

PUBLIC CONCERNE

Personnel de maintenance

OBJECTIFS

- Savoir utiliser le logiciel Drive Top.
- Etre capable de paramétrer et de régler un asservissement de vitesse.
- Etre capable de diagnostiquer un dysfonctionnement.
- Etre capable de procéder au changement d'un variateur.
- Etre capable de sauvegarder et de restituer des paramètres.

PRÉREQUIS

Maîtriser les bases de l'électronique et de l'électrotechnique

OUTILS ET MOYENS

- **Moyens techniques :**
 - Une documentation par stagiaire.
 - PC, vidéoprojecteur,

- **Moyens humains :**
 - Formateur expérimenté

- **Moyens pédagogiques :**
 - Un variateur DKC 3.3
 - Un moteur MKD + axe linéaire
 - Un automate SIEMENS S7 300
 - Documents constructeurs

MODALITE D'EVALUATION

Grille de positionnement

Evaluation à chaud

VALIDATION

Certificat de réalisation

MODALITES DE FORMATION

Présentiel

DELAI D'ACCES


Inter : selon le calendrier annuel

Intra : à définir conjointement

TARIF


Nous consulter


www.avenirformation.com

 Durée de la formation : 21h

PROGRAMME DE FORMATION

- **Rappel des principes**
 - Moteur synchrone
 - Convertisseur de fréquence
- **Moteur à courant alternatif MDK**
 - Constitution
 - Rôle du Feedback
 - Caractéristiques du Feedback
 - Frein de maintien
 - Gamme de moteurs MKD
- **Présentation du logiciel DRIVE TOP**
 - Mise en route du logiciel
 - Fenêtre de diagnostic
 - Structure des menus Drive Top
 - Impression des paramètres
 - Choix du moteur et du variateur
- **Fonctions générales de l'entraînement**
 - Calibrage et données mécaniques
 - Traitement de la consigne
 - Limite de l'entraînement
 - Réglage automatique de l'asservissement :
 - (menu de réglage automatique de la boucle d'asservissement)
 - Surveillance de l'asservissement
- **Commande de positionnement**
 - Calibrage et données mécaniques
 - Limitation entraînement
 - Mode de positionnement (blocs)
 - Programmation des blocs de positionnement
 - Surveillance de l'asservissement de position (fenêtre de surveillance)
 - Réaction sur défaut*
 - Message d'état
 - Sortie position réelle
 - Prise d'origine
 - JOG
 - Sortie analogique
 - Réglage manuel de la boucle d'asservissement
- **Réseau automate PROFIBUS DP**
 - Câblage Interface DP
 - Adressage de l'interface DP
 - Fichiers GSD
 - Principe des trames PROFIBUS
 - Définition des PZD et PKW :
 - Mots de commande
 - Mots d'état
 - Mots de données
 - Configuration des tables d'échanges
 - Mise en liaison avec l'automate
 - Vérification des échanges
 - Traitement des anomalies et défauts

 Cette formation nécessite la présence d'une source de tension alternative triphasée de 400V 16A + Terre.

 Nos formations sont accessibles aux personnes à mobilité réduite et aux personnes en situation de handicap. Chaque situation de handicap étant unique, il nous est nécessaire d'être informés de la participation d'une personne en situation de handicap à l'une de nos formations, dès son inscription afin de nous permettre de confirmer ensemble les possibilités d'accueil et d'organiser au mieux sa participation dans les meilleures conditions, en accord avec la personne et son employeur.