



FICHE FORMATION FARE

FORMATION MAINTENANCE ATV 600 ET ATV 900

Objectifs de la formation

A l'issue de la formation, les stagiaires doivent être capables de comprendre la fonction et la commande des divers composants de puissance utilisés, configurer et paramétrer des variateurs ATV600 et ATV900.

Ils seront capables de réaliser un diagnostic de panne rapide, à travers la pocket et/ou les pages webs embarquées.

Public concerné

Techniciens de maintenance et/ou de bureau d'études.

Méthode pédagogique

Cours illustré de vidéos et d'expériences . travaux pratiques sur variateurs ATV 600 et ATV900 (Un poste pour 2 stagiaires).



Référence : VV69
Durée intra : 4 jours

Programme

Rappels sur la Variation de Vitesse

Environnement du variateur : Couples résistants et entraînants. Accélération et décélération. Quatre quadrants.

Moteur asynchrone : Constitution, Principe de fonctionnement, Schéma équivalent, Le moteur dans les quatre quadrants.

Principe de fonctionnement des convertisseurs de fréquence : Loi U/f, Gamme de fréquence, Influence de la résistance stator, Compensation de glissement, Schéma de puissance, Fonctionnement en freinage

Présentation de la gamme ALTIVAR PROCESS

Coordination aux applications.

Présentation physique

Constitution interne : redresseur, filtre, onduleur

Raccordements puissance

Raccordements contrôle

Raccordements réseaux

Filtre CEM , précautions

Le terminal graphique

Présentation de l'écran et des touches, utilisation.

La liaison PC

Première prise en main : Menu « mes préférences », Menu « fichiers »

Mise en service rapide

Menu démarrage simple

Adaptation de base à l'application

Recherche d'informations dans la documentation

Optimisation

Macro configuration

Paramétrage moteur

Adaptation à la charge du moteur

Adaptation au type de contrôle nécessaire (vectoriel, scalaire,)

Données moteur

Auto-réglage

Surveillance thermique du moteur

Contrôle moteur : compensations RI et glissement (principes et méthodologie)

Fluxage

Optimisation de la boucle de vitesse

Optimisation du signal PWM

Commande et références

Canaux de consigne et de commande

Adaptation à l'automatisme

Entrées et sorties

Affectations

Adaptations aux signaux
Risques et précautions

Fonctions

Pompe
Maître/esclave
Levage
Convoyage

Fonctions Génériques

Rampes
Arrêts
Injection DC
Opérations sur références
Vitesses préréglées et présélectionnées
+ et – vite
Saut de fréquences
Régulateur PID
Contacteur réseau
Contrôle frein
Fins de course

Communication

Modbus
Modbus TCP
CANopen
Ethernet IP (CIP)
Principe du FDR, du RSTP, du SNMP ect...

Exploitation, maintenance et dépannage

Paramètres modifiés
Tableau de bord
Méthode de dépannage
Gestion de la ventilation
Les leds de la face avant
Informations disponibles sur le terminal graphique
Menu affichage
Menu diagnostic

Utilisation du logiciel SOMOVE

Approche détaillée de l'ensemble des fonctionnalités de SO MOVE

Serveur web

