

# PROGRAMMA DI SISTEMI E AUTOMAZIONE

Classe 5<sup>a</sup> A - Anno scolastico 2017/2018

prof. Paolo Valentini

prof. Sergio Brunello

## IL CONTROLLORE LOGICO PROGRAMMABILE (PLC)

Schema funzionale e architettura del PLC - Gestione dell'I/O - Logica cablata e logica programmata - Memorie di un PLC - Modulo di input e di output - Moduli I/O speciali - Fondamentali parametri di un PLC - Programmazione del PLC.

## SISTEMI DI CONTROLLO AUTOMATICO

Processi e automazione - Controllo ad anello aperto e ad anello chiuso (controllo automatico).. Regolatori standard P, I, D.

## TRASDUTTORI

Caratteristiche statiche - Portata - Curva caratteristica - Sensibilità - Risoluzione (potere risolutivo) - Linearità - Offset (fuori zero) - Ripetibilità - Isteresi - Precisione - Condizioni normali d'impiego - Trasduttori analogici di posizione - Potenzimetri - Trasduttori di posizione a principio induttivo - Trasduttori di posizione a principio capacitivo - Trasduttori digitali di posizioni (encoder) -Il sensore di Hall- Trasduttori di velocità - Trasduttori di temperatura, Termoresistenze, Termistori e Termocoppie – Trasduttori di deformazione e forza, estensimetri e celle di carico.

## ATTUATORI E AZIONAMENTI

Azionamenti con motore a corrente continua - Azionamenti con motore asincrono trifase - Azionamenti con motore passo-passo – Azionamenti con motore Brushless.-Azionamenti per cilindri idraulici.

## CONTROLLO NUMERICO

Istruzioni ISO di programmazione del tornio a controllo numerico EUROTURN 310 . Istruzioni di base del linguaggio Sinumerik 840 D: sgrossatura, finitura e filettatura.

## ROBOTICA

Strutture cinematiche fondamentali. Il controllore robotico. La programmazione dei robot. Cinematica diretta e inversa. Applicazioni dei robot nell'industria.

## ELETTROPNEUMATICA

Componenti dei circuiti elettropneumatici, sensori, temporizzatori, elettrovalvole. Schemi funzionali.

Bolzano 5/6/2018

Prof. Paolo Valentini

Gli alunni

Prof. Brunello Sergio