

# 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: 24 Horas**

**PERIODO DE IMPARTICION: 2 Días Consecutivos (12 Horas/Día) | 3 Días Consecutivos (8 Horas/Día) | 4 Días Consecutivos (6 Horas/Día) | 5 Días Consecutivos (5 Horas/Día) | 6 Días Consecutivos (4 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  
Límites 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 límites 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

**TELÉFONO OFICINA: 5558976563**

 **CELULAR: 5543820228**

**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)**