

OBSAH

1. Analogové obvody elektronických řídicích systémů	1
1.1 Analogové spojité regulátory	1
1.2 Analogové filtry	9
1.3 Nespojité regulátory.....	26
2. Číslicové regulátory.....	35
2.1 Struktura a konstrukční uspořádání číslicových regulátorů	35
2.2 Diskrétní PID algoritmus a jeho varianty.....	39
2.2.1 Aliasing a volba periody vzorkování	41
2.2.2 Odezva na poruchu a změnu žádané hodnoty – PID regulátory se dvěma stupni volnosti	43
2.2.3 Wind-up efekt a nastavení počátečních podmínek regulátoru.....	46
2.2.4 Gain scheduling	48
2.2.5 Řízení s rozděleným rozsahem (Split Range Control).....	50
2.3 Praktické metody nastavování PID regulátorů	51
2.4 Samočinně se nastavující PID regulátory	62
2.5 Číslicové filtry	69
3 Regulační vlastnosti elektrických pohonů a výkonových členů.....	72
3.1 Stejnosměrné motory s cizím buzením	72
3.2 Asynchronní motory	83
3.3 Krokové motory	84
4. Sériová komunikace	90
4.1 Sériové komunikační rozhraní TIA/EIA 232 F	90
4.1.1 Elektrické parametry rozhraní TIA/EIA 232 F	90
4.1.2 Formát přenosu dat po rozhraní TIA/EIA 232 F	93
4.1.3 Nejdůležitější řídicí signály rozhraní TIA/EIA 232 F	96
4.1.4 Zhodnocení vlastností a použitelnosti rozhraní TIA/EIA 232 F	98
4.2 Rozhraní typu proudová smyčka	98
4.3 Sériová komunikační rozhraní TIA/EIA-422-B a TIA/EIA-485-A	100
4.3.1 Základní zapojení rozhraní TIA/EIA 422 B a TIA/EIA 485 A	100
4.3.2 Elektrické parametry rozhraní TIA/EIA 422 B a TIA/EIA 485 A	101
4.3.3 Zakončení vedení u rozhraní TIA/EIA 422 B a 485 A	104
4.3.4 Vliv rozdílných zemních potenciálů u rozhraní TIA/EIA 422 B a 485 A	107
5 Průmyslové komunikační systémy.....	112
5.1 Referenční model ISO/OSI	114
5.1.1 Fyzická vrstva	115
5.1.2 Spojová vrstva	119
5.2 Průmyslové sběrnice pro systémovou úroveň	124
5.2.1 Profibus	125
5.2.2 P-Net	133
5.2.3 WorldFIP	136
5.2.4 Foundation Fieldbus	138
5.2.5 CAN	140
5.2.6 LON	147
5.3 Průmyslové sběrnice pro úroveň snímačů a akčních členů	150
5.3.1 AS-Interface	151
5.3.2 HART	154
6. Seznam citované a doporučené literatury	157