



DISCIPLINA: TÓPICOS ESPECIAIS EM MECÂNICA: Drives e Servos Robóticos - MOBILIDADE ACADÊMICA	CÓDIGO: GMECA.00025
---	---------------------

Instituição: Budapest University Of Technology And Economics
Disciplina: Servo and Robot Drives
Discente - Matrícula: Leandro César Vasconcelos - 200923510233
Eixo: 7 - MECÂNICA
Carga Horária Total: 60 horas-aula

Curso(s)	Período
Engenharia de Controle e Automação	<u>9</u>

Departamento: DEPARTAMENTO COMPUTAÇÃO E MECÂNICA

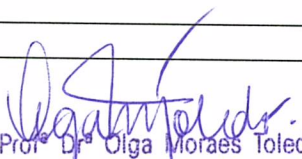
Ementa:

Estrutura dos servo-acionamentos e robô elétricos. Os métodos de controle de sistemas multimáquinas. Soluções para unidades servo motor DC, torque e métodos de controle atual. Circuitos eletrônicos e métodos de controle atual vetor de servo-acionamentos de motor síncrono. Métodos de controle de vetores auais de campo orientada servo-acionamentos de motores de indução controladas. Regulação e controle de pisar unidade motoras. Métodos de controle de velocidade e posição. O controle de posição e sincronismo para multi-máquina (máquina e robôs) sistemas. Os métodos de controle de unidades do robô. Controle, proteção de servo drives, ônibus de unidade. Inteligente, de baixa potência, unidades especiais, sensores especiais, aplicações orientadas circuitos integrados.

INTERDISCIPLINARIEDADES

Pré-requisitos
Co-requisitos
Disciplinas para as quais é pré-requisito / co-requisito
Transdisciplinarietàade (inter-relações desejáveis)

Bibliografia Básica	
1.	Schmidt I., Vincze Gyné, Veszprémi K.: Villamos szervo- és robothajtások. ISBN 963 420 642 5. Műegyetemi Kiadó. Budapest. 2000.
2.	
3.	


Prof. Dr. Olga Moraes Toledo
COORDENADORA DO CURSO DE ENGENHARIA
DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO
CEFET/MG - UNIDADE LEOPOLDINA