

101-2 大葉大學 選課版課綱

基本資訊

課程名稱	機電整合	科目序號 / 代號	2122 / EEI4068
開課系所	電機工程學系	學制 / 班級	大學日間部4年1班
任課教師	陳盛基	專兼任別	專任
必選修 / 學分數	選修 / 3	畢業班 / 非畢業班	畢業班
上課時段 / 地點	(三)234 / H227	授課語言別	中文

課程簡介

本課程介紹機械與電機整合技術與運動控制實務。機電整合系統是將機械、電機、電子電路、氣液壓等致動元件及感測器等，藉由伺服控制加以整合的技術。工程師為了設計、診斷或維修複雜的系統，必須瞭解電機、電子、機械及控制系統的原理。本課程主要目標即在培養學生設計及建構機電系統的能力及知識。

課程大綱

第一章、控制系統簡介：控制系統、類比及數位控制系統、控制系統的分類.第二章、以微處理機為基礎架構之控制器：微處理器系統硬體、微處理器控制器介面、控制器程式規劃.第三章、運算放大器及訊號調整：運算放大器、特別介面電路、信號傳輸.第四章、開關、繼電器和電力控制半導體：開關、繼電器和功率電晶體、矽控整流器、TRIACS、觸發元件.第五章、機械系統：機械元件的行為、能量、機械系統的反應、齒輪、離合器和煞車、動力傳動技術.第六章、感測器：位置、角速度、近接、負荷、壓力、溫度、流量、液面及視覺感測器.第七章、馬達：永磁直流馬達、無刷直流馬達、永久磁鐵型步進馬達、可變磁阻型步進馬達、步進馬達控制電路、感應馬達、同步馬達、交流馬達控制.第八章、致動器：電機式線性致動器、液壓系統、氣壓系統、流量控制閥.第九章、伺服控制系統：性能標準、開關控制器、PID控制、模糊控制器.第十章、運動控制：軌跡規劃、同動控制

基本能力或先修課程

線性代數, 基本直交流電學