

	strana
Předmluva	3
<u>1. Úvod do problematiky řízení spojovacích systémů</u>	4
1.1. Druhy programového řízení	8
1.1.1. Centralizované řízení	8
1.1.2. Decentralizované řízení	17
<u>2. Příklady na použití jazyka SDL</u>	20
2.1. Základní symboly jazyka SDL	20
2.2. Příklad SDL DEMO	27
2.3. Příklad obsluhy účastnického telefonního přístroje	29
<u>3. Spojovací systém AKE 13</u>	35
3.1. Struktura spojovacího systému AKE 13	35
3.1.1. Technické vybavení řídicího systému APZ 150	35
3.1.2. Technické vybavení spojovacího systému APT 131	41
3.2. Operační systém	42
3.2.1. Exekutivní systém	42
3.2.2. Systém testování programů	43
3.2.3. Údržbový systém	43
3.2.4. Systém lokalizace chyb	45
3.3. Některé víceprocesorové aspekty	45
3.4. Programové vybavení spojovacího systému AKE 13	46
3.4.1. Požadavky na programové vybavení	46
3.4.2. Blokova struktura	46
3.4.3. Funkce pro řízení ústředny	49
3.4.4. Reálný čas a tabulka jobů	51
3.4.5. Regulace provozního zatížení	52
3.4.6. Procedura "funkční změna"	52
<u>4. Model spojovacího systému AKE 13</u>	54
4.1. Charakteristika modelu	54
4.2. Programovací jazyk modelu	56
4.3. Etapy činnosti	56
4.4. Pomůcka ke sledování modelu	61
4.4.1. Indexové programy v blocích	61
4.4.2. Registrové signály R2	62
4.4.3. Programové signály	63
4.4.4. Obsazení paměti HAR	65
<u>5. Využití programového bloku SIST systému AKE 13</u>	67
5.1. Popis programů bloku SIST	67
5.1.1. Základní předpoklady využití bloku SIST	67
5.2. Funkční možnosti bloku SIST	68
5.2.1. Komunikace s operátorem	68
5.3. Příklady	70
5.4. Pomůcka (výpisy) k příkladům	72
<u>6. Spojovací systém E10</u>	77
6.1. Spojovací periferie	77
6.2. Spojovací pole CX	80

6.3. Řídicí bloky	81
6.4. Centrum zpracování informací CTI	86
6.4.1. Paměti počítače	88
6.4.2. Základní funkce CTI	89
6.5. Závěr	90
<u>7. Spojovací systém EDISS</u>	<u>91</u>
7.1. Základní vlastnosti systému	91
7.2. Struktura systému EDISS	91
7.2.1. Blokové schema systému EDISS	91
7.2.2. Funkční jednotky systému	92
7.2.3. Struktura řídicí jednotky modulu	93
7.3. Princip řízení spojovacího systému EDISS	94
7.3.1. Blokové schema výměny informací	95
7.3.2. Postup komunikace mezi řídicími jednotkami	95
7.3.3. Struktura mezimodulové zprávy	97
7.3.4. Popis funkce řízení při spojovacím pochodu	98
<u>8. Model systému EDISS</u>	<u>100</u>
8.1. Koncepce programu EDISS	100
8.2. Obsluha programu EDISS	100
8.3. Model systému EDISS	101
8.3.1. Centrální spojovací pole	102
8.3.2. Analogová účastnická skupina	103
8.3.3. Účastnická sada US	106
8.3.4. Datová pole společná SDP a účastnická DPU	106
8.3.5. Komunikace mezi řídicími jednotkami	109
8.3.6. Demonstrační model	112
8.4. Pomůcky k programu EDISS	114
8.4.1. Seznam zkratk a značek	114
8.4.2. Seznam mezimodulových zpráv řazený podle významu	115
8.4.3. Seznam mezimodulových zpráv řazený abecedně	117
<u>9. Řízený diagnostický systém</u>	<u>119</u>
9.1. Diagnostika pro MTTÚ	121
9.2. Funkční bloky pro sledování diagnostiky	122
9.3. Praktické úlohy	123
9.3.1. Sledování účastnického provozu funkčním blokem TOE/AKE	123
9.3.2. Zpracování výstupních údajů funkčním blokem TRR/AKE	124
9.3.3. Aktivace umělého provozního toku funkčním blokem GTT/AKE	124
9.3.4. Procvičování diagnostických procesů	125
9.3.5. Měření přenosových parametrů pomocí MDESK/AKE a zařízení ATME ..	125
9.3.6. Využití bloků MDESK, SIST/AKE a zařízení MFC analyzátor	125
9.4. Pomůcka pro praktické úlohy	126
<u>Obsah</u>	<u>130</u>

