

SIMOTION and SINAMICS S120 - Diagnostics and Service (MC-SMO-DG)

Korte beschrijving

In deze cursus leert u om te gaan met het motion control systeem SIMOTION en SINAMICS S120 wanneer er een storing optreedt. U kunt ook het besturingsprogramma aanpassen wanneer er wijzigingen aan de machine worden aangebracht.

Doelen

U bent verantwoordelijk voor de betrouwbare werking van het SIMOTION automatiseringssysteem en het SINAMICS S120 aandrijfsysteem. In deze cursus leert u op de juiste manier om te gaan met de systemen wanneer er een storing optreedt. Aan de hand van voorbereide projecten analyseert u de signaalinterconnectie en programmering. Aan de hand van projecten met opzettelijke storingen en fouten identificeert en verhelpt u storingen.

Na de cursus kunt u storingen sneller en gericht oplossen. U kunt het besturingsprogramma aanpassen wanneer er wijzigingen aan de machine worden aangebracht.

Doelgroep

Servicemonteurs
Onderhoudspersoneel

Inhoud

Overzicht van de modules en componenten:

- SIMOTION automatiseringssysteem
- SINAMICS S120 aandrijfsysteem

Werken met PC programma's:

- SIMOTION SCOUT engineeringsoftware
- SINAMICS STARTER inbedrijfstellingstool

Opbouw en configuratie van een SIMOTION project:

- Assen, componenten en topologie
- Aandrijfobjecten en technologieobjecten

Online-verbinding opbouwen via PROFIBUS, PROFINET en Ethernet

Diagnose met SIMOTION SCOUT en SIMOTION IT webbrowser

Analyse van vrijgavesignalen en signaalinterconnecties

Registratie van signalen met meetfuncties en trace

Omgang met Safety Integrated als service nodig is

Procedure bij het vervangen van modules, motoren en encoders

Inleiding in de programmering bij aanpassingen in geval van service

Integratie van SIMOTION SCOUT in het TIA Portal

Praktische oefeningen op trainingsapparatuur met SIMOTION D, SINAMICS S120, SIMATIC ET200S en SIMATIC TP177B.

Vereiste voorwaarden

Basiskennis automatisering met SIMATIC S7

Basiskennis aandrijftechniek met SINAMICS

Soort

Face-to-face-training

Duur

5 dagen

Taal

mu