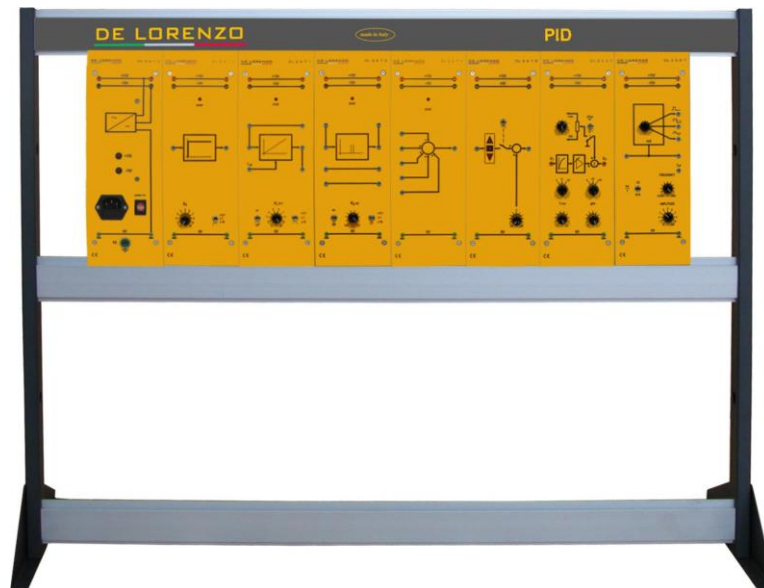




Controllori - PID



Questo laboratorio è stato progettato per studiare e analizzare le caratteristiche e il comportamento tipico dei controllori: linearità, proporzionalità, comportamento dinamico, guadagno, valori convenzionali, frequenza critica, fase, ecc... Dopo aver analizzato gli elementi singoli P, I e D egli potrà studiare le loro combinazioni PI, PD e PID, e potrà realizzare sia le configurazioni in parallelo che quelle in serie. La conoscenza delle caratteristiche tipiche dei controllori è di fondamentale importanza per un corretto approccio alla progettazione dei sistemi di controllo.

Questo simulatore ha una struttura modulare ed è costituito da pannelli didattici installati su un telaio verticale. Esso è provvisto di manuale teorico e pratico. La modularità di questo sistema didattico può dare agli studenti un approccio diretto e immediato all'argomento, offrendo l'opportunità di studiare vari soggetti, svolgendo diversi esperimenti come segue:

- Controllore P
- Controllore I
- Controllore D
- Controllore PI
- Controllore PD
- Controllore PID
- PID con guadagno e regolazione dell'offset



Lista di moduli per esperimento:

No	ESPERIMENTI	MODULI												
		DL 2613	DL 2670	DL 2671	DL 2672	DL 2674	DL 2678	DL 2625	DL 2687	DL PS-MODE	DL ACTSW	DL 1893	DL 115ACT	DL 2100-3M
1	Controllore P	1	1						1		1	1	1	1
2	Controllore I	1		1					1		1	1	1	1
3	Controllore D	1			1				1		1	1	1	1
4	Controllore PI	1	1	1		1			1		1	1	1	1
5	Controllore PD	1	1		1	1	1		1	1	1	1	1	1
6	Controllore PID	1	1	1	1	1			1		1	1	1	1
7	PID con guadagno e regolazione dell'offset	1	1	1	1	1		1	1		1	1		
8	TOTALE	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1