



정보기술자격(ITQ) 시험


한컴오피스

과 목	코드	문제유형	시험시간	수험번호	성 명
아래 한글	1111	C	60분		

수험자 유의사항

- 수험자는 문제지를 받는 즉시 문제지와 수험표상의 시험과목(프로그램)이 동일한지 반드시 확인하여야 합니다.
- 파일명은 본인의 “수험번호-성명”으로 입력하여 답안폴더(내 PCW문서WITQ)에 하나의 파일로 저장해야 하며, 답안파일을 전송하지 않아 미제출로 처리될 경우 실격 처리합니다(예:12345678-홍길동.hwp).
- 답안 작성을 마치면 파일을 저장하고, ‘답안 전송’ 버튼을 선택하여 감독위원 PC로 답안을 전송하십시오. 수험생 정보와 저장한 파일명이 다를 경우 전송되지 않으므로 주의하시기 바랍니다.
- 답안 작성 중에도 주기적으로 저장하고, ‘답안 전송’하여야 문제 발생을 줄일 수 있습니다. 작업한 내용을 저장하지 않고 전송할 경우 이전에 저장된 내용이 전송되오니 이점 유의하시기 바랍니다.
- 답안문서는 지정된 경로 외의 다른 보조기억장치에 저장하는 경우, 지정된 시험 시간 외에 작성된 파일을 활용할 경우, 기타 통신수단(이메일, 메신저, 네트워크 등)을 이용하여 타인에게 전달 또는 외부 반출하는 경우는 부정 처리합니다.
- 시험 중 부주의 또는 고의로 시스템을 파손한 경우는 수험자가 변상해야 하며, <수험자 유의사항>에 기재된 방법대로 이행하지 않아 생기는 불이익은 수험생 당사자의 책임임을 알려 드립니다.
- 문제의 조건은 한컴오피스 2022 / 2020 버전으로 설정되어 있으니 유의하시기 바랍니다.
- 시험을 완료한 수험자는 답안파일이 전송되었는지 확인한 후 감독위원의 지시에 따라 문제지를 제출하고 퇴실합니다.

답안 작성요령

- 온라인 답안 작성 절차
수험자 등록 ⇒ 시험 시작 ⇒ 답안파일 저장 ⇒ 답안 전송 ⇒ 시험 종료
- 공통 부문
 - 글꼴에 대한 기본설정은 함초롬바탕, 10포인트, 검정, 줄간격 160%, 양쪽정렬로 합니다.
 - 색상은 조건의 색을 적용하고 색의 구분이 안 될 경우에는 RGB 값을 적용하십시오.
(빨강 255,0,0 / 파랑 0,0,255 / 노랑 255,255,0).
 - 각 문항에 주어진 《조건》에 따라 작성하고 언급하지 않은 조건은 《출력형태》와 같이 작성합니다.
 - 용지여백은 왼쪽·오른쪽 11mm, 위쪽·아래쪽·머리말·꼬리말 10mm, 제본 0mm로 합니다.
 - 그림 삽입 문제의 경우 「내 PCW문서WITQWPicture」폴더에서 지정된 파일을 선택하여 삽입하십시오.
 - 삽입한 그림은 반드시 문서에 포함하여 저장해야 합니다(미포함 시 감점 처리).
 - 각 항목은 지정된 페이지에 출력형태와 같이 정확히 작성하시기 바라며, 그렇지 않을 경우에 해당 항목은 0점 처리됩니다.
 - ※ 페이지구분 : 1페이지 - 기능평가 I (문제번호 표시 : 1. 2.),
2페이지 - 기능평가 II (문제번호 표시 : 3. 4.),
3페이지 - 문서작성 능력평가
- 기능평가
 - 문제와 《조건》은 입력하지 않으며 문제번호와 답(《출력형태》)만 작성합니다.
 - 4번 문제는 묶기를 했을 경우 0점 처리됩니다.
- 문서작성 능력평가
 - A4 용지(210mm×297mm) 1매 크기, 세로 서식 문서로 작성합니다.
 -  표시는 문서작성에 대한 지시사항이므로 작성하지 않습니다.

기능평가 I (150점)

1. 다음의 <조건>에 따라 스타일 기능을 적용하여 <출력형태>와 같이 작성하시오. (50점)

<조건> (1) 스타일 이름 - autonomous

(2) 문단 모양 - 왼쪽 여백 : 15pt, 문단 아래 간격 : 10pt

(3) 글자 모양 - 글꼴 : 한글(돋움)/영문(굴림), 크기 : 10pt, 장평 : 95%, 자간 : 5%

<출력형태>

Self-driving cars utilize AI, sensors, and cameras for autonomous navigation. This innovative mobility solution enhances safety, improves traffic flow, and creates new urban transport possibilities.

자율주행차는 인공지능, 첨단 센서, 카메라 등을 활용하여 주변 환경을 인식하고, 운전자 개입 없이 스스로 주행하는 자동차로 도시 교통의 새로운 패러다임을 제시하고 있다.

2. 다음의 <조건>에 따라 <출력형태>와 같이 표와 차트를 작성하시오. (100점)

<표 조건> (1) 표 전체(표, 캡션) - 궁서, 10pt

(2) 정렬 - 문자 : 가운데 정렬, 숫자 : 오른쪽 정렬

(3) 셀 배경(면색) : 노랑

(4) 한글의 계산 기능을 이용하여 빈칸에 합계를 구하고, 캡션 기능 사용할 것

(5) 선 모양은 <출력형태>와 동일하게 처리할 것

<출력형태>

자율주행자동차 판매 전망(단위 : 천 대)

구분	2025년	2030년	2035년	2040년	합계
승용차	600	2,000	6,000	15,000	
트럭	100	500	2,000	5,000	
버스	50	100	300	700	
로보택시	2	20	50	100	

<차트 조건> (1) 차트 데이터는 표 내용에서 연도별 승용차, 트럭, 버스의 값만 이용할 것

(2) 종류 - <묶은 세로 막대형>으로 작업할 것

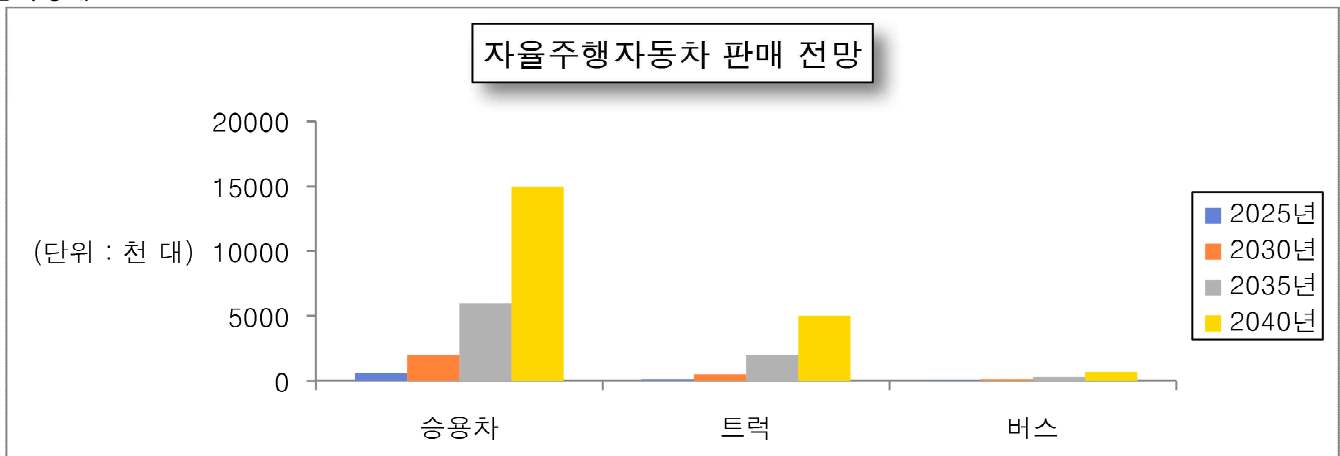
(3) 제목 - 글꼴 : 돋움, 진하게, 12pt

속성 : 채우기(밝은 색 : 하양), 테두리, 그림자(바깥쪽 : 대각선 오른쪽 아래)

(4) 제목 이외의 전체 글꼴 - 돋움, 보통, 10pt

(5) 축제목과 범례는 <출력형태>와 동일하게 처리할 것

<출력형태>



기능평가 II (150점)

3. 다음 (1), (2)의 수식을 수식 편집기로 각각 입력하시오. (40점)

《출력형태》

$$(1) U_a - U_b = \frac{GmM}{a} - \frac{GmM}{b} = \frac{GmM}{2R}$$

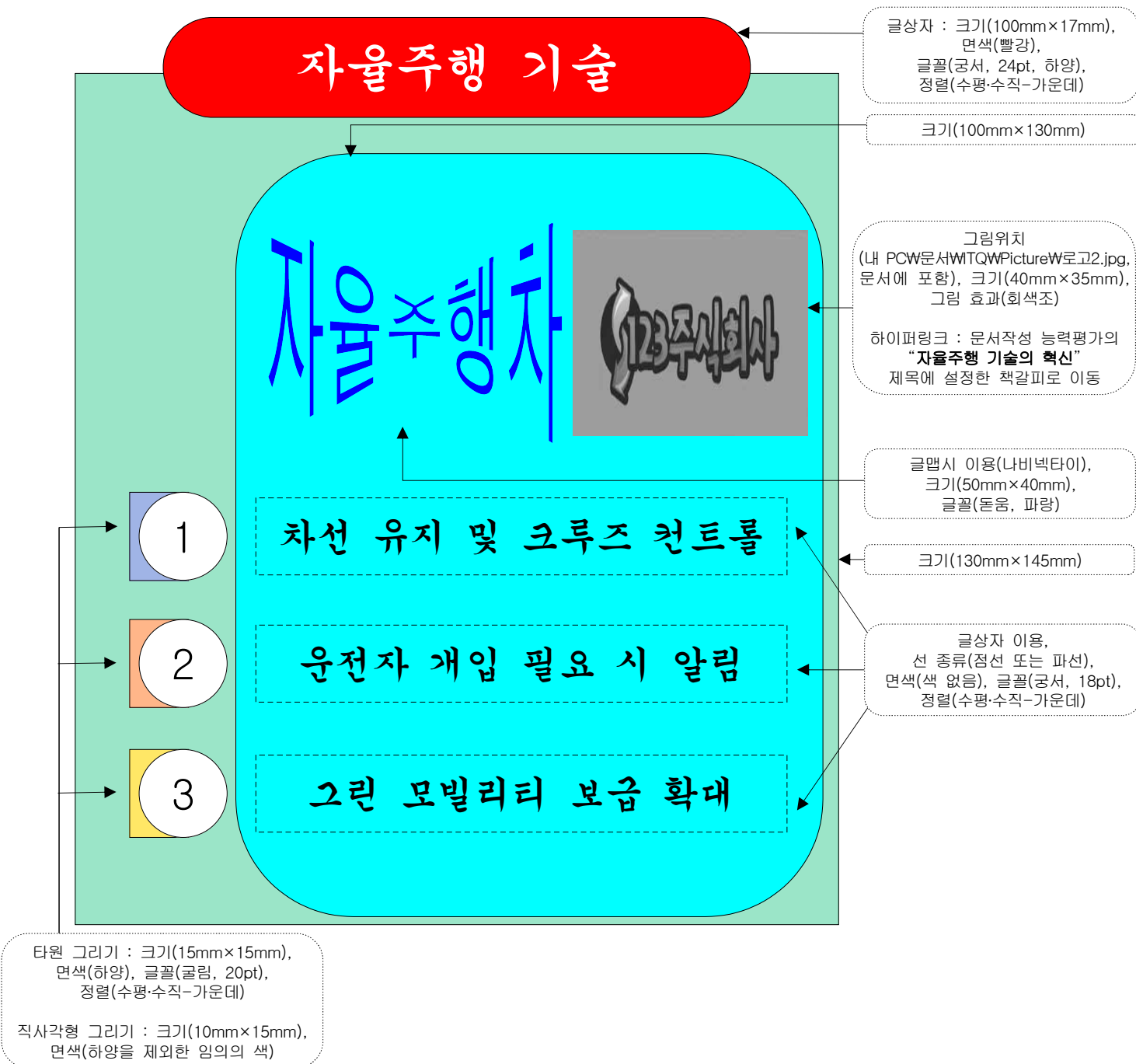
$$(2) V = \frac{1}{R} \int_0^q q dq = \frac{1}{2} \frac{q^2}{R}$$

4. 다음의 《조건》에 따라 《출력형태》와 같이 문서를 작성하시오. (110점)

《조건》

- (1) 그리기 도구를 이용하여 작성하고, 모든 도형(글맵시, 지정된 그림 포함)을 《출력형태》와 같이 작성하시오.
- (2) 도형의 면색은 지시사항이 없으면 색 없음을 제외하고 서로 다르게 임의로 지정하시오.

《출력형태》



문서작성 능력평가 (200점)

글꼴 : 굴림, 18pt, 진하게, 가운데 정렬
책갈피 이름 : 자율주행
덧말 넣기

머리말 기능
돋움, 10pt, 오른쪽 정렬

자율주행

문단 첫 글자 장식 기능
글꼴 : 궁서, 면색 : 노랑

운전자와 보행자의 안전 자율주행 기술의 혁신

그림위치(내 PCW문서WITQWPictureW그림4.jpg, 문서에 포함)
자르기 기능 이용, 크기(40mm×40mm), 바깥 여백 왼쪽 : 2mm

최 근에는 자율주행 자동차가 운전자의 부주의로 인해 발생하는 대부분의 교통사고[㉠] 위험을 획기적으로 줄이고, 교통 효율성을 높이며 운행 데이터를 기반으로 최적의 경로와 속도를 선택하여 연료를 절감(節減)하는 것은 물론, 운전을 대신 해줌으로써 운전자와 탑승객의 편의를 크게 증대(增大)시킬 수 있는 미래의 핵심 개인 교통수단으로 주목받고 있다. 더 이상 운전의 피로에서 벗어나 차량 안에서 여유롭게 휴식을 취하거나 업무에 집중할 수 있게 되는 것이다.

각주



자율주행 자동차 기술로는 운전자 보조 기술, 자동주행 기술, 무인자동차 또는 자율주행 기술이 있다. 운전자 보조 기술은 종방향 또는 횡방향 중 한 가지에 대해서 운전자에게 경고하거나 제어를 도와주는 기술을 말한다. 자동주행 기술은 종횡 방향 모두에 대해 제어를 도와주는 기술을 말한다. 단, 항상 운전자가 주변 상황을 계속 모니터링하고 있다가 언제든지 개입할 수 있다는 가정을 가지고 있다. 자동주행과 자율주행의 차이는 운전자가 항상 개입을 할 수 있도록 준비해야 하는지 아닌지에 따라 구별한다. 자율주행 차량의 경우 운전자가 신문을 보거나 잠을 자도 상관없이 차량이 자율로 주행하는 개념이다.

★ 자율주행장치 종류

글꼴 : 굴림, 18pt, 하양
음영색 : 파랑

가. 환경 인식 장치

- ㉠ 카메라 : 다양한 위치에서 차선, 신호등, 보행자 등을 인식
- ㉡ 레이더 : 전파를 이용해 주변 물체와의 거리, 속도, 방향 측정

나. 판단 및 제어 장치

- ㉢ 고성능 프로세서/AI 칩 : 센서와 지도 데이터 통합하여 판단
- ㉣ 차량 제어 장치 : 실제 차량 시스템에 실행하고 제어

문단 번호 기능 사용
1수준 : 20pt, 오른쪽 정렬,
2수준 : 30pt, 오른쪽 정렬
줄 간격 : 180%

표 전체 글꼴 : 돋움, 10pt, 가운데 정렬
셀 배경(그라데이션) : 유형(가로),
시작색(노랑), 끝색(하양)

★ 자율주행 진행 단계

글꼴 : 굴림, 18pt,
밑줄, 강조점

단계	특징	내용	모니터링
1단계	운전자 지원	조향 또는 가속 및 감속 중 하나를 수행	운전자
2단계	부분 자동화	조향 또는 가속 및 감속 모두 수행하는 주행보조 기술	
3단계	조건부 자동화	차량 제어와 주행환경을 인식하지만 운전자가 적절하게 제어	자율주행 시스템
4단계	고도 자동화	모든 측면을 시스템이 수행하지만 전적으로 제어하는 것은 아님	

글꼴 : 궁서, 24pt, 진하게
장평 95%, 오른쪽 정렬

한국전자통신연구원

각주 구분선 : 5cm

㉠ 94%에 이르는 대부분의 교통사고는 운전자의 부주의로 인해 발생

쪽 번호 매기기
5로 시작

E