263
\$TC_ECP41, 1-263
\$TC_ECP43, 1-264
\$TC_ECP44, 1-264
\$TC_ECP45, 1-264
\$TC_ECP46, 1-265
\$TC_ECP47, 1-265
\$TC_ECP48, 1-265

\$TC_ECP49, 1-266
\$TC_ECP50, 1-266
\$TC_ECP51, 1-266
\$TC_ECP53, 1-267
\$TC_ECP54, 1-267
\$TC_ECP55, 1-267
\$TC_ECP56, 1-268
\$TC_ECP57, 1-268
\$TC_ECP58, 1-268
\$TC_ECP59, 1-269
\$TC_ECP60, 1-269
\$TC_ECP61, 1-269
\$TC_ECP63, 1-270
\$TC_ECP64, 1-270
\$TC_ECP65, 1-270
\$TC_ECP66, 1-271
\$TC_ECP67, 1-271
\$TC_ECP68, 1-271
\$TC_ECP69, 1-272
\$TC_ECP70, 1-272
\$TC_ECP71, 1-272
\$TC_MAMP1, 1-317
\$TC_MAMP2, 1-318
\$TC_MAMP3, 1-318
\$TC_MAP1, 1-308
\$TC_MAP10, 1-310
\$TC_MAP2, 1-307
\$TC_MAP3, 1-308
\$TC_MAP4, 1-308
\$TC_MAP5, 1-309
\$TC_MAP6, 1-309
\$TC_MAP7, 1-309
\$TC_MAP8, 1-310
\$TC_MAP9, 1-310
\$TC_MAPC1, 1-311
\$TC_MAPC10, 1-314
\$TC_MAPC2, 1-311
\$TC_MAPC3, 1-311
\$TC_MAPC4, 1-312
\$TC_MAPC5, 1-312
\$TC_MAPC6, 1-312
\$TC_MAPC7, 1-313
\$TC_MAPC8, 1-313
\$TC_MAPC9, 1-313
\$TC_MAPCS1, 1-314
\$TC_MAPCS10, 1-317
\$TC_MAPCS2, 1-314
\$TC_MAPCS3, 1-315
\$TC_MAPCS4, 1-315
\$TC_MAPCS5, 1-315
\$TC_MAPCS6, 1-316
\$TC_MAPCS7, 1-316
\$TC_MAPCS8, 1-316

\$TC_MAPCS9, 1-317
\$TC_MDP1, 1-305
\$TC_MDP2, 1-306
\$TC_MLSR, 1-306
\$TC_MOP1, 1-273
\$TC_MOP11, 1-275
\$TC_MOP13, 1-275
\$TC_MOP15, 1-275
\$TC_MOP2, 1-273
\$TC_MOP3, 1-273
\$TC_MOP4, 1-274
\$TC_MOP5, 1-274
\$TC_MOP6, 1-274
\$TC_MOPC1, 1-276
\$TC_MOPC10, 1-279
\$TC_MOPC2, 1-276
\$TC_MOPC3, 1-276
\$TC_MOPC4, 1-277
\$TC_MOPC5, 1-277
\$TC_MOPC6, 1-277
\$TC_MOPC7, 1-278
\$TC_MOPC8, 1-278
\$TC_MOPC9, 1-278
\$TC_MOPCS1, 1-279
\$TC_MOPCS10, 1-282
\$TC_MOPCS2, 1-279
\$TC_MOPCS3, 1-280
\$TC_MOPCS4, 1-280
\$TC_MOPCS5, 1-280
\$TC_MOPCS6, 1-281
\$TC_MOPCS7, 1-281
\$TC_MOPCS8, 1-281
\$TC_MOPCS9, 1-282
\$TC_MPP1, 1-296
\$TC_MPP2, 1-296
\$TC_MPP3, 1-296
\$TC_MPP4, 1-297
\$TC_MPP5, 1-297
\$TC_MPP6, 1-297
\$TC_MPP66, 1-298
\$TC_MPP7, 1-298
\$TC_MPPC1, 1-299
\$TC_MPPC10, 1-302
\$TC_MPPC2, 1-299
\$TC_MPPC3, 1-299
\$TC_MPPC4, 1-300
\$TC_MPPC5, 1-300
\$TC_MPPC6, 1-300
\$TC_MPPC7, 1-301
\$TC_MPPC8, 1-301
\$TC_MPPC9, 1-301
\$TC_MPPCS1, 1-302
\$TC_MPPCS10, 1-305

\$TC_MPPCS2, 1-302
\$TC_MPPCS3, 1-303
\$TC_MPPCS4, 1-303
\$TC_MPPCS5, 1-303
\$TC_MPPCS6, 1-304
\$TC_MPPCS7, 1-304
\$TC_MPPCS8, 1-304
\$TC_MPPCS9, 1-305
\$TC_MPTH, 1-307
\$TC_SCP13, 1-237
\$TC_SCP14, 1-237
\$TC_SCP15, 1-237
\$TC_SCP16, 1-238
\$TC_SCP17, 1-238
\$TC_SCP18, 1-238
\$TC_SCP19, 1-239
\$TC_SCP20, 1-239
\$TC_SCP21, 1-239
\$TC_SCP23, 1-240
\$TC_SCP24, 1-240
\$TC_SCP25, 1-240
\$TC_SCP26, 1-241
\$TC_SCP27, 1-241
\$TC_SCP28, 1-241
\$TC_SCP29, 1-242
\$TC_SCP30, 1-242
\$TC_SCP31, 1-242
\$TC_SCP33, 1-243
\$TC_SCP34, 1-243
\$TC_SCP35, 1-243
\$TC_SCP36, 1-244
\$TC_SCP37, 1-244
\$TC_SCP38, 1-244
\$TC_SCP39, 1-245
\$TC_SCP40, 1-245
\$TC_SCP41, 1-245
\$TC_SCP43, 1-246
\$TC_SCP44, 1-246
\$TC_SCP45, 1-246
\$TC_SCP46, 1-247
\$TC_SCP47, 1-247
\$TC_SCP48, 1-247
\$TC_SCP49, 1-248
\$TC_SCP50, 1-248
\$TC_SCP51, 1-248
\$TC_SCP53, 1-249
\$TC_SCP54, 1-249
\$TC_SCP55, 1-249
\$TC_SCP56, 1-250
\$TC_SCP57, 1-250
\$TC_SCP58, 1-250
\$TC_SCP59, 1-251
\$TC_SCP60, 1-251

\$TC_SCP61, 1-251
\$TC_SCP63, 1-252
\$TC_SCP64, 1-252
\$TC_SCP65, 1-252
\$TC_SCP66, 1-253
\$TC_SCP67, 1-253
\$TC_SCP68, 1-253
\$TC_SCP69, 1-254
\$TC_SCP70, 1-254
\$TC_SCP71, 1-254
\$TC_TP1, 1-283
\$TC_TP10, 1-286
\$TC_TP11, 1-285
\$TC_TP2, 1-282
\$TC_TP3, 1-283
\$TC_TP4, 1-283
\$TC_TP5, 1-284
\$TC_TP6, 1-284
\$TC_TP7, 1-284
\$TC_TP8, 1-285
\$TC_TP9, 1-285
\$TC_TPC1, 1-286
\$TC_TPC10, 1-289
\$TC_TPC2, 1-286
\$TC_TPC3, 1-287
\$TC_TPC4, 1-287
\$TC_TPC5, 1-287
\$TC_TPC6, 1-288
\$TC_TPC7, 1-288
\$TC_TPC8, 1-288
\$TC_TPC9, 1-289
\$TC_TPCS1, 1-289
\$TC_TPCS10, 1-292
\$TC_TPCS2, 1-290
\$TC_TPCS3, 1-290
\$TC_TPCS4, 1-290
\$TC_TPCS5, 1-291
\$TC_TPCS6, 1-291
\$TC_TPCS7, 1-291
\$TC_TPCS8, 1-292
\$TC_TPCS9, 1-292
\$TC_TPG1, 1-293
\$TC_TPG2, 1-293
\$TC_TPG3, 1-293
\$TC_TPG4, 1-294
\$TC_TPG5, 1-294
\$TC_TPG6, 1-294
\$TC_TPG7, 1-295
\$TC_TPG8, 1-295
\$TC_TPG9, 1-295
\$VA_ABSOLUTE_ENC_ERR_CNT, 1-445
\$VA_ABSOLUTE_ENC_STATE, 1-446
\$VA_COUP_OFFS, 1-420

\$VA_CURR, 1-403
\$VA_DIST_TORQUE, 1-404
\$VA_DP_ACT_TEL, 1-405
\$VA_DPE, 1-421
\$VA_EG_SYNCDIFF, 1-414
\$VA_EG_SYNCDIFF_S, 1-414
\$VA_ENC_ZERO_MON_ERR_CNT, 1-444
\$VA_FOC, 1-412
\$VA_FXS, 1-410
\$VA_FXS_INFO, 1-410
\$VA_IM, 1-373
\$VA_IM1, 1-374
\$VA_IM2, 1-374
\$VA_IS, 1-463
\$VA_LAG_ERROR, 1-375
\$VA_LOAD, 1-401
\$VA_POSCTRL_MODE, 1-429
\$VA_POWER, 1-403
\$VA_PRESSURE_A, 1-404
\$VA_PRESSURE_B, 1-405
\$VA_SCE, 1-429
\$VA_STOPSI, 1-463
\$VA_SYNCDIFF, 1-434
\$VA_SYNCDIFF_STAT, 1-435
\$VA_TORQUE, 1-402
\$VA_TORQUE_AT_LIMIT, 1-411
\$VA_VACTM, 1-400
\$VA_VALVELIFT, 1-404
\$VA_XFAULTSI, 1-464
\$VC_TOOLO, 1-30
\$VC_TOOLO_DIFF, 1-31
\$VC_TOOLO_STAT, 1-31
\$VC_TOOLR, 1-185
\$VC_TOOLR_DIFF, 1-185
\$VC_TOOLR_STAT, 1-185

B

Идентификатор, 1-10

R

R, 1-10

S

SYG_A4, 1-472
SYG_A5, 1-475
SYG_A6, 1-478
SYG_A7, 1-481
SYG_A8, 1-484
SYG_A9, 1-487
SYG_AM, 1-466

SYG_AS, 1-490
SYG_AU, 1-469
SYG_B4, 1-471
SYG_B5, 1-474
SYG_B6, 1-477
SYG_B7, 1-480
SYG_B8, 1-483
SYG_B9, 1-486
SYG_BM, 1-465
SYG_BS, 1-489
SYG_BU, 1-468
SYG_C4, 1-472
SYG_C5, 1-475
SYG_C6, 1-478
SYG_C7, 1-481
SYG_C8, 1-484
SYG_C9, 1-487
SYG_CM, 1-466
SYG_CS, 1-490
SYG_CU, 1-469
SYG_I4, 1-471
SYG_I5, 1-474
SYG_I6, 1-477
SYG_I7, 1-480
SYG_I8, 1-483
SYG_I9, 1-486
SYG_IM, 1-465
SYG_IS, 1-489
SYG_IU, 1-468
SYG_R4, 1-470
SYG_R5, 1-473
SYG_R6, 1-476
SYG_R7, 1-479
SYG_R8, 1-482
SYG_R9, 1-485
SYG_RM, 1-464
SYG_RS, 1-488
SYG_RU, 1-467
SYG_S4, 1-473
SYG_S5, 1-476
SYG_S6, 1-479
SYG_S7, 1-482
SYG_S8, 1-485
SYG_S9, 1-488
SYG_SM, 1-467
SYG_SS, 1-491
SYG_SU, 1-470

Кому

ООО Сименс

A&D MC

Российская Федерация

115114, Москва

Летниковская 11/10 стр.3

Тел. +7 (495) 737-24-42

Факс +7 (495) 737-24-90

email: mailto:mcsupport.ru@siemens.com

Предложения

Исправления

для документации

SINUMERIK 840D sl/840Di sl/

840D/ 840Di/ 810D

Системные

переменные

Документация пользователя

Отправитель

Имя:

Адрес фирмы/места службы

Улица:

Индекс: _____ Город : _____

Телефон: _____ / _____

Факс: _____ / _____

email: _____

Заказной №.: 6FC5397-6AP10-0PA0

Выпуск 03/2006

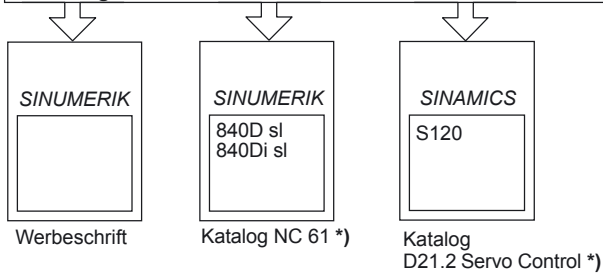
Если при чтении этой документации Вам встретятся опечатки, просьба сообщить нам об этом на данном бланке. Также мы будем благодарны за комментарии и предложения по улучшению.

Предложения и/или исправления

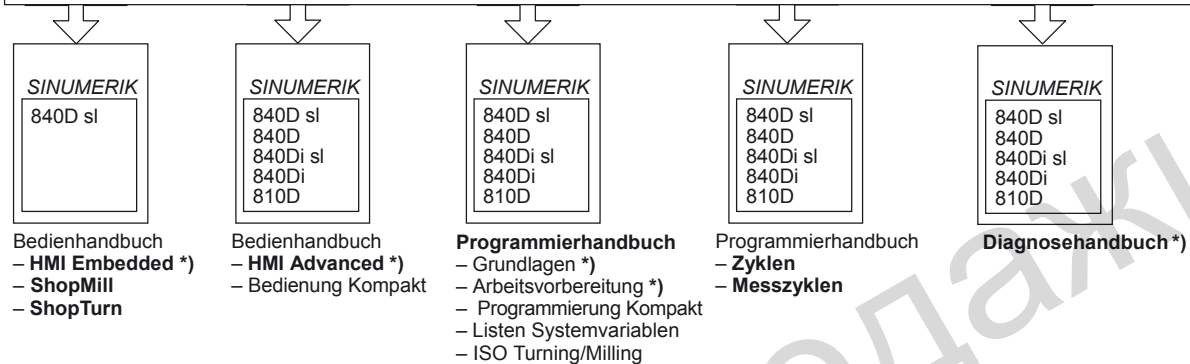
Не для продажи
со станком

Обзор документации SINUMERIK 840D sl/840Di sl (03/2006)

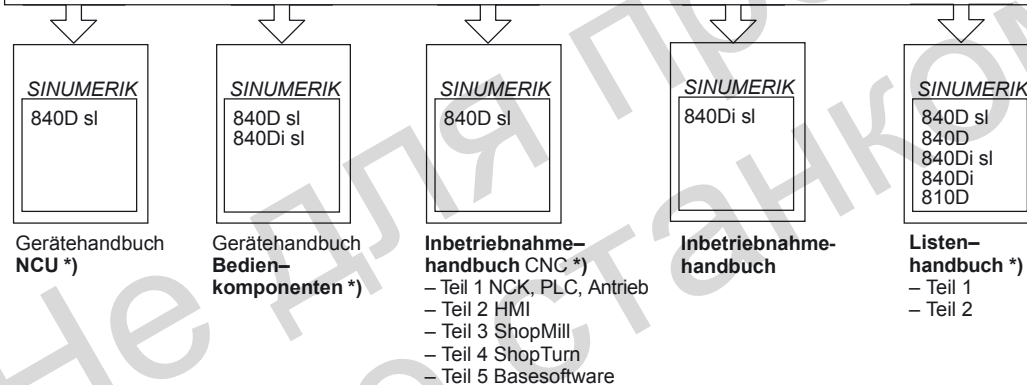
Allgemeine Dokumentation



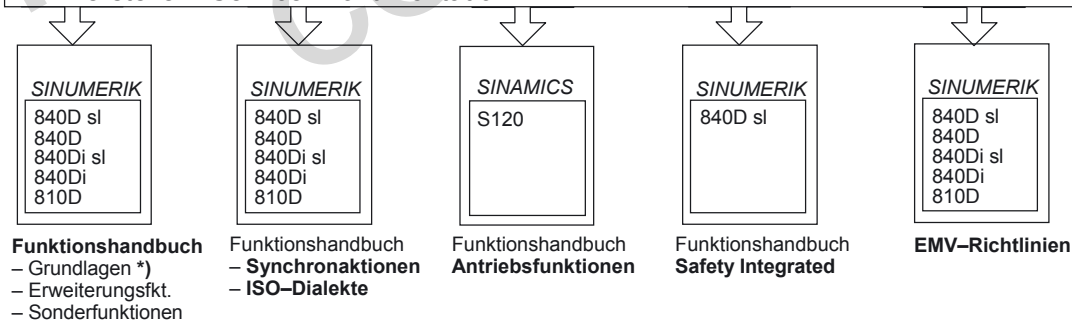
Anwender-Dokumentation



Hersteller-/Service-Dokumentation



Hersteller-/Service-Dokumentation



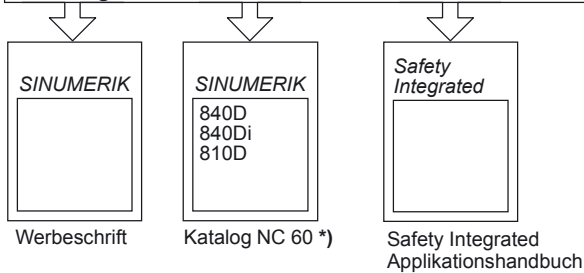
Elektronische Dokumentation



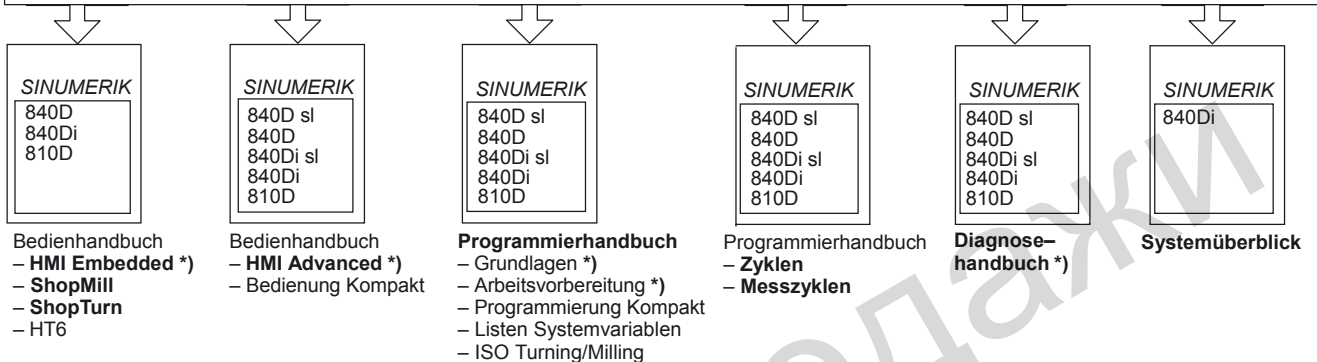
*) Empfohlener Minimalumfang der Dokumentation

Dokumentationsübersicht SINUMERIK 840D/840Di/810D (03/2006)

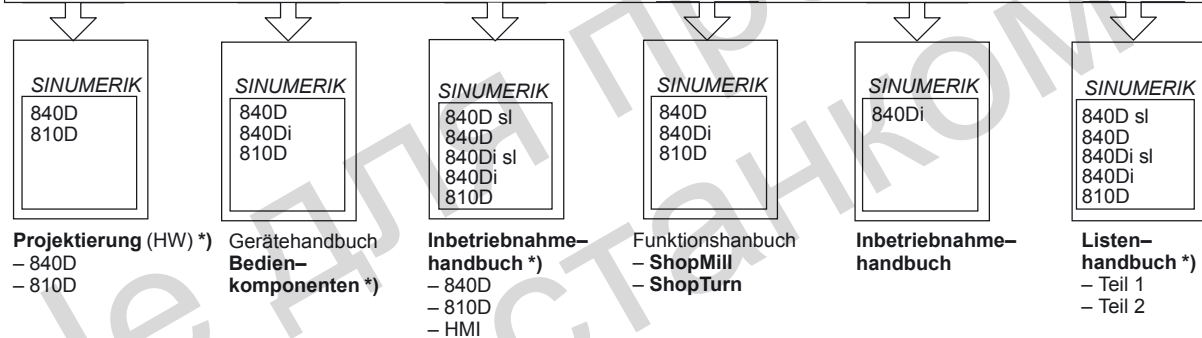
Allgemeine Dokumentation



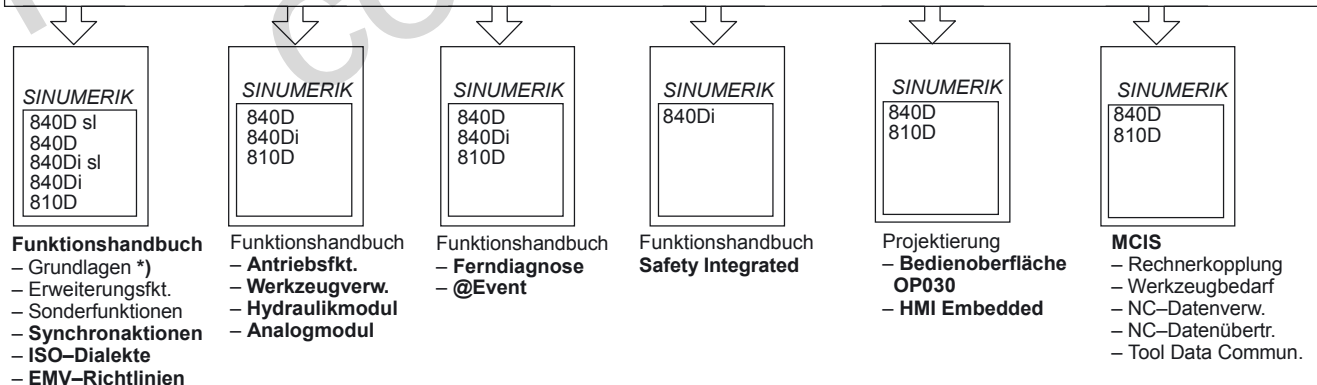
Anwender-Dokumentation



Hersteller-/Service-Dokumentation



Hersteller-/Service-Dokumentation



Elektronische Dokumentation



*) Empfohlener Minimalumfang der Dokumentation

Не для продажи
со станком

ООО Сименс

РФ, Москва, 115114
Летниковская 11/10, стр.2-302

Тел: +7 (495) 737-24-82
Факс: +7 (495) 737-24-90

www.siemens.ru/ad/mc

ООО Сименс, 2006.
Заказной номер: 6FC5397-6AP10-0PA0

Отпечатано в Российской Федерации