

Duração 21hs
3 dias
09h00 às 17h00

TR3020

TwinCAT 3 Training

NC-PTP

Pré-Requisitos

- Estar familiarizado com programação de PLC (IEC 61131-3) ou conhecimentos equivalentes;
- Conhecer o sistema operacional Windows XP ou Superior;
- Técnicos/Engenheiros na área Elétrica, Eletrônica, Automação, Mecatrônica e afins;
- Ter cursado o treinamento TR3050 TwinCAT 3 Basics.

Objetivo

Treinamento básico para entendimento, parametrização e controle de movimentação de eixos, utilizando servocontrole, destinado a controle(s) de movimento(s) ponto a ponto.

*Nota: Nesse módulo não abordamos controles de eixos interpolados e/ou CNC e servomotores de outros fabricantes.

TR3020 – TwinCAT 3 Training – NC-PTP Conteúdo Programático	
Introdução ao Controle NC-PTP	<ul style="list-style-type: none"> – Servo Drive AX5000 – Propriedades – Codificação – Informações Técnicas – Conectividade – Interligação
Configuração de Eixos –Hardware	<ul style="list-style-type: none"> – Conexão com target – ScanDevices – Localização de Eixos – Organização de Eixos – Canais de Controle – Configuração de Canais – Fator de Escala – Encoder – Resolver
Configuração de Eixos –Software	<ul style="list-style-type: none"> – Eixos Físicos e lógicos – Controle Online de Eixos – Comandos de Movimentação e JOG – Monitoração de Status
Configuração de propriedades	<ul style="list-style-type: none"> – Parâmetros – Monitoramento – LagDistance – Ajustes de escala – Ajustes de limites de curso – Ajuste de Velocidades – Rampas de Aceleração e Desaceleração
Extras	<ul style="list-style-type: none"> – Ativar configurações – Hardware Upload – Manutenção



TR3020 – TwinCAT 3 Training – NC-PTP | Conteúdo Programático

Funções de Movimentação online para controle e testes

Funções de Acoplamento online para controle e testes

Configuração e parametrização do Encoder/Resolver

Controle de Eixos via TwinCAT PLC Control	<ul style="list-style-type: none"> - Carregando biblioteca de Motion - Estrutura de I/O –Motion - Tasks de Controle - Links de Controle - Relação entre eixos e motores - Diagrama de Estado de - Controle de Movimento - Blocos de Função de - Controle de Movimento - MC_POWER 	<ul style="list-style-type: none"> - MC_HOME - MC_MOVE_ABSOLUTE - MC_MOVE_RELATIVE - MC_STOP - MC_RESET - Outros Blocos de Função - Intertravamento de Blocos - Laboratório - Projeto - Tunning da malha de velocidade
Controle de Eixos via TwinCAT PLC Control	<ul style="list-style-type: none"> - Carregando biblioteca de Motion - Estrutura de I/O –Motion - Tasks de Controle - Links de Controle - Relação entre eixos e motores - Diagrama de Estado de Controle de Movimento - Blocos de Função de Controle de Movimento - MC_POWER 	<ul style="list-style-type: none"> - MC_MOVE_ABSOLUTE - MC_MOVE_RELATIVE - MC_STOP - MC_RESET - Outros Blocos de Função - Intertravamento de Blocos - Laboratório - Projeto - Tunning por posição