

SQ7

SQ8

SQ6

SQ5

M3

M1

M2

**启动:R 停止:P 高速:I 低速:V 多段速:K(1,2,3,4,5,6,7)**

**时间:1,2,3,4,5(单位S) 向左:L 向右:T（只有传送带运行分左右）**

**SQ5是A点的传感器**

**SQ6是B点的传感器**

**SQ7是C点的传感器**

**SQ8是D点的传感器**

**Q5.0控制机器人抓取工件**

**此题默认温度达标**

**设定套数为1 第一级传送带速度为10mm/s**

此题已经设置好第一级传输带（伺服电机）的驱动配置，程序中未显示配置信息，当触摸屏指示灯V6.3亮的时候，M5运行。

按下启动按钮,在A点陆续放下3个瓶子,依次描述出SQ5-SQ6-SQ7-SQ8传感器之间的电机自动模式运行过程

例子:在传感器SQ5处放置一个瓶子，第一级传送带向右运行5S，在SQ7第二级传送带以第一段速度向左运行贴标到SQ8停止

则**：SQ5-M5TR5SP-SQ7-M4LRK1P-M3RP**

**最后的一串字母就为flag值，格式flag{}**