

PERSYARATAN

1. Mahasiswa S1 & S2 yang sedang study dan memiliki KTM.
2. Lulusan maksimal 1 tahun setelah wisuda (S1) wajib menunjukkan ijazah (fresh graduate).

INVESTASI PELATIHAN

S1 : Rp 1.300.000,-
 S2 : Rp 1.500.000,-

follow our social media:



@citaitb



www.facebook.com/cita.itb

	Mei		Juni		Juli		Agustus	
PLC		17 - 19	1 - 3	21 - 23	5 - 7	19 - 21	2 - 5	16 - 18
DCS	10 - 12	24 - 26		28 - 30	12 - 14	26 - 28	9 - 11	23 - 25
Basic Instrumentation		17 - 19		28 - 30	12 - 14	26 - 28	9 - 11	23 - 25
Pipe & Inst. Diagram		17 - 19		28 - 30	12 - 14	26 - 28	9 - 11	23 - 25
Basic Control	10 - 12	24 - 26	1 - 3	21 - 23	5 - 7	19 - 21	2 - 5	16 - 18
Visual Servoing Robotic	10 - 12	24 - 26	1 - 3	21 - 23	5 - 7	19 - 21	2 - 5	16 - 18

Programmable Logic Control

- Overview Sistem Kontrol PLC. - Arsitektur & Komponen PLC. - Pengenalan Software PLC.
- Pemrograman Logika pada PLC. - Pemrograman Timer & Counter.
- Workshop Pemrograman Logika. - Modul Analog I/O. - Pengontrol dan Karakteristik PID.

Distributed Control System

- Overview Sistem Kontrol. - Arsitektur DCS. - Pengenalan Software DCS. - Function Block dan HMI.
- Workshop Function Block. - Workshop HMI. - Elemen dan Kinerja Sistem Kontrol.
- Workshop Sistem Kontrol Dasar. - Penalaan Pengontrol.

Instrumentasi pada Plant Proses

- Overview Sistem Pengukuran. - Karakteristik Pengukuran. - Pengukuran Tekanan.
- Pengukuran Level. - Pengukuran Temperatur. - Pengukuran Aliran.
- Workshop Pengukuran Tekanan, Level, Temperatur & Aliran

Pipe & Instrumentation Diagram

- Pengantar P&ID dan PFD. - Standar-standar pada P&ID. - Penomoran pada P&ID.
- Peralatan (Instrument) di P&ID. - Piping pada P&ID. - Valve pada P&ID. - Loop Kontrol P&ID
- Membaca Studi Kasus P&ID

Basic Control

- Overview Sistem Kontrol. - Dasar Scilab. - Programming pada Scilab.
- Dasar Teknik Kendali pada Scilab. - Dinamika Sistem I. - Aplikasi Sistem Kendali pada Scilab.
- Simulink Scilab. - Software in The Loop. - Hardware in The Loop.

Visual Servoing pada Robotika

- Sensor dan Aktuator pada Robotika, - Kinematika dan Dinamika Sistem,
- Serial Manipulator Visual Servoing 2 DOF, - Serial Manipulator Visual Servoing arm robot