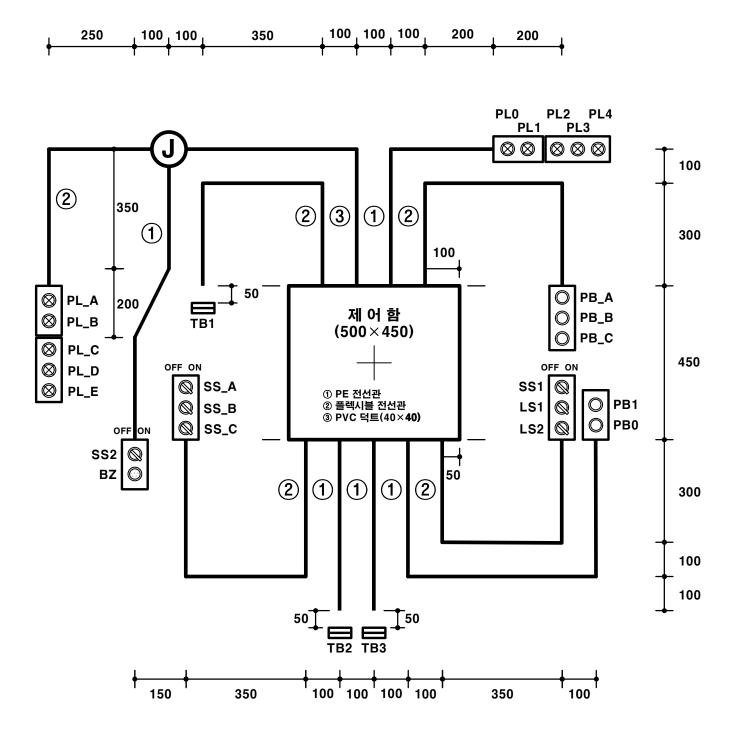
| 자격종목 전기기능장 과제명 전동기 및 전등제어 척도 |
|------------------------------|
|------------------------------|

나. 전기공사(제2과제)

1) 배관 및 기구 배치도

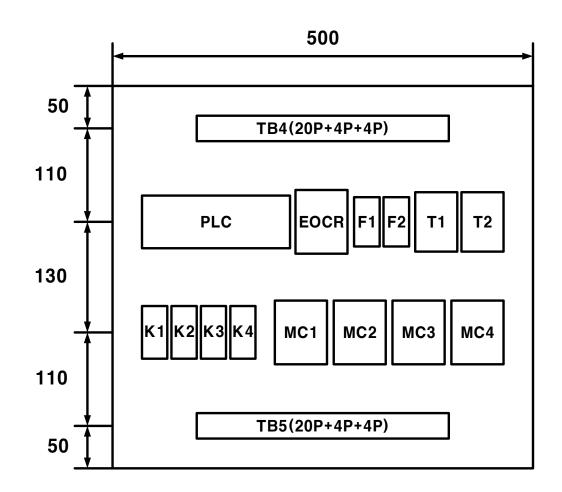


※ NOTE: 치수 기준점은 제어판의 중심으로 한다.



| 자격종목 전기기능장 과제명 전동기 및 전등제어 | 척도 NS | 3 |
|---------------------------|-------|---|
|---------------------------|-------|---|

## 2) 제어판 내부 기구 배치도



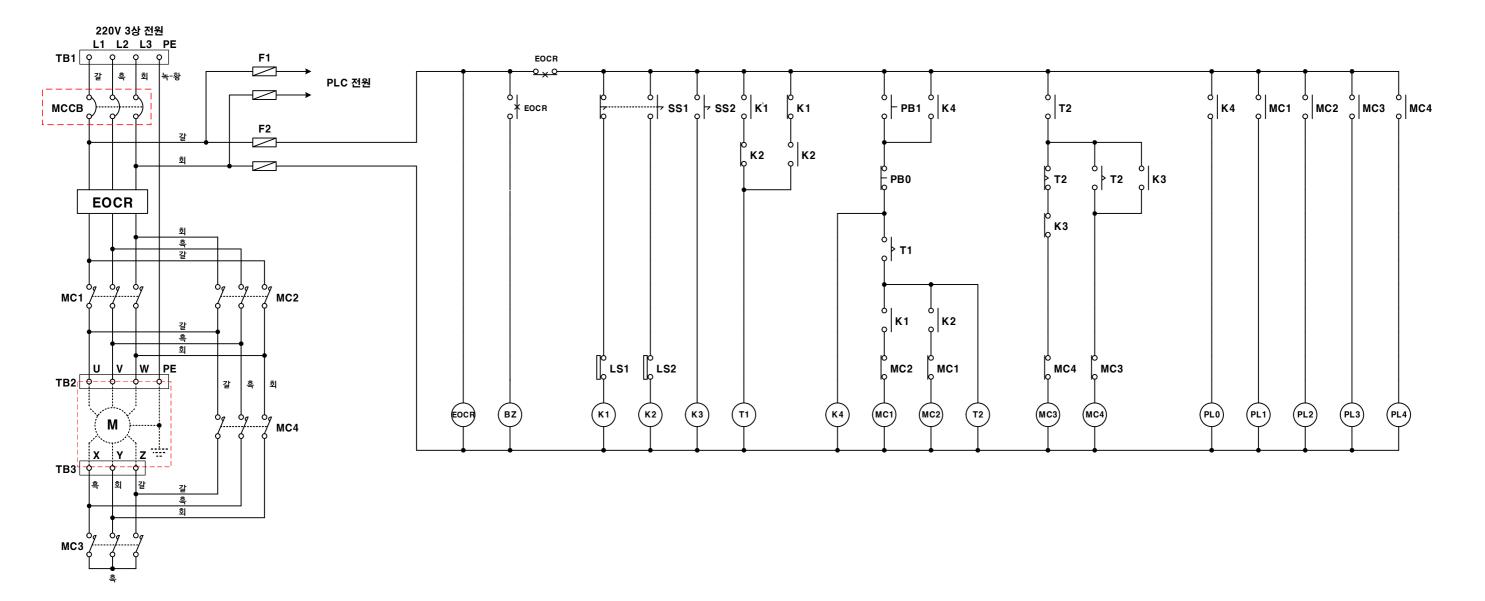
## [범례]

| 기 호         | 명 칭                       | 기 호         | 명 칭          | 기 호         | 명 칭            |  |
|-------------|---------------------------|-------------|--------------|-------------|----------------|--|
| MC1 ~ MC4   | 전자접촉기(12P)                | T1, T2      | 타이머(8P)      | SS_A ~ SS_C | 셀렉터 스위치(2단)    |  |
| EOCR        | 전자식 과전류계전기<br>(220V, 12P) | F1, F2      | 퓨즈홀더(2구)     | SS1, SS2    | 셀렉터 스위치(2단)    |  |
| K1 ~ K4     | 릴레이(AC220V, 14P)          | PB0         | 푸시버턴 스위치(적색) | LS1, LS2    | 셀렉터 스위치(2단)    |  |
| PLO ~ PL4   | 램프(적색)                    | PB1         | 푸시버턴 스위치(녹색) | TB1 ~ TB3   | 단자대(4P)        |  |
| PL_A ~ PL_E | 램프(백색)                    | PB_A ~ PB_C | 푸시버턴 스위치(청색) | TB4         | 단자대(20P+4P+4P) |  |
| BZ          | 부 저                       | PLC         | PLC          | TB5         | 단자대(20P+4P+4P) |  |
| J           | 8각 박스                     |             |              |             |                |  |



| │ 자격종목 전 | 전기기능장 과제 5 | ㅋ 저도기 민 | 전등제어 | 척도 | NS |
|----------|------------|---------|------|----|----|
|----------|------------|---------|------|----|----|

3) 제어회로의 시퀀스 회로도(※ 본 도면은 시험을 위해서 임의 구성한 것으로 상용도면과 상이 할 수 있습니다.)



※ NOTE: 배선용 차단기(MCCB)와 전동기(M)는 생략합니다.

| 자격종목 전기기능장 과제명 | 전동기 및 전등제어 | 척도 | NS |
|----------------|------------|----|----|
|----------------|------------|----|----|

- 4) 제어회로의 동작 사항
  - 가) 전원 공급 후 동작 조건: EOCR ON, LS1 OFF, LS2 OFF
  - 나) Y-△ 기동 정방향 운전 동작 사항
    - (1) Y-△ 기동 운전 모드(SS2)와 정방향 운전 모드(SS1)를 선택하면, T1 설정시간 동안 대기한다.

(SS2 OFF, SS1 OFF ⇒ K1 ON, K2 OFF, K3 OFF, T1 ON)

- (2) T1의 설정시간 t1초 후 PB1을 누르면, 전동기는 Y결선으로 기동된다. (T1의 t1초 후 PB1 ON ⇒ K4 ON, T2 ON, MC1 ON, MC3 ON, PL0 ON, PL1 ON, PL3 ON)
- (3) T2의 설정시간 t2초 후, 전동기는 Δ결선으로 기동이 완료된다. (T2의 t2초 후 ⇨ MC3 OFF, MC4 ON, PL3 OFF, PL4 ON)
- (4) 기동이 완료되어 전동기가 운전하는 중 LS1 위치에 도달하면, 전동기는 정지한다. (LS1 ON ⇨ (K1, T1, T2, MC1, MC4, PL1, PL4) OFF)
- (5) 기동이 완료되어 전동기가 운전하는 중 PBO를 누르면, 전동기는 정지한다. (PBO ON ⇒ (K1, T1, K4, T2, MC1, MC4, PL0, PL1, PL4) OFF)
- 다) △ 기동 정방향 운전 동작 사항
  - (1)  $\Delta$  기동 운전 모드(SS2)와 정방향 운전모드(SS1)를 선택하면, T1 설정시간 동안 대기한다.

(SS2 ON, SS1 OFF ⇒ K1 ON, K2 OFF, K3 ON, T1 ON)

- (2) T1의 설정시간 t1초 후 PB1을 누르면, 전동기는 △결선으로 기동된다. (T1의 t1초 후 PB1 ON ⇒ K4 ON, T2 ON, MC1 ON, MC4 ON, PL0 ON, PL1 ON, PL4 ON)
- (3) 나)의 (4)와 같다.
- (4) 나)의 (5)와 같다.
- 라) 역방향 운전 동작 사항
  - (1) Y-△ 기동 역방향 운전 동작 사항
    - 나)의 동작사항에서 아래의 기구가 변경되어 동작된다. (SS2 OFF, SS1 ON ⇒ K1→K2, LS1→LS2, MC1→MC2, PL1→PL2)
  - (2) △ 기동 역방향 운전 동작 사항
    - 다)의 동작사항에서 아래의 기구가 변경되어 동작된다. (SS2 ON, SS1 ON ➡ K1→K2, LS1→LS2, MC1→MC2, PL1→PL2)
- 라) EOCR 동작 사항
  - (1) 전동기 동작 중 과부하로 EOCR이 동작되면, 모든 동작이 정지된다. (EOCR TRIP ⇨ ALL(MC1~MC4, K1~K4, T1, T2, PL0~PL4) OFF, BZ ON)
  - (2) EOCR을 RESET하면 전동기 제어회로는 다시 운전 가능 상태로 된다. (EOCR RESET ⇒ BZ OFF)
- ※ 동작 내용은 단순 참고 사항이며, 모든 동작은 시퀀스 회로를 기준으로 합니다.