

Wzory połączeń dla układów pneumatycznych i elektropneumatycznych

$$1. S \pm A + B - C + B + D - E + D + A - \frac{C -}{E -}$$

$$2. S \pm A + B + C - \frac{A -}{B -} D + C + D -$$

$$3. S \pm A + B + B - C + D + D - B + B - \frac{A -}{C -}$$

$$4. S \pm A + B + D + B - C + B + D - \frac{A -}{B -} \frac{C -}{C -}$$

$$5. S \pm A + B + C + E + \frac{B -}{A -} D + E - D - C -$$

$$6. S \pm A + B + A - C + B - D + B + \frac{C -}{B -} \frac{D -}{D -}$$

$$7. S \pm A + B + C + \frac{B -}{C -} D + B + \frac{D -}{B -} A -$$

$$8. S \pm A + C + D + B + \frac{C -}{B -} A - B + B - \frac{D -}{D -}$$

$$9. S \pm A + B + \frac{A -}{B -} C + \frac{C -}{A +} A -$$

$$10. S \pm A + B + D + \frac{A - B -}{C + D -} C -$$

$$11. S \pm A + D + \frac{B +}{C + D -} B - C - D + \frac{A -}{D -}$$

$$12. S \pm A + B + B - C + \frac{A -}{D +} D - E + C - E -$$

$$13. S \pm C + D + \frac{B +}{A +} C - A - \frac{B -}{D -}$$

$$14. S \pm A + C + \frac{D + A -}{E + D -} E - B + B - C -$$

$$15. S \pm D + A + \frac{B +}{C + D -} C - B - \frac{A -}{A -}$$

$$16. S \pm A + B - \frac{D + E}{C + B} - A - C -$$

$$17. S \pm A + B + C + B - \frac{A - D}{C - E} + D - E -$$

$$18. S \pm E + A + \frac{B + D}{E -} + C + B - \frac{A - C}{D -}$$

$$19. S \pm A + D + \frac{B + C}{E + A} + D - E - C - B -$$

$$20. S \pm A + C + \frac{B + D}{A -} + E + \frac{C - D}{E -} - B -$$

Podstawy robotyki i mechanizacji

Numer sekwencji	Imię i nazwisko
1	
2	
3	
4	
5	
6	
7	
8	
9	
10	
11	
12	
13	
14	
15	
16	
17	

18	
19	
20	