



Développer & Exploiter un équipement communiquant CANopen

Tahar Ferroudji
Lycée Sommelier
Annecy (74)

Séquence 1 - Mettre en oeuvre un automate M340

Prise en main d'un automate du type Schneider Modicon M340 via le logiciel Unity PRO M

Séquence 2 - Mettre en oeuvre un servo moteur LEXIUM

Développer et exploiter le Bus CANopen sur un automate du type Modicon M340.

Mettre en service un servo variateur Lexium 32

Séquence 3 - Paramétrer un servo moteur LEXIUM

Réaliser la mise en conformité d'un système comprenant un servo variateur Lexium 32

Exploiter le Bus CANopen sur un automate du type Modicon M340

Modifier les paramètres d'un servo variateur Lexium 32

Tutoriels

Programmer sous Unity un automate M340

Configurer, exploiter un réseau CANopen

Mise en oeuvre servo moteur Lexium via le logiciel So Move

Documents techniques

Commande de mouvement Lexium 32 motion control

