

PROGRAMA JORNADA SOBRE CONTROL DE MOVIMIENTOS – Año 2010

Día: Jueves 04-Nov-2010 (por la mañana)

Lugar: Aula Magna, Fac.Reg.Cba. de la UTN

Costo: \$ 180.- (incluye coffe breaks, lunch y 1 CD con material de las presentaciones)

<u>Hora</u>	<u>DISERTANTE</u>	<u>Durac.</u>	<u>TEMA A DESARROLLAR</u>	<u>CONTENIDOS</u>
08:30 á 09:00	-----		ACREDITACIÓN DE INSCRIPTOS	
09:00	AADECA	15'	INICIO DE LA JORNADA	PRESENTACIÓN DE LA JORNADA.
09:15 á 09:45	Ariel Lempel, FIUBA	30'	TUTORIAL. CONCEPTOS BÁSICOS.	Automatización de máquinas y control de movimientos. Tipos de máquinas industriales. ¿Porque usar esta tecnología?. Ventajas y Desventajas. Normas de programación. Ejemplos de aplicación, videos.
09:45 á 10:15	Gabriel Tarifa, FIUBA	30'	TUTORIAL. CÁLCULOS BÁSICOS.	Magnitudes lineales y angulares del movimiento mecánico. Ecuaciones físicas básicas. Aceleración, deceleración y perfiles de movimiento. Ejemplo de cálculos en aplicaciones frecuentes.
10:30	-----	30'	Cofee break.	
11:00 á 11:30	Diego Bernhardt, BOSCH REXROTH	30'	SISTEMAS DE CONTROL ELECTROHIDRÁULICOS	Control de posición, de velocidad y/o de fuerza del movimiento de un cilindro hidráulico. Componentes. Sistemas hidráulicos a lazo abierto y a lazo cerrado.
11:30 á 12:00	Horacio Villa, MICRO	30'	SISTEMAS Y COMPONENTES NEUMÁTICOS.	Control de velocidad de actuadores neumáticos. Controles de posición, Eficiencia en el uso de actuadores neumáticos y componentes asociados.
12:00 á 14:00	-----		Receso p/lunch-almuerzo	

PROGRAMA JORNADA SOBRE CONTROL DE MOVIMIENTOS – Año 2010

Día: Jueves 04-Nov-2010 (por la tarde)

Lugar: Aula Magna, Fac.Reg.Cba. de la UTN

Costo: \$ 180.- (incluye coffe breaks, lunch y 1 CD con material de las presentaciones)

<u>Hora</u>	<u>DISERTANTE</u>	<u>Durac.</u>	<u>TEMA A DESARROLLAR</u>	<u>CONTENIDOS</u>
14:00 á 14:30	Sebastián Kemerer, SCHNEIDER	30'	SERVOMOTORES	Tipos de Motores: sincrónicos, asincrónicos, de torque, lineales. Sistemas de realimentación: resolvers y encoders.
14:30 á 15:00	Sebastián Capello, SIEMENS	30'	DRIVES Y CONTROLADORES	Distintos tipos de control de motores (Servo Control, Vector Control, Tensión/Frecuencia). Arquitectura de Controladores. Sistemas basados en Drives y basados en Controlador. Visualización en HMI's. Comunicación Controlador/Drive: Buses de comunicación. Ejes reales y virtuales
15:00 á 15:30		30'	LENGUAJES DE PROGRAMACIÓN	IEC61131 y PLC Open. Librerías dedicadas a Motion Control
15:30	-----	30'	Cofee break.	
16:00 á 16:30	Sebastián Appel, FESTO	30'	SISTEMAS DE VISIÓN EN EL CONTROL DE MOVIMIENTOS	Introducción a la Tecnología de sistemas de visión,. Características técnicas generales de los sistemas con cámaras inteligentes, consideraciones a tener en cuenta para el desarrollo de proyectos de visión. Aplicaciones en Control de Movimientos.
16:30 á 17:00	Roberto Colatruglio, OMRON	30'	BUSES DE CONTROL DE MOVIMIENTO Y SU APLICACIÓN EN VISIÓN	La coordinación de los sistemas de visión con el control de movimientos. Los buses de "Motion" y la coordinacion entre controladores, servos y visión . La importancia de una red determinística. Consideraciones sobre "Timing".
17:00 á 17:20	Panel de expositores.	20'	DISCUSIÓN Y BALANCE.	