

Mokymai „Mechatronika“

Mokymų paskirtis:	Mokymai skirti naujai įdarbintiems ar jau dirbantiems įmonių darbuotojams, kurie savo darbe naudoja mechatronines sistemas ar įrengimus ir nori susipažinti su naujovėmis, gali skirti laiko mokymuisi, pagilinti ir atnaujinti savo žinias. Siūlome galimybę susipažinti su pneumatinėmis, hidraulinėmis sistemomis, jų ypatybėmis, žymėjimo ir jungimo būdais, schemų skaitymu ir sudarymu atliekant praktinius darbus, taip pat su valdiklių (PLV) panaudojimu mechatroninių sistemų valdymui galimybėmis, programavimo kalbomis, jutikliais, programine įranga.
Mokymų trukmė	Nuo 1, iki 5 dienų, t.y. 8 - 45 val. (priklausomai nuo užsakovo poreikių).
Turinys	<ul style="list-style-type: none"> • Mechatroninių sistemų valdymo sudėtinės dalys, sandara ir naudojami elementai • Pneumatiniai valdymo sistemų vykdymo įtaisai ir jų valdymo elementai • Hidrauliniai valdymo sistemų vykdymo įtaisai ir jų valdymo elementai • Jutikliai klasifikavimas ir naudojimas įvairiuose mechatroninėse sistemose • Valdiklių ar programuojamų relių naudojimas mechatroninėse sistemose • Nuoseklieji procesai, jų vaizdavimas ir praktinis diegimas • Susipažinimas su gamyboje taikomais valdymo moduliais (MPS) • Valdiklių skirtų valdymui ir jų modulių programavimas • Gedimų paieška mechatroninėse sistemose. <p>Pastaba: Temos gali būti derinamos pagal užsakovo poreikį</p>
Dalyvių skaičius	Min. dalyvių skaičius grupėje – 4 Max. dalyvių skaičius grupėje – 10
Mokymų kaina	Priklauso nuo mokymų trukmės. 1 dienos mokymų kaina-nuo 50 eurų
Mokymų vieta	Kauno technikos kolegija, Mechatronikos laboratorija
Mokymų organizavimas	Mokymai gali vykti kasdien. Tačiau gali būti organizuojami ir kitokiu, mokymų dalyviams patogiu laiku, pvz., po 3 val. popietiniu laiku ar panašiai.
Pažymėjimas	Išduodamas pažymėjimas su įrašu apie mokymams skirtas teorines ir praktines valandas

Informaciją teikia Taikomųjų tyrimų ir paslaugų komercializavimo skyriaus vadovė Giedrė Adomavičienė, tel. +370 6115 7620, El. paštas giedre.adomaviciene@edu.ktk.lt