



Génie électrique



Servovariateur (EQ)

Ce cours permet la maintenance, le dépannage et la programmation de base du Servovariateur Kinetix2000. Les techniques de contrôle associées aux modules SERCOS de l'automate ControlLogix seront étudiées durant ce cours. Les cours seront donnés approximativement dans un rapport 30% de théorie et 70% de pratique.

Clientèle visée

Cette formation s'adresse aux automaticiens qui désirent acquérir les bases du logiciel.

Objectif

L'objectif de cette formation est de donner les outils adéquats aux participants pour qu'ils soient en mesure d'éditer, de programmer et de concevoir un système d'asservissement, en vue de procéder à l'installation, la mise en service, le dépannage, l'entretien et la programmation d'un système d'asservissement tel que ceux utilisés dans l'industrie.

Contenu

- Composantes d'un système Kinetix (motrice, variateur, encodeur, entrées/sorties)
- Réseaux SERCOS (installation, adressage, dépannage)
- Configuration des entrées/sorties analogiques et discrètes
- Configuration et utilisation des techniques d'asservissement (positionnement, indexage et de « Homing »)
- Dépannage du système Kinetix (témoins lumineux, guide et techniques de dépannage)
- Remplacement (moteur, encodeur, variateur, modules)
- Mise en service d'un système Kinetix (configuration, vérification du feed-back, calibration)
- Modules SERCOS
 - Jeux d'instruction pour le MOTION du ControlLogix;
 - Synchronisation des instructions;
 - Structure des instructions;
 - Configuration du module et des axes;
 - Sauvegarde et restauration d'une configuration Kinetix;
 - Mise à niveau des différentes versions logicielles;
 - Utilitaires du logiciel RSLogix5000.

Préalable

Avoir des notions de base en automates programmables Allen Bradley (Rockwell) : temporisateurs et compteurs par exemple.

Durée : 30 h

Attestation

À la fin de la formation, les candidats recevront une attestation de la Société de formation et d'éducation continue (SOFEDUC) avec des unités d'éducation continue (UEC).

