

Předmluva

1. Plně pneumatické řízení pneumatických mechanismů	1
2. Řízení pomocí sekvenceru Quickstepper	9
2.1 Vyřešená úloha se sekvencerem Quickstepper	11
3. Řízení pomocí programovatelného automatu FPC 101	14
3.1 Úloha pro FPC 101 s programovacím přístrojem PRG 101	18
4. Řízení pomocí programovatelného automatu FEC 20	20
5. Programové balíky FST100 a FSTFEC	23
5.1 Příprava k programování	23
5.2 Programování v STL editoru	24
5.3 Programování v LDR editoru	25
5.4 Načtení projektu	27
6. Logické funkce	28
7. Časové funkce	36
8. Vyřešená úloha pro programovatelný automat FEC 20	40
9. Přenos informace při řízení pneumatických mechanismů	46
9.1 Odpory při přenosu energie	49
9.2 Přehled odporů při přenosu energie a jejich vzájemný vztah	65
9.3 Propustnost přenosového kanálu	74
10. Řízení pomocí programovatelné řídicí jednotky PneuAlpha	76
10.1 Vyřešená úloha pro programovatelnou řídicí jednotku PneuAlpha	80
11. Průmyslové sběrnice v řízení pneumatiky	82
11.1 Vyřešená úloha pro řízení po průmyslové sběrnici AS-i	90
Literatura	93