

OBSAH

III. A.1.	Jazyk pro správnu operatorku s výrobnou jednotkou	S.A.C.	283
III. A.1.	Uživatelské rozhraní s výrobnou jednotkou	E.P.E.	285
III. A.1.	Chassis	A.K.S.	288
III. A.2.1	Specifikace struktury spojek	záznam v slovnici	288
III. A.2.1	Specifikace funkčního chování	výrobek abstrakt	290
III. A.2.3	Obrázek	inventarizace	292
III. A.2.3	Vývoj rychlého nového systému	výrobek	292
SEI. A.3.1	Všeobecné	kontrolor řídící	298
SEI. A.3.2	Všeobecné struktury spojek	výrobek inventarizaci	298
SEI. A.3.3	Specifikace funkčního chování	seznam	300
SEI. A.3.4	Definice syntaxe SDI / PR Beckhoff Nového formátu činností V	seznam	301
1.	ÚVOD		9
2.	RÍDICÍ SUBSYSTÉMY PROGRAMOVĚ ŘÍZENÝCH SPOJOVÁCÍCH SYSTÉMŮ		12
2.1	Vývoj a současné požadavky		13
2.2	Technické vybavení		17
2.2.1	Centralizované řídicí komplexy		17
2.2.2	Centralizované multipočítacové řídicí komplexy		19
2.2.3	Decentralizované řídicí subsystémy s hierarchickým uspořádáním		20
2.2.4	Distribuované řídicí subsystémy		21
2.3	Programové vybavení		24
2.3.1	Operační systém		24
2.3.2	Spojovací programy		26
2.3.3	Diagnosticke programy		27
2.3.4	Administrativní programy		28
3.	VYŠŠÍ PROGRAMOVACÍ JAZYK CCIT – CHILL		29
3.1	Všeobecné		29
3.1.1	Vývoj jazyka CHILL		31
3.1.2	Základní rysy jazyka CHILL		32
3.1.3	Symbolika popisu jazyka		34
3.2	Základy jazyka CHILL		37
3.2.1	Data a typy		37
3.2.2	Deklarace proměnných		39
3.2.3	Přiřazení a výraz		43
3.2.4	Program a příkazy		47
3.2.5	Viditelnost jmen mezi moduly		52
3.2.6	Strukturovaná data		56
3.3	Typy		62
3.3.1	Příkaz definice typu		63
3.3.2	Ordinální typy		67
3.3.3	Typ potenční množina		76
3.3.4	Typ procedura		78
3.3.5	Typ řetězec		79
3.3.6	Typ pole		82
3.3.7	Typ struktura		84
3.3.8	Typ ukazatel		92
3.3.9	Popis paměti		96
3.3.10	Dynamické typy		99
3.3.11	Vzájemné odkazy v definici typu		103
3.4	Proměnná		105
3.4.1	Příkaz deklarace		106

3.4.2	Inicializace proměnné a atribut STATIC	111
3.4.3	Proměnná statického typu	114
3.4.4	Proměnná dynamického typu	124
3.5	Hodnota a výraz	125
3.5.1	Třída hodnoty	126
3.5.2	Definice synonima	127
3.5.3	Literály	129
3.5.4	Výčet hodnot	132
3.5.5	Primitivní hodnoty	137
3.5.6	Výraz	145
3.6	Výkonné příkazy	152
3.6.1	Příkaz přiřazení	154
3.6.2	Příkaz výběru	155
3.6.3	Příkaz cyklu	157
3.6.4	Příkaz přístupu	166
3.6.5	Příkaz EXIT	167
3.6.6	Příkaz skoku	168
3.6.7	Příkaz testu podmínky	169
3.6.8	Příkaz výjimečného stavu	170
3.6.9	Prázdný příkaz	170
3.7	Procedura	171
3.7.1	Definice procedury	171
3.7.2	Volání procedury	178
3.7.3	Předávání parametrů	183
3.7.4	Ukončení procedury	185
3.7.5	Dynamická práce s procedurou	187
3.8	Struktura programu	188
3.8.1	Bloky	192
3.8.2	Moduly	196
3.8.3	Definice viditelnosti jmen	198
3.8.4	Konstrukce programů po částech	208
3.8.5	Obslužné programy	218
3.9	Paralelní procesy a jejich synchronizace	223
3.9.1	Specifika paralelního programování	225
3.9.2	Definice procesu a jeho spuštění	226
3.9.3	Událost	231
3.9.4	Styčné pole	236
3.9.5	Signál	243
3.9.6	Kritická oblast	249
3.9.7	Odstavení a aktivace procesu	255
3.10	Vstup a výstup	256
3.10.1	Referenční model práce se souborem	256
3.10.2	Přiřazení souboru	258
3.10.3	Přístup na soubor	262
3.10.4	Přenos dat	266
3.11	Pravidla kompatibility	272
3.11.1	Kompatibilita dvou proměnných	274
3.11.2	Kompatibilita hodnoty a proměnné	275
3.11.3	Kompatibilita dvou hodnot	277
3.11.4	Porovnání dvou ukazatelů	278
3.12	Přehled syntaktických definic jazyka CHILL	279

4.	JAZYK PRO SPECIFIKACI A POPIS SYSTÉMU – SDL	285
4.1	Účel a koncepce jazyka SDL	285
4.2	Grafický tvar jazyka SDL (SDL/GR)	288
4.2.1	Specifikace struktury systému	289
4.2.2	Specifikace funkčního chování	296
4.2.3	Obrázkový tvar jazyka SDP (SDL/PE)	319
4.3	Textový tvar jazyka SDL (SDL/PR)	320
4.3.1	Všeobecně	320
4.3.2	Specifikace struktury systému	325
4.3.3	Specifikace funkčního chování	329
4.3.4	Definice syntaxe SDL/PR Backus Naurovou formou	340
4.4	Definice dat	348
4.5	Doplňkové materiály	352
4.6	Budoucí vývoj jazyka SDL	353
5.	PŘÍKLAD POUŽITÍ JAZYKŮ SDL A CHILL	355
5.1	Specifikace systému jazykem SDL	355
5.2	Programová realizace systému v jazyku CHILL	375
6.	JAZYK PRO STYK OBSLUHY SE SYSTÉMEM – MML	395
6.1	Účel jazyka a jeho vznik	395
6.2	Oblast použití jazyka MML a třídy funkcí	396
6.3	Funkce třídy B	399
6.4	Funkce třídy A – MML funkce	401
6.5	Definice jazyka MML, jeho vlastnosti a popis	402
6.5.1	Základy syntaxe MML	403
6.5.2	Soubor symbolů syntaxe	406
6.5.3	Základní prvky syntaxe	406
6.5.4	Syntax vstupního jazyka	411
6.5.5	Syntax výstupního jazyka	417
6.5.6	Dialog obsluhy se systémem	422
6.5.7	Interakce obsluhy se systémem na displejích	430
6.6	Příklady použití syntaxe jazyka MML	434
7.	PODPÚRNÉ PROSTŘEDKY	437
7.1	Clenění podpůrných prostředků pro práci s programovým vybavením spojovacích systémů	439
7.2	Vyšší programovací jazyky	439
7.3	Prostředky pro vývoj programového vybavení spojovacích systémů	440
7.3.1	Vývojové systémy	440
7.3.2	Počítač s terminálovou sítí	441
7.4	Prostředky pro komplexní ladění programů	442
7.5	Prostředky pro projektování programového vybavení spojovacích systémů	445
7.6	Prostředky pro výrobu programového vybavení spojovacích systémů	446
7.6.1	Postup výroby	447
7.6.2	Programové a technické vybavení	449
7.7	Prostředky pro údržbu programového vybavení spojovacích systémů	450
7.8	Pomocné prostředky	451

