

Nombre del curso: QD77 Motion Control
Clave del curso: UTK-MOTION-QD77
Duración: 2 días
Requisitos Previos: Programación de GX Works2

CURSO QD77 MOTION CONTROL

El objetivo de este curso es que el asistente se familiarice con las familias de módulos de control de movimiento QD75, QD77, LD75 y LD77, y el software necesario para configurar, implementar cambios y mantener un sistema de movimiento.

Esta clase se centra en el control de posición y no aborda el direccionamiento de PLC, los tipos de direcciones, el funcionamiento básico del software ni la configuración del hardware.

El material de esta clase se aplica a las familias de módulos de posicionamiento QD75, QD77, LD75 y LD77. En la mayoría de los casos, estarán disponibles diferentes opciones de hardware para permitir que los grupos de usuarios utilicen la plataforma de hardware de su elección.

Resumen del curso

Lección - 1 Introducción al módulo

- Especificaciones del módulo
- Programación
- Conexión del módulo
- Indicadores de los módulos

Lección 2 - Configuración de GX Works2

- Proyecto simple vs. estructurado
- Creación de un nuevo proyecto
- Importación desde GX Configurator-QP
- Utilidad del módulo de funciones inteligentes
- Guía del módulo de funciones inteligentes
- Herramienta de configuración del módulo de movimiento simple
- Asistente del módulo de movimiento simple

Lección 3 - Configuración de los módulos

- Distribución de la memoria
- Asignación de la memoria interna
- Estructura del sistema (D77)
- Establecimiento de parámetros
- Parámetros de servo
- Datos de posicionamiento
- Datos de inicio de bloques y datos condicionales
- Descargar en los módulos QD77/LD77
- Descargar en los módulos QD75/LD75
- Actualización automática

Lección 4 - Control de los módulos

- Palabras de control
- Asignación de E/S
- Desplazamiento
- Datos del monitor
- Función de interruptor de límite

Lección 5 - Diagnóstico

- Conceptos básicos de solución de problemas
- Solución de problemas de GX Works2
- Utilidades del módulo de movimiento simple
- Supervisión del MR Configurator2

Lección 6 - Punto de origen

- Métodos de retorno a cero
- Método de proximidad cerca del punto
- Método de recuento 1
- Método de recuento 2
- Tipo de tope 1
- Tipo de tope 2
- Tipo de tope 3
- Método de establecimiento de datos
- Método de detección de señal de origen de escala
- Parámetros de OPR
- Otras funciones de OPR
- OPR rápido

Lección 7 - Tablas de posicionamiento

- Configuración de datos de tabla
- Modificación mediante la memoria interna

Lección 8 - Perfiles de posicionamiento

- Control absoluto vs. Incremental
- lineal
- Control de alimentación fija
- Interpolación circular
- Cambio de los valores actuales

Lección 9 - Perfiles del control de velocidad

- Control de velocidad
- Conmutación de velocidad-posición
- Conmutación de posición-velocidad

Lección 10 - Comandos dedicados

- Introducción
- Restauración de posición absoluta
- Inicio de posicionamiento
- Enseñanza
- Escribir en EEPROM
- Inicialización

Lección 11 - Posicionamiento avanzado

- Modificación de tareas activas
- Múltiples tareas de movimiento
- Inicio de bloque y datos condicionales
- Saltar
- Bucles
- Inicio simultáneo

NOTAS:

- 1) HORARIO:** Según disponibilidad del Cliente (Sugerido entre 9:00 AM a 6:00 PM)
- 2) FECHA:** Favor de confirmar a ctc@ultatek.com
- 3)** Se requiere que el CLIENTE proporcione una sala de capacitación que cuente con una pizarrón o pintarrón, cañón y suministros eléctricos 120 VAC(en caso de ser curso ON SITE)
- 4) CUPO:** Mínimo 2, Máximo de 6 a 8 participantes por grupo dependiendo de los equipos disponibles.
- 5) ULTATEK** Proporcionará la información escrita del curso a cada participante.
- 6) ULTATEK** Proporcionará los equipos demostrativos requeridos para realizar las practicas correspondientes.