PROGRAMMA DEFINITIVO DI SISTEMI AUTOMATICI CLASSE IV H ANNO SCOLASTICO 2014/15

PROFF.: CRISTOFORO SICIGNANO
GIANCARLO ENDRIZZI

SISTEMI ANALOGICI

Studio e simulazione dei sistemi mediante trasformata di Laplace

Introduzione, trasformata ed antitrasformata di Laplace, applicazione della trasformata di Laplace per la modellizzazione di sistemi retti da equazioni differenziali a coefficienti costanti, funzioni di trasferimento, ingressi tipici elementari: gradino e impulso, risposte dei sistemi del primo ordine e del secondo ordine, stabilità.

Studio e simulazione dei sistemi nel dominio della frequenza

Risposta in frequenza, diagrammi di Bode del modulo e della fase, filtri.

SISTEMI DI CONTROLLO DIGITALI

Controllori a logica programmabile (PLC)

Aspetti generali dei sistemi automatici con dispositivi programmabili, hardware del PLC, confronto logica cablata/programmata, cenni sui linguaggi di programmazione, istruzioni di base, traduzione da schema funzionale a ladder.

Esercitazioni realizzate sul pannello di Elettronica Veneta (software Zelio).

CONVERSIONE E INVERSIONE DELL'ENERGIA ELETTRICA

Dispositivi elettronici a semiconduttore

Diodo, BJT, SCR, IGBT e loro utilizzo come raddrizzatori e invertitori.

TECNOLOGIA PNEUMATICA ED ELETTROPNEUMATICA

Elementi di base di tecnologia pneumatica e cenni di elettro-pneumatica.

Esercitazioni realizzate sui pannelli di ElettronicaVeneta, nonché simulazioni tramite software Pneumatic Studio.

LOGICA CABLATA

Esercitazioni di logica cablata: avviamento ed inversione di marcia di un m.a.t.

Bolzano, 03/06/2015

roff Cristoforo Sicignano

Giançarlo Endrizzi

Gli studenti:

Mores 1 00