

















0	1		2				3			4				5				6				7				8		9)
■ 입	고 동작																												
													출	클 력사형	+														
순서	입력사항				FND											LE	D										단계벽	통작 설명	
	2 1 1 5	M1	M2	1	2	3						물품0							1	컨베				포장		_			
		71.71	71.71				L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9			L12				L16		L18		L20			
1	ELB를 올린다.	정지	정지	0		-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		- UT	\dashv
2	PB1를 3초 이상 누른다.	-	-	1	0	-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0		고 시작	\dashv
3	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	1		-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			\dashv
4	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	1		-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0		1 치그즈이	\dashv
5	엔코더를 누른다.	-	-	1		-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0		1_취급주의	
6 7	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다. 에크더로 노르다	-	-		2	-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			
	에코더를 누른다.		-		2	-	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			-
9	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다. 엔코더를 누른다.	-	-		2	-	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			
10	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.					_	0	0		0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0				
11	엔코더를 자세성성으로 1/3외전한다.	-	-		2	-	0	0		0	0	0		0	0	0	0	0	0	0	0	0		0	0	0			4
12	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.		-		2			0		0		0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	•	0	0				+
13	엔코더를 누른다.	-	-		2		0	0		0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	•	0	0	0			-
14	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	-	2		0		<u> </u>	0		0	•			•	•	0	0	0	0	-	•	0	0	0			+
15	엔코더를 시계정정으로 1/3외전인다. - 엔코더를 누른다.	-	-	1	2	-	0	0	•	0	0	•	•	0	0		•	0	0	0	0	0	•	0	0	0			-
	PB1를 누른다.	-				-		0			-			0	0			0	0	0	0	0	•	0	0		므:	≖1 01 ¬	
16		-	-	2		-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0		품1 입고	Н
17	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다. 엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-		1		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			-
18 19	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	_	3	-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			
	엔코더를 누른다.	-	-		3	-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	무곡	 [2_과중량	
20	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	_	2		-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	20	12_4 00	4
22	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	_	_	-	3		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			\dashv
23	엔코더를 누른다.		_		3		0	0	0		0	0	_	0		0	0	0	0	0	0	0		0	0	0			\dashv
24	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	_	_	2			_	_		0			•		0	0	0	0	0	0	0		•	0	0	0			\dashv
25	엔코더를 자세당용으로 1/3외한한다.	-	-	2		-	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	•	0	0	0			\dashv
26	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	_	2	3	-	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0		0	0	0	0	0		0	0	0			\exists
27	엔코더를 누른다.	_		2	3		0	0	0	0	0	0		0	0	•		0	0	0	0	0	•	0	0	0			
28	PB1를 누른다.	-		3			0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	무기	품2 입고	
29	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-		3	1		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	2.0	U- U	
	엔코더를 누른다.		_		1			0				0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		•	0	0	0	무.	품3_일반	
																										U	2.0	D2_EE	
《 기호	. 설명 : - 이전상태 유지(단, FND의 -	는 bar(-)	를 의미현	한다.),	O L	ED 7	꺼짐, (● LEC) 켜짐,	① LE	D 점말	<u></u>												2020)년	지방:	기능경	경기대회	
																							전	기기	기직	종 저	∥ 1-A,	1-B 과지	1
	기능올림픽	대회											Ele	ectri	c S	yste	m					작	품명	자동	· 포	장 적	재 시스	스템 척도	=
0	1		2				3			4				5				6				7		Ή_		8			9

0	0 1		2			3			4				5				6				7				8		9	
																										Γ		_
				_								출	^돌 력사형	<u> </u>														
순서	입력사항	M1	M2	-	FND				문푸	- -입고 /	문푸0	I도 / 3		전재	LE	:D			컨베	이어		입고	포장	적재	스토	단계별	동작 설명	
		I IVII	IVIZ	1	2	3 L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9	L10	L11	L12	L13		L15	L16	L17	L18	L19	L20			
31	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	3	1	- 0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			1
32	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	3	1	- 0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			1
33	엔코더를 누른다.	-	-	3	1	- 0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			1
34	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	3	1	- 0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	•	0	0	0			1
35	엔코더를 누른다.	-	-	3	1	- 0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	•	0	0	0			1
36	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	3	1	- 0	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	•	0	0	0			
37	엔코더를 누른다.	-	-	3	1	- 0	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	•	0	0	0			
38	PB1를 누른다.	-	-	4	0	- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	물품	3 입고	
39	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	4	1	- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			
40	엔코더를 누른다.	-	-	4	1	- 0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	물품	4_일반	
41	엔코더를 누른다.	-	-	4	1	- 0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			
42	엔코더를 반시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	4	1	- 0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			
43	엔코더를 누른다.	-	-	4	1	- 0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			╛
44	엔코더를 반시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	4	1	- 0	•	0	0	0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			_
45	엔코더를 누른다.	-	-	4	1	- 0	•	0	0	0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			╛
46	엔코더를 반시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	4	1	- 0	•	0	0	0	•	0	0	0	•	•	0	0	0	0	0	•	0	0	0			4
47	엔코더를 누른다.	-	-	4	1	- 0	•	0	0	0	•	0	0	0	•	•	0	0	0	0	0	•	0	0	0			
48	PB1를 누른다.	-	-	5	0	- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	물품	4 입고	4
49	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	5	1	- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			4
50	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-		2	- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			4
51	엔코더를 누른다.	-	-		2	- 0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	물품5_	취급주의	4
52	엔코더를 누른다.	-	-	-	2	- 0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			4
53	엔코더를 반시계방향으로 1/3회전한다.	-	-		2	- 0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			4
54	엔코더를 누른다.	-	-	-	2	- 0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0		- 01-	4
55	PB1를 누른다.	-	-		0	- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	불품	5 입고	
56	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-			- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			4
57	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-		2	- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			4
58	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-			- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	07.	기조라	4
59	에코더를 누른다.	-	-		3	- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	물품6	_과중량	
60	에코더를 누른다.				3	- O	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Ο	0	0	0	0	•	0	0	0			
※ 기호	호 설명 : - 이전상태 유지(단, FND의 ·	– ∈ bar(-)	늘 의미인	<u>악</u> 나.),	() LE	D //1심,	● LEC) 켜심,	() LE	:D 섬날	3										_							
																							2020)년	지방	기능경	기대회	
																						전	기기	기직	종	데 1-A,	1-B 과제	1
	기능올림된	 픽대회										Ele	ectri	c S	yste	m					작	풍명	자동	포?	당 적	재 시스	템칙도	. 1
	0 1		2	- 1		3									<i>y</i>		6						Ц—)

0	1		2			3			4				5				6				7				8		9	
												결	출력사형	ŀ														
순서	입력사항			F	FND										LI	ED										단계별 -	동작 설명	
E-1	8 7 7 0	M1	M2	1	2	3			물품		물품0	동 / =		적재					컨베				포장		-	C-112	07 20	
						L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9		L11		L13	L14	L15		L17	L18	L19	L20			4
61	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	6		- 0	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			4
62	엔코더를 누른다.	-	-	6			•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			4
63	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	6			•	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			4
64	엔코더를 누른다.	-	-			- 0	•	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			4
65	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-		3	- 0	•	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			-
66	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다. 에크더를 시계방향으로 1/2회전한다.	-	-	6		-	•	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			-
67	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다. 엔코더를 누른다.	-	-	6	3	- O	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			
69	PB1를 누른다.	-	-			- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	무푸.	 6 입고	
70	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	_	-	7		- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		0	0	0	20	0 6-	
71	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-		_	- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		0	0	0			1
72	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	_		_	- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		0	0	0			\dashv
73	엔코더를 누른다.	_	_	7		- 0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	물품7		\forall
74	엔코더를 누른다.	-	-			- 0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0		_ ,	┪
75	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	7	3	- 0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			┪
76	엔코더를 누른다.	-	-	7	3	- 0	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0			
77	PB1를 누른다.	-	-	8	0	- 0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	물품	7 입고	1
※ 기호	. 설명 : - 이전상태 유지(단, FND의	-는 bar(-)	를 의미현	한다.),	O LED) 꺼짐,	● LEC) 켜짐,	① LE	D 점말	별																	
																							2020		TIHE	기느건	기미치	_
																							2020	ᄓᆫ	시빙	기능경	기내외	
																						전	!기기	기직	종 기	데 1-A,	1-B 과저	I
	기능올림	픽대회										Ele	ectri	c S	yste	m					작	품명	자동	를 포	장 적	재 시스	템 척도	
0			2			3			4				5		, 		6				7		Ļ—		8		9	

0	1		2				3			4				5				6				7				8		g	
■ 포	장 동작																												
													į	출력사형	ţ														
순서	입력사항				FND											L	ED										단계벽	통작 설명	
		M1	M2	1	2	3				물품		물품0		_				1			이어	1		포장	적재	_	_ "-		
							L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9		L11	L12	L13	L14	L15	L16		L18					
1	PB2를 3초 이상 누른다.	정지	정지	0	0	-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	자동 	포장 시작	_
2	1초 뒤		-	0	0	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	•	0	•	0	0			4
3	1초 뒤	정회전	-	0	0	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	•	0	•	0	0			_
4	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	0	0	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	•	•	0	•	0	0			_
5	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	0	0	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0			_
6	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	0	0	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	•	0	0	•	0	0			
7	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	0		→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	•	0	•	0	0			
8	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	1		→	•	0	0	0	•	0	0	0	•	0	0	0	•	0	•	•	0	•	0	0			
9	선서1에 감지되지 않는다.	정지	-		2	→	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0			
10	1초 뒤	-	정회전		2	→	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0			
11	센서2에 감지된다.	-	정지	1	2	→	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0	물품1	포장 완료	_
12	1초 뒤	정회전	-	1	2	→	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0			_
13	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	1	2	→	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	•	•	0	0	•	0	0			_
14	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	1	2	→	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	•	•	0	•	0	0			_
15	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	2	3	→	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	•	0	•	0	0			
16	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	2	3	→	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0			
17	1초 뒤	-	정회전	2	3	→	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0			4
18	센서2에 감지된다.	-	정지	2	3	→	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0	물품2	포장 완료	
19	1초 뒤	정회전	-	2	3	→	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0			
20	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	2	3	\rightarrow	0	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	•	•	•	0	0	•	0	0			
21	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	2	3	→	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	•	•	•	0	•	0	0			
22	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	3	1	\rightarrow	0	0	0	0	•	0	0	0	•	0	0	•	•	0	•	•	0	•	0	0			
23	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	3	1	→	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0			
24	1초 뒤	-	정회전	3	1	→	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0			
25	센서2에 감지된다.	-	정지	3	1	→	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0	물품3	포장 완료	╛
26	1초 뒤	정회전	-	3	1	→	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0			
27	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	3	1	\rightarrow	0	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	•	•	•	0	0	•	0	0			
28	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	3	1	→	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	•	•	•	0	•	0	0			
29	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	4		\rightarrow	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	•	•	0	•	0	0			
30	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	4	1	\rightarrow	•	0	0	0	•	0	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0			
※ 기호	: 설명 : - 이전상태 유지(단, FNDS	일 -는 bar(-)	를 의미현	한다.),) l	ED 7	거짐, (▶ LED) 켜짐,	① LE	D 점되	<u> </u>																경기대회 1-B 과제	
	기능올림	심픽대회											El	ectri	c S	yste	m					작	품명	자동	5 포	장 적	재 시	-템 척도	1
0	1		2				3			4				5				6				7		1		8			,

순서						3	3			4				5				6				7				8		9
스셔																												
스서													1	출력사형	j													
판시	입력사항				FND											L	ED								_		 - 단계별 동	작 설명
		M1	M2	1	2	3							-	포장 /	T	T					이어		입고		적재			
24	4 + 51		저희지				L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9		L11		_			L16	L17	L18	L19			
	1초 뒤	-	정회전	-	1		•	0	0	0	•	0	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	0	0	0	0		τ⊦ ol⊐
	센서2에 감지된다.	- 저성저	정지		1		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	0	•	0	0	0	0	물품4 포	강 완료
	1초 뒤	정회전	-	_	1		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	0	•	0		0	0	수동 포장의	그 저희
	PB4를 누른다. 센서1에 감지되지 않는다.	- 정지	-	4	1		0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0		TO TO:	으도 인된
	엔코더를 반시계방향으로 1/3회전한다.	-	_		1	→ ←	•	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0		•	0		0	0	0			
	엔코더를 반시계방향으로 1/3회전한다.	-	-		1	-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0		0	•		0	0	0			
	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	_	-	4	1	<u> </u>	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	0		•	0		0	0	0			
	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-		1		0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0		•	•	0	0	0	0			
	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-		1		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	•	•	•	0	0	0			
	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	5	2	→	0	0	0	•	•	0	0	0	•	0	0	0	•	0	•		0	0	0	•		
	PB2를 누른다.	-	-	5		→	0	0	0	0	•	0	0	0	•	0	0	0		0	•	•	0	0	0	•		
_	1초 뒤	-	정회전	5	2	→	0	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	•	0	0	0	•		
	센서2에 감지된다.	-	정지	5	2	→	0	0	0	•	•	0	0	0	•	0	0	•	•	0	•	•	0	0	0	•	물품5 포	장 완료
45	엔코더를 시계방향으로 1/3회전한다.	-	-	5	2	→	0	0	0	0	0	•	0	0	0	•	0	0	•	•	0	•	0	0	0	•		
46 I	PB4를 누른다.	-	-	5	2	→	0	0	0	0	0	•	0	0	0	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0	자동 포장의	으로 전환
47	1초 뒤	정회전	-	5	2	→	0	0	0	0	0	•	0	0	0	•	0	0	•	•	0	•	0	•	0	0		
48	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	5	2	→	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	•	0	•	•	•	0	0	•	0	0		
49	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	6	3	→	0	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	0	•	•	•	0	•	0	0		
50	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	6	3	→	0	0	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	0	•	•	0	•	0	0		
51	1초 뒤	-	정회전	6	3	→	0	0	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	0	•	•	0	•	0	0		
52	센서2에 감지된다.	-	정지	6	3	→	0	0	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	0	•	•	0	•	0	0	물품6 포	장 완료
53	1초 뒤	정회전	-	6	3	→	0	0	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	0	•	•	0	•	0	0		
54	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	6	3	→	0	0	0	0	0	•	•	0	0	•	•	0	•	•	0	•	0	•	0	0		
55 ·	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	6	3	→	0	0	0	0	0	0	•	•	0	0	•	•	•	•	•	0	0	•	0	0		
56	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	7	3	→	0	0	0	0	0	0	0	•	•	0	0	•	0	•	•	•	0	•	0	0		
57	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	7	3	→	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	0	0	•	0	•	•	0	•	0	0		
	1초 뒤	-	정회전	7	3	→	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	0	0	•	0	•	•	0	•	0	0		
59	센서2에 감지된다.	-	정지	7	3	→	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	0	0	•	0	•	•	0	•	0	0	물품7 포	장 완료
60	1초 뒤	정회전	-	7	3	→	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	0	0	•	0		•	0		0	0		

	0		1			2				3			4				5				6				7				8		9)
																출	들력사형	ŀ														
	순서		입력사항					FND											LI	ED										단계볔	동작 설명	
	- '				M1	M2	1	2	3						물품0						1		컨베				포장				0 1 20	
ŀ	C1	세 시 4 에 가 다	ITI OF L							L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9		L11		L13		L15		L17	L18	L19	L20			
ŀ	61 62	센서1에 감지도 센서1에 감지도			-	-	7	3	→ →	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	•	0	0	0		0	0			
ŀ	63	센서1에 감지되			-	-	7		→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	•	•		0	•	0	0			
ŀ	64	센서1에 감지되			정지	-	7		→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	•	•	0	•	0	0			
ŀ			7 7 10 2 17				+ -																									
ŀ																																
ı																																
ı																																
-																																
-																																
F																																
ŀ																																
ŀ																																
-																																
H																																
ŀ																																
ŀ																																
ı																																
ı																																
_ \	, al ±	서면 이번	HEIL OTHEL	END OL	1 1 ()	2 0101	÷1 =1 \			U.T.L. a		74.71	a 15	_ TI	н																	
*	《 기오	설명 : - 이전	상태 유시(단,	FND≌ -	- ∈ bar(-)	늘 의미	안나.)	, () L	ED "	1심, ●) LED	겨심,	() LE	D 심험	3																	
																											2020)년	지방	기능경	기대회	
																										전	기기	기직	종 기	데 1-A,	1-B 과저	11
			기능	을림픽	딕대회											Ele	ectri	c S	yste	m					작	품명	자동	를 포	장 적	재 시스	:템 척도	. N
	0		1			2				3	-+		4				5				6				7		\vdash		8		9	

	0	1		2				3			4				5				6				7				8		9		I
١.	- 저·	TII 도자																													
A .	■ 즉	재 동작																													A
														į	출력사형	}															
	순서	입력사항	N 44	B42		FND						3017	, ==0	IF (π.χ. /	T-1 T-11	L	ED .		I	컨베	al al		017	177 X L	적재	, E	단계별 동직	설명		
			M1	M2	1	2	3	L1	L2	L3	L4	L5	/ 물품0 L6	L7	L8	L9	L10	L11	L12	L13			L16	입고 L17	포장 L18		모호 L20				
	1	PB3을 3초 이상 누른다.	정지	정지			-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	적재 시	<u></u> 작		
	2	1초 뒤	-	정회전	1	2	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	물품1 적재	시작	1	
	3	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지	1	2	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			1	
В	4	1초 뒤	정회전	-	1	2	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			1	E
	5	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	1	2	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			1	
	6	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	1	2	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0				
[7	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	1	2	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0				L
	8	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	1	2	→	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0				
	9	1초 뒤	-	정회전	1	2	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			1	
	10	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지	1	2	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0				
c	11	1초 뒤	정회전	-	1	2	ļ	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			1	
	12	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	1	2	ļ	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			1	
	13	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	1	2	1	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			1	
	14	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	1	2	Ţ	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품1 적재		1	L
	15	1초 뒤	-	역회전			1	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	원점이	5	1	
	16	M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다.	-	정지			1	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			1	
	17	1초 뒤	역회전	-			1	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0				
D	18	센서1에 감지되지 않는다.	-	-			1	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			1	
	19	센서1에 감지되지 않는다.	-	-			1	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0				
	20	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-			1	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			1	
	21	1초 뒤	-	역회전			←	0	0	0	•	0	0	•	0	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			1	
	22	M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지			←	0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			1	
	23	1초 뒤	역회전	-			←	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0		\longrightarrow		
	24	센서1에 감지되지 않는다.	-	-			←	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0		\longrightarrow	1	
_	25	센서1에 감지되지 않는다.	-	-			←	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0				
	26	센서1에 감지되지 않는다.	- 저지	-			←	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0				[
	27	선서1에 감지되지 않는다.	정지	- 정회전			←	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0				
	28	1초 뒤 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정외신				0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0 0	0	0	0	0	•	0	원점복-	1		
7		1초 뒤	-	정회전	2	3	- →				0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	물품2 적재			
			-													U	U	•	•	U		U		U	U	•	U	교육스 국제		1	
		설명 : - 이전상태 유지(단, FND의 -		를 의미한	<u>단</u> 다.),	O LI	ED 끼	^Η 짐, (LEC) 켜짐,	① LI	ED 점	멸												202	0년 7	「 リ	기능경기	개회		
_ >	₭ M2호	전판은 지시한 각도만큼 회전 후 정기	지한다.																												$+$ _
F																								<u></u> 전	<u> </u> 기기	기직	종 자 	¶ 1-A, 1-E	; 과제		F
		기능올림픽	내회											El	ectri	c S	yste	m					작	품명	자동	통 포정	당 적	재 시스템	척도	NS	1
	0			2				3			4				5				6				7		\top		8		9		+
	0	1						<u> </u>			4				5				6				/				8		9		_

_	0	1	;	2			3			4				5				6				7				88		9	
													į	출력사형	ł														
4	ᇈ	이런 나하			-	FND										L	ED										디게버 도지	서대	
	순서	입력사항	M1	M2	1	2	2			물론	뚴입고 ,	/ 물품0	이동 / .	포장 /	적재					컨베	이어		입고	포장	적재	수동	- 단계별 동작	20	
					•	2	L1	L2	2 L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9	L10	L11	L12	L13	L14	L15	L16	L17	L18	L19	L20			4 !
	\vdash	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지		3		C		•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			<u> </u>
	32	1초 뒤	정회전	-	2	3	→ O	C	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			<u> </u>
	33	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	2		→ O	C	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			<u> </u>
	34	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	2	3	→ O	C	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			<u> </u>
В	35	1초 뒤	-	정회전	2	3	† O	C	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			. !
	36	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지	2	3	† O	C	0	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			4 !
	37	1초 뒤	정회전	-	2	3	† O	С	0	•	0	0	•	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	•	0			4 1
	38	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	2	3	1 0	0	0	•	0	0	•	•	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	•	0			4 1
	39	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	2		† O	_		•	•	•	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0		-1	
	40	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	2	3	† O	C	0	•	0	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	0	•	0	물품2 적재	완료	4 !
	41	1초 뒤	-	역회전			1 O	C	0	•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	원점이동	5	<u> </u>
cl	42	M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다.	-	정지			1 O	C	0	•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			<u> </u>
1	43	1초 뒤	역회전	-			1 O	C	0	•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
	44	센서1에 감지되지 않는다.	-	-			1 O	C	0	•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			<u> </u>
	45	센서1에 감지되지 않는다.	-	-			1 O	C		•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0]]
	46	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-			1 0	C) 0	•	0	•	•	0	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			4
	47	1초 뒤	-	역회전			← 0	C	0	•	0	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			4 !
	48	M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지			← 0	C	0	•	0	•	•	0	•	•	0	•	0	0	0	0	0	0	•	0			4 1
	49	1초 뒤	역회전	-			← 0	C) 0	•	0	•	•	0	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			4
)	50	센서1에 감지되지 않는다.	-	-			← 0	C	0	•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			4 !
	51	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-			← 0			•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			. J
	52	1초 뒤	-	정회전			- 0	C	0	•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			. J
-	53	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지			- 0			•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	원점복구		↓
	54	1초 뒤	-	정회전	3		→ O			•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품3 적재	<u>시작</u>	. J
	55	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	- TJ+ITJ	정지	3		→ O			0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			-
	56	1초 뒤	정회전	-		1				•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			4 !
E	57	센서1에 감지되지 않는다.		-	3		→ O			0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			4
	58	센서1에 감지되지 않는다.	정지		3		→ O			0	0	0	•	0	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			4 !
	59	1초 뒤	-	정회전	3		1 0	_		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			4 !
-	60	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지	3	1	1 O	C	0	•	0	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0		0]
	※ 기호	설명 : - 이전상태 유지(단, FND의 -	= bar(-)	를 의미힌	나다.),	O LE	<u>:</u> D 꺼짐,	● L'	ED 켜짐	,) L	ED 점	결																	
	※ M2호	전판은 지시한 각도만큼 회전 후 정지	한다.																					2026	N = 1	TIHL			\longrightarrow
																								2020	J년 ·	시방	기능경기	-11외	
=																								러기기	기진	 종]	제 1-A, 1-B	 3 과제	
																								_					
		기능올림픽	대회										El	ectri	c S	yste	m					작	품명	자동	를 포경	당 적	재 시스템	척도	NS
	0			2			3		+-	4				5				6				7		+		8		9	Щ

0) 1 1		2			3			4				5				6				7				8		9	
												출	^돌 력사힝															
순서	입력사항				FND										LI	D										단계'	별 동작 설명	
		M1	M2	1	2	3	4 10				/ 물품0				140		140	142	컨베		146	-	_	+	_	4		
C1	1 * 5	저성저		2			1 L2		L4	L5	L6	L7	L8	L9			L12			L15		L17	L18	L19	L20			-
61	1초 뒤 센서1에 감지되지 않는다.	정회전	-	3	1	↓ (0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	+		\dashv
62	센서1에 감지되지 않는다.	- 정지	-	3		1 Q			0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0		 3 적재 완료	\dashv
63 64	1초 뒤	9/1	- 역회전	3	- 1	, ,			0	0	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0		3 역세 전표 원점이동	\dashv
65	M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다.		정지						0	0	0	0	0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0		<u> </u>	\dashv
66	1초 뒤	역회전	-			† d			0	0		0	0	•	0	•	•	0	0	0	0	0	0		0			
67	센서1에 감지되지 않는다.	445	-			1 0				0		0		•	0		0	0	0	0	0	0	0		0			Н
68	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-			1 0			0	0	0	0		•	•	0	0	0	0	0	0	0	0		0	+		Н
69	1초 뒤	-	역회전			- d			0	0		0		•	•	•	0	0	0	0	0	0	0		0	+		Н
70	M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다.	_	정지			·			0	0	0	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0		0			
71	1초 뒤	역회전	-			← 0			0	0	0	•	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0		0			
72	센서1에 감지되지 않는다.	-	-			← (_		0	0	0	0	0	•	0	0	•	0	0	0	0	0	0		0	+		_
73	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-			← (0	0	0	0	0	•	0	0	•	0	0	0	0	0	0		0			\exists
74	1초 뒤	-	정회전			- 0			0	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	+		_
75	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	_	정지			- 0	_		•	0	0	0	•	•	0	0	•	0	0	0	0	0	0		0	- 1	원점복귀	_
76	PB5를 누른다.	-	-	1	2	- 0			•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0		 1 적재 확인	
77	PB5를 누른다.	-	-	2	3	- 0			•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품	 2 적재 확인	
78	PB5를 누른다.	-	-	3	1	-			•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품	3 적재 확인	
79	PB3을 3초 이상 누른다.	-	-			- () C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			
80	1초 뒤	-	정회전	4	1	→ () C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0	물품	4 적재 시작	
81	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지	4	1	→ () C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			
82	1초 뒤	정회전	-	4	1	→ () C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			
83	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	4	1	→ (C) C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			
84	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	4	1	→ () C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			
85	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	4	1	→ () C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			
86	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	4	1	→ () C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			
87	1초 뒤	-	정회전	4	1	↓ () C	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			
88	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지	4	1	↓ () (0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			
89	1초 뒤	정회전	-	4	1	↓ () (0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			
90	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	4	1	↓ () C	•	•	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	•	0			
87 88 89 90 ※ 기호	1초 뒤 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤	- 정회전 - 는 bar(-)	정회전 정지 - -	4 4 4 4	1 1 1	† (C			0 0	0 0 0	0 0 0	0	0 0	0 0	0 0	0 0	0 0	0 0	0	0	0	0	0 0	•	0 0			
		, , , , , , , , , , , , , , , , , , , ,																									경기대회	
	-1L071	71 -11 -1																			TL						, 1-B 과저	
	기능올림 ^된	식내외										Ele	ectri	c S	yste	m					작.	품명	사	5 ¥	상 식	세 시:	스템│척도	-
) 1		2			3			4				5				6				7				8			9

변설 등 전 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	0	0 1 1		2			3				4				5				6			7				8			9

변경 변														į	들력사형	ŀ													
1 에 에 에 에 에 에 에 에 에 에 에 에 에 에 에 에 에 에	순서	입력사항				FND											L	ED			 -1-1			T	I = I		단계	별 동작 설명	
전세에 전체되지 않다. - - - - 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0			M1	M2	1	2	3								1		140			142	 	146	-				4		
변경 전체에 강되지지 않는다. 경제 - 4 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0.1	HILLAND ZETLETT OF E.E.																							L19				4
18 는 유				-			_																	+ -	•			4 전체 이크	4
96 전에 전에 변시계약으로 1905 위전인				- 01+174	4			-																_	•				_
55 전 시에 2 전체시 일본다. 1																								+	•		1	원심이공	\dashv
96 전세에 경제되지 않는데 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0				경시																					•				_
변세에 관심되지 않는다				-																					•				
59 1도 뒤						_																			•				
9 1호위																_			_		_								
100 Matifier Matifi								-																	_				
101 1조 뒤 여원한 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 -																									_				
102 변세에 심지되지 않는다. - - - - - -				6/1																					_				
103				-																				+					\dashv
104 센서I에 강지되지 않는다.				_																									-
105 센서1에 감지되지 않는다. 경제 - - - 0 0 0 0 0 0 0				_																				-			-		-
106 초 뒤 - 경화전 - 경화전 - 20 0 0 0 0 0 0 0 0							_	_																					-
107 Mc화전반 시계병형으로 90도 회전한다.																													
108 1조 뒤 - 청화전 5 2 - 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0																											!	의전보기	
109 M2회전반 시계병형으로 90도 회전한다. - 정치 5 2 - 0 0 0 0 0 0 0 0 0					5	2																		1					
110 1초 뒤 영화천 - 5 2 - 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0																											20	2 1.41 . 1 1	
111 센서1에 감지되지 않는다 5 2 → 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0				-																				1					
112 센서1에 감지되지 않는다. - - 5 2 → ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○				-																									
113 센서에 감지되지 않는다 5 2 → 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0				-																				+					-
114 센서1에 감지되지 않는다. 정지 - 5 2 → ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○			-	-				-																					-
115 1초 뒤 - 정회전 5 2 ↓ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○				-																				+			_		\dashv
116 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다 정지 5 2 ↓ 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0				정회전																									-
117 1초 뒤 정회전 - 5 2 ↓ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○																													
118 센서1에 감지되지 않는다 5 2 ↓ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○				-				-																					
119 센서1에 감지되지 않는다. 정지 - 5 2 ↓ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○				-																									
120 1초 뒤 - 역회전 1 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0				-				-											_	_		_					물품	5 적재 완료	
※ 기호 설명 : - 이전상태 유지(단, FND의 -는 bar(-)를 의미한다.), ○ LED 꺼짐, ● LED 켜짐, ① LED 점멸 ※ M2회전판은 지시한 각도만큼 회전 후 정지한다.	120		-	역회전							•						-							+	•		1	원점이동	
* M2회전판은 지시한 각도만큼 회전 후 정지한다.	1-	+ HB	1 1 ()	= 0.DI+	151		717			7171			ч																_
2020년 지방기능경기대회				늘 의미인	<u>'</u> 나나.),	() Li	ED MA	≌, ●	LED	켜심,	() LE	:D 섬旨	<u> </u>																
전기기기직종 제 1-A, 1-B 과제 기능올림픽대회 Electric System 작품명 자동 포장 적재 시스템	% IVI25	외선원은 시시한 각도만큼 외선 후 성	시안다.																					2020	0년 7	지방	기능	경기대회	
기능올림픽대회 Electric System 작품명 자동 포장 적재 시스템 척도 N																													
10 = 2 1 1 1		기능옥린	민대히											ĘI.	octri.	r C	vcto	m				작.		_					_
					1								-				yste							1,'					

입력사항 M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다. 1초 뒤 센서1에 감지되지 않는다. 센서1에 감지되지 않는다. 1초 뒤 M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤	M1 - 역회전 - 정지 -	M2 정지 - - - 역회전		FND 2	† †	L1 O O	L2 O	L3	물취 L4 ①	L5	/ 물품0 L6		L8		LI L10	ED .	112	L13	컨베 L14	이어 L15	116	입고 L17	_	적재 L19		단계별 등	등작 설명	
M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다. 1초 뒤 센서1에 감지되지 않는다. 센서1에 감지되지 않는다. 1초 뒤 M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤	- 역회전 - 정지 -	정지 - - -			† †	0	0	•	L4	L5	L6	l동 / : L7	포장 / L8	적재			142	113			116		_			단계별 등	등작 설명	
M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다. 1초 뒤 센서1에 감지되지 않는다. 센서1에 감지되지 않는다. 1초 뒤 M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤	- 역회전 - 정지 -	정지 - - -			† †	0	0	•	L4	L5	L6	L7	L8				142	113			116		_			단계별 등	작 설명	
M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다. 1초 뒤 센서1에 감지되지 않는다. 센서1에 감지되지 않는다. 1초 뒤 M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤	- 역회전 - 정지 -	정지 - - -	1	2	† †	0	0	•	L4	L5	L6	L7	L8		110	144	112	113			116		_					
1초 뒤 센서1에 감지되지 않는다. 센서1에 감지되지 않는다. 1초 뒤 M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤	역회전 - 정지 - -				† †	0	0	•	•	0				L9	110			113	L14	L15	116			110	L20			
1초 뒤 센서1에 감지되지 않는다. 센서1에 감지되지 않는다. 1초 뒤 M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤	역회전 - 정지 - -				† † † † † † † † † † † † † † † † † † †	0	0				0			_		L11							L18	LIS				
센서1에 감지되지 않는다. 센서1에 감지되지 않는다. 1초 뒤 M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤	- 정지 -	- - - 역회전			† †			•	•			<u> </u>	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			-
센서1에 감지되지 않는다. 1초 뒤 M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤	정지 - -	- - 역회전			↑ 	0			+	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
1초 뒤 M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤	-	- 역회전	-		A		0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			4
M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤	-	역회전			1	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			_
1초 뒤					←	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
**	여히저	정지			←	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
│ 센서1에 감지되지 않는다.	극되근	-			←	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
	-	-			←	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
센서1에 감지되지 않는다.	-	-			←	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
센서1에 감지되지 않는다.	-	-			←	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	<u> </u>		←	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
1초 뒤	-	정회전	<u> </u>		-	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지			-	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	Ο	원점	복귀	
1초 뒤	-	정회전	6	3	→	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품6 적	재 시작	
M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지	6	3	\rightarrow	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
1초 뒤	정회전	-	6	3	→	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
센서1에 감지되지 않는다.	-	-	6	3	→	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	6	3	→	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
1초 뒤	-	정회전	6	3	1	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지	6	3	1	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
1초 뒤	정회전	-	6	3	1	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
센서1에 감지되지 않는다.	-	-	6	3	1	•	•	•	•	0	0	•	•	0	0		•	0	0	0	0	0	0	•	0			
센서1에 감지되지 않는다.	-	-	6	3	1	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	6	3	1	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품6 적	재 완료	
1초 뒤	-	역회전			1	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	원점	이동	
M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다.	-	정지			1	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
1초 뒤	역회전	-			1	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
센서1에 감지되지 않는다.	-	-			1	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
센서1에 감지되지 않는다.	-	-			1	_	_	_		•		•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0		0			
Entra Brisan BET.					1	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•							_				
	1초 뒤 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤 센서1에 감지되지 않는다. 센서1에 감지되지 않는다. 1초 뒤 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다. 1초 뒤 센서1에 감지되지 않는다. 1초 뒤 M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다. 1초 뒤	1초 뒤 - M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다	1초 뒤 - 정회전 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다. - 정치전 1초 뒤 - 정회전 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다. - 정회전 센서1에 감지되지 않는다. - - 센서1에 감지되지 않는다. 정치 - 1초 뒤 - 정회전 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다. - 정치 1초 뒤 정회전 - 센서1에 감지되지 않는다. - - 센서1에 감지되지 않는다. - - 센서1에 감지되지 않는다. 중지 - 1초 뒤 - 역회전 M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다. - 정지 1초 뒤 역회전 - 1초 뒤 역회전 -	1초 뒤 - 정회전 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다: - 정지 1초 뒤 - 정회전 6 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다: - 정회전 - 6 1초 뒤 정회전 - 6 센서1에 감지되지 않는다. - - 6 1초 뒤 - 정회전 - 6 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다: - 정지 6 1초 뒤 정회전 - 6 센서1에 감지되지 않는다. - 6 센서1에 감지되지 않는다. - 6 센서1에 감지되지 않는다. - 6 1초 뒤 - 역회전 M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다. - 정지 1초 뒤 - 여회전 1초 뒤 - 여회전	1초 뒤 - 정회전 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다. - 정회전 6 3 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다. - 정회전 - 6 3 1초 뒤 정회전 - 6 3 센서1에 감지되지 않는다. - - 6 3 센서1에 감지되지 않는다. - 6 3 M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다. - 정치 6 3 1초 뒤 정회전 - 6 3 센서1에 감지되지 않는다. - 6 3 세소화전판 반시계방향으로 180도 회전한다. - 정지 - 1초 뒤 - 여회전 1초 뒤 - 여회전	1초 뒤 - 정회전 - 1	1초 뒤 - 정회전 - ○ M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다: - 정지 - ○ 1초 뒤 - 정회전 6 3 → ○ M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다: - 정지 6 3 → ○ 1초 뒤 정회전 - 6 3 → ○ 센서1에 감지되지 않는다 6 3 → ○ 센서1에 감지되지 않는다. 정지 - 6 3 → ○ 센서1에 감지되지 않는다. 정지 - 6 3 → ○ 센스크로	1초 뒤 - 정회전 - ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	1초 뒤 - 정회전 - ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	1초 뒤 - 정희전 - ○ ○ ○ ① ① ① ① ① ① ① ① ② ① ② ② ③ ⑥ ② ③ ⑥ ② ③ ⑥ ② ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎ ◎	1초 뒤 - 정회전 - ○ ○ ○ ① ① ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	1초 뒤 - 정회전 - ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	1초 뒤 - 정회전 - ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	1초 뒤 - 정회전 - ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	1초 뒤 - 정회전 - 정지 - 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이	1초 뒤 - 정희전 - ○ ○ ○ □ □ ○ ○ □ □ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	1초 뒤 - 정회전	1초 뒤 - 정희전 - O O O O O O O O O O O O O O O O O O	1초 뒤 - 정회전 - ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	1초 뒤 - 정희전 ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	1초 뒤 - 정회전 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이	1초 뒤 - 정회전 - 정회전 ○ ○ ○ 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	1초 뒤 - 정회전 - 정치 - 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이	1초 뒤 - 정희전 - 장희전	1초 뒤 - 정회전	1초 뒤 - 정회전 -	1초 뒤 - 정회전 - 정치전 - 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이 이	1초 뒤 - 정희전 - 7 전

	0	1		2			3	<u> </u>			4_				_5_				6				_7				8		9)
														į	출력사 형	+														
순기	서	입력사항				FND											L	ED										단계별	동작 설명	
		2	M1	M2	1	2	3						/ 물품0		1						컨베			입고			_		o . L o	
								L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9	L10	L11	L12	L13	L14	L15	L16	L17	L18	L19	L20			
15	_	1초 뒤	-	역회전			←	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
15	2	M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지			←	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
15.	_	1초 뒤	역회전	-			←	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
15	4	센서1에 감지되지 않는다.	-	-			←	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
15	5	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-			←	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
15	6	1초 뒤	-	정회전			-	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
15	7	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지			-	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	원점	성복귀	
15	8	1초 뒤	-	정회전	7	3	→	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품7 ?	덕재 시작	
15	9	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지	7	3	→	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
16	0	1초 뒤	정회전	-	7	3	→	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
16	1	센서1에 감지되지 않는다.	-	-	7	3	→	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
16	2	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	7	3	→	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
16	3	1초 뒤	-	정회전	7	3	↓	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
16-	4	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지	7	3	1	0	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
16	5	1초 뒤	정회전	-	7	3	1	0	0	•		•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
16	6	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-	7	3	1	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품7 ?	덕재 완료	
16	7	1초 뒤	-	역회전			1	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	원점	넘이동	
16	8	M2회전판 반시계방향으로 180도 회전한다.	-	정지			1	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
16	9	1초 뒤	역회전	-			1	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
170	0	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-			1	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
17	1	1초 뒤	-	역회전			←	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
17	2	M2회전판 반시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지			←	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
17:	3	1초 뒤	역회전	-			←	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
17-	4	센서1에 감지되지 않는다.	-	-			←	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
17.	5	센서1에 감지되지 않는다.	정지	-			←	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
17	6	1초 뒤	-	정회전			-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0			
17	7	M2회전판 시계방향으로 90도 회전한다.	-	정지			-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	 원전	========= 범복귀	
178	8	PB5를 누른다.	-	-	4	1	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품4 ?	덕재 확인	
179	9	PB5를 누른다.	-	-	5	2	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품5 7	덕재 확인	
18	0	PB5를 누른다.	-	-	6	3	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품6 ?	덕재 확인	
18	1	PB5를 누른다.	-	-	7	3	-	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	0	0	0	0	0	•	0	물품7 7	덕재 확인	
\	1+	HE OFFICE SUPPLEMENT		2 0.01*	151,	0.15	· D 771	TI -		71.71	2.15	- H	н		-								_				-			
		설명 : - 이전상태 유지(단, FND의 -{ 전판은 지시한 각도만큼 회전 후 정기		들 의미인	<u>r</u> ∟r.),	O LE	ט יין	심, ●	LED	거심,	() LE	D 召言	3												2020)년 7	기방기	기능경	기대회	
ж IVI	12되	언ゼ는 시시한 목도만큼 외선 우 성/	기간다.																											_
																								전	크기기	기직	§ 저	1-A,	1-B 과제	
		기능올림픽	대회											El	ectri	c S	yste	m					작	품명	자동	등 포장	, 적기	내 시스	템칙도	. N
	0			2			3				4				5		, -		6				7						9	_1

! 다.	로 한다.					A B
						С
						c
						D
						E
			전	기기기직종 제	1-A, 1-B 과제	
				전	전기기기직종 제	2020년 지방기능경기대회 전기기기직종 제 1-A, 1-B 과제 Electric System 작품명 자동 포장 적재 시스템 척도 4 5 6 7 8 9