

	MODULO	RIF. MD03	
	PROGRAMMAZIONE ANNUALE INDIVIDUALE	10/01/06	REV 00

Classe: quinta B | Docente: Stefano Tamandi | Materia: Sistemi ed automazione | Anno Scolastico: 2018-2019

Programma effettivamente svolto

Sez.B

MODULI	UNITA' DIDATTICHE	CONTENUTI	<input checked="" type="checkbox"/>	OBIETTIVI	<input checked="" type="checkbox"/>	ATTIVITA' DI LABORATORIO	<input checked="" type="checkbox"/>	PERIODO		ORE PREVISTE	METODI	STRUMENTI	VERIFICHE	<input checked="" type="checkbox"/>
								DA	A					
1		Struttura del PLC Logica cablata e programmabile Classificazioni dei PLC Struttura del PLC Unità centrale CPU Memoria Alimentatore Modulo di comunicazione	<input checked="" type="checkbox"/>	Saper progettare e realizzare semplici sistemi automatici con PLC	<input checked="" type="checkbox"/>	Simulazione di sistemi automatici con PLC	<input checked="" type="checkbox"/>	set-ott	ott		LF	Lib	Scritta	<input checked="" type="checkbox"/>
2		Le programmazione del PLC Definizione dello schema funzionale Configurazione degli elementi funzionali Conversione diagramma a relè schema a contatti Lista istituzioni AWL Istruzioni fondamentali di logica a relè Esercitazioni di laboratorio di elettropn.	<input checked="" type="checkbox"/>	Saper riconoscere un programma per PLC	<input checked="" type="checkbox"/>	Simulazione di sistemi automatici con PLC	<input checked="" type="checkbox"/>	ott	dic		LF	Lib	Scritta	<input checked="" type="checkbox"/>
3		La robotica industriale Caratteristiche costruttive dei robot Definizione di robot industriale Architettura del robot e struttura meccanica Classificazione cinematica dei robot Sistema d'azionamento dei giunti Attuatori e organi di trasmissione Sensori Classificazione operativa e applicazioni	<input checked="" type="checkbox"/>	Saper riconoscere esigenze produttive e scegliere il robot più adatto	<input checked="" type="checkbox"/>	Simulazione funzionamento	<input checked="" type="checkbox"/>	dic	feb		LF	Lib	Scritta	<input checked="" type="checkbox"/>



MODULO

RIF. MD03

PROGRAMMAZIONE ANNUALE INDIVIDUALE

10/01/06

REV 00

Classe: quinta B

Docente: Stefano Tamandi

Materia: Sistemi ed automazione

Anno Scolastico: 2018-2019

Programma effettivamente svolto

Sez. B

MODULI	UNITA' DIDATTICHE	CONTENUTI	<input checked="" type="checkbox"/>	OBIETTIVI	<input checked="" type="checkbox"/>	ATTIVITA' DI LABORATORIO	<input checked="" type="checkbox"/>	PERIODO		ORE PREVISTE	METODI	STRUMENTI	VERIFICHE	<input checked="" type="checkbox"/>
								DA	A					
4		<i>Principi di funzionamento dei robot</i> <i>Schemi funzionali</i> <i>Descrizioni dei movimenti</i> <i>Programmazione dei robot</i> <i>Sistemi di programmazione</i>	<input checked="" type="checkbox"/>	<i>Saper riconoscere esigenze produttive e scegliere il robot più adatto</i>	<input checked="" type="checkbox"/>	<i>Simulazione funzionamento</i>	<input checked="" type="checkbox"/>	feb-mar	apr		LF	Lib	Scrit	<input checked="" type="checkbox"/>
5		<i>Trasduttori</i> <i>Definizioni</i> <i>Classificazioni</i> <i>Parametri caratteristici</i> <i>Criteri di scelta dei trasduttori</i>	<input checked="" type="checkbox"/>	<i>Saper scegliere il trasduttore più adatto</i>	<input checked="" type="checkbox"/>		<input checked="" type="checkbox"/>	apr	mag					<input checked="" type="checkbox"/>