

## AUTOMATISMES : BUS CANOPEN

### PUBLIC

Décrire ici :

- technicien de maintenance

**Prérequis :** Etre capable de naviguer et d'utiliser le logiciel Unity Pro

### OBJECTIFS

Etre capable de mettre en œuvre et diagnostiquer un réseau Canopen

### METHODE PEDAGOGIQUE

Apports théorique, Exercices travaux pratiques M340 avec maître Canopen intégré et esclaves OTB et variateur de vitesses Altivar 312

### ORGANISATION

Durée : 2 jours

Lieu : centre de Dijon ou de Chalon

### PROGRAMME

#### Caractéristiques générales du bus CANOPEN

- Topologies.
- Notion d'adressage.
- Notions maître/esclave,

#### Spécificités matérielles, CANOpen

- Câbles, connectique, répéteurs...
- Gestionnaire du bus : cartes de communication associées aux automates.
- Modules d'Entrées/Sorties déportées.
- Modules analogiques, capteurs et actionneurs 'intelligents'.

#### Outils de configuration et de diagnostic, CANOpen

- Voyants sur automates et modules déportés.
- Logiciel Unity Pro
- Visualisation/forçage d'Entrées/Sorties déportées.
- Diagnostic du matériel.
- Intégration d'esclave de la bibliothèque dans l'architecture Canopen
- Identification et configuration des échanges explicites, utilisation des PDO
- Intégration d'esclave de constructeur tiers avec fichier eds (utilisation de catalogue manager)

#### Mise en service réseau Canopen avec ilot OTB et variateur Altivar 312

- Configuration des PDO
- Utilisation des Motion Function Block pour pilotage du variateur Altivar 312
- Développement programme avec utilisation des entrées et sorties sur le bus Canopen

**Option 1 :** réseau Canopen sur automate Premium ou Micro avec carte maître TSXCPP110+logiciel Sycon.

**Option 2 :** Mise en service Lexium 32 sur réseau Canopen avec utilisation des Motion Function Block.