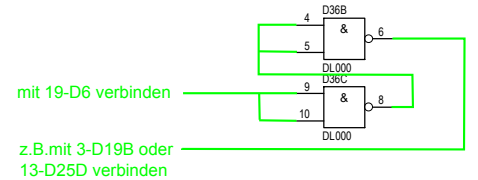
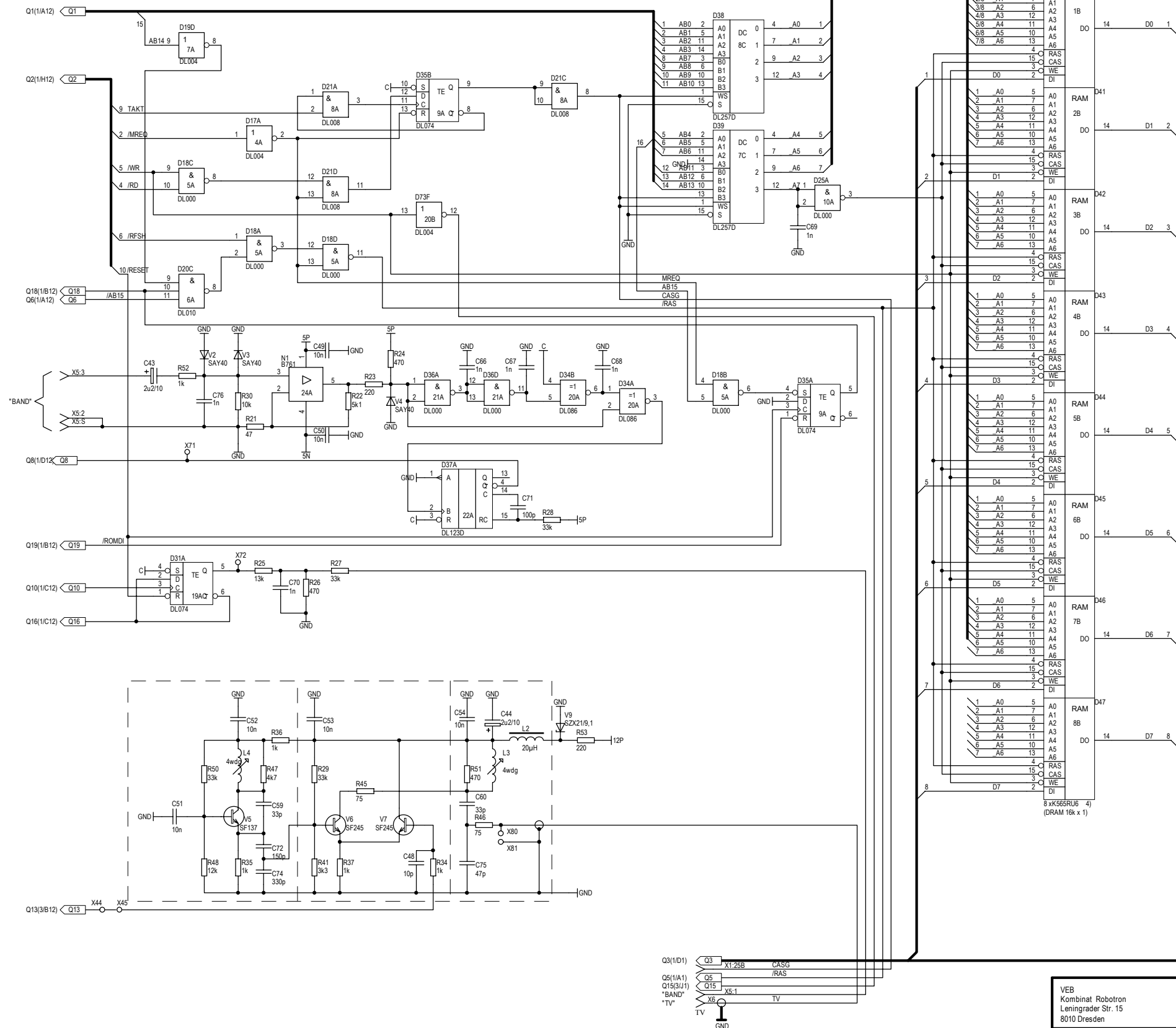


- 3) nach Anschluß 4 von N1
- 2) nach Anschluß 16 von D40...47, 29 von D1  
7 von D14, D16...D36, D56, D57, D61, D67, D68...D75  
8 von D7, D8, D15, D37...D39, D48...D55, D58...D60, D64, D65  
8 von D62, D63  
5 von D11  
12 von D66  
11 von D12, D13  
10 von D2, D4...D6  
14 von D9, D10
- 1) nach Anschluß 1 von N1  
8 von D40...47  
11 von D1  
14 von D14, D16...D36, D56, D57, D61, D67, D68...D75  
16 von D7, D8, D15, D37...D39, D48...D55, D58...D60, D64, D65  
18 von D62, D63  
24 von D11, D66  
25 von D12, D13  
23 von D2, D4...D6  
28 von D9, D10
- 4) D40...D47: Anschluß 1 und 9 im Schaltkreis nicht belegt, alle Anschlüsse sind miteinander verbunden.
- 5) Verbindung D50/3 - D27/11 ist ohne elektrische Funktion mit D69/3 verbunden

VEB Kombinat Robotron Leningrader Str. 15 8010 Dresden		Dateiname:	
		Revision: 1.0	
Maße ohne Toleranzangabe	Bearb.	Datum	Name
Längenmaße	Gepm.		
Rundungshalbmesser	Norm		
Winkelmaße	QS		
Klass.-Nr.	Typ	Zeichnungs-Nr.	Blatt 1 von 6
	40-5688	1.40.535 688.1	
Variantenstückliste		Ers. f.	



mit 19-D6 verbinden  
z.B. mit 3-D19B oder 13-D25D verbinden

VEB Kombinat Robotron Leningrader Str. 15 8010 Dresden		Dateiname:	
		Revision: 1.0	
Maße ohne Toleranzangabe	Bearb.	Datum	Name
Längenmaße	Gepr.		
Rundungshalbmesser	Norm		
Winkelmaße	QS		
Klass.-Nr.	Typ	Zeichnungs-Nr.	
	40-5688	1.40.535 688.1	
Variantenstückliste		Ers. f.	
			Blatt 2 von 6



Ausg./Vers.	Antrag	Änderung		Datum	Gez.	Gepr.	Norm	QS	
VEB Robotron ZFT			Belegungsplan						
Maße ohne Toleranzangabe		Datum	Name	Benennung					
Längenmaße		Bearb. 13-May-2006		Rechnerbaustein					
Rundungshalbmesser		Gepr.		Dateiname: kc87_1.pcb .GTO					
Winkelmaße		Norm		Zeichnungs-Nr. 1.40.535688.1/09					
Klass.-Nr.		QS		40-5688					Blatt 1 von 2
Maßstab		Typ		Ers. f.			Revision: 1.0		