

AUTOMATYKA I SYSTEMY DYNAMICZNE

LABORATORIUM

Realizacja układów sekwencyjnych w językach ST i LD

Przebieg ćwiczenia

1. Rozwiązanie do 3 zadań wybranych przez prowadzącego z listy zamieszczonej w [2]
 - 1.1. Określenie przebiegów czasowych
 - 1.2. Zdefiniowanie stanów automatu
 - 1.3. Utworzenie tablicy przejść z ewentualną minimalizacją
 - 1.4. Stworzenie grafu stanów
 - 1.5. Realizacja programowa w języku ST lub LD
 - 1.6. Wykonanie testów programów za pomocą fizycznych binarnych wejść i wyjść

Przygotowanie do ćwiczenia

- zrealizowanie zadań umieszczonych w [2] w trybie symulacji na własnym komputerze

W sprawozdaniu należy zamieścić

- opis zrealizowanych czynności
- kody zrealizowanych i przetestowanych podczas zajęć programów
- wnioski i spostrzeżenia

Literatura

- [1] J. Kasprzyk, *Programowanie sterowników przemysłowych*, ISBN 83-204-3109-3, WNT 2005
- [2] Materiały pomocnicze na stronie <http://www.tomz.prz-rzeszow.pl>
- [3] *Beckhoff Information System* – do pobrania ze strony www.beckhoff.pl oraz dokumentacja ze strony www.beckhoff.pl
- [4] L. Trybus, *Automatyka i Systemy Dynamiczne* – wykłady PRz