24년 1월 15일

편**sol* 시퀀스 공식

* : and회로 / + : or 회로 / 윗줄 : b접점

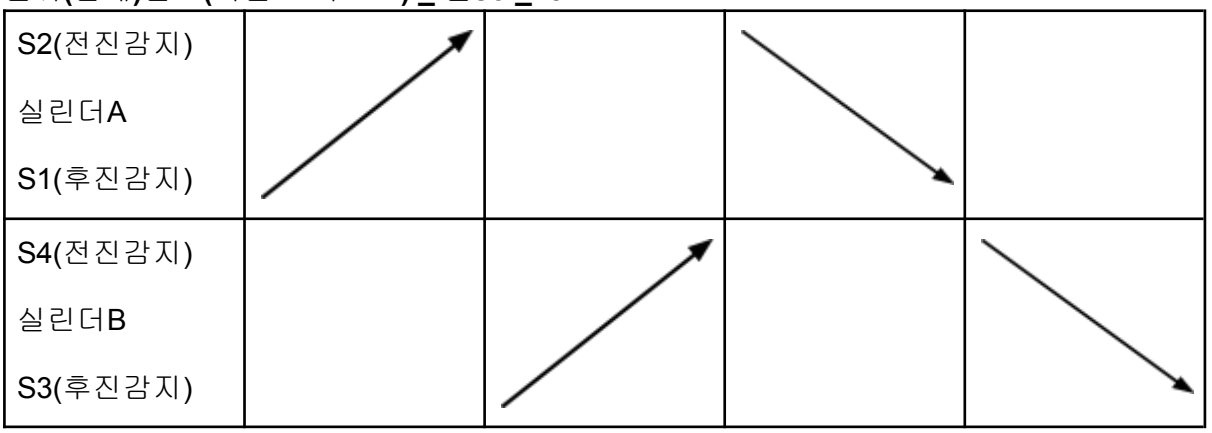
- K_start : [(Start 신호 * CheckBack 신호) + K_n] * K_n-1(윗줄)
- K_n : (CheckBack 신호 + K_n) * K_n-1
- K_end : CheckBack 신호 * K_n-1

양**sol* 시퀀스 공식

* : and회로 / + : or 회로 / 윗줄 : b접점

- K_start : [(Start 신호 * CheckBack 신호* K_n-1)+K_n] * K_n+1(윗줄)
- K_n : [(CheckBack 신호 * K_n-1)+K_n] * K_n+1(윗줄)
- K_end : [{(CheckBack 신호 * K_n-1)+K_n}+set신호]*K_n+1(윗줄)

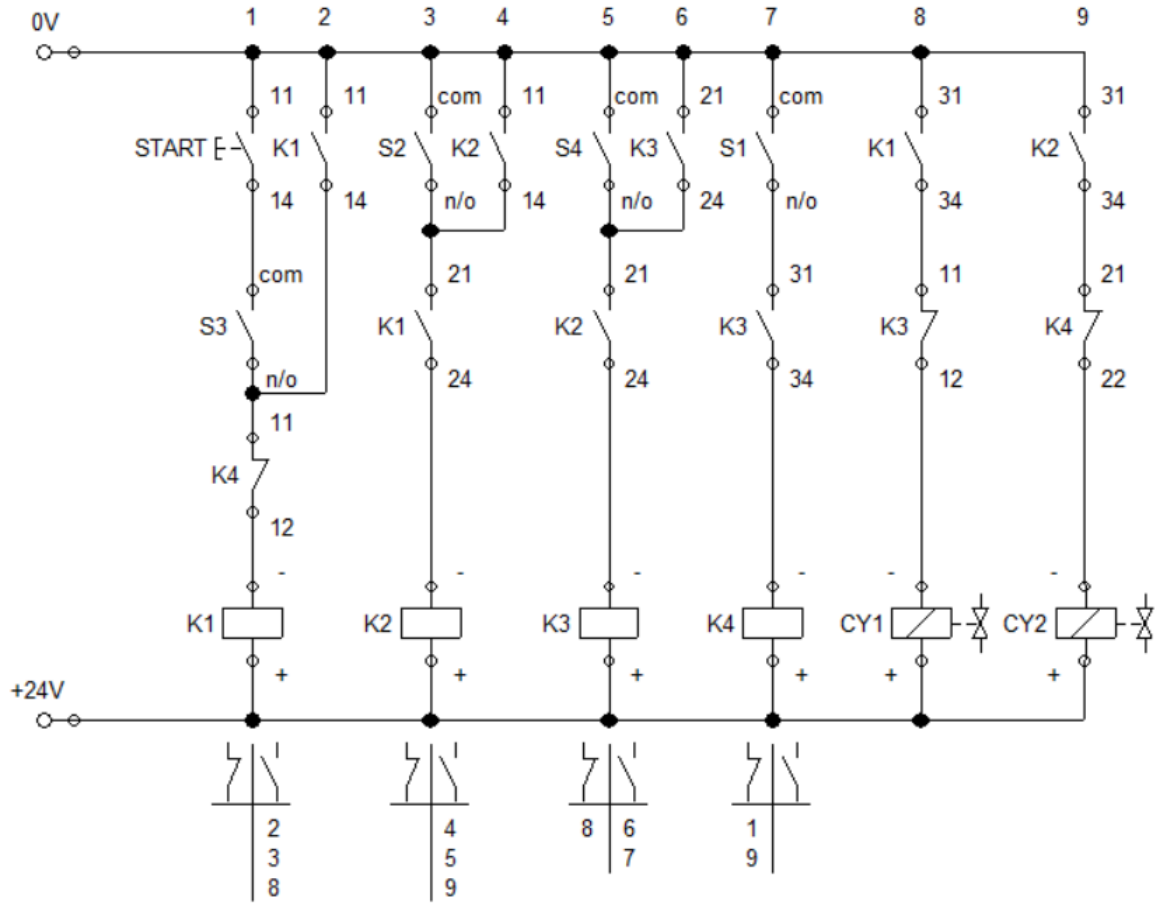
변위(단계)선도(시퀀스 회로도) _ 편**sol_ver1**



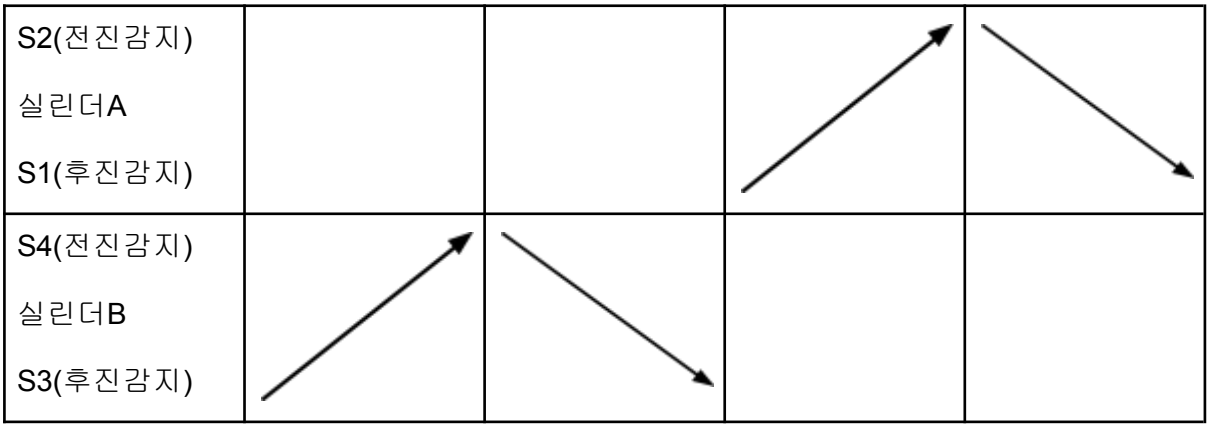
감지순서(체크백신호)

K1 = [(Start SW*S3) + K1] *k4(윗줄)
K2 = (S2+K2)*K1
K3 = (S4+K3)*K2
K4 = S1*K3

변위선도



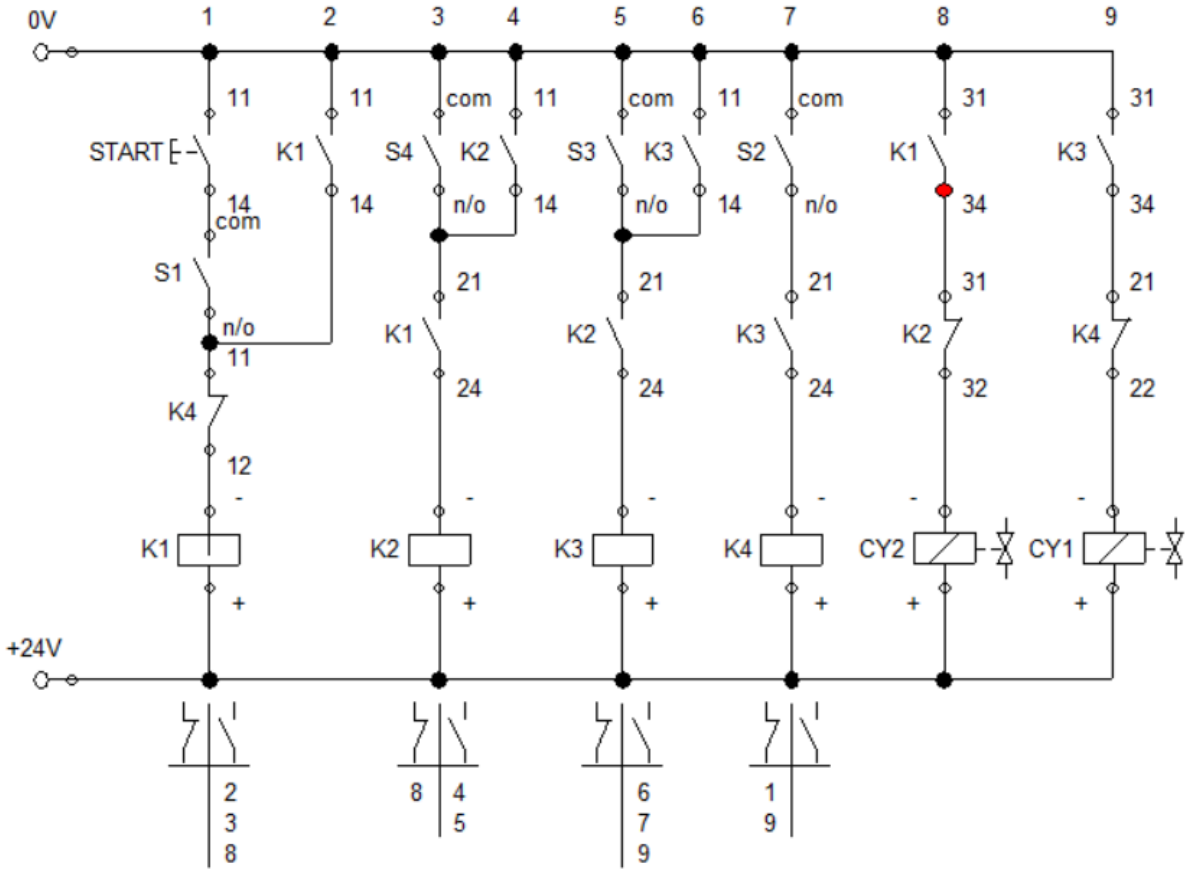
변위(단계)선도(시퀀스 회로도) _ 편**sol_ver2**



	B+	B-	A+	A-
	K1	K2	K3	K4
감지순서(체크백신호)	S1	S4	S3	S2

K1 = [(Start SW*S1) + K1] *k4(윗줄)
K2 = (S4+K2)*K1
K3 = (S3+K3)*K2
K4 = S2*K3

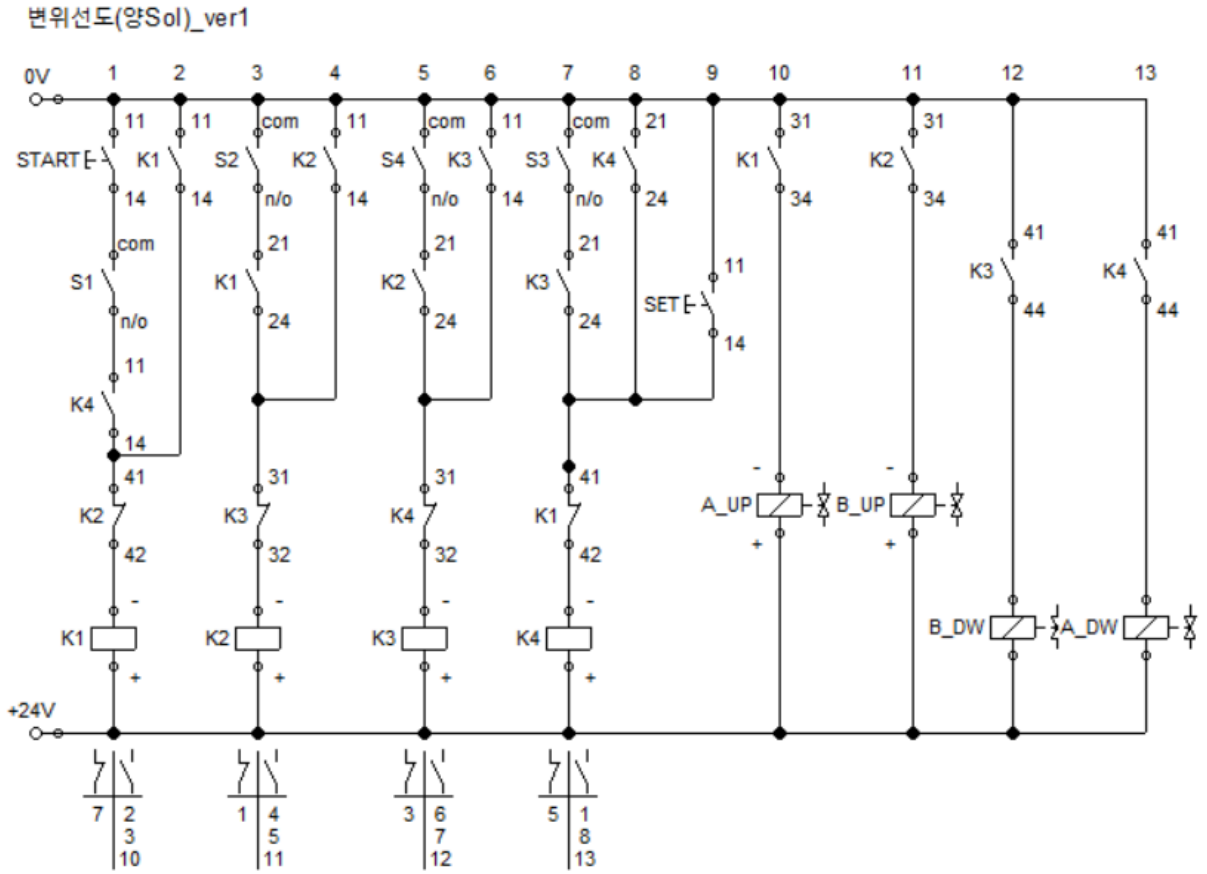
변위선도_ver2



변위(단계)선도(시퀀스 회로도) _ 양**sol_ver1**

S2(전진감지) 실린더A S1(후진감지)				
S4(전진감지) 실린더B S3(후진감지)				
	A+ K1 S1	B+ K2 S2	B- K3 S4	A- K4 S3
감지순서(체크백신호)				

K1 : [(Start 신호 * S1* K4)+K1] * K2(윗줄)
K2 : [(S2 * K1)+K2] * K3(윗줄)
K3 : [(S4 * K2)+K3] * K4(윗줄)
K4 : [{(S3* K3)+K4}+set신호]*K1(윗줄)



변위(단계)선도(시퀀스 회로도) _ 양**sol_ver2**

S2(전진감지) 실린더A S1(후진감지)				
S4(전진감지) 실린더B S3(후진감지)				
	A+	B+	A-	B-
	K1	K2	K3	K4
감지순서(체크백신호)	S3	S2	S4	S1

K1 : [(Start 신호 * S3* K4)+K1] * K2(윗줄)
K2 : [(S2 * K1)+K2] * K3(윗줄)
K3 : [(S4 * K2)+K3] * K4(윗줄)
K4 : [{(S1* K3)+K4}+set신호]*K1(윗줄)