

ursamat

Systematisierung, Standardisierung und Katalogisierung

ursakont

Einrichtungen zur Informationsgewinnung

ursatron

Elektrische Geräte zur Übertragung und Verarbeitung von Informationen

ursapneu

Pneumatische Geräte zur Übertragung und Verarbeitung von Informationen

ursastat

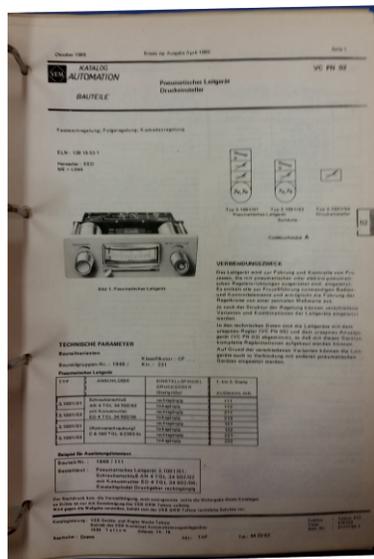
Messfühler mit Relaisausgang, Regler ohne Hilfsenergie

ursawirk

Einrichtungen zur Informationsnutzung (Prozesseinwirkung)

ursamat - Universelles System von Geräten und Einrichtungen zur Gewinnung, Übertragung, Verarbeitung und Nutzung von Informationen für die Automatisierung technologischer Prozesse

Bereits ab 1961 wurde innerhalb des RGW der Weg für die Systematisierung eines international abgestimmten Universellen Regelungs- und Steuerungssystems (URS) geebnet. 1965 entstand dann als nationale Variante das „ursamat“-System. Das System umfasst die Gesamtheit aller Einrichtungen, die zur Realisierung einer Automatisierungsanlage notwendig sind. Maßgebliche Eigenschaft ist die Kombinierbarkeit der Geräte und Einrichtungen - realisierbar durch die Einheitssignal-Philosophie. Mit einer Erweiterung der Systemarchitektur unter dem Begriff „ursamat K 4000“ wurde ab 1972 die Integration der Prozessrechner in die Automatisierungsanlagen vollzogen.



Der Katalog Automation Bauteile (KAB), der Katalog Automation Funktionssysteme (KAFS) und der Katalog Automation Projektierungsvorschriften (KAPV) waren ab den 1970er Jahren die Standardwerke für die Projektierung von Automatisierungsanlagen.

Mit der Einführung der rechnergestützten Projektierung Ende der 1970er Jahre wurden die Kataloge digitalisiert. Basis der rechnergestützten Projektbearbeitung, vom Auftragseingang, der Realisierung bis zur Abrechnung, waren zuerst der Rechner R300 und ab 1979 der ESER-Rechner 1040 von Robotron.