



FORMATION MAINTENANCE ATV600 & ATV900

OBJECTIFS

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 CONCERNE

Personnel de maintenance et/ou bureau d'étude.

LIEU

En « intra-entreprise » dans l'entreprise ou dans nos locaux à Salon de Provence.

METHODE PEDAGOGIQUE

Cours illustré de vidéos et d'expériences.

Travaux pratiques sur variateurs ATV 600 et ATV900 (en salle) et sur les installations existantes (programme adapté)

PROGRAMME

RAPPELS 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

PRESENTATION DE LA GAMME ALTIVAR PROCESS

- Coordination aux applications.
- Présentation physique
- Constitution interne : redresseur, filtre, onduleur
- Raccordements : Puissance ; Contrôle ; Réseaux
- Filtre CEM, précaution

LE TERMINAL GRAPHIQUE

- Présentation de l'écran et des touches, utilisation.
- La liaison PC
- Première prise en main : Menu « mes préférences », Menu « fichiers »



Code formation : **VV69**

Durée : **4 jours**



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 ; Autoréglage ; Surveillance thermique du moteur
- Contrôle moteur : compensations RI et glissement (principes et méthodologie)
- Fluxage
- Optimisation de la boucle de vitesse et du signal PWM

COMMANDE, REFERENCES, ENTREES ET SORTIES

- Canaux de consigne et de commande
- Adaptation à l'automatisme et aux signaux
- Risques et précautions

FONCTIONS

- Les fonctions métiers : Pompe ; Maître/esclave ; Levage ; Convoyage
- Les 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 DEPANNAGE

- 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 se SOMOVE

SERVEUR WEB