

ΒΙΟΜΗΧΑΝΙΚΟΙ ΑΥΤΟΜΑΤΙΣΜΟΙ

ΥΛΗ 2014-15

Από το βιβλίο: «ΣΥΣΤΗΜΑΤΑ ΑΥΤΟΜΑΤΟΥ ΕΛΕΓΧΟΥ-Ανάλυση και Προσομοίωση», Αναστασία Ν. Βελώνη, Εκδόσεις Τζιόλα

ΚΕΦΑΛΑΙΟ 2: ΣΥΝΑΡΤΗΣΕΙΣ ΜΕΤΑΦΟΡΑΣ-ΔΟΜΙΚΑ ΔΙΑΓΡΑΜΜΑΤΑ

ΚΕΦΑΛΑΙΟ 3: ΧΑΡΑΚΤΗΡΙΣΤΙΚΑ ΤΩΝ ΣΥΣΤΗΜΑΤΩΝ ΕΛΕΓΧΟΥ

ΚΕΦΑΛΑΙΟ 4: ΧΡΟΝΙΚΗ ΑΠΟΚΡΙΣΗ ΣΥΣΤΗΜΑΤΩΝ ΕΛΕΓΧΟΥ 1^{ης} ΚΑΙ 2^{ης} ΤΑΞΗΣ

ΚΕΦΑΛΑΙΟ 5: ΕΥΣΤΑΘΕΙΑ ΣΥΣΤΗΜΑΤΩΝ ΕΛΕΓΧΟΥ (κριτήριο ευστάθειας Routh)

ΚΕΦΑΛΑΙΟ 9: ΑΝΤΙΣΤΑΘΜΙΣΗ ΣΥΣΤΗΜΑΤΩΝ ΕΛΕΓΧΟΥ (παράγραφοι 9.1 και 9.2, ελεγκτές τύπου P, I, D, PI, PD, PID)

Στην ύλη περιλαμβάνονται και οι αντίστοιχες ασκήσεις από κάθε κεφάλαιο.

Επιπλέον βοηθητικό υλικό από το διδάσκοντα...που αφορά:

- ✓ **Μετατροπείς-Αισθητήρες**
- ✓ **Ρομποτική** (ορισμός ρομπότ, ρομποτικοί βραχίονες, κατηγορίες αρθρώσεων, χώρος εργασίας, κίνηση ρομποτικού βραχίονα)
- ✓ **Προγραμματιζόμενοι Λογικοί Ελεγκτές - PLC** (ορισμός PLC, πλεονεκτήματα από τη χρήση του, δομή PLC, κύκλος εργασίας PLC, τα PLC της αγοράς, γλώσσες προγραμματισμού PLC, παραδείγματα προγραμματισμού σε γλώσσες του PLC)