

# 电子工业部计算机应用会议 资料汇编

第二辑

电子工业部工艺研究所

电子工业部计算机应用会议

# 资料汇编

第二辑

电子工业部工艺研究所

一九八六

# 目 录

## 七、计算机辅助制造

无截获栅加工机的微机控制系统	黄昌前	( 1 )
激光切割微机控制系统	尚志成	( 6 )
数控加工中心的实践浅谈	陈景林、徐元庆	( 10 )
一种多功能数控线切割编程系统—BCD自动编程语言	成都电机厂	( 19 )
PC—1500在数控线切割工艺应用中的体会	许莲英	( 25 )
应用BASIC语言在PC—1500机上编制数控线切割机程序之例	崔玉玺	( 33 )
数控线切割机床自动编程	七九六厂	( 36 )
用国产DJS—040四位微机改造旧线切割机床		
	电子部工艺研究所四位机组	( 40 )
关于CMK—3018微机控制自动车床的研制报告	七一四厂	( 45 )
微型电脑在机床改造中的应用简介	七〇八厂	( 46 )
ZSKO高速数控钻床技术改造	承汉祥等	( 50 )
四头印制板高速钻床微机控制系统	四五〇三厂	( 55 )
采用微电子技术改造老数控机床	辽宁精密仪器厂	( 58 )
专用线切割自动编程计算机语言—CXYD1.1	北京无线电元件三厂	( 61 )
微型计算机控制光导预制件MCVD系统	电子部第四十六研究所	( 67 )
MCVDOPPP光纤预制件微机自动控制装置	电子部第五十三研究所	( 72 )
光纤拉丝机微型计算机控制系统	电子部第四十六研究所	( 79 )
微处理机控制激光修正系统	电子部第十一研究所	( 84 )
微机控制的大功率微波炉	七二二厂微波站	( 88 )
微处理机在微波炉控制电路中的应用	陈立军等	( 91 )
M CJ—1型微型机行包车群控系统的研制	李柏林等	( 93 )
WZR—A型微型机控制帧包车的研制	李伯林等	( 95 )
应用计算机进行汉字管理自动绘图	北京无线电元件三厂	( 98 )
均热炉控制计算机系统的研制	七三八厂一所	( 100 )

## 八、计算机应用系统的产品

全微控扩散炉	北京半导体器件五厂	( 101 )
气相外延的微型机控制系统	电子部第四十四研究所	( 104 )
微型计算机对炉温的精密控制	电子部第四十八研究所	( 121 )

微型机精密控温仪	马素琴等	( 127 )
开发推广型智能控温仪	肖桂林	( 133 )
仿真器在研制智能仪器中的应用	陆小敏	( 135 )
PEO—8401微处理机控制选呼器综合参数测试仪	上海无线电二厂	( 139 )
自动网络分析仪		( 143 )
采用微处理机的雷达多批空中目标模拟器	何怀凡	( 151 )
用微型机控制的小型、廉价的多功能微处理器芯片测试仪	刘家松、成莹	( 157 )
微型机在电力系统中的应用—M JZY—82型微机智能远动装置	四四三五厂	( 165 )
电子计算机在图象处理中的应用	张万镒	( 167 )
PD—1型乒乓球动态测转装置中信息和数据的计算机处理	冯殿秀	( 170 )

## 九、部分地区、单位计算机推广应用经验材料

加速开展机关计算机的应用工作	电子部计算机局计算站	( 176 )
上海广播电视台公司计算机推广应用工作情况汇报		( 177 )
我们是如何打开微机应用推广新局面的	天津无线电联合公司	( 180 )
六所在计算机应用中茁壮成长和发展		( 182 )
我所计算机应用情况介绍	电子部第三十八研究所	( 184 )
广泛开展微型计算机应用的几点体会	电子部第四十七研究所	( 186 )
计算机开发利用情况汇报	七一二厂	( 190 )
计算机推广应用情况介绍	七四一厂	( 197 )
计算机应用情况的报告	中国电子器件工业总公司北京公司	( 198 )
微机推广应用经验总结	哈尔滨电子计算机厂	( 211 )
我们搞计算机开发与应用的几点作法	深圳爱华电子有限公司	( 214 )
努力开发机床微机控制系统	常州电机电器总厂	( 216 )
抓应用促计算机技术发展，为四化作贡献	华中工学院	( 217 )
开展计算机的研究、推广计算机的应用	刘家松	( 220 )

## 十、其他

国内外四位微型机电路研制、生产、应用、开发的现状与展望	夏开屏等	( 222 )
国产四位微型机开发系统	大连无线电厂	( 227 )
汉字信息处理技术的一种新概念——系列码方案的开发	刘家松	( 236 )
微机在传感器中的应用概况及动内	电子部工艺研究所 贺霞君	( 231 )
微机在机械工艺设备改造及电子检测设备中的应用情况	七一五厂	( 237 )

# 七、计算机辅助制造

## 无截获栅加工机的微型机控制系统

电子工业部第十二研究所 黄昌前

### 一、前言

无截获栅技术，在火控雷达等尖端技术中具有重要意义，采用无截获栅电子管可使调制器的体积大大减少，重量大大减轻，因而可装成机载雷达。由于要求无截获栅电子截获率低于千分之五，所以要求栅网加工达到 $\mu$ 级精度，因而必须采用先进加工技术。为此，我所于1982年完成了用微处理机控制无截获栅加工的研制任务。

这里介绍有关控制部分的情况。

### 二、系统工作原理

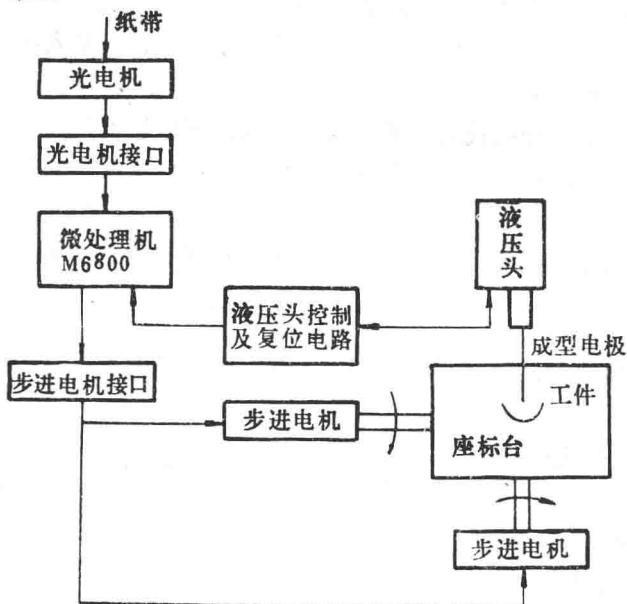


图 1、系统框图

采用开环控制系统，控制量是穿在纸带上的加工程序，光电机把它转换成电信息经光电机接口送到微处理机，微处理机把这些信息分析、判断、处理之后，通过步进电机接口去控制步进电机的转动。当步进电机带动坐标台走到指定位置后，微处理机就命令液压头下降，成型电极和工件之间产生火花放电而开始加工栅孔。当液压头下降到指定位置时，限位开关闭合，给出一上跳信号，当微处理机接到这信号时，令液压头回升。此时，延时2秒再令光电机输送加工程序。以后重复上述过程。

本系统由硬件和软件两大部分组成。硬件系统如图1所示，软件系统由光电机管理程序和加工过程控制程序组成。

### 三、硬件系统及功能

硬件系统分成输入和输出两部分。用光电机输入，用步进电机去带动坐标台。光电机和步进电机都不能直接和微处理机相联，所以必须配输入和输出接口。根据设计要求，我们在设计输入接口时，着重考虑输入准确性；在设计输出接口时，着重考虑抗干扰能力。

输入接口必须具备如下功能：

- 1、必须准确地将纸带码转换成光电码，信息输出应为标准的TTL电平，以便微处理机接收；
- 2、光电机必须在微处理机控制下工作；
- 3、为了确保输入信息的准确性，必须对输入信息进行校验；
- 4、必须进行格式判断；
- 5、显示：码错显示“C”；格式错显示“E”；结束显示“D”。

为了简化设计，3、4、5留给光电机管理程序去做，在输入接口部分设计了电平转换电路和启停控制电路。

输出部分：考虑到步进电机的正转、反转，设计了给进、给退电路；要控制液压头升降，设计了液压头升降控制电路；为了将液压头到位信号反映给微处理机，设计了液压头复位电路。

由于着重考虑抗干扰问题，所以这些电路全都用了光电隔离器。

### 四、软件系统

本系统的软件由光电机管理程序和加工过程控制程序两大部分组成。图2是软件系统总流程图。

1、光电机管理程序的功能

- ①取光电码并存放在光电缓冲区中；
- ②进行偶校验；
- ③剔除废码和校验位；
- ④进行格式判断和判结束；
- ⑤显示：显示内容前面已提到，不再重复。

采用 5 单位 3 B 格式纸带，所谓格式判断就是判断纸带穿孔格式是否符合 3 B 格式要求，凡不符合 3 B 格式要求的一律判为格式错，并显示出错标记“E”，而不再回到主程序来。

光电机管理程序的入口地址是 604 C，它和加工过程控制程序之间的衔接关系，是把光电机管理程序作为加工过程控制程序的一个子程序来处理的，所以两者使用的堆栈应当统一。我们用的 J B UG 的堆栈，而没有另设堆栈。

## 2、加工过程控制程序

从加工光电码开始，以后的部分属加工过程控制程序。这个程序编有两套，最初用的是“单坐标走”程序，由于此程序效率低，后来改成“双坐标走”程序，但由于内存容量的限制，后一程序无坐标恢复功能。这两个程序均可使用，并都加工过大量的零件。现在用的是“双坐标走”程序，所以只介绍这个程序。

**加工光电码：**主要是把存放在光电缓冲区中的 X、Y、J 值，分别由 6 个单元拼放在三个单元之中。

**指令分析：**根据输入的 3 B 纸带格式的加工程序，分析出加工意图，以便对步进电机和液压头实施控制。

所谓 3 B 格式的书写形式是：

B X BY BJG L;

其中 B 是分隔符，一段程序中必须有 3 个 B，并且以 B 打头；

X 是 X 坐标要移动的量；

Y 是 Y 坐标要移动的量；

J 是计数长度，它取 X、Y 二者之中最大者；

G 是计数方向，可以是 GX 或 GY；

L 叫加工指令，它可以是 L<sub>1</sub>、L<sub>2</sub>、L<sub>3</sub>、L<sub>4</sub>，分别表示在四个象限中走线。

例如：B017000 B005000 B017000 GX L<sub>1</sub>；表示在 X 方向要走 17mm，在 Y 方向要走 5 mm。

上面的书写形式还可以写成：

B17 B5 B017000 G X L<sub>1</sub>；

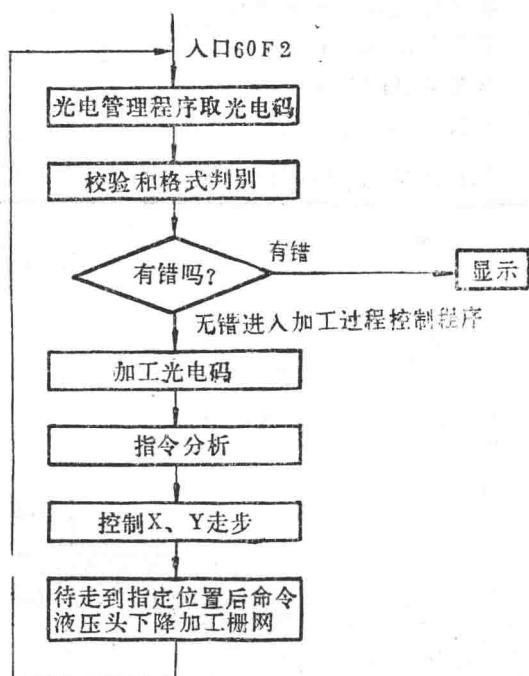


图 2、系统总流程图

3 B格式的书写形式可以有如下变化：

B BY BJ G L;

B X B BJ G L;

B B BJ G L;

为了准确地分析出各种加工意图，需要把格式参量列成表格。

X	Y	G		L			
X = 0	Y = 0	Gx	Gy	L <sub>1</sub>	L <sub>2</sub>	L <sub>3</sub>	L <sub>4</sub>
X = 0	Y ≠ 0		Gy	L <sub>1</sub>	L <sub>2</sub>	L <sub>3</sub>	L <sub>4</sub>
X ≠ 0	Y = 0	Gx		L <sub>1</sub>	L <sub>2</sub>	L <sub>3</sub>	L <sub>4</sub>
X ≠ Y ≠ 0	Y ≠ X ≠ 0	Gx	Gy	L <sub>1</sub>	L <sub>2</sub>	L <sub>3</sub>	L <sub>4</sub>
X = Y ≠ 0	Y = X ≠ 0	Gx	Gy	L <sub>1</sub>	L <sub>2</sub>	L <sub>3</sub>	L <sub>4</sub>

图 3、格式参考量

图 3 的格式参考量表给编程序提供了依据。应当注意，在 X ≠ Y ≠ 0 时，有 X > Y 或 Y > X 两种情况，编程序中要留心。

编“单坐标走”程序时不必列这个表格。

指令分析完毕之后，就可以根据分析结果填控制字。为了正确填写控制字，必须记住接口 P I A 的约定。P I A B 路作输出：

- P B 0 = 1      进△X;  
P B 1 = 1      退△X;  
P B 2 = 1      进△Y;  
P B 3 = 1      退△Y;  
P B 4 = 1      启动液压头;

控制 X、Y 的运动，是发出一个一个的控制脉冲，然后判断它们是否走到位。

启动液压头只须将 P B 4 置成 1 即可。

## 五、本控制系统的特点

- 1、软件占用内存少，总共占用不到 1 K 字节；
- 2、使用方便，只需打一个启动命令就可以工作了；
- 3、有各种显示，遇到停机，用户一下就可看出是什么原因停机。是加工结果，就可以卸加工零件了；若是出错停机，可以看出是格式错还是有奇数孔。由于不破坏光电

缓冲区的内容，用户还可以读出光电缓冲区的光电码来证实是否有错；

4、效率高，由于加工过程控制程序采用了“双坐标走”的形式，一般情况下，可提高效率30%；

5、控制精度高，可达到 $\pm 1 \mu\text{m}$ 的精度；

6、抗干扰能力强，由于步进电机接口中，各路都加了光电隔离器，同时设了专用地线，特别是在光电机220伏交流电源加了滤波电容后，大大提高了抗干扰能力。没加这个电容之前，220伏电源开关闭合、断开都会导致坐标台误动，加上电容后，这个现象立即消除了。

经过各种大型设备启、停；电源拉闸、合闸；用手电钻在系统各部位试验等一系列抗干扰试验，系统都能抗拒干扰而准确地工作；

7、可靠性比较高，用户反映，加工成的栅网都能达到 $\pm 5 \mu\text{m}$ 的精度。因此，用户比较满意。

本系统还需作如下改进：

1、统一电源，将步进电机和光电机接口都改成+5伏和+24伏，这样，不仅能节省-12伏、+6伏电源，还可以简化接口电路，更进一步提高系统的可靠性；

2、添设报警装置，这对用户来说就更方便了。开机之后，操作者可以放心地去做别的工作，得到报警后，再回来处理当前发生的情况，而不致出问题；

3、可以开展闭环研究工作，更进一步提高系统的稳定性。

该机经两年的实际应用，证明它已达到了设计要求，工作可靠、性能先进，曾获电子工业部83年度科研成果二等奖。

# 激光切割微型机控制系统

电子工业部第十二研究所 尚志成

激光切割是激光应用的重要方向，激光加工不但要能代替一般加工方法切割简单形状，还要具备切割复杂图形的功能。因此，这种加工机的微型机控制系统就成为不可缺少的组成部分。在一定意义上讲，控制系统的功能决定了整个加工机的技术水平。

一年多来，本课题已成功地将微机控制系统用于激光切割机上，联机应用证明，控制系统各项指标均已达到设计要求。具有稳定性好、编程简单、精确度高，使用方便等特点。

## 一、微型机控制系统主要技术指标

1. 可进行直线、圆、汉字、数字、及外文字符等图形的加工；
2. 切割对象为10mm厚的有机玻璃；
3. 切割速度在0.5米／分～1.5米／分之间分档可调；
4. 切割精度不低于1毫米／米；
5. 坐标平台可人工控制或计算机自动控制；
6. 输入方式：
  - (1) 光电纸带输入方式；
  - (2) 键盘输入方式；
  - (3) 卡式磁带输入方式。
7. 在温度为0～40°C、湿度≤80% (+40°C) 的条件下可长期稳定工作；
8. 电源：交流220V/50Hz ±10%

## 二、激光切割微机控制系统方案

激光切割微机控制系统是属于微机应用中的过程控制一类。根据激光切割机对控制部份的要求，我们选择了美国MOTOROLA公司的MEK6800D<sub>2</sub>微型机作为过程控制的主机，但该机内存容量不够，为用户提供接口芯片少，为此，我们将内存RAM扩展到7.5K，ROM扩展到5K，PIA扩展到3片。这样就满足了控制软件对内存和接口的要求。

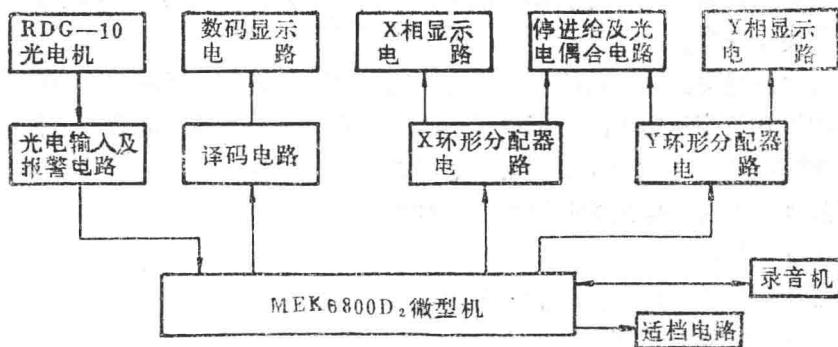


图 1、激光切割微机控制系统框图

### 激光切割控制系统应用软件简介：

激光切割微机控制系统应用软件采用模块化结构，这样便于编制、维护、开发和扩充功能。

本系统由光电输入模块、数据准备模块、切割加工模块、输出控制模块组成，能够进行直线插补、圆弧插补切割，还具有放大、旋转、对同一图形多次切割等功能。

### 三、方案设计

(一) 微机控制系统硬件包括输入、输出两大部分；

#### 1. 输入部分

- (1) 由 RDG-10光电机输入纸带；
- (2) 由微机键盘输入程序；
- (3) 卡式磁带机输入程序。

#### 2. 输出部分

(1) 在加工过程中，不断送出进给脉冲，控制步进电机按一定规律转动；

(2) 在加工过程中，根据控制台上的三个显示选择键X、Y、S的选择，不断地送出程序段号及工作台移动的X、Y坐标的十进制数值到显示电路；

在微机控制系统的输出部分，为了控制步进电机按一定规律转动，设计符合要求的脉冲分配器是关键问题。根据加工能力、床体大小、对驱动能力的要求，激光切割机选择了五相3-2十拍的步进电机。我们设计了一个由D型触发器构成的环形分配器。其导电方式如下：

五相：A、B、C、D、E。

3-2十拍导电方式

Z(正转)：A B、A B C、B C、B C D、C D、C D E、D E、D E A、E A、E A B

F(反转)：B A、B A E、A E、A E D、E D、E D C、D C、D C B、C B、C B A

在微机控制系统的输出部分与大信号驱动部分衔接处，我们采用了光电偶合隔离技术，即采用光信号传递，避免了强弱信号的干扰，传递信号失真也小。

#### (二) 微机控制系统软件

1. 光电输入模块。由光电机读入纸带，进行奇偶校验，把切割程序送到缓冲区，为数据准备模块作好准备；

2. 数据准备模块。把输入的切割程序中的有关数据转化为系统所需要的 标准 形式，自动添加第 0 条切割路线：由切割平台的绝对原点至相对原点的直线，把标准的切割程序放置于程序区，为切割加工模块做好准备。

3. 切割加工模块。输出控制模块由下列程序组成：

- ( 1 ) 主程序；
- ( 2 ) 平行 X、Y 轴直线切割程序；
- ( 3 ) 斜线控制切割程序；
- ( 4 ) 圆弧控制切割程序；
- ( 5 ) 段号、坐标显示子程序；
- ( 6 ) 升频、加速程序；
- ( 7 ) 直线、斜线坐标跟踪程序；
- ( 8 ) 圆弧坐标跟踪程序；
- ( 9 ) 三字节加法程序；
- ( 10 ) 三字节减法程序；
- ( 11 ) 三字节取补程序；
- ( 12 ) 速度控制程序。

#### 四、激光切割微机控制系统使用说明

##### (一) 切割程序的编制

用户对要切割的图形首先编制切割程序，该程序编码采用国际通用的 I S O 码（八位单位），见附表。

##### (二) 切割程序语句书写方式

###### 1. 控制语句：

控制标记为 M20、M21、M02，其后面均不带有参数。控制语句不必书写段号，只需在控制标记后面写上语句分割号 ( L F ) 即可。如： M20

标记%， \* 为光电输入时使用，后面不用加任何分割号，即可书写下一语句。

###### 2. 切割语句：

切割标记为 G01、G02、G03、G25，其后均带有各自要求的参数。切割语句必须书写段号，由两位数组成。语句结束需写上语句分隔号。

如： N N G01 X M M M Y M M M

其中： N N 为段号，  $0 \leq N \leq 9$ ， M M M 为根据圆形尺寸计算得到的参数，以 M M 为单位。

附表

标 记	号 数	意 义
%		全部程序开始
M 2 0		打开激光
M 2 1		关闭激光
M 0 2		切割程序结束
G 0 1	$Y = Y_1 - Y_0$ $X = X_1 - X_0$	直线插补
G 0 2	$X = X_1 - X_0$ $Y = Y_1 - Y_0$ $I = X_c - X_0$ $J = Y_c - Y_0$	顺圆弧插补
G 0 2	同 上	逆圆弧插补
G 2 5	起始段号, 终止段号、旋转角度、旋转次数	旋 转
*		全部程序结束

# 数控加工中心的实践浅谈

西安黄河机器制造厂 陈景林 徐元庆

## 一、前言

现代电子工业发展非常迅速，许多产品中较复杂的大中型壳体类、板类、支架类、模具等机械加工零件，普遍存在着生产批量小、品种多、轮番快、改型频繁、生产周期要求短的特点。采用普通的机加设备和传统的工艺手段，由于生产环节多、工序长、效率低等许多客观因素的限制，往往使这类零件成为机加生产中的薄弱环节，远远不能满足新品研制和生产的发展需要，使进一步提高经济效益受到一定影响。而采用数控加工中心机床，则在许多方面显示出优越性。

众所周知，采用数控铣床、数控钻床、数控镗床等单能数控机床，使生产率和加工质量有了显著的提高，但这些设备所能完成的加工，分别仅限于铣、钻、镗等单项作业，而较复杂的大中型壳体等类零件必须进行多工序加工，而且零件制造的大部分时间是用于安装刀具、装卸零件、检查加工精度和搬运零件等工作上，而真正用于切削的时间仅占30%，在普通设备上仅占10%左右，为了提高综合生产率，就发展了具有快速自动换刀功能，能进行铣、钻、镗、铰、攻丝等多种加工，零件一次安装后，能连续自动地完全或接近完全地加工出零件的数控机床，这就是加工中心。

## 二、国产 THK6380 加工中心的主要功能、技术规格及使用情况

我厂 THK6380 自动换刀箱数控加工中心卧式镗铣床主要功能及技术规格见表一。

该机床经过近两年多的使用，已加工较复杂的大中型壳体、支架、样板、模胎、电视机模具等十余项，多批数百个零件，完工时6000多小时，生产率和加工质量大大提高，数控系统稳定可靠，机床主机部分也未出大的故障。

图一是在 THK6380 上加工的某产品一项主要零件“上支座”的主俯视图。该零件材料 Z L101，毛坯：砂型铸件，外廓尺寸长719mm、宽292mm、高465mm，成品重52kg，2 级精度的孔 8 个，孔距公差  $\pm 0.05$ mm，相距 660mm 多长的 4 孔同轴度  $\phi 0.04$ mm，孔端面对轴线的垂直度  $0.02 \sim 0.03$ mm，两组孔轴线间平行度  $0.017$ mm。在加工中心上共分两次装夹，粗精加工。第一次装夹以俯视图下侧四个工艺凸台为基准按线校正，除底面和其它大公差尺寸加工到图纸要求外，其余全部留加工余量。第二次装夹以底面和

(表一)

T HK6380加工中心主要功能及技术规格

## 主 要 功 能

铣、钻、镗、铰、攻丝、切槽、调螺纹，并能进行直线和圆弧插补，加工曲面、圆弧等。

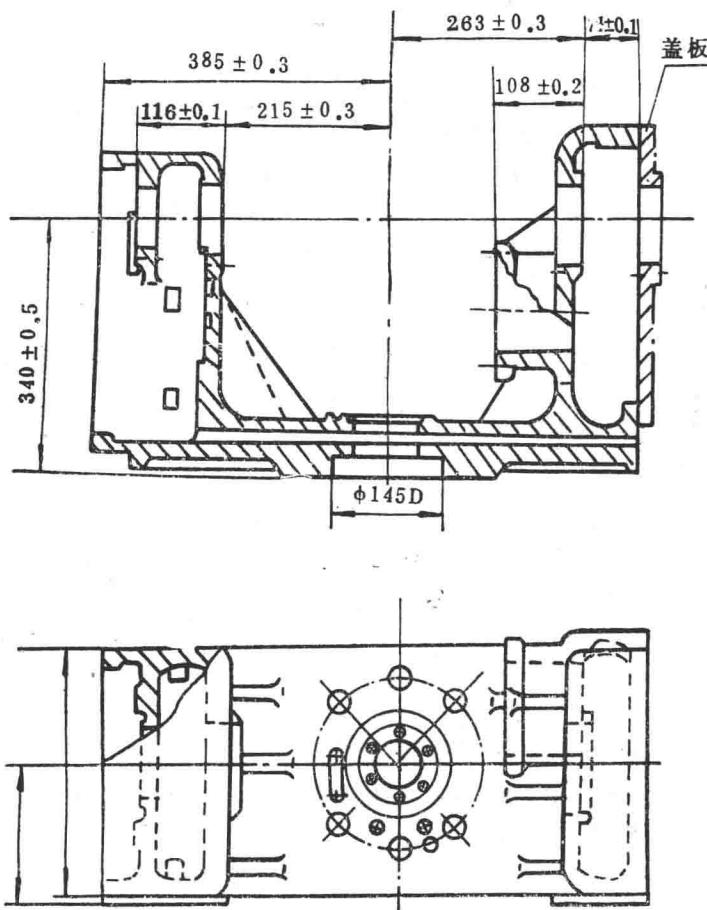
## 数 控 系 统

日本 F A N U C 7 M系统；最小脉冲当量 $0.001\text{ m m}/\text{脉冲}$ ；控制坐标：X、Y、Z三坐标三联动；具有完善的程序编辑功能、刀具补偿功能、修正程序功能和子程序功能，操作灵活、编程简便、可靠性高。

## 机 床 主 要 技 术 规 格

工 作 台	迴转工作台尺寸	$800 \times 800 \times 1000 (\text{m m})$ (长×宽×迴转直径)
	迴转等分间隔	$8 \times 450$
	工作台最大负荷	1500公斤
运动范围	X × Y × Z	$1000 \times 800 \times 1020 (\text{m m})$
主 轴	转 速	10~2750转/分(无级)
	机械变速档	3
进 给 速 度	X、Y、Z坐标工作进给	1~8000 m m/分
	X、Y、Z坐标快速移动	X、Z: 10000 m m/分; Y: 8000 m m/分
自动换刀装置	刀库容量	63把
	选刀方式	任意(刀座编号)
	换刀时间	9秒
自动换箱装置	可换主轴箱容量	12个
	换箱时间	40秒
机 床 精 度	X、Y、Z坐标定位精度	$300 \pm 0.015 (\text{m m})$
	X、Y、Z坐标重复定位精度	$300 \pm 0.005 (\text{m m})$
	迴转工作台等分精度	$\pm 6''$
	迴转工作台重复定位精度	$\pm 3''$

$\phi 145 D$ 孔作基准，所有加工到的地方，均达图纸尺寸。加工内容有：不同位置的铣削平面14个、镗孔10个、钻孔64个、铰孔2个，攻螺纹48个，加工量占该零件总加工量的80%以上。加工质量全部符合图纸要求。



图一 上支座的主、俯视图

表二是用 THK6380 与普通设备在加工上支座的一些主要项目上的比较。加工批量以30件计。

通过表二的比较和我们半年多的实践体会，采用加工中心较普通设备具有十分明显的优越性，主要优点为：

- 1、能大幅度提高生产率；
- 2、能充分利用机床；
- 3、缩短生产准备时间，减少生产准备费用；
- 4、节约刀具；

(表二)

T HK6380与普通设备加工相同零件的比较

比较内容	普通设备	T HK 6 3 8 0	比较结果
加工时间	9 7 H	7 H	提高工效近 1 4 倍
工序数	1 6 道	2 道	减少 8 7 %
零件安装次数	近 2 0 次	2 次	减少 9 0 %
不同设备间零件搬运次数	1 6 次	1 次	减少 9 3 %
设备台数	6 台以上	1 台	减少 8 3 %
操作工人数	1 0 人以上	2 人	减少 8 0 % 以上
专用夹具	5 付(钻模)	无	减少 1 0 0 %
切削率( $= \frac{\text{切削时间}}{\text{开机时间}}$ )	1 0 %左右	7 0 %以上	提高 7 倍左右
生产周期	3 个月以上	1 个月	缩短 7 0 %
质 量	尺寸变化大、易超差、不易控制。	尺寸一致、稳定不易超差、便于实现全质管理。	能有效提高产品质量
刀 具	非标准多、重复准备多。	可实现标准化、通用化。	减少刀具准备时间和费用
切削参数	因设备、人员、刀具变化因素多，不易实现最佳化。	易于实现最佳化	提高效率和质量
生产准备时间	不包括工装设计制造时间, 第1次准备 5 6 H, 第2次 2 8 H。	第1次 5 0 H 第2次 8 H	大幅度缩短准备时间
程序、工艺编制时间	编工艺 3 天	编程 1 个月	增加时间和工作量
工艺人员现场问题处理	问题多、经常性。	一次性集中处理	便于提高业务水平
检 验	检验工序多，分散。	工序少、集中进行。	节省时间和人力
生产计划管理	计划烦锁、不易协调、人员多。	计划简单、管理容易、人员少。	便于实现科学管理和计算机辅助管理