

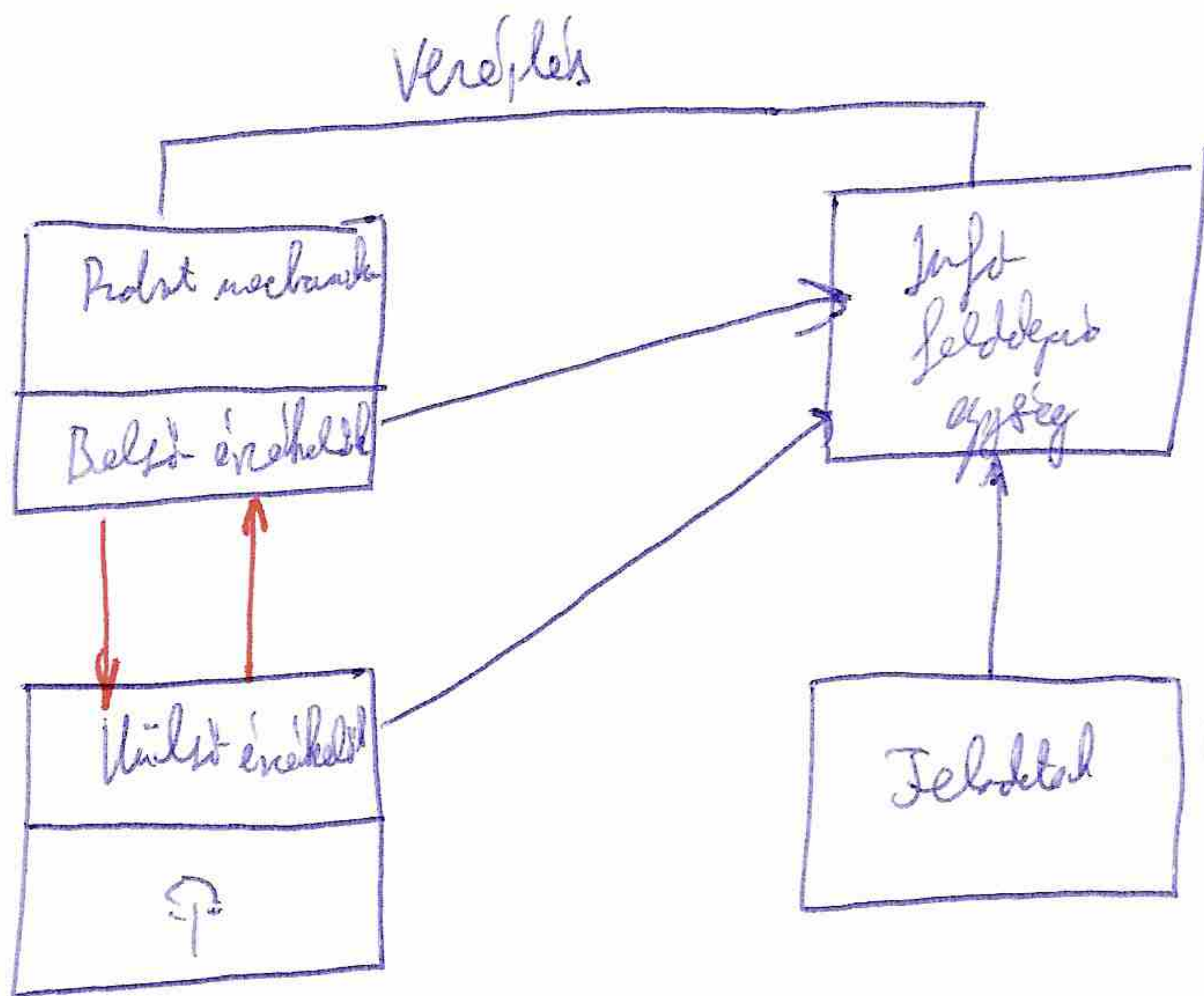
- Szabványi szöveg: Érekelők; szenzorok; kódszámok
boranyi@iit.bme.hu

✓ anyag → netre: EA után → PPT. &
Társaság oktatási portál: "Szabvány"
1 db. ZH. → utolsó előtti hét

• Érekelők autonóm intelligens rendszereiben:

- Autonóm intelligens: jörf.
- Analóg jelkezelés. működés!

✓ Szenzoroktól való intelligens: ↑ - tel való kölcsönhatás (a robot = eszköz).



Autonóm intelligens
rendszerrel egy jó
példája (V).

- Járni - járni (mechanikus hajtás)
- Járni - ↑ (intelligens, gyűjtés) - parhuzamos végrehajtás.
- Járni - vezet (elalvós detektálás)

// Szenzoroktól jörf.

// Streamline ambó: Qroni méisstechnika: Euleri mozgáskövetés

Olvasó, Beágyasztott intelligenciák, wireless hálók optimalis - send: igly.

Aut. 4. nr: AIR: funkcionális egyeztetés:

(~~Esk. P. alettel~~)

// Digitális kamera: MP - AIR.

D. J. J. J.: Manufaktúra: V digitális kamera.

- Valós idejű: 1-2 sec.

(- Mercedes: fékvezérlés: Tíved sec / ~~sec~~)

A. J. J. J.: Optimalis topológiai metrika:

Cell

Ter. hálók

Ter. metrika.

{ Σ: Veresétek a funkcionális és Non funkcionális topológiai metrikák - ellentétlek }!

$\left. \begin{matrix} T2P \\ T2M \end{matrix} \right\}$ Non funkcionális

{ { HW/SW } Mit mivel -> függelék - Net - optimalis választás }

• Mérselt finka mennyiségek: ...

- Értekelők: utalható
Elsődleges értekelők. } Def.

// kimerési megjelenítés → azob: "Játás problémája" → SPAM koncept.

PL: Jf. kép adott felbontással.

1: Alak elkészítés → PL kék: → RGB, hanem HSI. → 1 frakción

Megvan = kép. →

Karakter - szám, kék kb. → SPAM: → Mesehíres.

Def!

Direkt / indirekt mód: Jelekt: közvetlen mérhető (T).

} ! 2H/V! !

[Indirekt: Def!

[Pld: 3D vizuáció

Nem használjuk ki a jelzett jeleket!

Látásrendszer. → Zókba/ku - teljes időben.

- Mit mérünk: -t Nem ismert P - lál közvetlen képfelvétele ⇒

→ Szerkezetek.

[Szempontok: Nem 1 elsődleges, hanem több azonos mértékkel
némi egy jel.] !

- Kamera: Portos ⇒ korrigálás = gyengeértekelő pontosság.

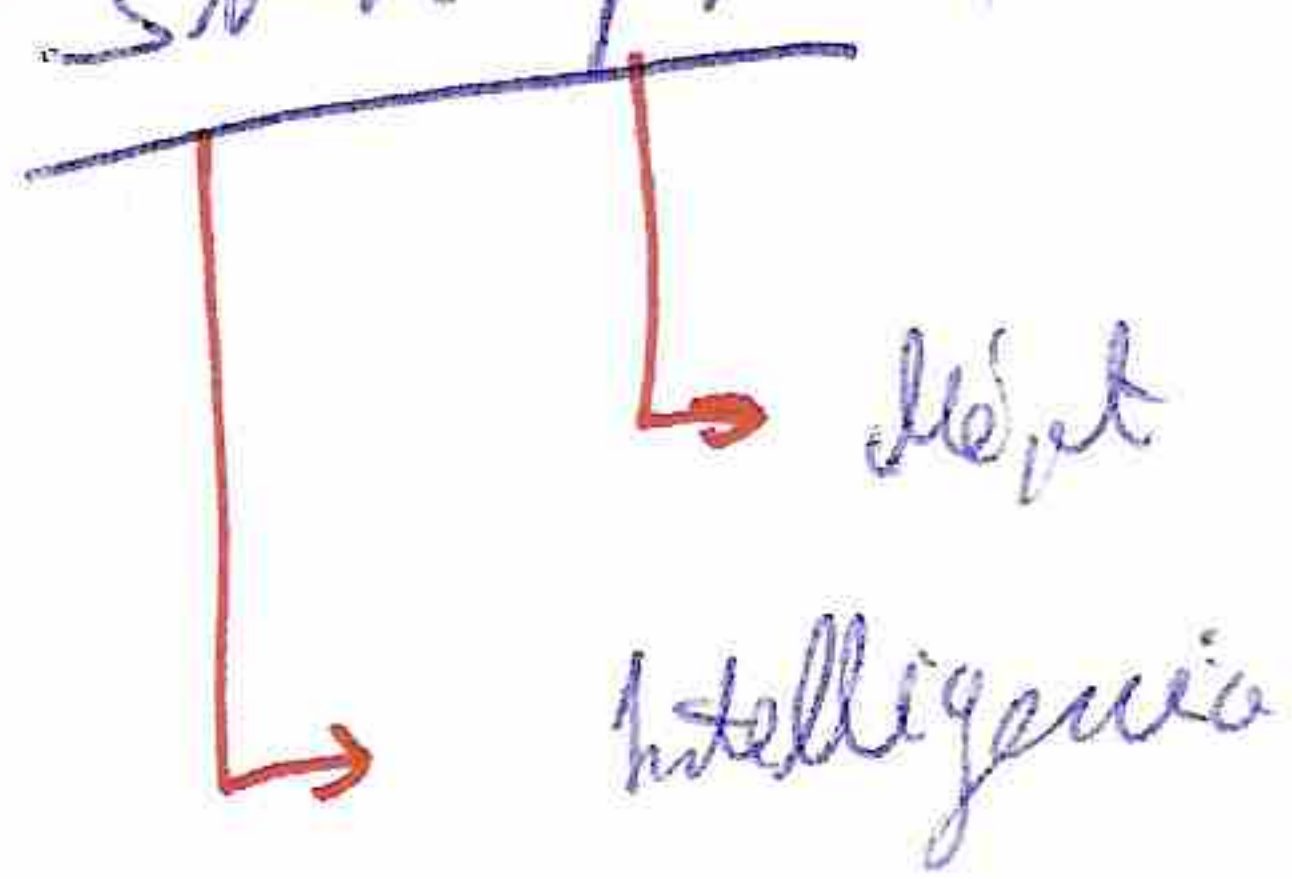
- Gyengeértekelő = Rövidlívra írt (m s-os) - 1 képfelvétele - a fix helyzetben képet:
(Frakciók és ritmikus ritmus.)

- GPS: Vagyis a glob. pontosság, ha lehet

↳ Mit kell követni.

- relatív mozgás, → hasznos jelölés.

// smart post? Miniativizálás; \neq h; kulcsok.



Kejőlékelőzet

→ Kéret "ad hoc" jelölés - utólagos.

! Türelmet vedd meg az eszközökkel

pld.

(A kommunikáció: 1. Eredetileg kis tárolást használ.)!

Def:

Bevezető: kéret: Kéret bevezető

Komplexus!

— { // Ezer - pl. fűzők hűtőpár(!) | Pérelt
Kérettel | Kérettel

// Statistika jellemző: !

statikus és dinamikus jellemző! Def:

// Megjelenés jellemző: STAT. kar. egy végt.

Diff-e. vedd meg -

Modellalkotás: EMP

- Példa: utólagos / Jellemző

→ μ_1 mérték! \Rightarrow
 μ_2 -vel szembe

Állandóval ellentétben: $\mu_1 = \mu_2$

μ_1 : gyors.

μ_2 : hirtelen (lassú).

$\left. \begin{array}{l} \text{Fesz. + kiel. : Mágneses kötés} \\ \text{Tens. + elektros : Elektros Térés.} \end{array} \right\} \text{M.F.}$

pld // átlátel: (Impedancia és id. EN. dbal... m. elemek) →

Fer: $E \cdot I$

Am: I sebesség

F. v: P (teljesítmény).

Φ

Am és tel. á.

$A \cdot U \Rightarrow$ Célfogás

$\mu \cdot \text{konstans} = F \Rightarrow \mu \cdot d = F$

$$\frac{F}{\mu} = \frac{\text{Tel. á.}}{U}$$

$$\frac{\text{Prim } U}{\text{Sec. } U} = \frac{\text{Sec } I}{\text{Prim } I} \Rightarrow \text{TRAFD.}$$

(Változó Induktív)

// Elektros kötés: Tens, ved. jel vége.

↳ átviteli fgy.

{itt. eda. km.} - ?! (eda. ^{huc}itt. km) → automatikus regisztráció.

// Automatikus értékelés alapvető szp. & tel.

// Statikus és dinamikus karakterisztika.

→ szögletes jelű, statikus is.

→ alkalmazható közelmunkák: jiff. e. m.

Δ finisziós adatok között tevékenység megkezdése

Analog bejuttatású képek vizsgálata.

[Szögletes kábel és szögletes!] !!! → kiértékelés

Vill. kábel. inn. + szögletes → Hó.

// Din. km. : Változó // jiff. e. m.

// Alapvető értékelés:

- Regisztráció

- Alapvető költség

- Induktív értékelés

- Kapacitív értékelés

- Dielektrikus értékelés

F/m/... → Δ (elértékelés)

F/... →

Δ működési elv.

- Jellemzőket mérés: Δ működés elv.

- Áramlás: h /mátrix.

- CCD/áramlás ábrák.

• ÉRZÉKELŐK MODELLEZÉSE

{ AHK: Átlag helyzetértékek mérésére } régebbi (1990)

↳ Bond graph (2008)

[Modellalkítás: Kérelhető appon - akkor jó a modell és a valószínű kérdés old] !!!

Ha nem egyből újul fel a MAT modelt. \rightarrow (Simulációs szj) képi ábrák - leed.

• Pd// Simulációs szj: Berendezés paraméterek (kiszármak.)

Pd: központosított mozgás: kezdeti

Ha LIN: V_1 társított energiájú - de ettől eltekintve.

↳ P_1 mérés: Berendezés.

Ha gyűrűs: elvétel - V_2 társított.

$P_2 \neq P_1$: jód áramlás.

$(P_1 - P_2)$ átviteli ffr.

Megközelítés: Egyrészt-probléma független legyen.

Modellalkotás: AHK : 1980' : alapja: Esztergom melletti TKV.

\dot{x} : sebesség: J-gaszter

Dugattyú: Trüpf

V_1 : C : áramlási sebesség

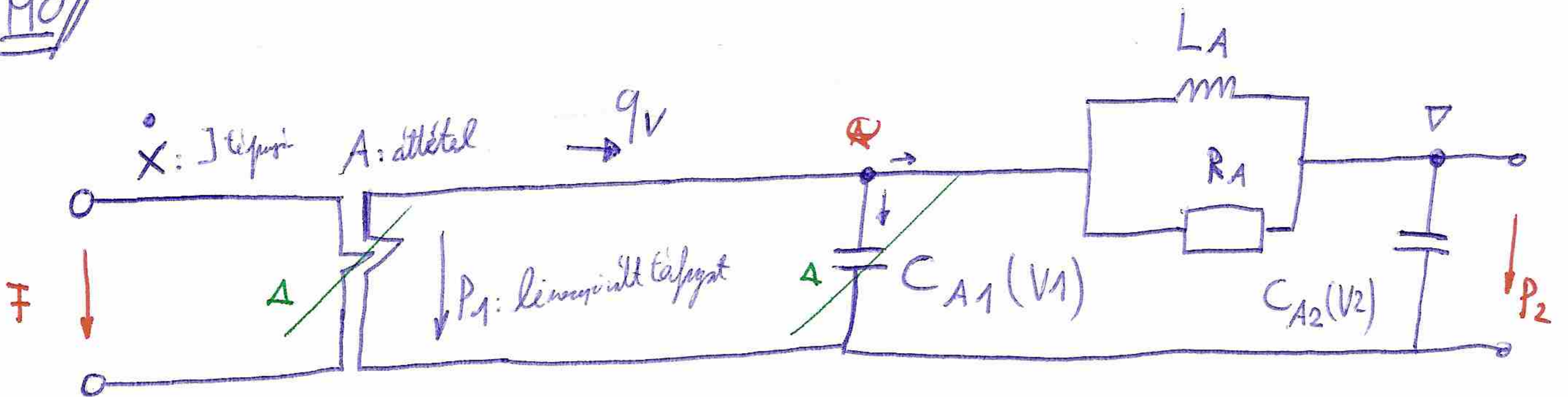
P_1 : M jellegű : áramlási sebesség

u_{el} : R ellenállás
áramlási R.

(Fél C/s / 1 C/s : 6k-es Δ : cat pld.) MJ.

Sebesség is egy és a fizikailag is -je nem elszigetelhető: Induktivitás.

M0



\oplus : Dugattyú $\downarrow \Rightarrow V_1$ tör P -je \uparrow , minél több sebesség.

∇ : Zárt a tartály! Ha indult a tartály V_2 -t $\Rightarrow R_2$ lenne $C_{A2}(V_2)$ -vel 11 csom!

L Nejj Gyak!

!!!

Δ ; "kierik": Nam. helyesírás: $P_1 \rightarrow P_2$ kapcsolatok...

R_A, L_A, C_A : Fő paraméterek.

(M3: Pegz: Kiegészítő elem = P_2 : az a feltételezés.) !

Pld: Piaci piros: Csak megértem? 2nd order mathematical.

Törvény: Induktivitás
Colloquial: Ventrális: ellentét

Pld: Meclauder vizsgáló:
Eredeti görbe: u
Korlat: C
Függvény: R ventrális
 u : indukció elem.

Sors vizsgáló
 u : plüss: áru. \rightarrow
arvos am plüss nyta
 \rightarrow Sors

(P_2 itt \exists a ^{Qualitas} ~~Induktív~~ feltételezés.)

Egyenlő mértékű → szabad.

/// Áll. mágneses teret Δ pot. fogalma: ZUMP fogl.

∇ E. mágneses ter. ldl.

{ Általános $u; j$ (t) } kiindulás.

$$i = \frac{dq}{dt} \quad | \quad u = \frac{d\phi}{dt} \quad | \quad q = \int i dt \quad | \quad \phi = \int u dt$$

$$W_C = \frac{1}{2} \cdot C \cdot u_C^2 \quad ; \quad W_L = \frac{1}{2} \cdot L \cdot i_L^2$$

$$P(t) = \underset{u}{e}(t) \cdot \underset{i}{e}(t) \quad | \quad W = \int P(t) dt$$

(Ternikus rendszerek: redukálás)

$$\left. \begin{array}{l} V = \int e dq \\ T = \int i d\phi \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{Vége} \\ \text{Potenciális} \\ \text{Visszatérés} \end{array} \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} \text{Energia}$$

Visszatérés | $\left. \begin{array}{l} V^* : \text{Visszatérés} \\ T^* : \text{Visszatérés} \end{array} \right\} - \text{Fonctio \& lehel.}$

$$\left(F = \frac{1}{2} \cdot k \cdot u^2 \quad | \quad F^* = \frac{1}{2} \cdot \gamma \cdot j^2 \right) \text{Hf.}$$

1 $\Sigma \Rightarrow$ Lagrange fcn: $\mathcal{L} = T^* - V$

$$\dot{q} = \frac{dq}{dt} = i$$

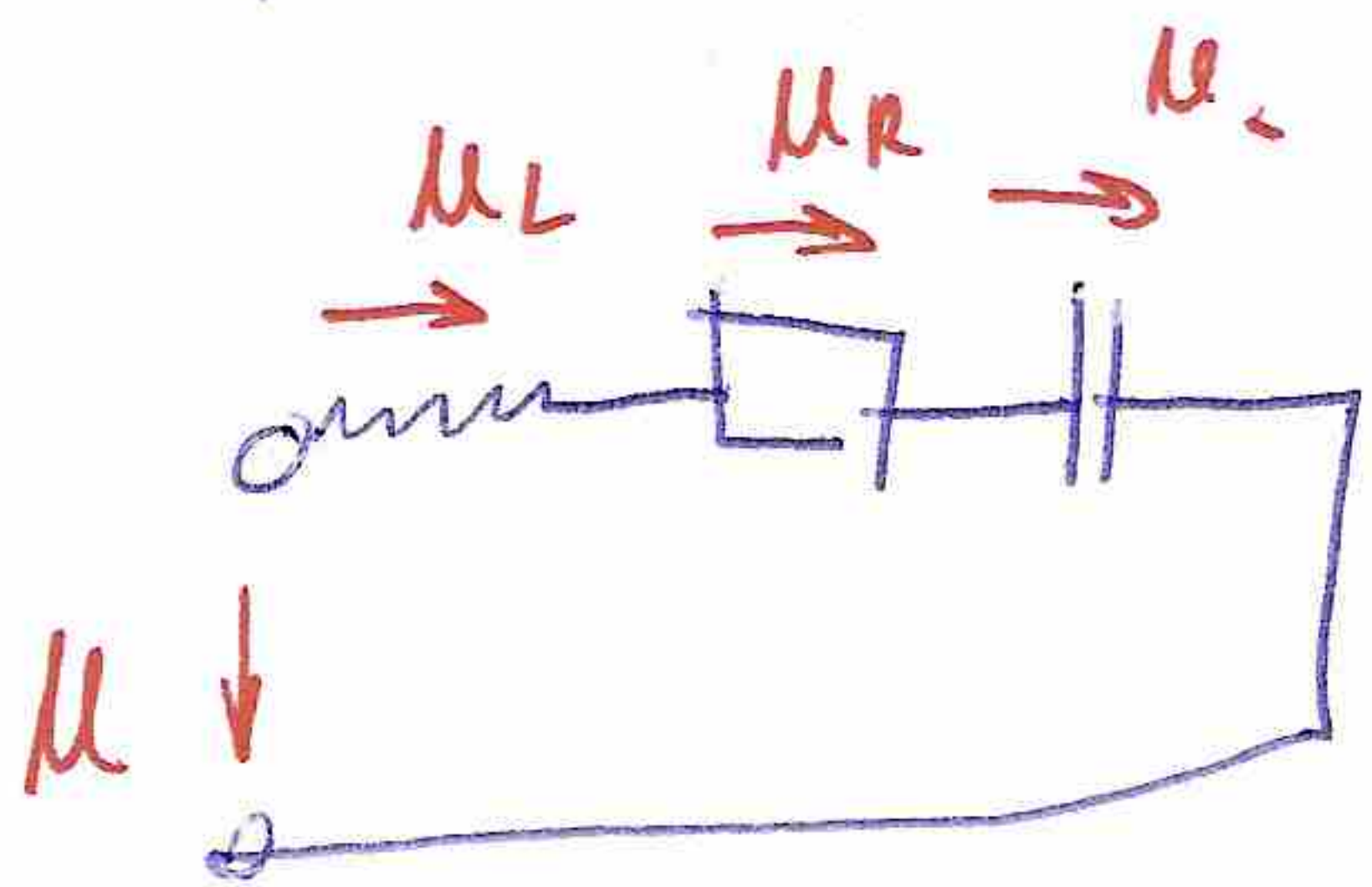
→ Energie konserviert → Lagrange fcn-be.

✓ Beispiel 11 vorgeh: Markt Cyp. angewendet m.

Strom Leitw. $\Rightarrow R_A$ μ_3 .

$$B \cdot \frac{l}{A} = R = \frac{l}{D^2}$$

Vollkreis versch. Motoren:



\Rightarrow Energieabfuhr

$$T^* = \int u di$$

$$T^* = \frac{1}{2} \cdot L \cdot i^2; \quad V = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{C} \cdot q^2$$

$$F = \frac{1}{2} \cdot R \cdot i^2$$

→ EVI wichtig!

Lagrange allg. = beschreibt
feldtheorie.

$$\mathcal{L} = T^* - V = \frac{1}{2} \cdot L \cdot i^2 - \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{C} \cdot q^2$$

VISZA:
Mechanikus rezgés: $f \rightarrow M$
 $f \cdot v \rightarrow P$

Árnyékpálya! - Sors rezgés

$$u = L \cdot di/dt$$

elcsúsz

$f_{dinamikus} = M \cdot a$
 $f_{nyújtás} = \frac{x}{k}$ $\frac{1}{c} \cdot J$
 $f_{permetés} = D \cdot v$: $M = k \cdot J$

Lágy: jeleni kudarok $v-t$: egyenlőségeseket.

$$\left(M \ddot{x} + D \dot{x} + \frac{x}{k} = f \right)$$

Analógia?

$L - M$
 $R - D$
 $C - k$

- Ágyműködési rendszer: ϵ is van rendszer.

Szűrője: gőgésztes \rightarrow több gőgész.

Teljesítmény:

kegyszerű és szűrőrendszer értékelése.

m. x \rightarrow fűtési tőge gőgészje.

- VIZSGA: Szg ismeri elvárások (Szám., Várható) f R-vel.

W $\Delta P = \frac{h \cdot m}{2} \cdot \text{kegyszerű}$ $\rightarrow \phi = 8 \cdot l \cdot \eta \cdot \pi$

W \rightarrow $(R^2 \cdot \pi)$

Ismeretlen áramlás \rightarrow VIZSGA!

(Fűtési rendszer eleje + vége) \rightarrow $\rho + \frac{\Delta P}{\rho} \cdot \rho$

Csőfal nélküli ϕ teljesség - MAX: kérelem!

τ : aktuális sugárirányú távolság.

$W(\tau) = \frac{\Delta P}{4 \cdot h \cdot m} (R^2 - \tau^2)$!

Árulkodó Sokkos rendszer - yavon FHP.
Szorosa rendszer NEM alkalmas.

Terminus rendszer analízise: FHP. - ettől NEM függ lementő a I. p. r.

M3.
$$\begin{pmatrix} i - q \\ u - 28 \\ R - RT \end{pmatrix}$$

Terminus elbárály

Fajta tárgya: Terminus C

Terminus indikátorai: M/K/S!

Termin. függvény:

$$v_s = \frac{1}{m}$$

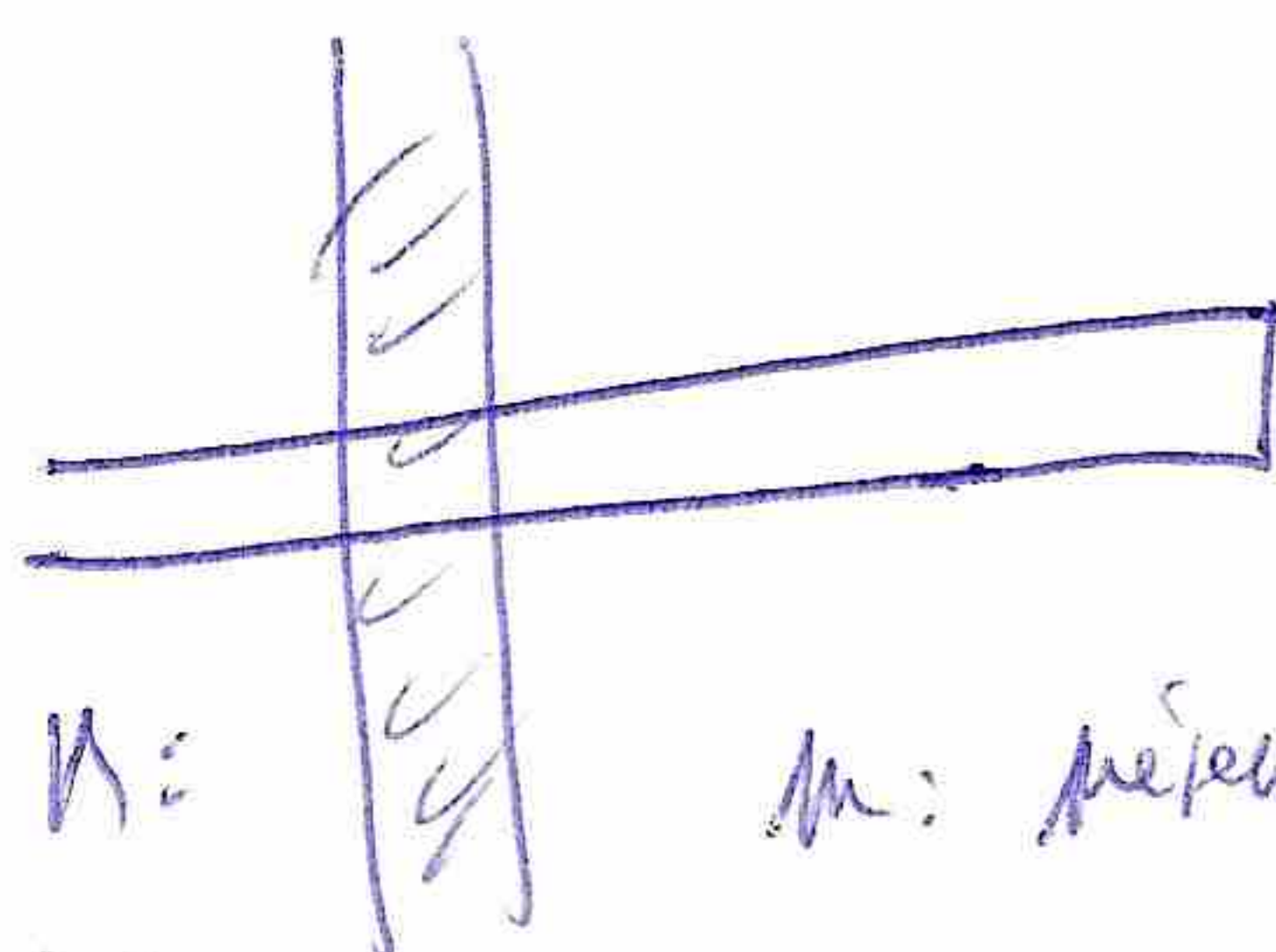
FHP

Terminus felada:

- Jellen, kérszűlő kőnépalkotás tég - p. : kősetés.

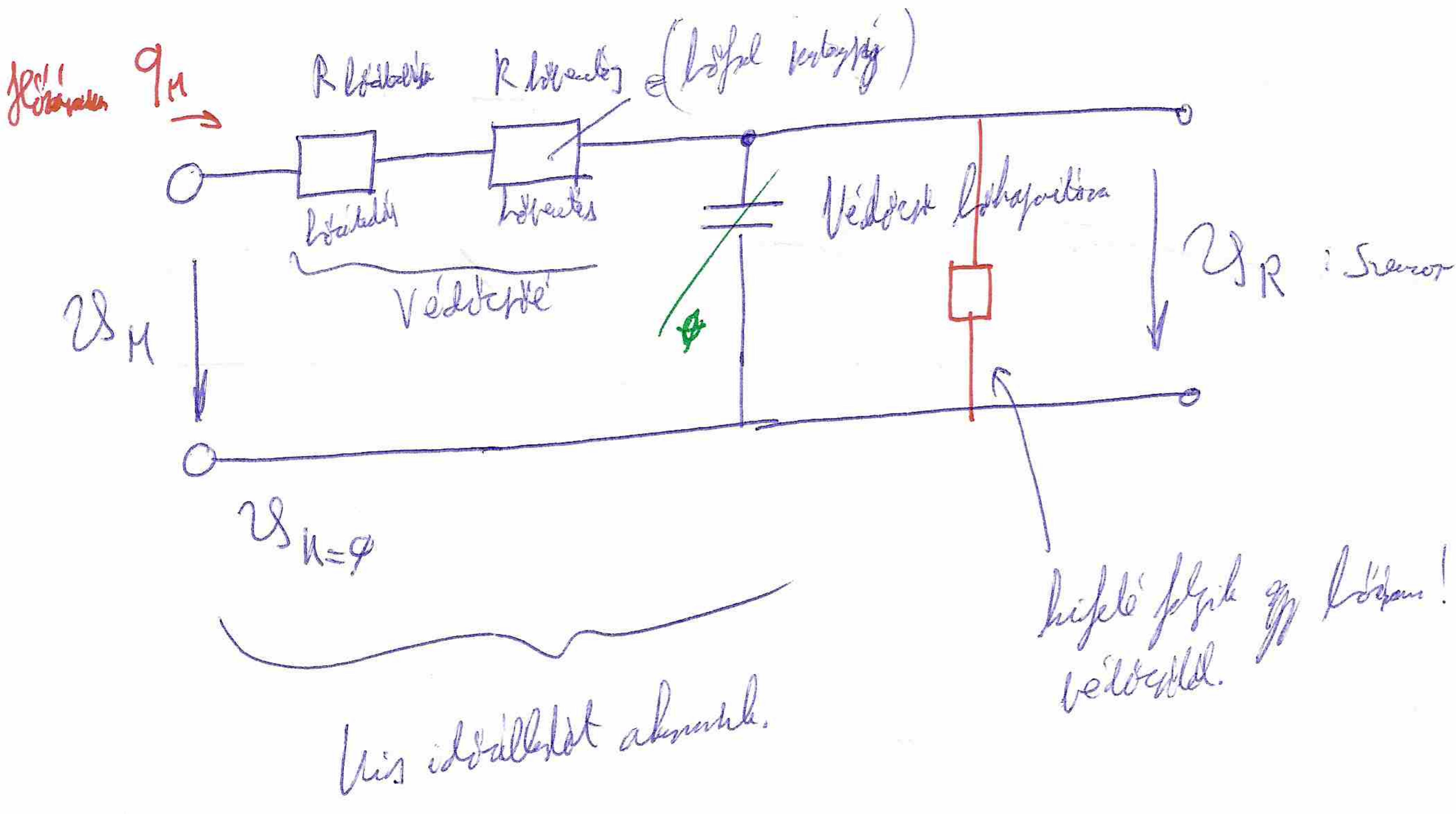
=> Vagyis cölben (vődőkőpőla, rászor). - Kőldem.

(Kőldem - kősetés)



m: kérszűlő tég.

↳ MIT megjelölés?



his időállásit aknánk.

Φ : STATIKUS állásban NEM jellel!

$$U_R \neq U_M$$

mért $T \neq$ mérendő T

PPT

+ Személy integrálása járművelbe (+ P_{ia}) } Szegregyessébbek + cdb. lecsök. ismeretbe. } FMP.

↳ Egyenl. és összeh. szervek fúziója.

+ Beépített intelligenciájú érekelő rendszerek tervezése (+ P_{ea}) } Σ: összeh. tudás kell } FMP.

↳ Egyszerűsítés: Gyakorlatias vill. mérnök + jejl. mérnök + SV-és

- Mérésről fűl mennyiségek → +statistika → sdt/pir. kar. } FMP.

Pir. kar. értelmezés = STAT-A.

[Érekelés megfontolás] V! → vizsgálni tudni! } FMP.

(+ Bemeneti impedancia) V! } FMP.

• Alapvető érekelés: Rendszeres ✓
Induktív érekelés } FMP.

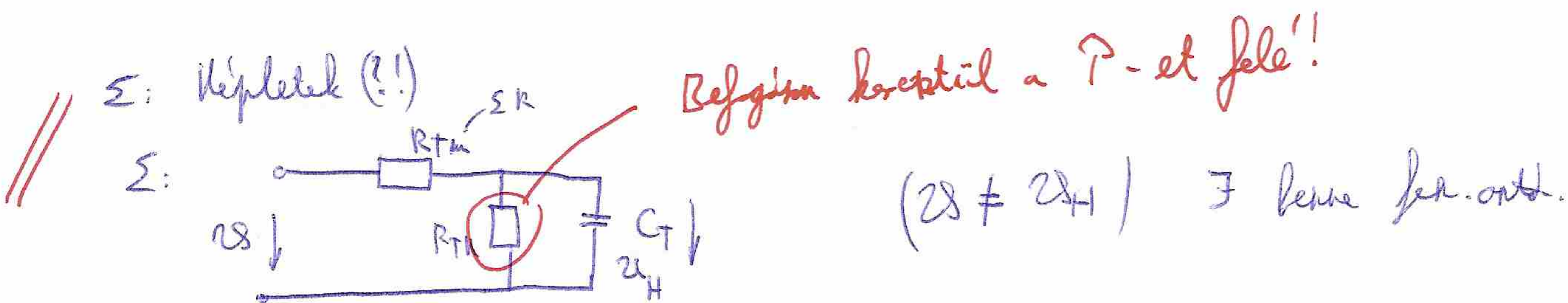
M3. { + Bord Graf: Normál jármű modellje hűtő rendszerrel népszerűtlen (+ P_{ia}), de NEM kell! }
Egy NEM lényeges ábra cca. 10 perces magyarázat... De akkor ami lényeges, miért? } M3.

↳ Mivel: Európa áramh. ≡ Komplementer fűt. } "Érdektelen"

Σ: AHK a vége.

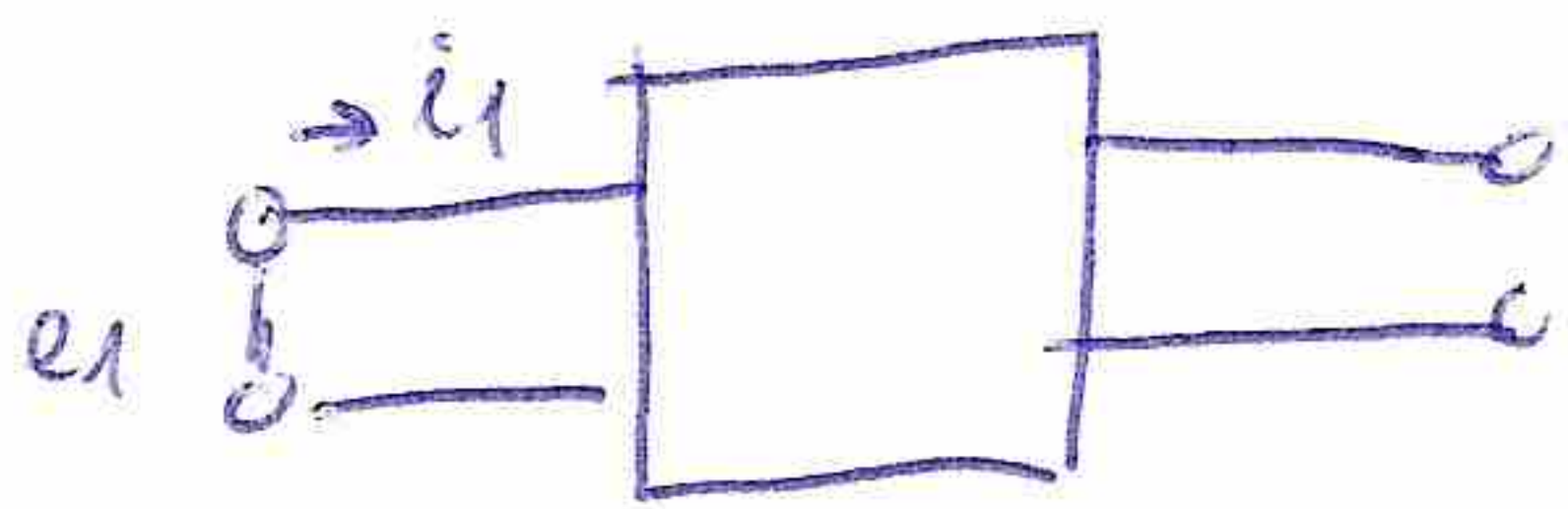
• Védővezetés követés: Kond, Korr, Rad. / x: alacsonyabb T-ú és T-J.

- IEC
- IEC R - teljesítmény I
- IEC L: NINCS → Japánra NINCS, De AHK: ON.



($R_{TK} \rightarrow A \Rightarrow$ kiseltés - for notes!)!!!!

• Kezdeti Δ fiz. rendszer kizárta: "(E/P) -kel operálunk"



$$p(t) = e_1 i_1 = e_2 i_2$$

$$\left[\frac{e_1}{i_2} = \frac{e_2}{i_1} = G \right] \text{Gyártó} - \text{Pld: HANGERŐS} \leftrightarrow \text{Mikrofon}$$

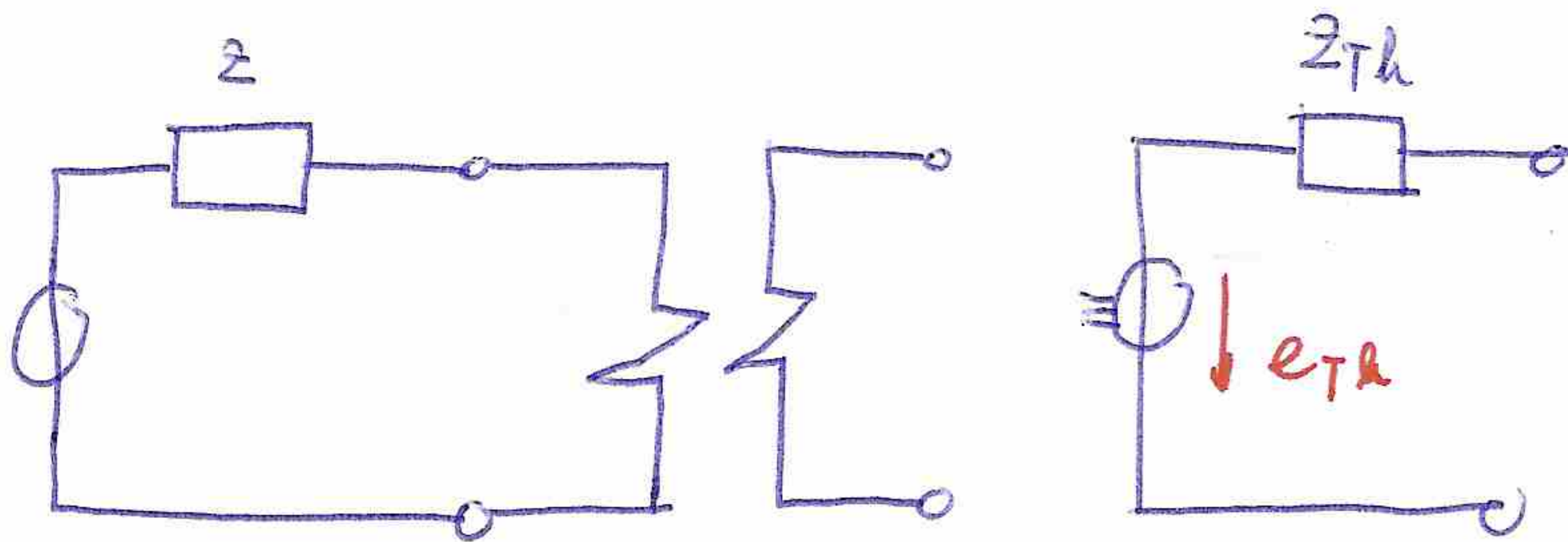
$$\left[\frac{i_1}{e_2} = \frac{e_1}{i_2} = N \right] \text{TRAFÓ}$$

// Dizalézi/Pumpa: Trafó: oda- vissza fordított.

Mech/Dizalézi: $\forall z$ lehet pozitív oldd.

$$F = \textcircled{A} P \quad [\text{felület} = \text{átvitel}]$$

Teljesítmény: $q_v = a \cdot \dot{x}$



R.: Sűrűség + átvitel \rightarrow dizalézi \rightarrow teljesítmény $+ P \Rightarrow (F + U)$ legyen

$$\begin{pmatrix} m: L \\ \text{Rész: } C \\ \text{Súrl: } R \end{pmatrix}$$

Σ : Nem kell Σ egyeztet.

\rightarrow Eliminálva TR-t.

ϵ_{21} : áteszkelt
 ϵ_{22} : RE áram

bináris

Prima oldali rövid ellenállás \xrightarrow{TR}

$$Z_{Th} = N^2 \cdot Z$$

Induktívként a gátró leg bevezetve \Rightarrow (2.)
 $\{TR, GTR, Vezetelt (u, I, Z)\} : \Sigma$ elemi \Rightarrow AHN-be be.

2. // Induktív érekelők: Ampere/Faraday

Definíciók

$V = u = \int E = L \frac{di}{dt}$ | Termikus s-ben $u = \int WCS$

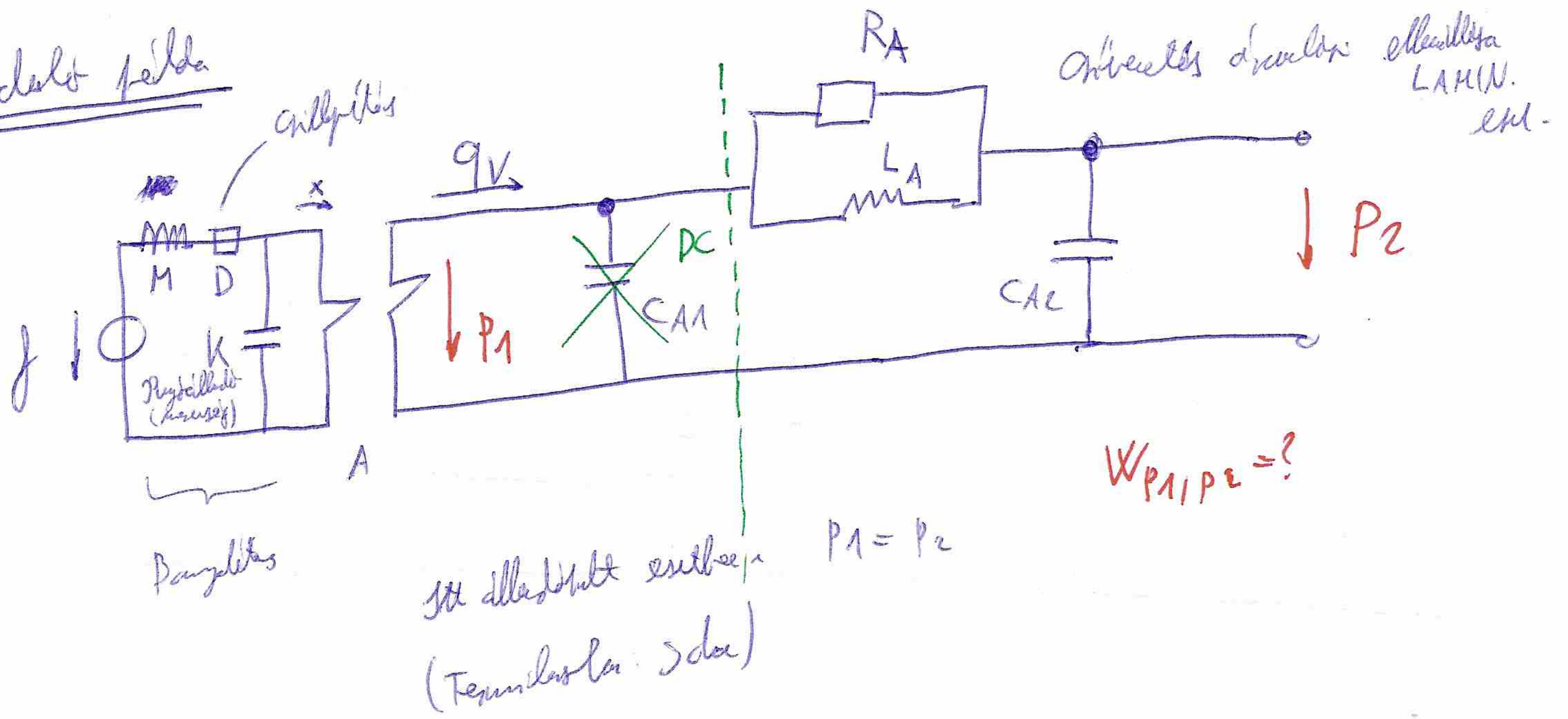
+ Jia.

$\{ \Delta$ Összetett / Ábrák / Δ / Diff. Típus $\rightarrow \Delta$ M. kimenet $\}$ A'BRÁK.

// Ez egy "gátró" \Rightarrow

Ami NENY jár bele a gátró/TR-be \Rightarrow Vezetelt den!

Induktív feladat



• Paraméterek:

~~$$P = T^* - V ; J$$~~

Diszkrét pontok

ered 7 fogalmonak, KIVÉVE
VÍZSGÁN !?

"CSP gyakorlatok kellenek!"

IEEE 1451. JMP.

L sok nemer, ∞ sok balerant ⇒ "kompatibilitás"

(JMP^m)

- AHU: Mekkora víz volt. - Egyenlő állapotok →

- vízrendszer C & L: Nem lett levezetve → A TÖBBI TRIVIAÁLIS!

$$\left\{ \begin{array}{l} R_A : V \\ C_A, L_A : ? \end{array} \right\}$$

Próbáltam C = ? | Pneumatikus / Hidraulikus eset! Δ!

+ 3 // Szivattyú! : Hidraulikus eset: (3. példán) → (L_A, C_A)

$$\left\{ \begin{array}{l} f, \dot{x}, M \\ U, J, L_A \end{array} \right\} \text{ TRIVIAÁLIS típus.}$$

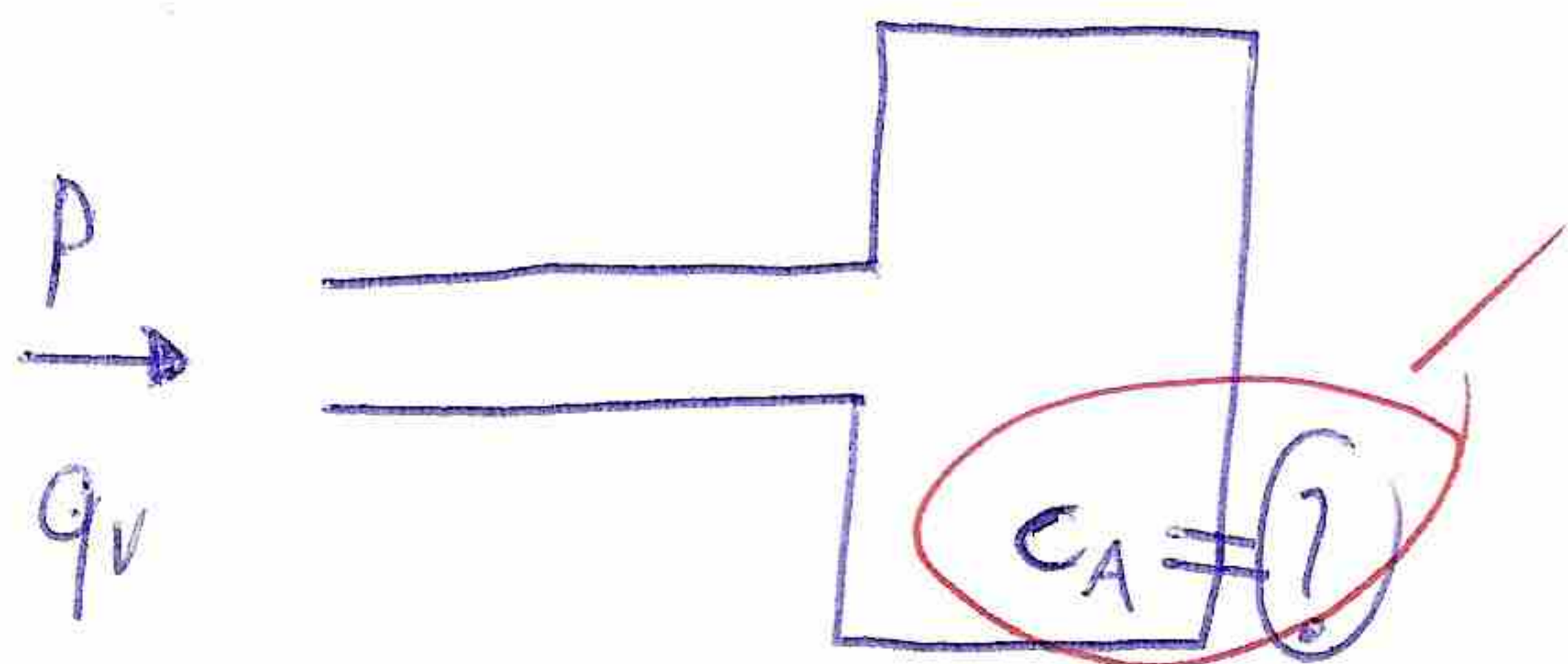
$$\left\{ P, q_v \right\} : \text{De itt most } q_v = \dot{x} \cdot a \\ P = f / a$$

$$C_A \leftrightarrow K(\text{nyújtás}).$$

$$\boxed{\text{Sűrűség függ} - C} \quad (\text{Pálya / pályák } W_c) \Rightarrow C \quad \downarrow$$

$$A \text{ (plület)} \\ \text{fűt} = \text{szivattyú, mérés.}$$

• Prüfungsausschuss erst:



Nem TRIVIALIS!

→ Altaléves gőslény: $I/P = \frac{1}{V} \cdot \frac{m \cdot g}{G} \cdot R \cdot T$

↑ gőslény
↑ Mol súly

II. // $(t = \emptyset) \Rightarrow$

$m = \emptyset$

$P = \emptyset$

} $Q \cdot \int q_v dt = m$

III. // $\gamma = Q \cdot g$

(gőslény)

$$P = \frac{1}{V} \cdot \frac{\gamma}{g} \cdot \int q_v dt \left(\frac{g \cdot R \cdot T}{G} \right) =$$

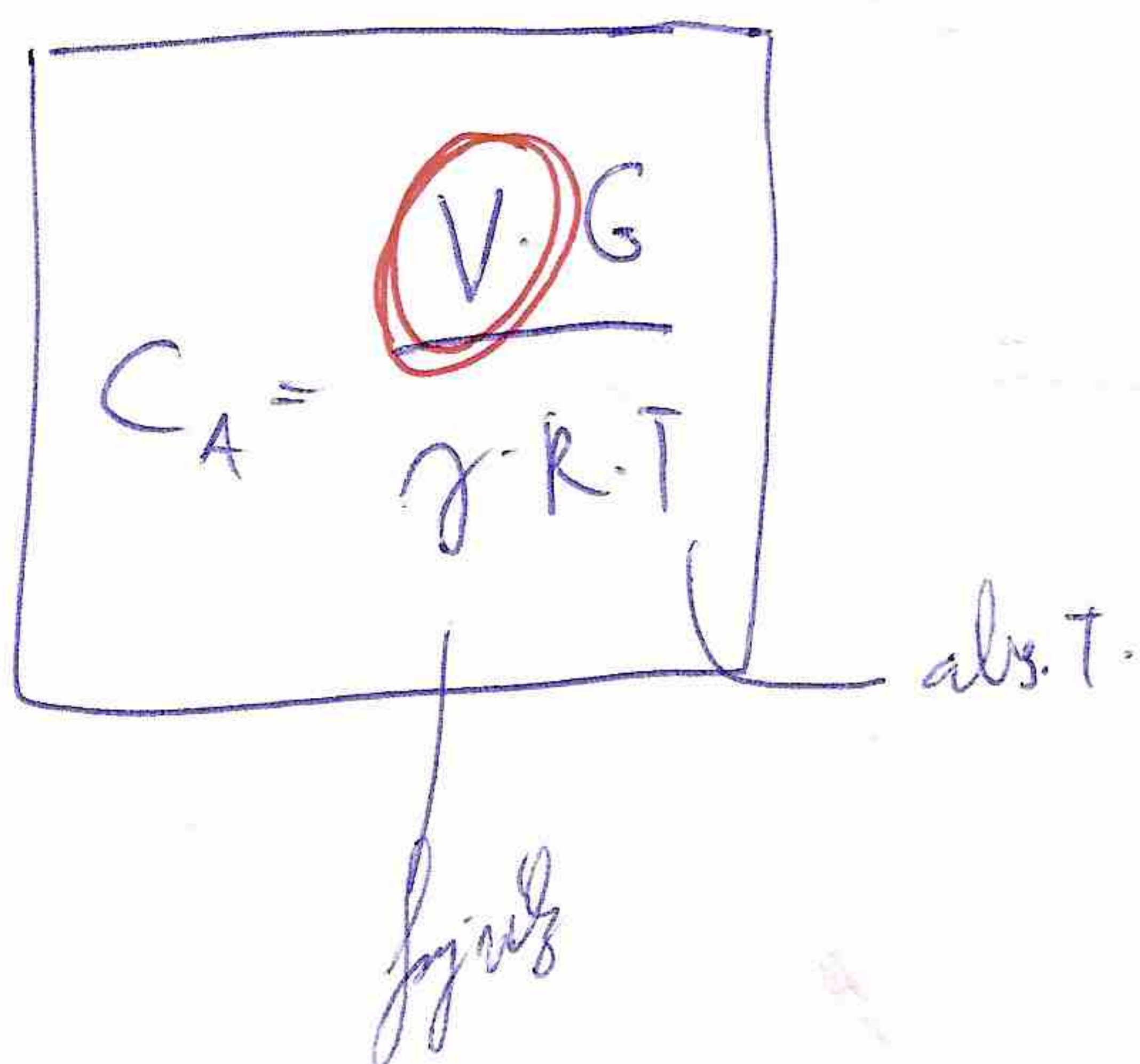
$$P = \frac{1}{C_A} \cdot \int q_v dt$$

$$C_A = \frac{V G}{\gamma \cdot R \cdot T}$$

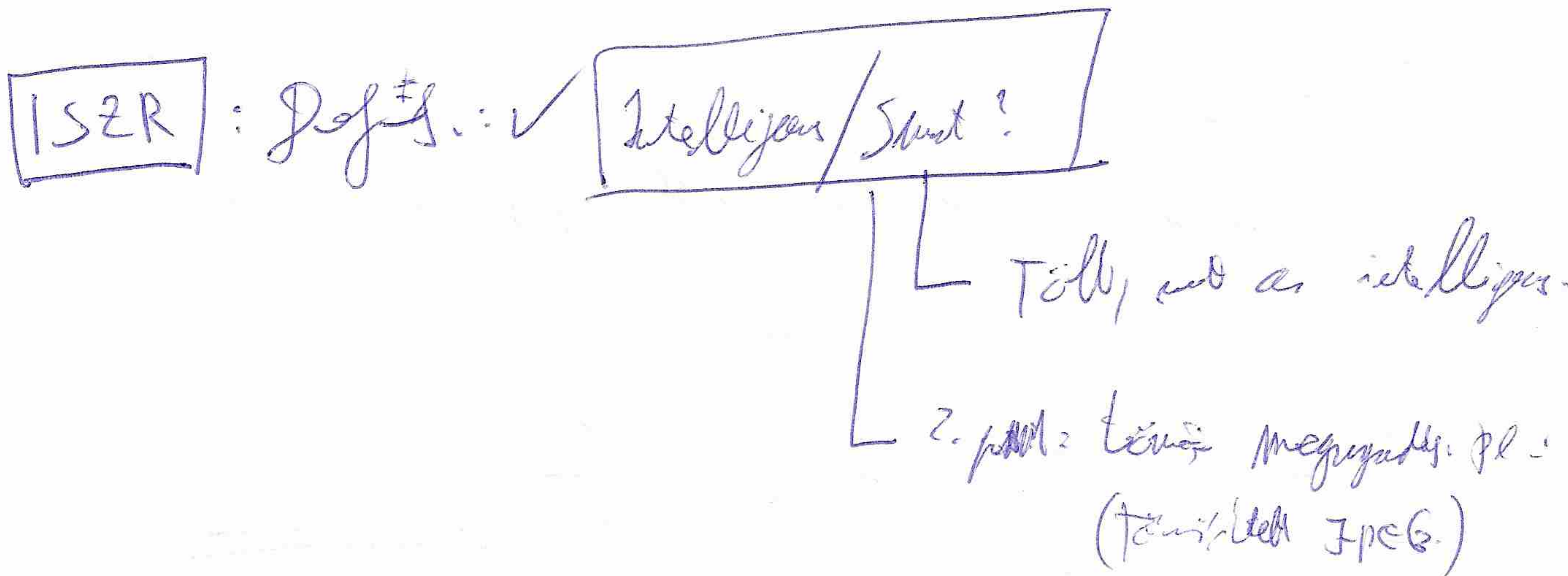
Árulkó rendszer 2 részre oszlik: H/P.

H: TRIVIALIS

P: L_A : Nem foglalkozunk. (m, q, v, F, x kiterjedés)
↳ Előnyöktől, eset - gyárt
történeke kicser.



SMART rendszer: Bimodál T módos és digitális fotográfus ma. Lényegében.



AD-HOC. Lehet!

• S. // BIMETÁL: ✓

A modelleresi alkalmas képfeldolgozásra: EMP.

• Digitális kamera: képt. kétszeres igény az óra.

{ S. val. modellek, (optimalis) implementálás stb. } M3.



• Optika: ✓ EMP

Jó modell: Mi kell, mi kell, rekonstrukció!

A jó modell: ✓

EMP.

• Modell: "Pin-hole" kamera modell!

Topítás lehet a 2 koordináta rendszer között \Rightarrow 7 BIRT. l. "EQUIDISTANS".

Pixelizálás \Rightarrow Többszörös között kell kapcsolatot keresni.

Jelkódásokról és azokról.

[2D \rightarrow 3D in. tróft: Nam TRIVI] - Rekonstrukció

Tipikus terület \Rightarrow Érekelhető felület azonos. }
 Rendezés hibá! \Rightarrow Felmérés és korrekció } **Modell** \uparrow **konstrukció**

Differenciál: LYUKKAMERA

\rightarrow fizikai jelzés.

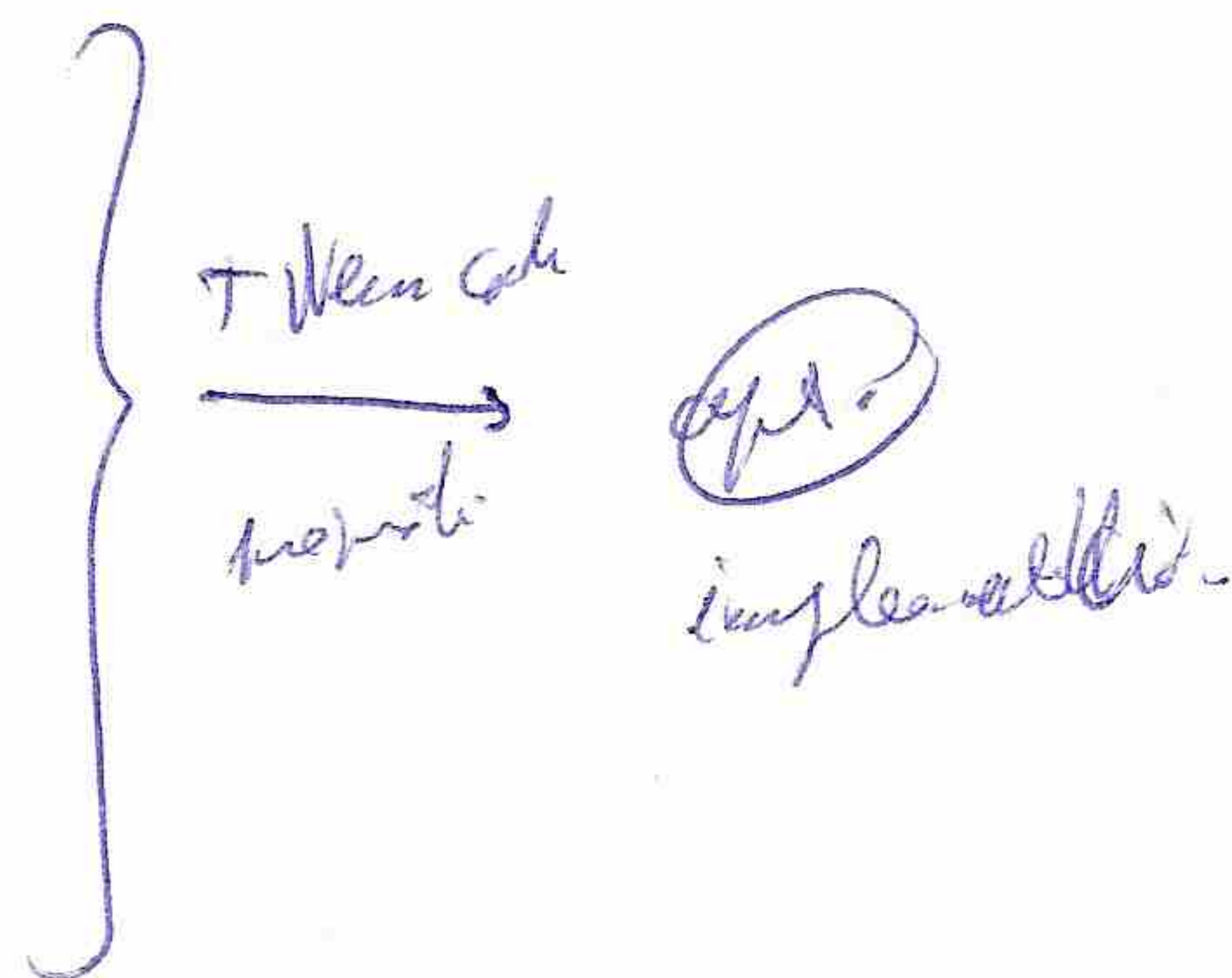
Éles képhez: Nem a kábel kell MIN-n a kábel.

optika ■

• Tervezés (erékelhető) m.

(Tápl-törvénnyel-háló) - funkciók. Ⓢ

- 14 lehetséges m.: - Jelenkor: PC -ben programok
- PC
 - CCD + titkosított képek
 - JPEG-DCT - FIX pontos célpontok
 - elvezetés DCT



✓ Bevezetés digitális m.: FMP. Ⓢ: Alapvető funkciók.

✓ CCD-t elvezetés: \rightarrow Felismerésben azaz C.

Felismerés PIXELENKÉNT / képkész.

Paradigma: Jelenkor m.

2 kérés / 1 -ből elvárások (Teljesítés utáni rendszer = 7 fizikális).

1: Munka: Jelenkor m. (T fizikális képek) ()

+1 kérés, a mérőtechnikai célra alkalmazni:

SHADING KORREKCIÓ

It 2 kért a gyártás
kérését.

Hangsúlyozás \rightarrow nem ad azonos értéket. ME.

Szétválasztás: 2 CCD csatlakozás \Rightarrow \ominus
 \emptyset part eltolás.

JPEG: kis méret \Rightarrow Beköszörődik a kép.

It képet 8×8 -as blokkokra osztják.

Egyes transzformációk végére (F-re hasonló, de: DCT)

E még NEH tömörít!

It kis jelentőségű részeket elhagyják - kódot.

PMEL csatlakozás $V = -$ azonos.

Spektrális \rightarrow kék és lila

Szöveg gyártás: - alacsony valószínűségi gyártás (prekódolás):

ATLAGE ifj.
 \rightarrow FINOKAN

Megny: \rightarrow kérés, mit kérek
vissza ad.

Váltakozó hajtásvezérlés! + Haffmann kódolás
Váltakozó frekvenciás hajtásvezérlés.

- Σ: - DCT
- Q
- Haffmann

(DCT: Nem bizony) M3.

↳ Nem lenne (exp) egy → két alb. ed. egyenlő → jellel!

} M3.

Σ / 2-0 BITKE hajtás az Alacsony / Kaps - at } M3.

- Itt már hajtásvezérlés "Zirk-Zirk" -ba alakul ki. (~~Haffmann~~):

Nagyon lebecsült: Hosszú ideig hajtásvezérlés.

- Nagyon tömörítés: Lehetőleg: Futár: hajtás: pl.: hajtás: a hajtás hajtás.
↳ hajtás.

- Haffmann: egy több tömörítés: Érték - Schwarz.

Nem - csak hajtásvezérlés, hajtás:

Székü rendszerű hajtásvezérlés a hajtásvezérlés.

↳ hajtás: Hajtás hajtás hajtás hajtás.

0 per koeffizient

Bleib.

DCT

↓ koeffizient Q

Fehlerlose kod

Huffman kod.

JPEG

Σ : Funktionale Permutation

CCD \rightarrow geleitete Kette

(SMART kann das: Prototypen / 4 Lehrsätze implementierte Modell) H.F. Kollmann

- Nem garancia, pl. csak a kérdések lennének ZH-n.
 - Modellelés rész + Értékelési típus & örekeletti paraméterek
- Atfogó kérdések is lehetnek.
 AHK: \forall képlet NEM kell

} ZH info

Itt mi mindig lesz a ZH anyag!

• Feladatból, gízok: nyomásmérés és áramlásmérés mérése.

- Kérettelhet: dinamikus mérés } Kérettelhetőség
- Q : Sűrűség

- Sebesség mérése - NEM triviális \rightarrow Tűzf./Tűzgy. után kitta 3 betűre vmi mérés.

(Bernoulli egyenlet) \rightarrow $P = F/A$

Állományállapotok \leftarrow $P = \rho \cdot g \cdot h$

{ Nem lesz a kérdések között, de pl.: Kérettelhető AHK modellezése } MF.

{ Hővezetési AHK - bevezetelték - } $\Sigma: V$ egyenlet.

Barométer

\Rightarrow Felületi for \Rightarrow Kapilláris hatás

\hookrightarrow μ cserés paraméter \rightarrow Mérés hiba.

⇒ Az U csúcs paraméter: +AHK ⇒ ZH kördob pl. (ε fül (m) NEM megp.)

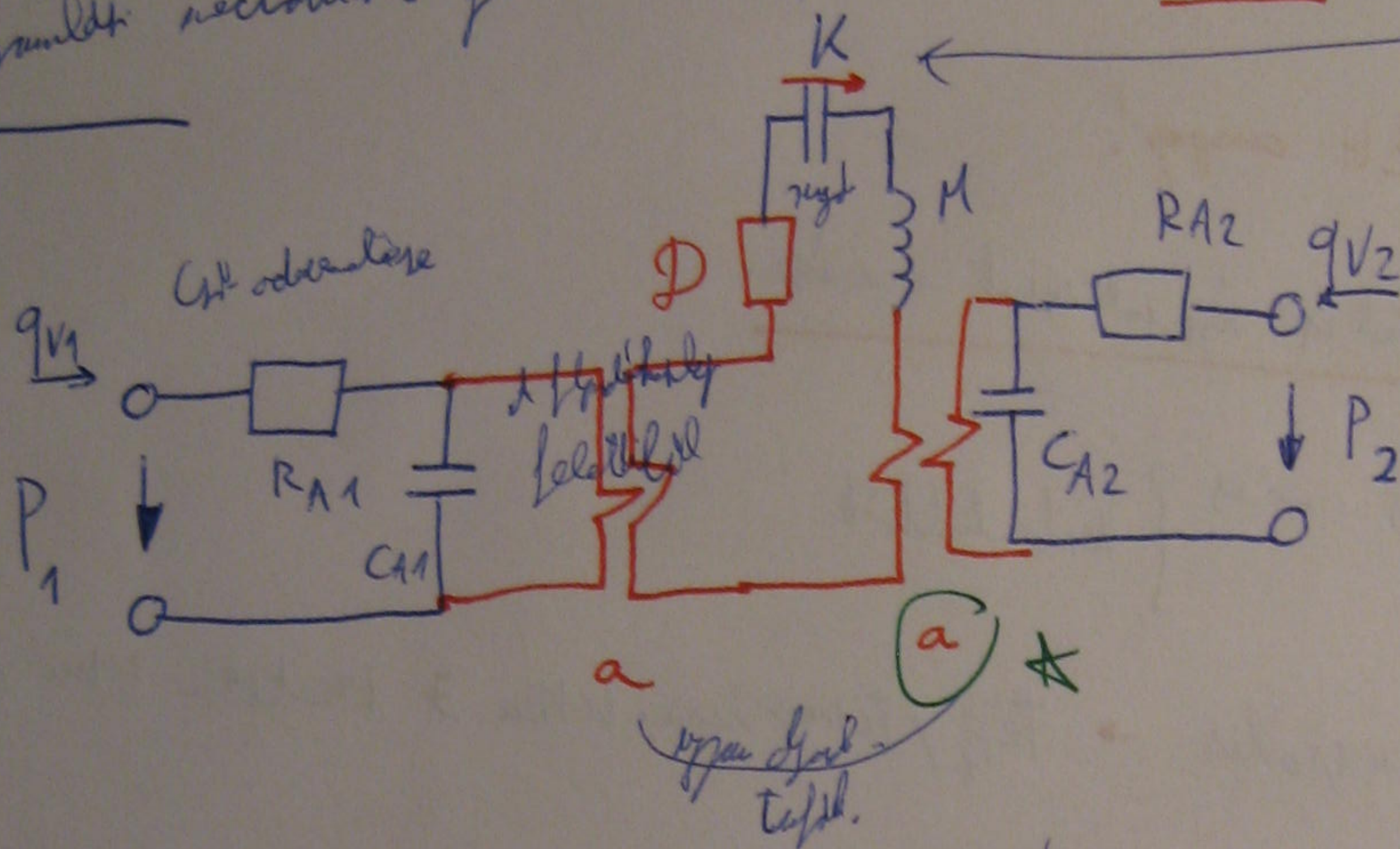
his fogás ⇒ Nyell mint Δ. ⇒ fogás Δ melé

⇒ Pontosság N_d, relatív hiba értéke.

(Kivétel mechanikus féldatákhoz) MZ.

AHK - la föld!

U-mező jel = Töltés típusú megvezetés.



D: Mechanikai csatlakozás - a mozgást állapítja meg.

M: Földelési körök tömege

és a nyel hol van?

$$\mu = \frac{1}{c} \int i dt$$

$$f = \frac{1}{k} \int \dot{x} dt = \frac{x}{k}$$

$$K = \frac{1}{g_m \cdot g}$$

$$a \Delta p = \Delta h \cdot g_m \cdot g$$

$$f = \frac{x}{k} = \Delta h \cdot g_m \cdot g$$

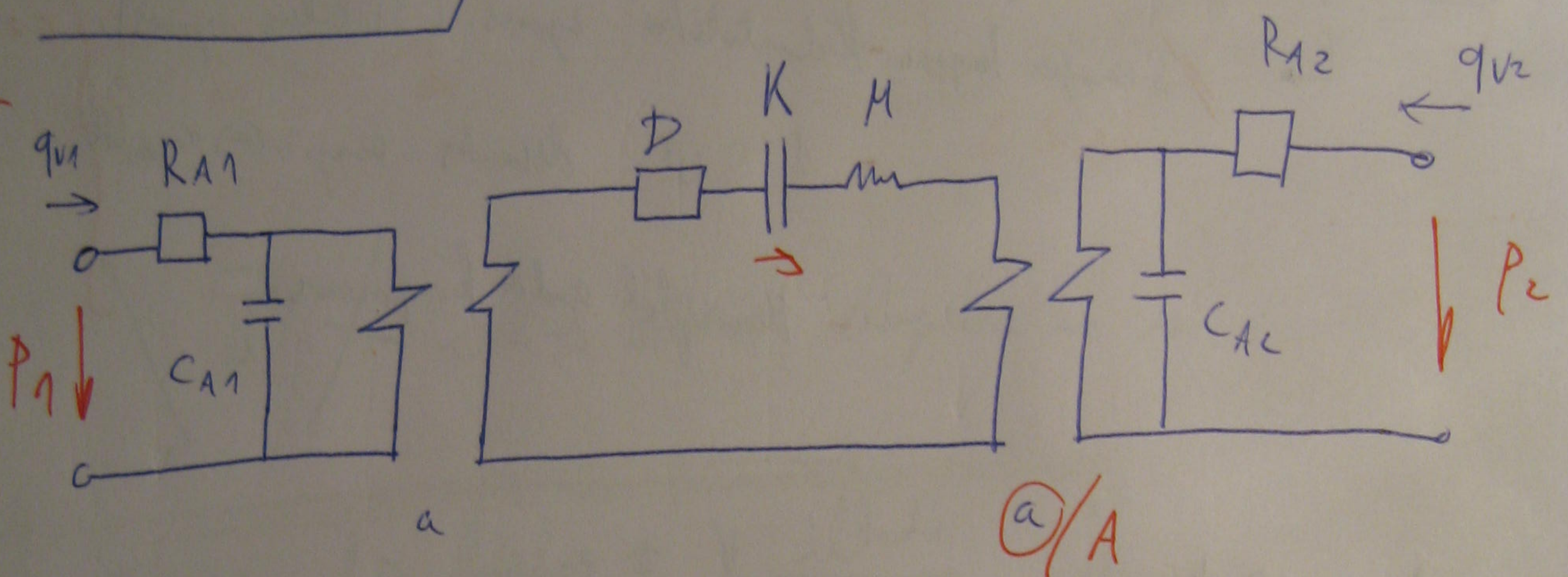
Indított geometria

// egy ábrás megoldás, ⊗: A len a trafo állítvány első csúcsa.

Építési szabványok: V kötetet tudni étani! (ZH)!

⇒ Folyamatok megadása:

Ábra rendezés rajola:



K
I
E
G.

{ P_1 (súly), T , n (szám), Δ dimensionális mérés } ~ tudni.
{ L C... ábrákhoz

{ Itt mindig a Weber len. Az KELL. }!!!!

Folytatás...

• Folyadék mozgása - Vákuum & folyékony állapot.

- Időmérési gálok: ~

- Bernoulli + Sűrűség!

↳ // Beépítés komponens: hidrosztatikai nyomás. (Statikus nyomás). } $\epsilon = \text{Cort.}$

- $\frac{1}{2} \rho \cdot v^2$: dinamikus nyomás (\Rightarrow Képződmény)

- Képződmények eredet komponens.

$v \uparrow \Rightarrow p \downarrow$

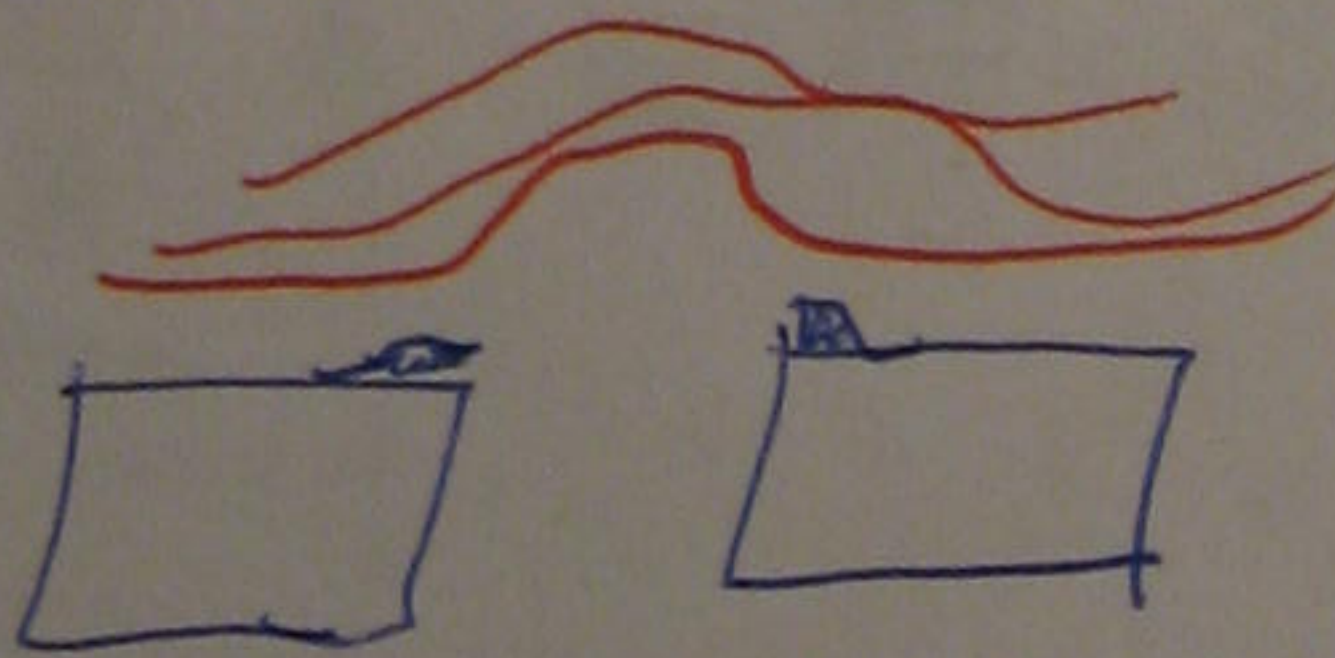
Ha a $at_v = v \Rightarrow$ Mozgás: kerek!

// Beépítés:

// Repülőgépek mozgása ...

Venturi Cső Repülőgépek gyorsított aljárja = ϵH m!

Mézőfű:



Nyomásmérő hely beállítás fontos!

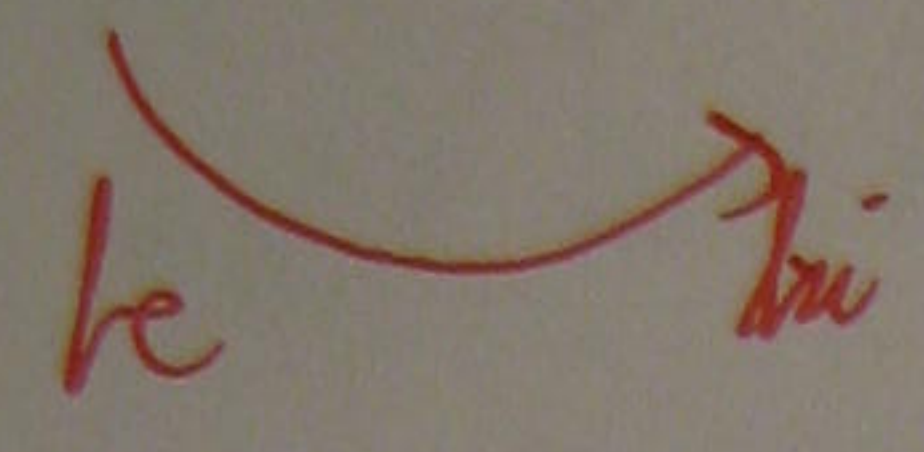
\Rightarrow feladás megold.

} Tudni!

Mérsékelt fontos!

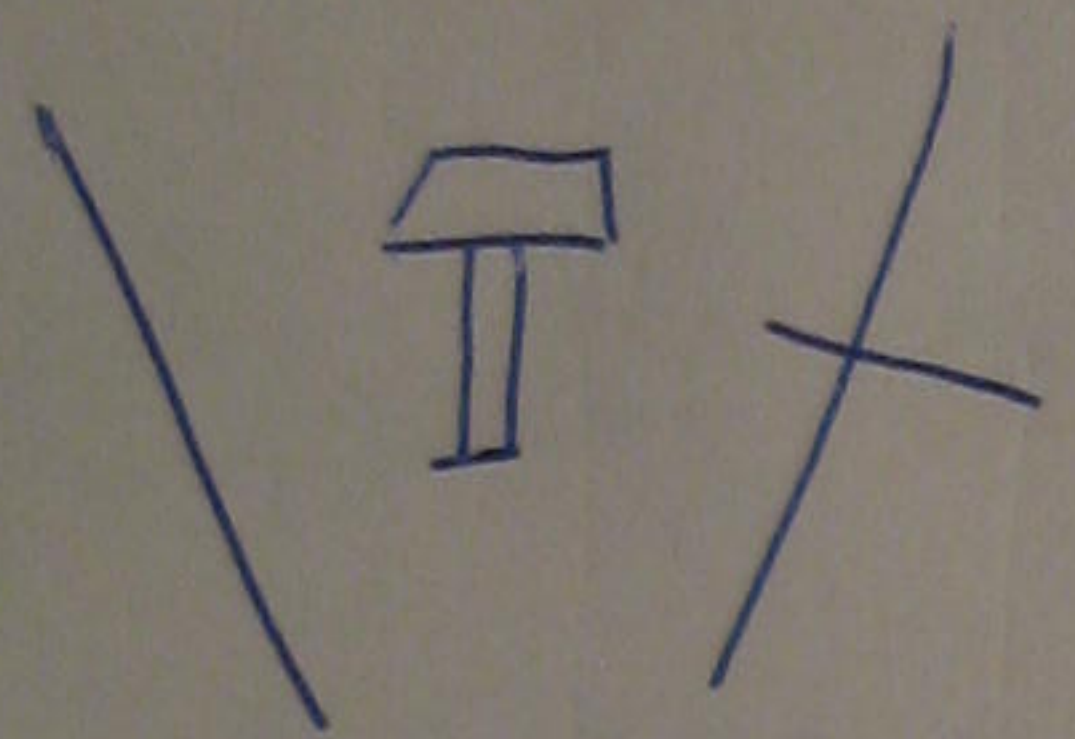
Paraméter → AHW!

Árnyék → lépcső magassága.



Súly = úts.
+ statikus felhajtást
+ passzív felhajtást

Σ 3 úts.

 alk. ⇒ minden lépés az úts.

Az úts. két lépés + úts.

// Tudás: Szociális Nem teljes akadály
⇒ iVU ⇒ f. ⇒ átlósan teljesítés.

Akadémikus / Ciklusz / Terítés /
pl!

✓ Magas: Magas kellene tudni! : Minélis beelőzése a fizikális

⇒ M. gyakorlat. L10. M. ábrák
7 Nyújtás

Ötmozdulat ?!

ZH: 5 kérdés

Szöveglet → AHK - Jelöltés!

Általánosított váltószabvány! TÁBLÁZAT!
Aktív - Passzív elemek!

Jelölésrendszer (sínelem)

L7 Gm & 7 Tk

Vezélt gépkocsi & IMP.

28 db.: MINTAPÉLDÁK!...

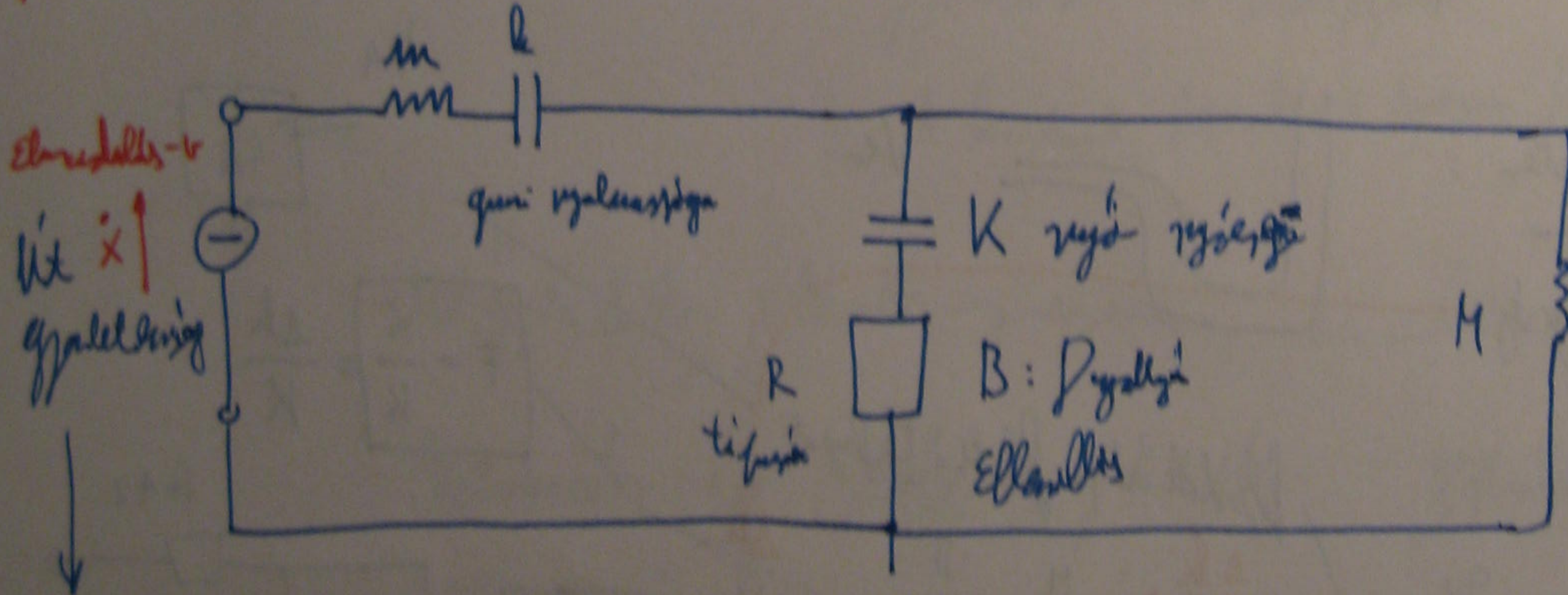
Geometriai: m + nyit is! → Gépkocsi futtatása!

De ut: Gyújtás: Lanygerator, la NEM juttatja gépkocsi.

Felügyelet

Feljárás

AHK: (Elastikus rendszer - Gm!)
Elastikus - v



Gépkocsi bekapcsolása

Felügyelet, h. ...

(Utolsó: Sebesség - 3)

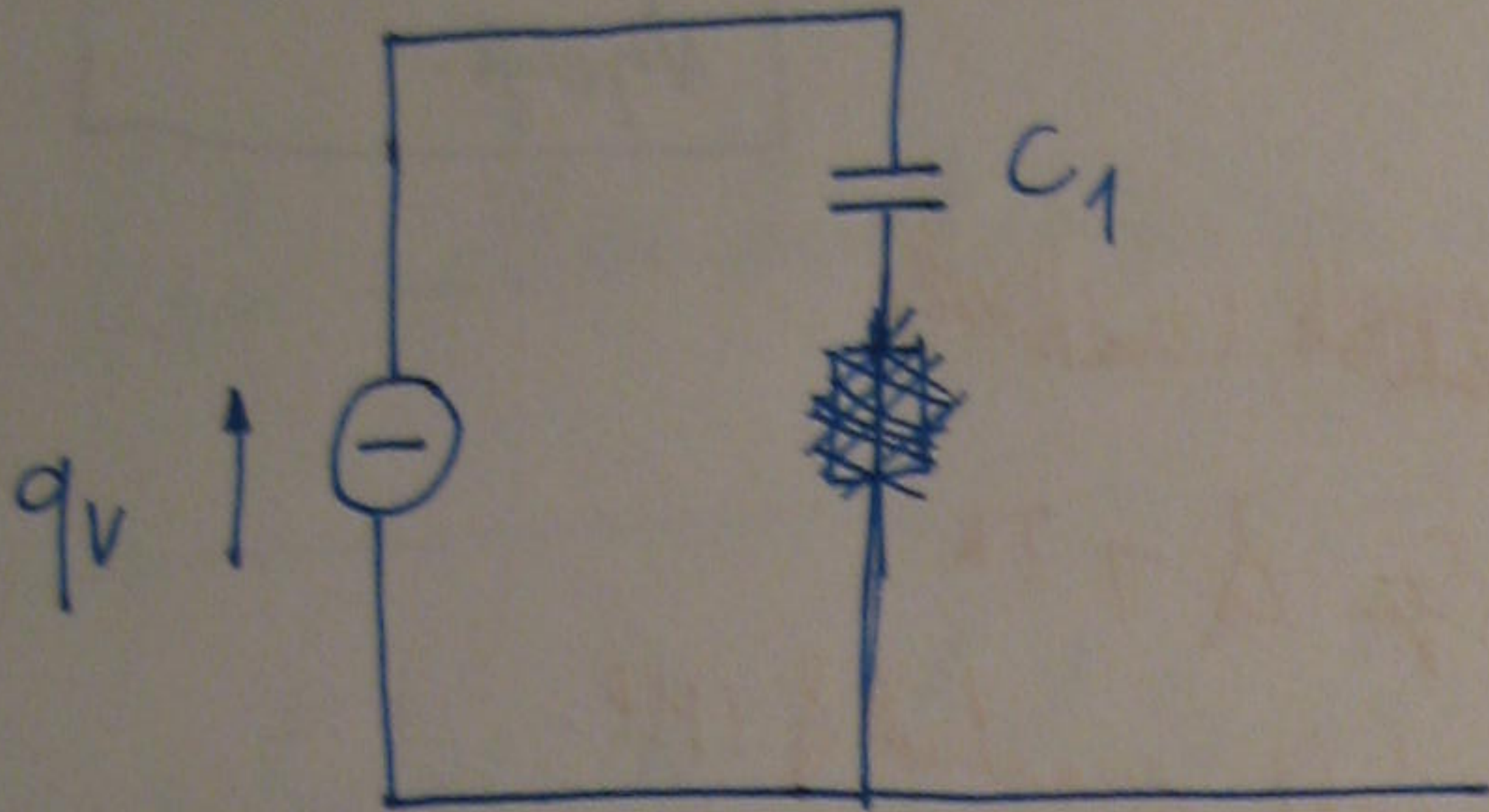
(U: ed leme: Norm leme p)

M.F.

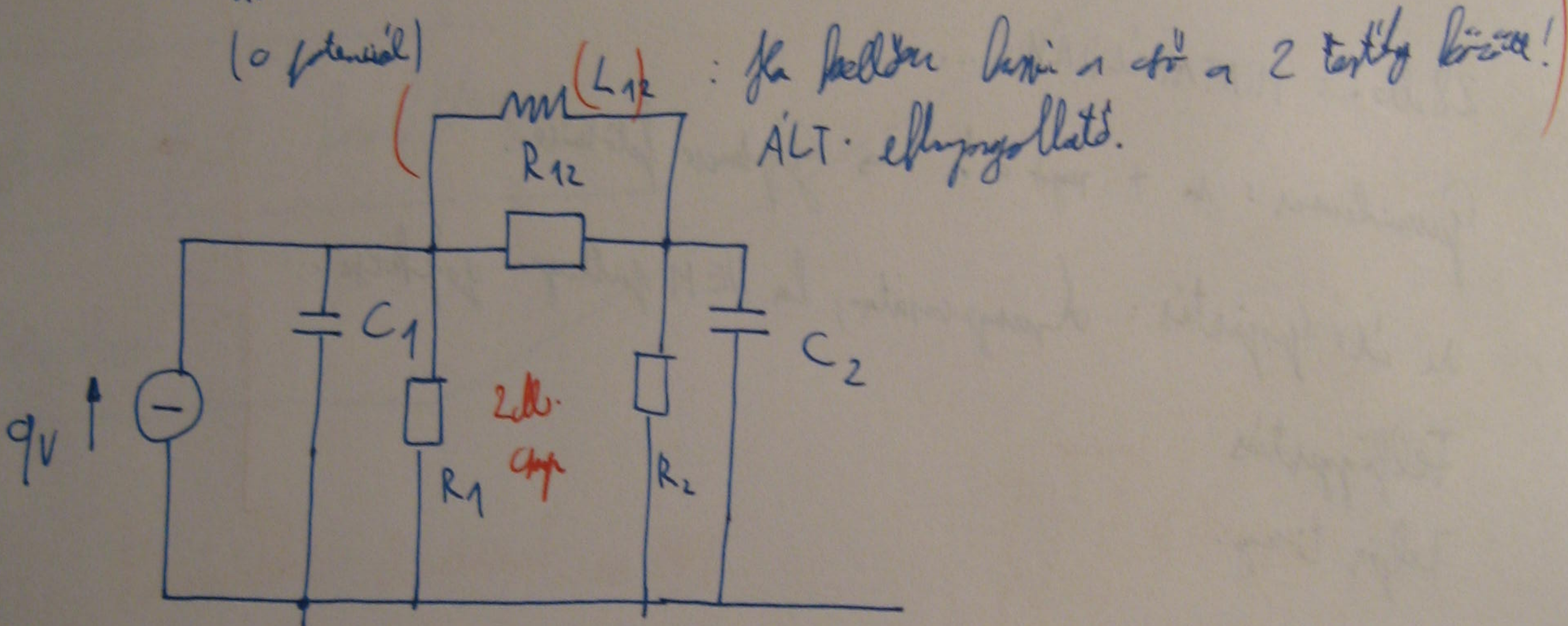
Vonst: Man fangs.

2 tartályos feladat: **HIDRAULIKA!**

LAMIN.



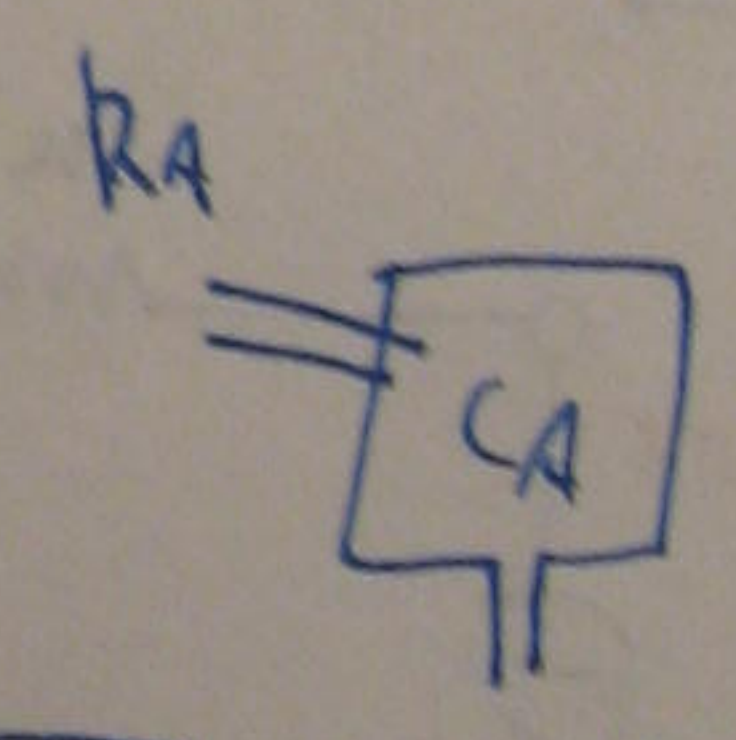
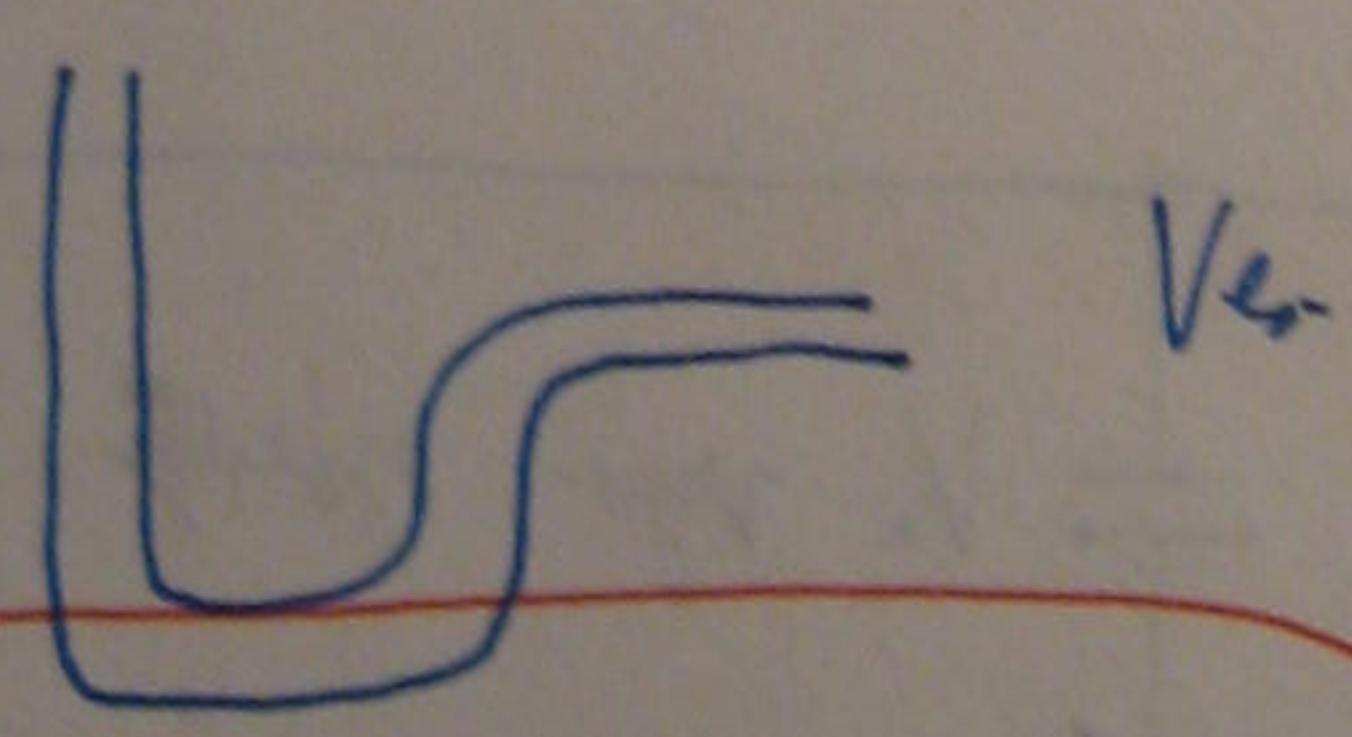
KÜLVILÁG
(0 potenciál)



U csipesz mérővel:

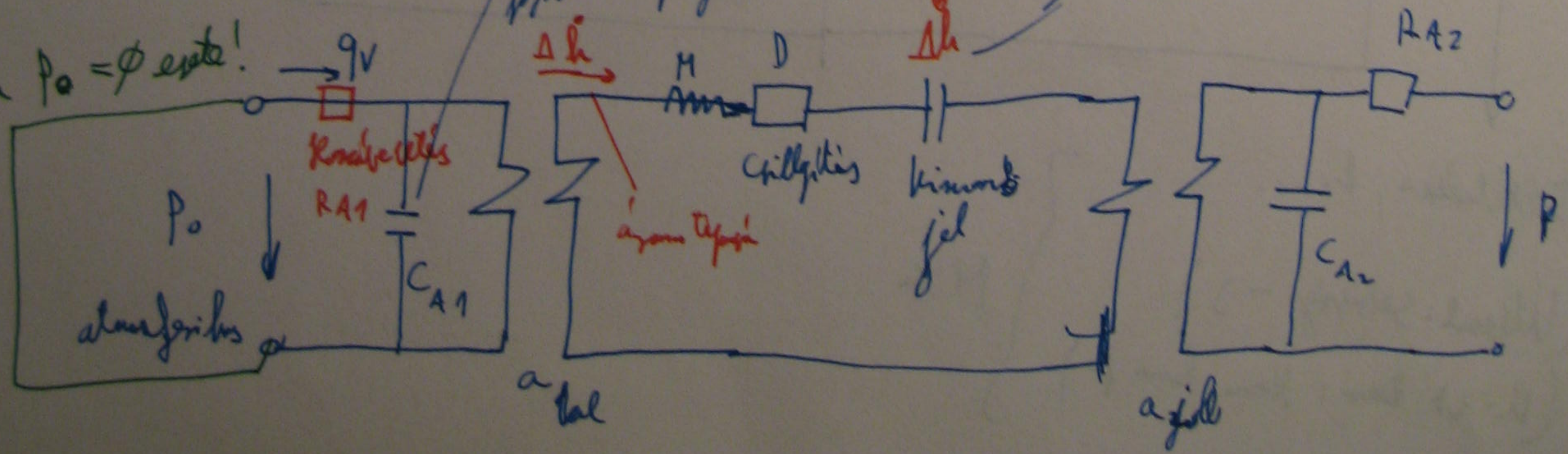
h: töltés térfogat

$$\Delta P \Rightarrow \Delta h$$



$$F = \frac{x}{k} = \frac{\Delta h}{K}$$

Ha $P_0 = \phi$ esete!



Dátum: 2008. május 6....

..... PLC

EA/GY .2. lap/.2 lapból

Nedi[®]
T.: LI

• ZH: Gub and level, mit váltak + Hatos 3.

17..: Gub and, mit órák váltak! → hely. kéf

FASZÁLYOS: 2 db. AHU: Pld & Elcsillt. kéf. és
3 társas kéf.

MIN. 60 ftc.

BOND: 77. = H3.

A & Szent János: V2 építkezd. - KAPCSOLAT (?)

(Hilvid → Piac) H3.