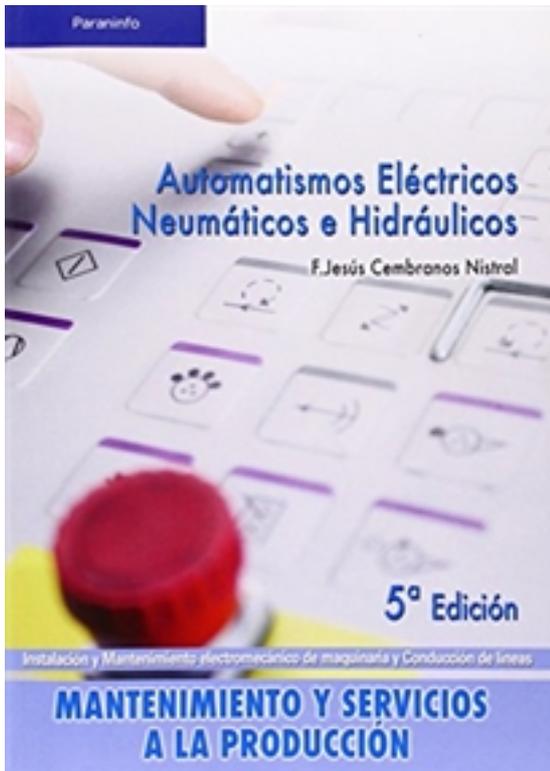


# Paraninfo

## Automatismos eléctricos, neumáticos e hidráulicos



**Editorial:** Paraninfo

**Autor:** FLORENCIO JESÚS CEMBRANOS NISTAL

**Clasificación:** Ciclos Formativos > Electricidad y Electrónica

**Tamaño:** 21 x 29,7 cm.

**Páginas:** 186

**ISBN 13:** 9788497326582

**ISBN 10:** 849732658X

**Precio sin IVA:** 22,60 Eur

**Precio con IVA:** 23,50 Eur

**Fecha publicación:** 26/09/2007

### Sinopsis

El fuerte avance de la automatización que ha experimentado la industria en los últimos años ha impulsado un nuevo tipo de profesionales especializados en el mantenimiento de los procesos e instalaciones. Estos técnicos deben tener una sólida formación en todos los sistemas de automatización que se utilizan más frecuentemente en la industria y, sobre todo, en el autómata programable, pieza fundamental en todo proceso automático. En este libro se pretende dar al futuro técnico una base teórica sólida lo suficientemente completa como para que pueda afrontar las tareas propias de un técnico de mantenimiento en el área de la automatización industrial. En esta quinta edición, el capítulo 5 ha cambiado por completo, se han reformado algunas figuras y se han añadido más actividades.

### Índice

Prólogo 1. Principios de automatización 2. Álgebra de Boole 3. Dispositivos de mando automáticos 4. Procedimientos para el arranque de motores 5. Elementos de protección y medida 6. Circuitos combinacionales 7. Sistemas de numeración de códigos 8. Autómatas programables 9. Programación de esquemas cableados 10. Programación con OMRON 11. Ejemplos de programas 12. Sistemas secuenciales 13. Síntesis de sistemas secuenciales con autómatas 14. Elementos de neumática 15. Mando neumático 16. Hidráulica aplicada 17. Circuitos hidráulicos. Apéndice I: Programa SysWin. Apéndice II: Programación Step7 Micro Win. Glosario. Bibliografía.

Ediciones Paraninfo S.A. Calle José Abascal 41, Oficina 709. 28003 Madrid (España)

Tel. (+34) 914 463 350 Fax

info@paraninfo.es [www.paraninfo.es](http://www.paraninfo.es)