

ФИЗИЧЕСКИЕ ОБЪЕКТЫ СИСТЕМ АВТОМАТИЗАЦИИ

Компьютерное исполнение

ФОСА-1-МН



Состав:

1. Моноблок, содержащий:
 - источник питания;
 - модуль программируемого логического контроллера;
 - модуль дискретного и аналогового ввода/вывода.
2. Физическая модель объекта управления «Ворота гаража».

ФОСА-2-МН



Состав:

1. Моноблок, содержащий:
 - источник питания;
 - модуль программируемого логического контроллера;
 - модуль дискретного и аналогового ввода/вывода.
2. Физическая модель объекта управления «Самараскачивающиеся качели».

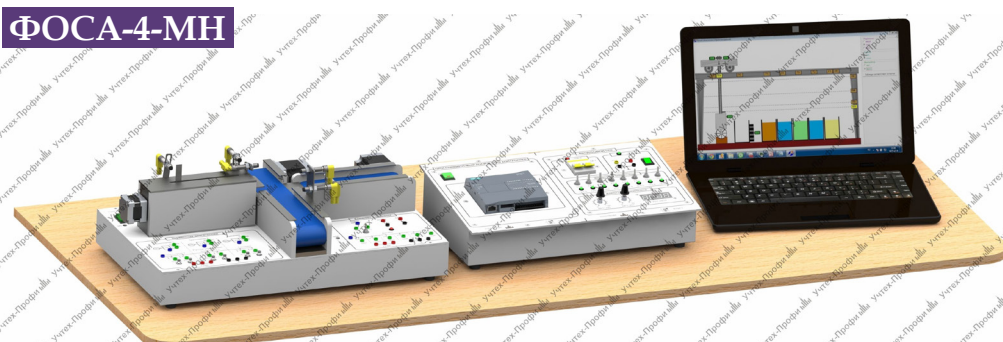
ФОСА-3-МН



Состав:

1. Моноблок, содержащий:
 - источник питания;
 - модуль программируемого логического контроллера;
 - модуль дискретного и аналогового ввода/вывода.
2. Физическая модель объекта управления «Автоматический шлагбаум».

ФОСА-4-МН



Состав:

1. Моноблок, содержащий:
 - источник питания;
 - модуль программируемого логического контроллера;
 - модуль дискретного и аналогового ввода/вывода.
2. Физическая модель объекта управления «Транспортер».

Технические характеристики:

Характеристики	ФОСА-1-МН	ФОСА-2-МН	ФОСА-3-МН	ФОСА-4-МН
Габариты, мм	700x250x300	700x250x300	700x250x300	700x500x300
Масса, кг	7	8	6	13
Напряжение электропитания, В	220	220	220	220
Потребляемая мощность, ВА	200	200	200	400

Перечень лабораторных работ:

1. Изучение программируемого логического контроллера:
 - создание программ на языке релейно-контактных схем;
 - применение таймеров;
 - применение счетчиков;
 - основы работы с аналоговыми сигналами.
2. Автоматизация управления шлагбаумом.*
3. Автоматизация управления воротами гаража.*
4. Автоматизация управления самораскачивающимися качелями.*
5. Автоматизация управления транспортером.*
6. Основы работы со SCADA-системой.

* В зависимости от выбранного стенда