



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ,
ПАТЕНТАМ И ТОВАРНЫМ ЗНАКАМ

(12) **ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ**

(21), (22) Заявка: 2005128564/09, 24.09.2003

(30) Приоритет: 14.02.2003 EP 03003382.3

(43) Дата публикации заявки: 27.01.2006 Бюл. № 03

(85) Дата перевода заявки РСТ на национальную
фазу: 14.09.2005

(86) Заявка РСТ:
EP 03/10636 (24.09.2003)

(87) Публикация РСТ:
WO 2004/072744 (26.08.2004)

Адрес для переписки:
103735, Москва, ул.Ильинка, 5/2,
ООО "Союзпатент", А.А.Силаевой

(71) Заявитель(и):
СИМЕНС АКЦИЕНГЕЗЕЛЛЬШАФТ (DE)

(72) Автор(ы):
КЛЕЙЕР Дитер (DE),
ОТ Вольфганг (DE)

(74) Патентный поверенный:
Силаева Алла Александровна

(54) СПОСОБ ОПРЕДЕЛЕНИЯ ПОСЛЕДОВАТЕЛЬНОСТИ ОБРАБОТКИ ФУНКЦИОНАЛЬНЫХ
МОДУЛЕЙ СИСТЕМЫ АВТОМАТИЗАЦИИ И СИСТЕМА АВТОМАТИЗАЦИИ

Формула изобретения

1. Способ определения последовательности обработки, по крайней мере, части функциональных модулей (5) технологической функции (1), содержащей соответствующие входные (7) и выходные сигналы (9) и функциональные модули (5) соединены друг с другом для реализации технологической функции (1), отличающийся тем, что предусмотрены следующие этапы:

а) из части функциональных модулей (5) определяют первый функциональный модуль (5а), выходы модуля (13) которого соответственно являются или неподсоединенными или выдают исключительно один или несколько выходных сигналов (9) технологической функции (1),

б) исходя из первого функционального модуля (5а), против направления потока сигналов (15) ищут второй функциональный модуль (5b), входы модуля (11) которого соответственно являются или неподсоединенными или принимают один или несколько входных сигналов (7) только технологической функции (1),

с) исходя из второго функционального модуля (5b) во втором (5b) и в каждом следующем в направлении потока сигналов (15) до и включительно первого функционального модуля (5а) функциональном модуле (5) идентифицируют все входы модулей (11), которые соответственно являются или неподсоединенными или принимают входной сигнал (7) только технологической функции (1) или соединены с, по крайней мере, одним выходом модуля (13) другого функционального модуля (5), все входы модуля (11) которого уже были идентифицированы, причем функциональный модуль (5) маркируют, как только все его входы модуля (11) являются идентифицированными, и

d) последовательность обработки функциональных модулей (5, 5a, 5b) устанавливают соответственно последовательности маркировки функциональных модулей.

2. Способ по п.1, отличающийся тем, что технологическая функция (1) внутри части функциональных модулей (5) содержит, по крайней мере, одну петлю обратной связи (30) и что в качестве второго функционального модуля (5b) определяют тот функциональный модуль (5), который принимает через, по крайней мере, один из своих входов модуля (11) сигнал обратной связи (32) петли обратной связи (30).

3. Система автоматизации для выполнения способа по п. 1 или 2, отличающаяся тем, что предусмотрен модуль обработки, который содержит код программного обеспечения, посредством которого являются выполняемыми шаги а) до d) во время прохождения кода программного обеспечения на системе автоматизации.

RU 2 0 0 5 1 2 8 5 6 4 A

RU 2 0 0 5 1 2 8 5 6 4 A