

Lernfeld 11

Inbetriebnahme, Fehlersuche und Instandsetzung

Inhalt	Symb.	#	Niveaunkonkretisierung
Inbetriebnahme			
Blockschaltbilder, Wirkungs- und Funktionspläne von mechatronischen Systemen		11.1.1	Die SuS stellen mechatronische Systeme in Blockschaltbildern dar, zerlegen das System in sinnvolle Funktionseinheiten und erläutern deren Wirkungszusammenhänge.
Verfahren der Inbetriebnahme		11.2.1	Die Schritte einer Inbetriebnahme werden von den SuS unter Berücksichtigung geltender Vorschriften geplant (VDE-Prüfung nach UVV (DGUV) und BetrSichV).
		11.2.2	Die SuS planen die strukturierte Inbetriebnahme mechatronischer Anlagen.
		11.2.3	Die SuS testen und analysieren Steuerungsprogramme mit Hilfe von Simulationsprogrammen (virtuelle Inbetriebnahme VIBN, Digitaler Zwilling).
Fachliche Vertiefung der Antriebstechnik		11.3.1	Die SuS beschreiben und vergleichen unterschiedliche leistungselektronische Steuerungsprinzipien am Beispiel eines Frequenzumrichters (FU).
		11.3.2	Die SuS erläutern den Motorbetrieb und den Generatorbetrieb.
		11.3.3	Regelverfahren der Antriebstechnik - Drehzahlregelung: Die SuS beschreiben den Aufbau des Regelkreises und die Reglerparametrierung (Regeln auf Führung, Regeln auf Störung).
		11.3.4	Regelverfahren der Antriebstechnik - Lageregelung: Die SuS beschreiben den Aufbau des Regelkreises und die Reglerparametrierung (Regeln auf Führung, Regeln auf Störung).
		11.3.5	Steuer- und Regelverfahren der Antriebstechnik: Die SuS unterscheiden diverse Regelverfahren der FU und beschreiben das entsprechende Wirkprinzip (U/f [lin., quad.] mit und ohne Drehzahlrückführung; Vektorregelung).
		11.3.6	Die SuS dimensionieren ein Antriebssystem gemäß der maximal benötigten mechanischen Leistung (d.h. keine Überdimensionierung ==> schlechter Wirkungsgrad).
		11.3.7	Bremsverfahren in der Antriebstechnik: Die SuS unterscheiden Bremsverfahren und beschreiben deren Wirkungsweise (mech. Bremsung, Gleichstrombremsung, Nutzbremse [Vergleich Bremschopper und Rückspeisung]).
		11.3.8	Die SuS vergleichen Wirkungsprinzipien von DC- und AC-Servomotor und ordnen typische Antriebsaufgaben zu.
Fachliche Vertiefung der Automatisierungstechnik		11.4.1	Die SuS wenden Technologiefunktionen in Steuerungsprogrammen an und parametrieren diese anwendungsbezogen (z.B. Kommunikationsbaustein, Positionierbaustein, Identbaustein).
		11.4.2	Entwurfsmethode Ablaufsteuerung: Die SuS stellen Steuerungsaufgaben in Schrittketten dar. Sie programmieren Schrittketten unter Verwendung bibliotheksfähiger Bausteine und binden diese in ein Steuerungsprogramm ein.
		11.4.3	Strukturierte und modulare Programmierung: Die SuS wählen verschiedene Bausteintypen (FC, FB, OB und DB) aus und wenden diese an. Bibliotheksfähige Bausteine werden von den SuS objektorientiert (modular) programmiert. Sie binden die Betriebsarten Automatik und Manuell in ein Steuerungsprogramm ein.
		11.4.4	Regeln mit Automatisierungssystemen: Die SuS binden fertige Reglerbausteine in ein SPS-Programm ein und parametrieren diese.
		11.4.5	Analogwertverarbeitung: Die SuS wählen Messgrößen (Spannung, Strom, Widerstand, Temperatur und digitale Signale) und standardisierte Messbereiche (z.B. 0..10V, 2..10V, -10...+10V, 0..20mA, 4..20mA) aus und begründen diese Auswahl.
		11.4.6	Analogwertverarbeitung: Die SuS beschreiben Normierungsprinzipien und sind in der Lage, gegebene Normierungsfunktionen zu parametrieren.
Fachliche Vertiefung der Handhabungstechnik /CNC-Technik		11.5.1	Die SuS arbeiten mit Bezugspunkten (Werkstücknullpunkt, Maschinennullpunkt, Referenzpunkt). Sie vergleichen die unterschiedlichen Koordinatensysteme.
		11.5.2	Die SuS beschreiben die unterschiedlichen Wegmesssysteme an CNC-Maschinen (direkt, indirekt - absolut, inkremental).
		11.5.3	Die SuS erörtern Steuer- und Regelverfahren bei CNC-Maschinen: Lageregelung (Schleppabstand, Genauhalt, K_{PR} , ...).

		11.5.4	Die SuS unterscheiden die Interpolationsarten linear und zirkular auch im Hinblick auf die Handhabungs- und Robotertechnik. Sie unterscheiden Positioniersysteme (Pick and Place) von Bahnsystemen (1 bis n-Achsen Interpolation).
		11.5.5	Die SuS benennen Bauarten von Industrierobotern und Effektoren (Greifer und Werkzeuge) und grenzen Peripherieeinrichtungen davon ab.
		11.5.6	Die SuS vergleichen Leistungsmerkmale von Industrierobotern: Arbeitsraum, Traglast, Genauigkeit, Achsgeschwindigkeiten, Beschränkungen durch Achsanzahl $n < 6$, sensorgeführter Bahn-Betrieb oder Betrieb ohne Sensorik.
Fachliche Vertiefung der Hydraulik und Proportionaltechnik		11.6.1	Die SuS unterscheiden Pumpen-Bauarten und nennen Einsatzkriterien (Zahnrad- und Axialkolbenpumpe).
		11.6.2	Die SuS unterscheiden die wichtigsten Hydraulik -Ventile: Wegeventile, Druckbegrenzungsventil, Stromregelventil, Rückschlagventil (entsperrbar) bezüglich ihrer Kennlinien.
		11.6.3	Die SuS beschreiben das Prinzip der Ansteuerung der Proportionalhydraulik am Beispiel von Druck-, Strom- und Wegeventil.
		11.6.4	Die SuS analysieren Hydraulikschaltpläne hinsichtlich der Aufgabenstellung (Primär- und Sekundärsteuerung).
		11.6.5	Die SuS simulieren Schaltungen der Hydraulik computerunterstützt.
		11.6.6	Die SuS erläutern die Vorgehensweise der Hydraulik-Inbetriebnahme (Dichtheitsprüfung).
		11.6.7	Die SuS erläutern Gefahren und sicherheitstechnische Maßnahmen (Überdruck, Überhitzung, Leitungsverlegung, ...).
		11.6.8	Die SuS analysieren Energieströme im Hydrauliksystem und begründen daraus die Notwendigkeit der Kühlung.
Schutzeinrichtungen		11.7.1	Die SuS beurteilen elektrische Schutzeinrichtungen und -vorkehrungen an Anlagen und Maschinen.
		11.7.2	Die SuS interpretieren die Bedeutung der Warningschilder korrekt.
		11.7.3	Die SuS respektieren die UVV als verbindliche Vorgaben.
Technische Unterlagen		11.8.1	Die SuS beschaffen sich aus Unterlagen Informationen, um die Gesamtfunktion von Baugruppen oder Anlagen beschreiben zu können.
Schnittstellen		11.9.1	Die SuS definieren mechanische, elektrische und informationstechnische Schnittstellen in einer Anlage und beschreiben deren Funktion.
		11.9.2	Die SuS führen einen Funktionstest der Anlage durch schrittweises Untersuchen der Schnittstellenfunktionen durch.
Messverfahren		11.10.1	Die SuS wählen geeignete Messverfahren bei der Inbetriebnahme einer Beispielanlage aus und beschreiben diese (z.B. Druck, Temperatur bei Belastung, Leistung, Maße, Drehmoment, VDE-Messungen, ...).
Funktionsprotokolle		11.11.1	Die SuS beschreiben den Zweck und beispielhaft den Aufbau eines Funktions-/ Inbetriebnahmeprotokolls.
Elektrische und mechanische Schutzmaßnahmen, Schutzvorschriften		11.12.1	Die SuS beschreiben Verfahren zur Überprüfung der Wirksamkeit der elektrischen Schutzmaßnahmen nach DIN VDE 0100, Teil 610; DIN VDE 0113 Teil 1; EN 60204 Teil 1.
		11.12.2	Die SuS beschreiben Funktionsweise ausgewählter elektrischer Schutzeinrichtungen (z.B. Not-Aus/Not-Halt Einrichtungen, Türüberwachungen, Lichtvorhang, Anwesenheitsüberwachung, ...).
		11.12.3	Die SuS beschreiben Funktionsweise ausgewählter mechanischer Schutzeinrichtungen (Personenschutz wie Absperrgitter, Anlagenschutz wie Rutschkupplung, Sollbruchstelle,...).
Überprüfung und Einstellung von Sensoren und Aktoren		11.13.1	Die SuS parametrieren intelligente Sensoren mit Hilfe entsprechender Konfigurationstools.
		11.13.2	Die SuS integrieren busfähige Sensoren in ein bestehendes Automatisierungssystem.
Inbetriebnahmeprotokoll		11.14.1	Die SuS führen eine strukturierte Inbetriebnahme durch und protokollieren die Prüfungsergebnisse (Inbetriebnahmeprotokoll, VDE-Prüfprotokoll).
Systemparameter		11.14.1	Die SuS stellen die Betriebsdaten einer Anlage fest und bewerten diese in Bezug zu den Grenzwerten.
Bus-Parametrierung		11.15.1	Die SuS ermitteln die Parameter von Busteilnehmern und parametrieren diese anwendungsbezogen.
		11.15.2	Die SuS beschreiben die Möglichkeiten des Systemaufbaus von Automatisierungsgeräten und -systemen (kompakt, modular, zentral, dezentral).
		11.15.3	Die SuS konfigurieren und parametrieren vernetzte Automatisierungssysteme (z.B. IO-Link, Profinet, OPC-UA..) und passen bestehende Systeme an geänderte Kundenanforderungen unter Beachtung der Datensicherheit an.
Softwareinstallation		11.16.1	Die SuS übertragen Software (Firmware, SPS-Programm, Testroutine, ...) und passen diese bei Bedarf an.
Berücksichtigung von Kundenanforderungen		11.17.1	Die SuS berücksichtigen Kundenwünsche (technische und soziale Aspekte) auf der Grundlage des Lasten- und Pflichtenheftes; Erfüllung des Pflichtenheftes wird geprüft.

Einflüsse von mechatronischen Systemen auf ökonomische, ökologische und soziale Bedingungen		11.18.1	An einem beispielhaften System erkennen und bewerten die SuS die Einflüsse auf Mensch, Gesellschaft und Umwelt (Lärmentwicklung, Emissionen, Produktionskosten, Personalkosten, Rationalisierung, ...).
Fehlersuche			
Störungsanalyse		11.19.1	Die SuS erkennen und dokumentieren typische Störungen eines mechatronischen Systems.
Strategien und Verfahren in elektr., pneum. und hydraulischen Systemen		11.20.1	Die SuS wenden die Vorwärts- und Rückwärtsstrategie an. Ereignis-Ablauf-Analyse erstellen, anwenden und visualisieren (PAP, Tabelle) Systemspezifische Eigenschaften berücksichtigen (z.B. Umwelt, Sicherheit, Energie) <u>notwendige Hilfsmittel auswählen und anwenden</u>
Prozeßvisualisierung, Diagnosesysteme, Ferndiagnose		11.21.1	Die SuS beschreiben die Möglichkeiten der Diagnose (Datenerfassung, Cloudecomputing). Sie beschreiben Vorteile der Prozessvisualisierungen und wenden Diagnosesysteme (Auswertung von Prozessdaten) an.
		11.21.2	Die SuS sind in der Lage, Visualisierungssysteme von Simulationssystemen abzugrenzen.
		11.21.3	Die SuS nutzen ein Visualisierungssystem zur Darstellung eines einfachen Prozesses.
		11.21.4	Die SuS passen eine vorhandene Visualisierung eines Prozesses an geänderte Bedingungen an.
Elektromagnetische Verträglichkeit		11.22.1	Die SuS beschreiben die EMV unter Beachtung der Begriffe "Feld, Kopplungsarten, Quelle, Senke, Maßnahmen zur Verhinderung der Störanfälligkeit".
Fehlerdokumentation		11.23.1	Die SuS beschreiben Ursache und Wirkungskette typischer Fehler.
Instandsetzung			
Störungsbeseitigung		11.24.1	Die SuS beschreiben die Vorgehensweise einer Störungsbeseitigung an einem mechatronischen System.
Kommunikation		11.25.1	Die SuS analysieren Zustands- und Prozessdaten einer Anlage und leiten entsprechende Informationen weiter.
Behebung von Programmfehlern		11.26.1	Die SuS analysieren Störungen durch Programmfehler unter Zuhilfenahme von Status- und Analysetools; sie beheben die Fehler und dokumentieren die Programmänderung.
Instandsetzungsprotokoll		11.27.1	Die SuS können wesentliche Informationen eines Instandsetzungsprotokolls nennen.
Qualitätssicherungsverfahren		11.28.1	Die SuS beschreiben den Zusammenhang zwischen Abnutzungsvorrat, Inspektion, Wartung, Instandsetzung und Verbesserung.
		11.28.2	Die SuS beschreiben Maßnahmen zur Überwachung der Produktqualität (z.B. Qualitätssicherung: Stichprobe, Qualitätsregelkarte, Eingriffsgrenzen).
		11.28.3	Die SuS beschreiben Auswirkungen der Qualitätsüberwachungsergebnisse auf Inspektions- und Wartungspläne.