

Obsah:

	str.
1 Úvod	3
2 Logické řídicí systémy	4
2.1 Kombinační logické obvody	7
2.1.1 Řešené příklady	9
2.1.2 Příklady k řešení	16
2.2 Asynchronní sekvenční logické obvody	18
2.2.1 Řešené příklady	26
2.2.2 Příklady k řešení	77
2.3 Asynchronní sekvenční logické obvody s časovým zpožděním	80
2.3.1 Řešené příklady	83
2.3.2 Příklady k řešení	90
2.4 Impulzní sekvenční logické obvody	92
2.4.1 Řešené příklady	94
2.4.2 Příklady k řešení	102
2.5 Synchronní sekvenční logické obvody	105
2.5.1 Řešené příklady	107
2.5.2 Příklady k řešení	117
2.6 Sekvenční logické obvody řízené hodinovým signálem	121
2.6.1 Řešené příklady	124
2.6.2 Příklady k řešení	136
2.7 Kdy co a jak použít	140
2.8 Příklady komplexního řešení logického řídicího systému	143
3 Realizační prostředky	154
3.1 Dominoputer	154
3.2 PLC LOGO	155
3.2.1 Návod k použití PLC LOGO	156
3.2.2 Vybrané prvky a náhrady standardních IO obvodů	166
3.3 Obvody PLD	172
3.3.1 Překladač PLD	173
3.3.2 Testovací program VECTORS	173
3.3.3 Základní syntaxe PLD jazyka ORCADu	174
3.3.4 Přehled metod programování PLD obvodů	178
3.3.5 Další syntaktické definice jazyka PLD	188
3.3.6 Co dělat, když se nám obvod nevejde do GALu?	190
3.4 PLC	194
3.4.1 Od automatů k PLC	194
3.4.2 Základní pojmy PLC	195
3.4.3 Základní principy PLC programů	200
3.4.4 Logické a žebříčkové diagramy versus PLC	202
3.4.5 Srovnání programovacích jazyků pro PLC	205
4 Literatura	208