

FORMATION MAINTENANCE ATV600 & ATV900

OBJECTIFS

Comprendre la fonction et la commande des divers composants de puissance utilisés, configurer et paramétrer des variateurs ATV600 et ATV900.

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 de terrain.

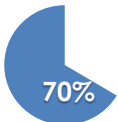
Par binôme, les stagiaires disposeront d'une maquette process comprenant un variateur et un moteur et aussi un PC avec le logiciel SOMOVE pour effectuer des travaux pratiques.

PROGRAMME



Code formation : **VV69**

Durée : **4 jours**



APPLICATIONS PRATIQUES :

- Tous les travaux pratiques en salle seront organisés afin de mettre les stagiaires face à des situations d'interventions qu'ils peuvent rencontrer sur le terrain

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

Jour 1

PRESENTATION DE LA GAMME ALTIVAR PROCESS

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 »



Jour 2

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

Jour 3

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 prérégées 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...

Jour 4

EXPLOITATION, MAINTENANCE ET DEPANNAGE

- Tableau de bord
- Méthode de dépannage
- Gestion de la ventilation
- Les leds de la face avant
- Informations disponibles sur le terminal graphique
- Menus affichage et diagnostic

UTILISATION DU LOGICIEL SOMOVE

SERVEUR WEB

Le programme qui vous est présenté est un programme "type" répondant aux attentes les plus classiques.

Pour autant, nous portons une importance capitale à adapter le contenu de nos formations aux attentes des stagiaires. C'est la raison par laquelle nous vous invitons à rentrer en contact avec nous afin de programmer des échanges entre le commanditaire, le responsable technique, le conseiller formation et le formateur prévu sur le stage.

Lors de ces échanges, les spécificités techniques des installations seront abordées, afin que le matériel pédagogique utilisé soit le plus pertinent possible.