

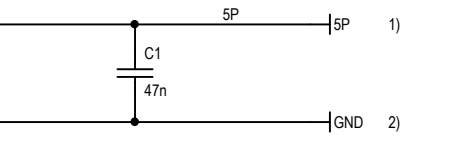
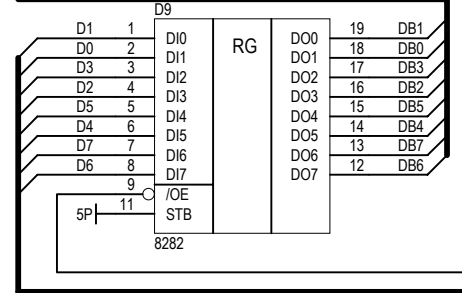
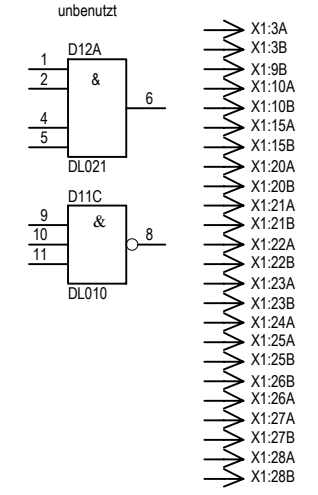
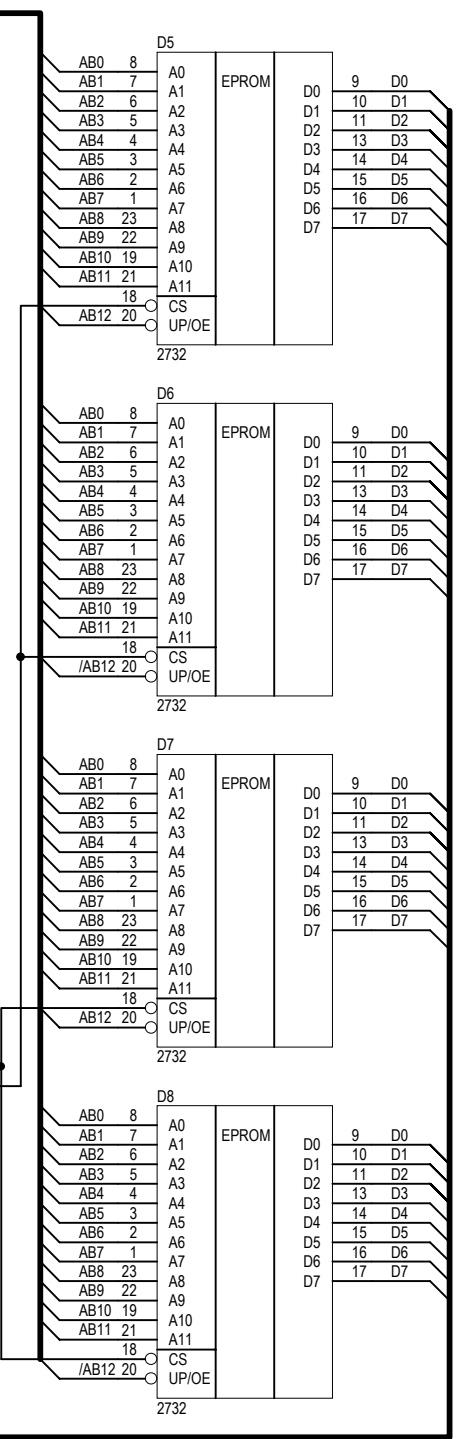
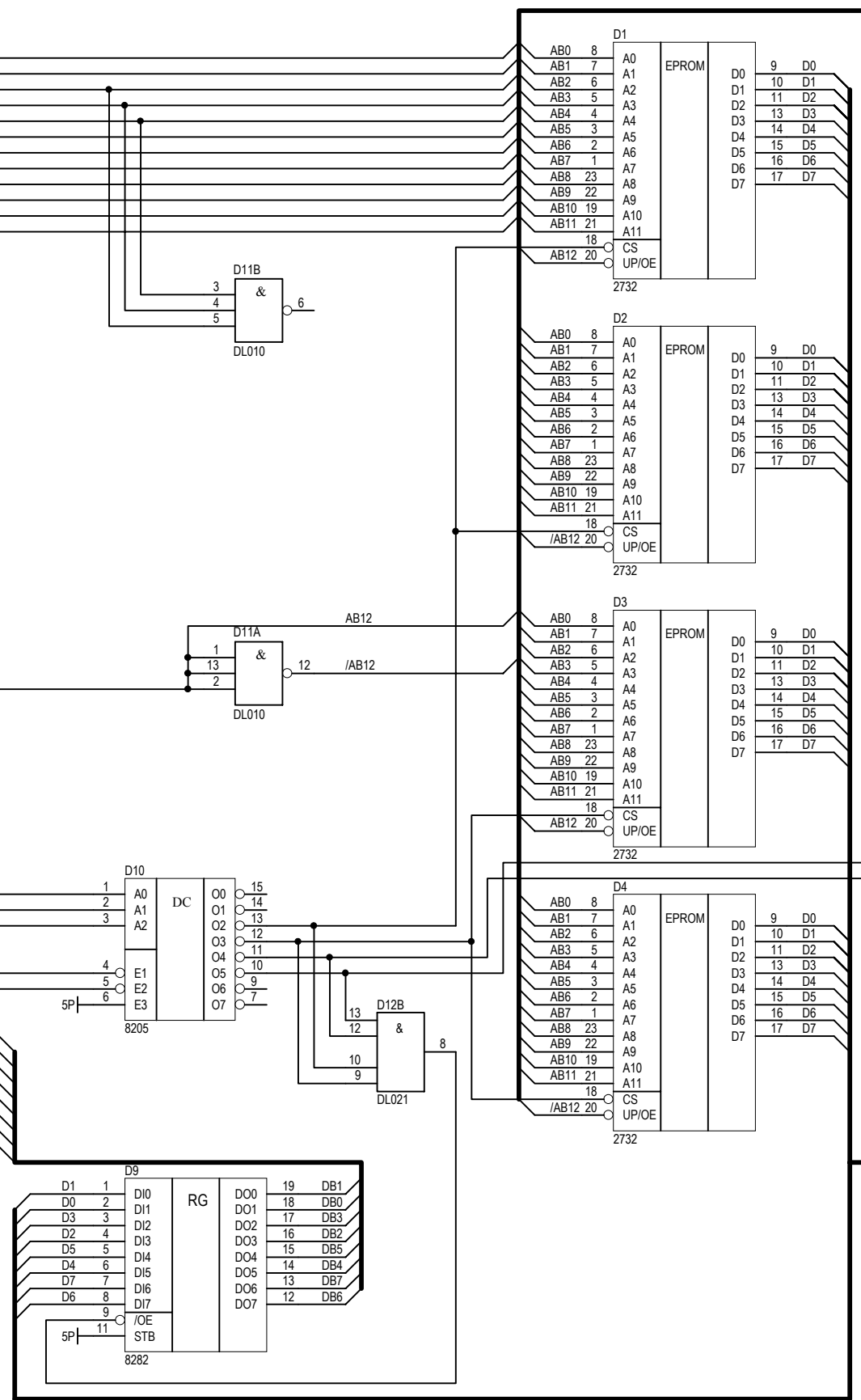
AB0 X1:19A AB0
 AB1 X1:19B AB1
 AB2 X1:18A AB2
 AB3 X1:18B AB3
 AB4 X1:17A AB4
 AB5 X1:17B AB5
 AB6 X1:16A AB6
 AB7 X1:16B AB7
 AB8 X1:14A AB8
 AB9 X1:14B AB9
 AB10 X1:13A AB10
 AB11 X1:13B AB11

AB12 X1:12A AB12
 //IORQ X1:24B //IORQ
 //WR X1:8A //WR

AB13 X1:12B AB13
 AB14 X1:11A AB14
 AB15 X1:11B AB15
 //MREQ X1:9A //MREQ
 //RD X1:8B //RD

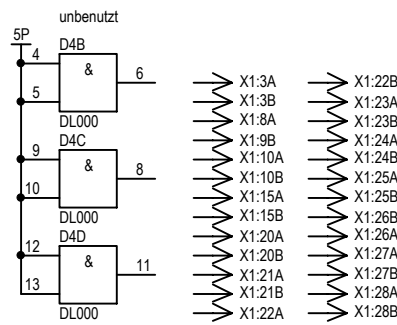
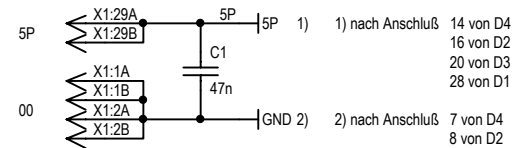
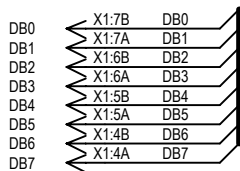
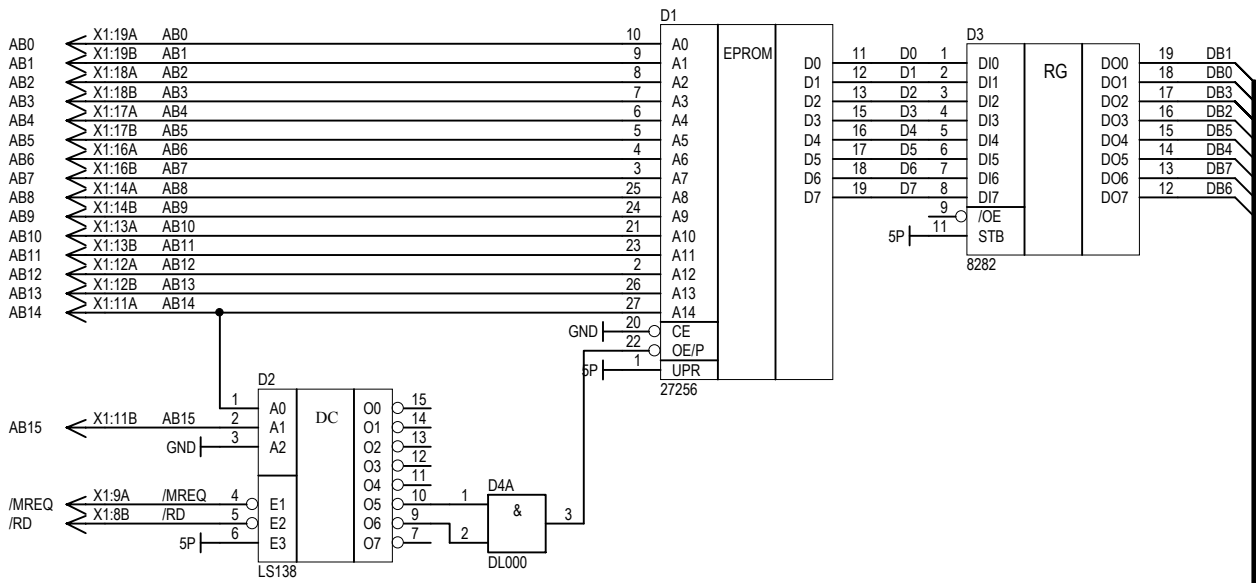
DB0 X1:7B DB0
 DB1 X1:7A DB1
 DB2 X1:6B DB2
 DB3 X1:6A DB3
 DB4 X1:5B DB4
 DB5 X1:5A DB5
 DB6 X1:4B DB6
 DB7 X1:4A DB7

5P X1:29A
 X1:29B
 00 X1:1A
 X1:1B
 X1:2A
 X1:2B



1) nach Anschluß 14 von D11, D12
 16 von D10
 20 von D9
 24 von D1...D8
 2) nach Anschluß 7 von D11, D12
 8 von D10
 10 von D9
 12 von D1...D8

VEB Kombinat Robotron Leningrader Str. 15 8012 Dresden		Dateiname:	
Maße ohne Toleranzangabe		Bearb.	Juli 2006
Längenmaße		Gepr.	digitalisiert
Rundungshalbmesser		Norm	
Winkelmaße		QS	
Klass.-Nr.		Typ	Zeichnungs-Nr.
		Variantenstückliste	Ers. f.
		Revision: 1.0	
		Benennung	
		Kleincomputer Z9001 / KCPASCAL-Modul	
		Blatt 1 von 1	
		1.40.xxx xxx/04	



Es geht auch einfacher

VEB Kombinat Robotron Leningrader Str. 15 8012 Dresden		Dateiname:	
		Revision: 1.0	
Maße ohne Toleranzangabe		Datum	Name
Bearb.		Juli 2006	Zander
Längenmaße		Gepr.	digitalisiert
Rundungshalbmesser		Norm	
Winkelmaße		QS	
Klass.-Nr.		Typ	Zeichnungs-Nr.
			1.40.xxx xxx/04
Variantenstückliste		Ers. f.	
		Blatt 1 von 1	