



AUTOMATISMES : BUS CANOPEN

PUBLIC

Techniciens de maintenance

OBJECTIFS

Être capable de mettre en œuvre et diagnostiquer un réseau CANOPEN

PRE-REQUIS

Être capable de naviguer et d'utiliser le logiciel Unity Pro

POSITIONNEMENT

Lien de positionnement en ligne

DUREE

Durée : 2 jours

LIEU

Lieu : centre de Dijon ou de Chalon

EVALUATION DES ACQUIS

Attestation de fin de formation

MOYENS PEDAGOGIQUES

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

NOMBRE DE STAGIAIRES/SESSION

Mini : 2 / Maxi : 4

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.

V1-2022