

# CONTROL DE MOVIMIENTO EJE INDEXADO SERVODRIVE KINETIX 300

El participante tendrá la confianza para interactuar con el ServoDrive Kinetix 300 y será capaz de diseñar rutinas de movimiento con el software MotionView OnBoard, con los conocimientos adquiridos se podrán implementar mejoras en los procesos industriales y en la localización de fallas para evitar paros de maquina

**DURACION DEL CURSO: 20 Horas**

**PERIODO DE IMPARTICION: 2 Días Consecutivos (10 Horas/Día)**



## **1. Software MotionView OnBoard Vista General**

Conectar, desconectar, salvar y cargar la conexión  
Salvar y cargar la configuración y restaurar valores

## **2. Configuración de Características del Servomotor (Motor)**

Cambiar el tipo de servomotor rotacional y lineal  
Comprobación de fases del servomotor

## **3. Configuración de Características del ServoDrive (General)**

Modos de control del servodrive  
Modo auto sintonía, modo de comunicación (EtherNet/IP)  
Modo movimientos de indexado (Indexing)  
Límites de corriente, pico de corriente, de velocidad de  
aceleración y restablecimiento de fallas  
Escalamiento con reductores de velocidad y directo  
Limites rotacionales y tipo de polaridad

## **4. Comunicación Ethernet IP**

## **5. Configuración de Entradas y Salidas (IO)**

Configuración de entradas y salidas digitales  
Límites físicos de sobrecarrera positivo y negativo.  
Polaridad de los limites de carrera físicos (Hard Limit Polary)  
Entradas y Salidas Analógicas (Analog IO)

## **6. Límites de Velocidad y Posición**

## **7. Configuración de Ganancias (Dynamics)**

Ganancias de velocidad de y posición  
Sintonía manual y automática

## **8. Indexado (Indexing)**

Tipos de movimiento indexado  
Perfiles de Movimiento: Trapezoidal y S-Curve

## **9. Configuración de Características del Proceso de Homing**

Home Accel / Decel, home offset, home velocity fast y slow  
Home switch, homing status, start homing y abort homing  
Configuración del proceso de homing

Métodos para ir a Home (Home Method)

Dirección de Home (Direction)

## **10. Herramientas de Visualización (Tools)**

Visualización de parámetros de entradas y salidas  
Osciloscopio (Oscilloscope)

## **11. Monitoreo de Parámetros (Monitor)**

## **12. Fallas (Fault)**

## **13. Puesta en Marcha EtherNet/IP**

Alta de dispositivo  
Tags de entrada y salida del variador de frecuencia  
Ajuste de velocidad  
Control desde Software RSLogix 5000 / Studio 5000

## **14. Practicas Reales en Tableros Aplicando Todos los Temas del Curso**

Desarrollo y Puesta en Marcha:

- De rutinas con distintos tipos de movimiento
- De proyectos aplicados a banda transportadora
- Aplicando sensores de proximidad



# CAPACIMATIC

## CONTÁCTANOS

**ING. JOSÉ HERNÁNDEZ FLORES**  
DIRECTOR GENERAL

 **CELULAR: 5543820228**

**ING. BLANCA EDITH HERNÁNDEZ PÉREZ**  
COORDINADOR DE CAPACITACIÓN

 **CELULAR: 5626027028**

**ING. JARECK IVAN GARITA NORIA**  
COORDINADOR DE CAPACITACIÓN

 **CELULAR: 5621329636**

**TELÉFONO OFICINA: 5558976563**

 **CELULAR OFICINA: 5561718496**

**CORREO ELECTRÓNICO: [contacto@capacimatic.com](mailto:contacto@capacimatic.com)**

**SUCURSAL: Petunias #685 Col. Villa de las Flores, Coacalco**  
Estado de México CP. 55710

**[www.capacimatic.com](http://www.capacimatic.com)**