

DESIGNCENTER NX MCD - Fonctions avancées

Connecter NX MCD à l'automate, piloter les comportements mécatroniques et enrichir la simulation avec capteurs, axes et contrôles avancés.



Objectifs :

- De récupérer des signaux venant d'un automate afin de créer les différents liens entre MCD et l'automate.
- De piloter MCD grâce à l'automate.

Durée : 2 jours – 14 heures (7 heures / jour).

Public concerné : Dessinateurs et projeteurs utilisant un logiciel CAO, ainsi qu'aux automaticiens utilisant des solutions de programmation d'automates.

Prérequis : Avoir suivi la formation NXMCD Fondamentaux et une maîtrise des bases de l'environnement Windows est indispensable.

Moyens : En agence ou sur site : Ordinateurs, vidéoprojecteur, tableau et manuels dans l'aide en ligne.

A distance : Application d'échange à distance et outil de prise en main à distance.

Modalités : Pédagogiques : Alternance entre théorie et pratique pour chaque sujet traité.

Evaluations : En cours et fin de formation à travers des exercices, questions orales et questionnaires.

Fin de stage : Attestation de formation.

Vous trouverez sur nos offres commerciales les détails des modalités d'accès concernant les délais de planification, l'accessibilité aux PSH et l'assistance technique et pédagogique.

Descriptif de la formation

PRINCIPE DU « VIRTUAL COMMISSIONING »

- Virtualisation de la périphérie automate (Simit ou PLCSIM-Adv)
- Lien Automate
- Lien MCD

DÉFINITION DE LA CONFIGURATION MATÉRIELLE (TIA PORTAL)

- Configuration de la périphérie Automate
- Définition des adressages

PROGRAMMATION AUTOMATE (TIA PORTAL)

- Programmation simple d'une fonction
- Utilisation d'un objet technologique

RÉCUPÉRATION DES SIGNAUX

- Création des coupleurs de Signaux Automates
- Création des coupleurs de Signaux MCD

LES ARTICULATIONS MÉCANIQUES COMPLEXES

- Les articulations ressorts
- Les contraintes de rupture

LES COUPLAGES D'AXES

- Engrenages
- Cames mécaniques
- Profils de mouvement

LES CAPTEURS

- Les capteurs de collision
- Les commutateurs de limites
- Les capteurs génériques

LES CONTRÔLES DES DÉPLACEMENTS

- Le contrôle de vitesse
- Le contrôle de position

LE CONTRÔLE DE COUPLE