

الموضوع: دراسة نظام آلي لقطع قطع كبيرة من الرخام إلى قطعتين

يحتوي الموضوع على :- ملف العرض من صفحة 1 إلى صفحة 7

- العمل المطلوب صفحة 8 و صفحة 9

- ورقة الإجابة من صفحة 1 من 3 إلى صفحة 3 من 3

I- دفتر المعطيات :

1-هدف التآليه: يهدف النظام إلى التمكن من قطع قطعة كبيرة من الرخام إلى قطعتين حسب الحاجة بأمان و بعيد عن

المخاطر .و بسرعة ذات مردود عالي

-يتطلب النظام توقف يوميا لاستبدال سكين القطع و التنظيف بعد قطع 60قطعة كبيرة .

- الأمن : حسب القوانين المعمول بها في المجال الصناعي

2- وصف النظام: يحتوي النظام على ثلاثة أشغولات

أشغولة 1 : أشغولة التثبيت و فك التثبيت

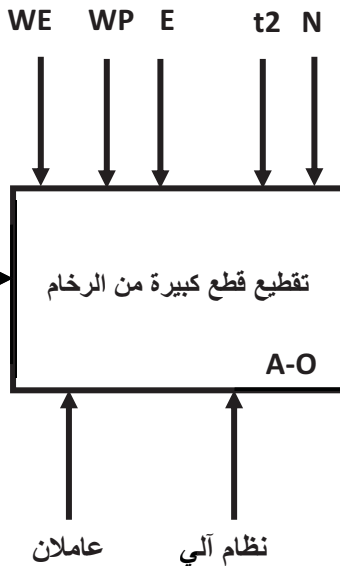
أشغولة 2 : القطع

أشغولة 3 : الإخلاء

II- التحليل الوظيفي :

1- الوظيفة الشاملة للنظام الآلي :- A-O

قطعة كبيرة من الرخام



WE : طاقة كهربائية

WP : طاقة هوائية

E : تعليمات الاستغلال

t₂ : التأجيل

N : العد

2- التشغيل: بعد إحضار القطعة بنظام خارج الدراسة

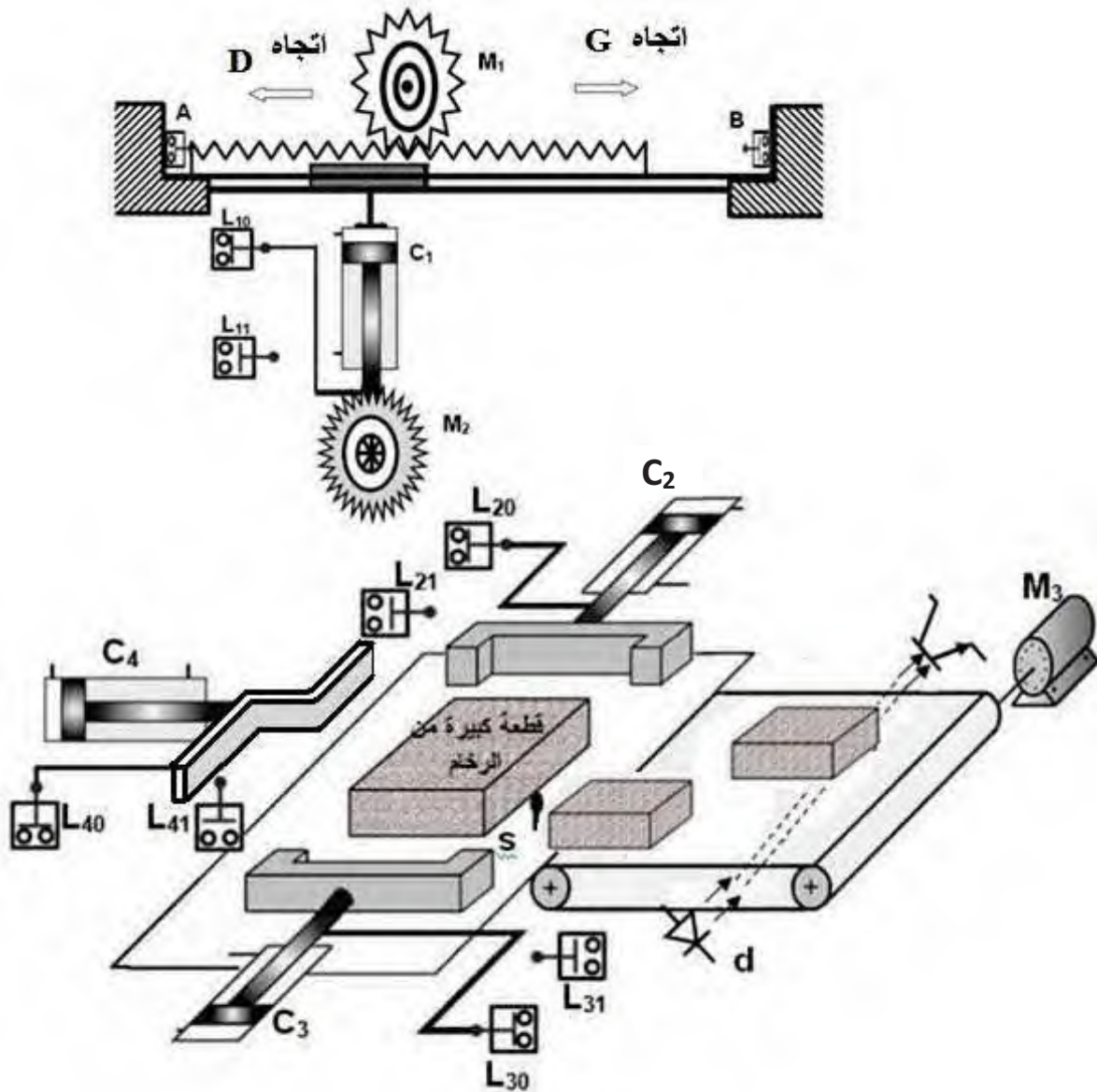
- يتم تثبيت القطعة الكبيرة أو فك تثبيتها بواسطة الرافعتين C3 ; C2. عند التثبيت يخرج ذراع الرافعتان أنيا .و عند فك التثبيت يدخل ذراع الرافعتان أنيا.

- يتم قطع القطعة بواسطة الجملة C1 ; M2 ; M1

- بعد انتهاء عملية القطع و فك التثبيت تتم عملية الإخلاء بواسطة الرافعة C4 و المحرك M3.

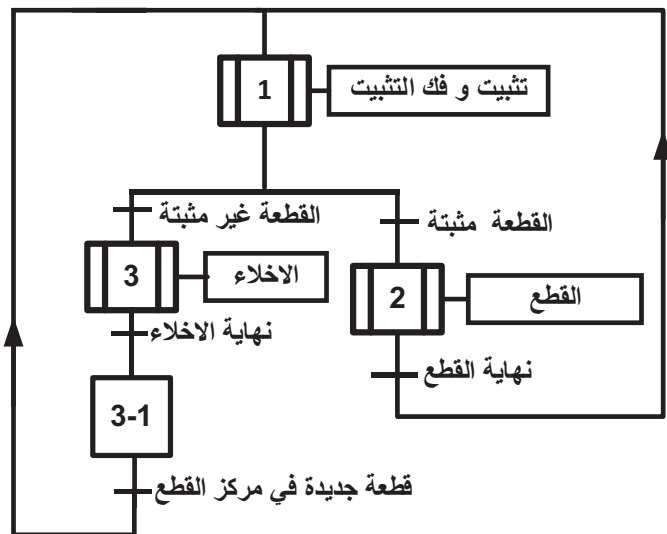
IV جدول الاختيارات التكنولوجية :

| أشغولة الإخلاء و العد | أشغولة القطع | أشغولة التثبيت و فك التثبيت | |
|---|--|--|----------------------|
| C4 رافعة مزدوجة المفعول M3 محرك لا تزامني اتجاه واحد للدوران | M1 : محرك لا تزامني ثلاثي الطور اتجاهين للدوران M2 : محرك لا تزامني ثلاثي الطور اتجاه واحد للدورات C1 : رافعة مزدوجة المفعول تحمل المحرك M1 الذي يدير سكين (منشار) القطع | C2 ; C3 رافعتان مزدوجتا المفعول | المنفذات |
| MC4 : موزع كهرو هوائي 2/4 24v~ يتحكم في الرافعة C4 دخول ذراع الرفع -MC4 و خروج ذراع الرافعة MC4+ KM3 : ملامس المحرك M3 24v~ T2 : مؤجلة تحدد زمن دوران المحرك M3 | MC1 : موزع كهرو هوائي 2/5 24v~ يتحكم في الرافعة C1 دخول ذراع الرفع -MC1 و خروج ذراع الرافعة MC1+ KMD : ملامس المحرك M1 دوران نحو اليمين 24v~ KMG : ملامس المحرك M1 دوران نحو اليسار 24v~ KM2 : ملامس المحرك M2 24v~ | MC2 : موزع كهرو هوائي 2/4 24v~ يتحكم في الرافعة C2 دخول ذراع الرفع -MC2 و خروج ذراع الرافعة MC2+ MC3 : موزع كهرو هوائي 2/4 24v~ يتحكم في الرافعة C3 دخول ذراع الرفع -MC3 و خروج ذراع الرافعة MC3+ | المنفذات المتصدرة |
| L40 ; L41 : ملتقطان نهاية الشوط للرافعة C4 d : ملتقط كهرو ضوئي يكشف عن الإخلاء و العد t ₂ =20s : زمن دوران المحرك M3 | L10 ; L11 : ملتقطان نهاية الشوط للرافعة C1 A ; B : نهاية الشوط لحركة المنشار | L20 ; L21 : ملتقطان نهاية الشوط للرافعة C2 L30 ; L31 : ملتقطان نهاية الشوط للرافعة C3 s : ملتقط يكشف عن وجود قطعة في مركز القطع | الملتقطات |
| RE1 : مرحل حراري لحماية المحرك M1 - RE2 : مرحل حراري لحماية المحرك M2 - RE3 : مرحل حراري لحماية المحرك M3 . -المبدلة C/C - AUTO تسمح باختيار نمط التشغيل - زر AU التوقف الاستعجالي - N=120 : يتوقف النظام | | | |

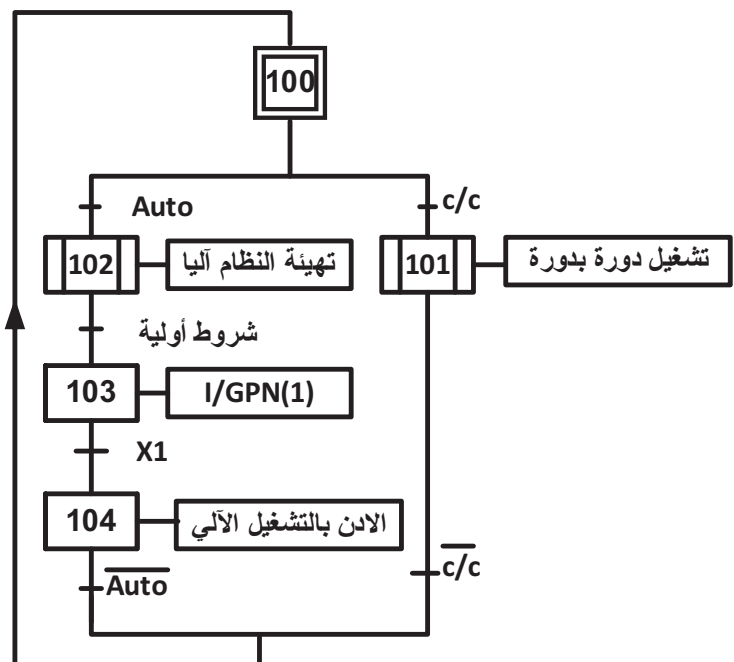


IV مناولة زمنية :

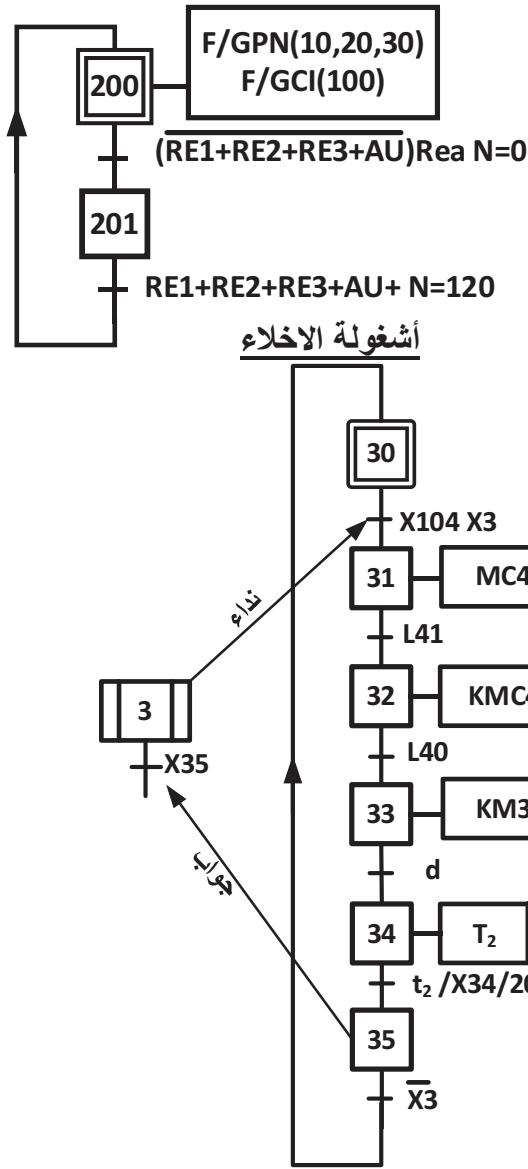
متن الإنتاج العادي GPN



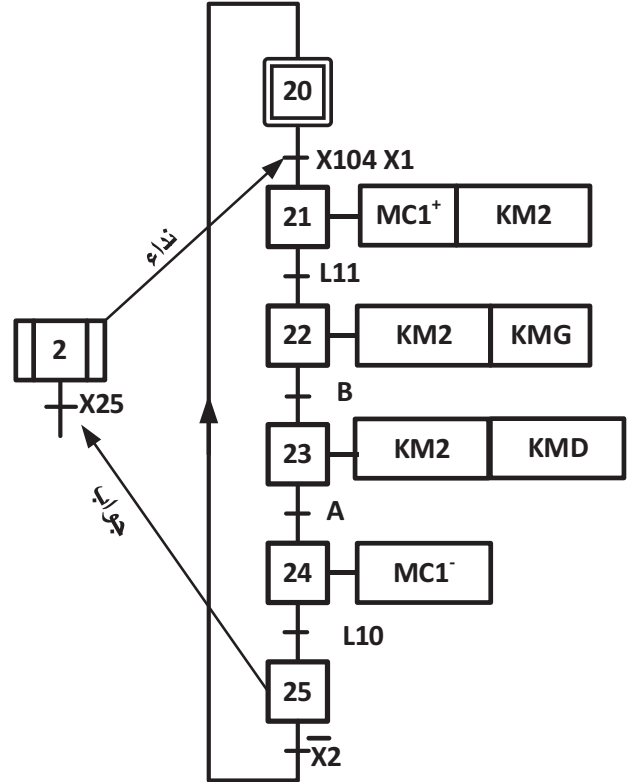
متن القيادة و التهيئة GCI



متن الأمن GS

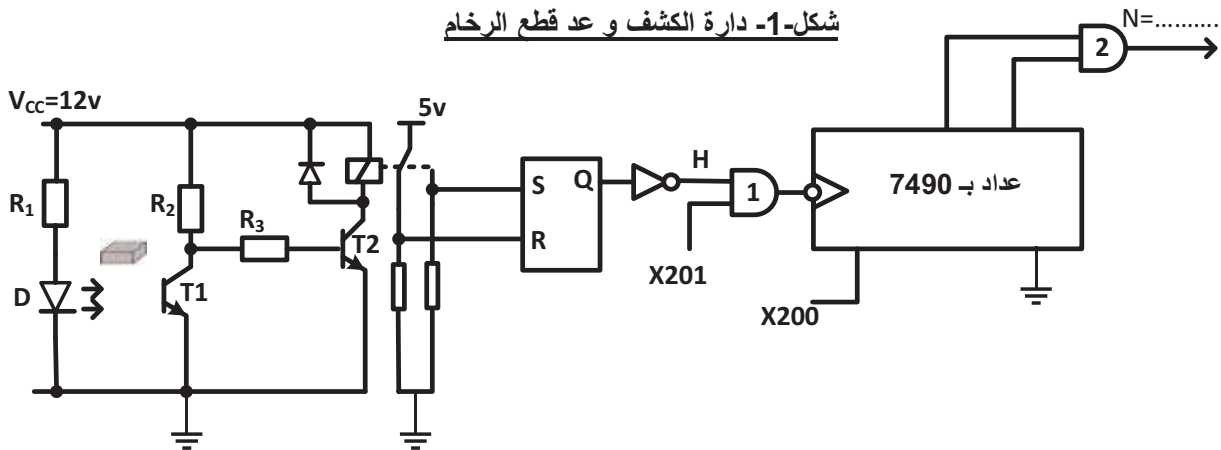


أشغولة القطع

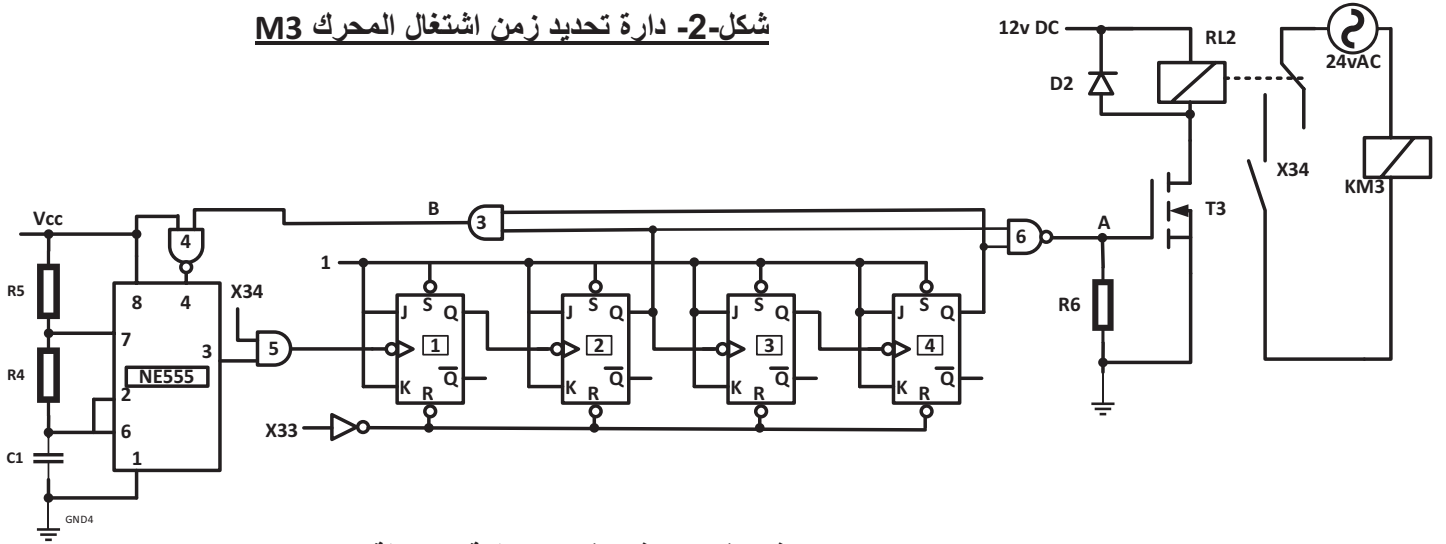


V إنجازات تكنولوجية :

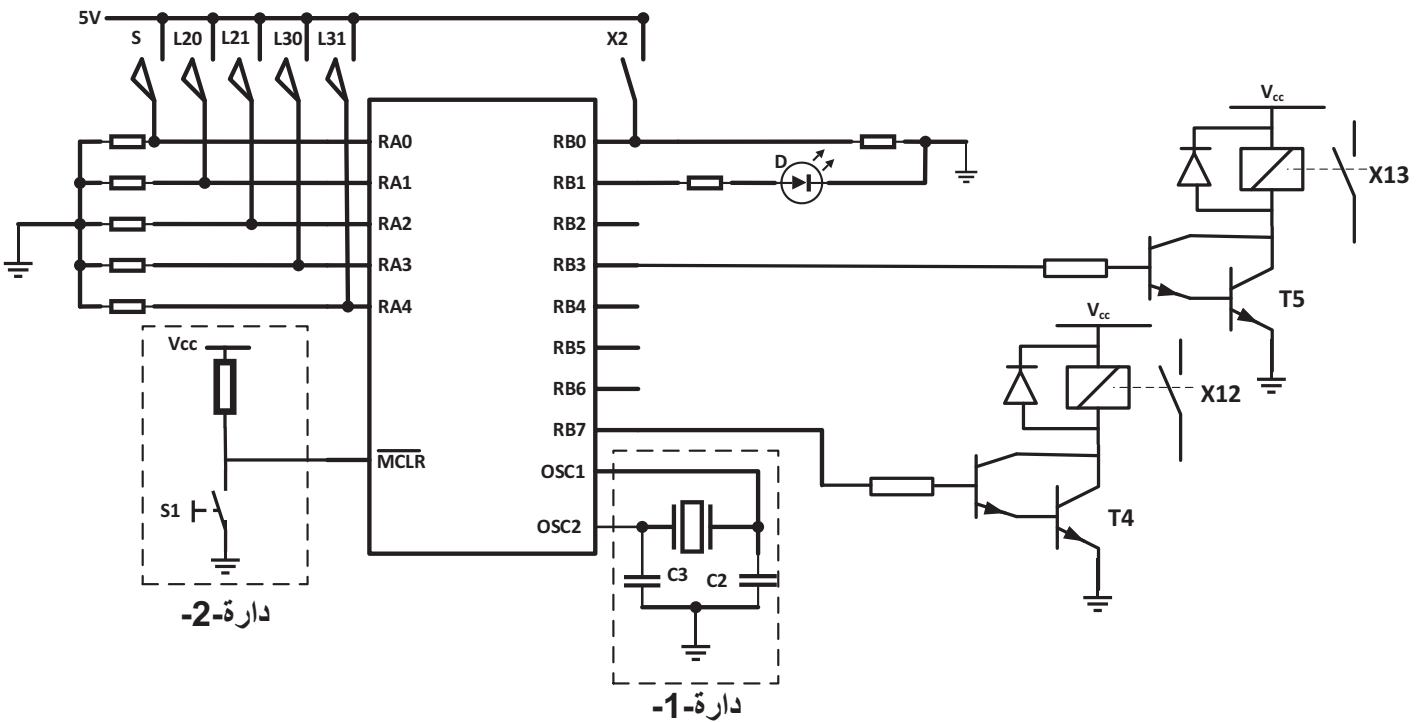
شكل-1- دائرة الكشف و عد قطع الرخام



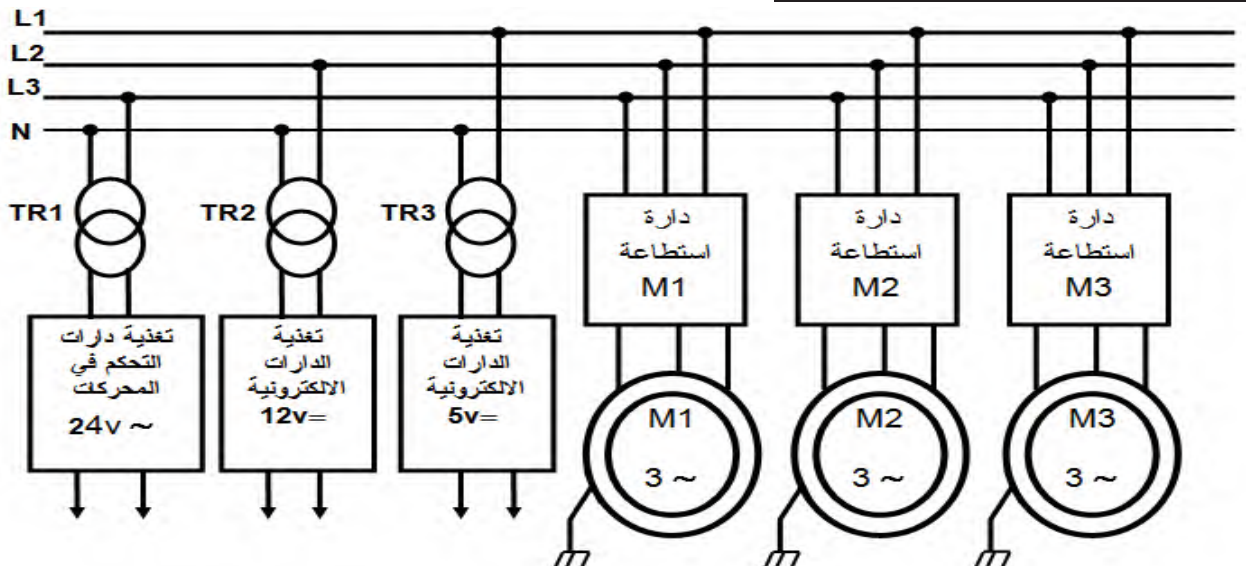
شكل-2- دائرة تحديد زمن اشتغال المحرك M3



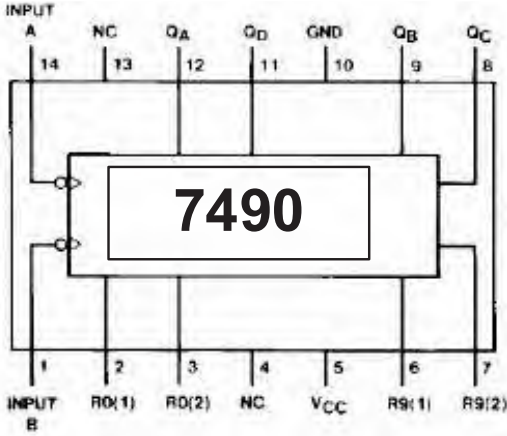
شكل-3- دائرة التحكم في تثبيت و فك تثبيت القطعة بواسطة PIC 16F84



شكل-4- دائرة التغذية بشبكة 220v/380v

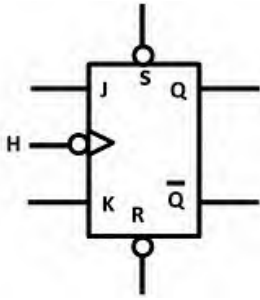


VI ملحق : ملحق -1- : الدارة المندمجة 7490

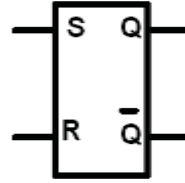


| Reset Inputs | | | | Output | | | |
|--------------|-------|-------|-------|--------|----|----|----|
| R0(1) | R0(2) | R9(1) | R9(2) | QD | QC | QB | QA |
| H | H | L | X | L | L | L | L |
| H | H | X | L | L | L | L | L |
| X | X | H | H | H | L | L | H |
| X | L | X | L | COUNT | | | |
| L | X | L | X | COUNT | | | |
| L | X | X | L | COUNT | | | |
| X | L | L | X | COUNT | | | |

ملحق -2- القلاب RS و القلاب JK

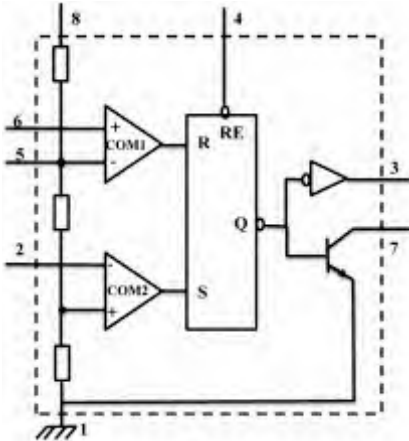


| R | S | H | J | K | Q _{n+1} | \bar{Q}_{n+1} |
|---|---|---|---|---|------------------|-----------------|
| 1 | 1 | X | X | X | 1 | 1 |
| 0 | 1 | X | X | X | 1 | 0 |
| 1 | 0 | X | X | X | 0 | 1 |
| 0 | 0 | 0 | X | X | Q _n | \bar{Q}_n |
| 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | Q _n | \bar{Q}_n |
| 0 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 |
| 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 1 | 0 |
| 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | \bar{Q}_n | Q _n |



| S | R | Q _{n+1} | \bar{Q}_{n+1} |
|---|---|------------------|-----------------|
| 0 | 0 | Q _n | Q _n |
| 0 | 1 | 0 | 1 |
| 1 | 0 | 1 | 0 |
| 1 | 1 | 1 | 1 |

ملحق -3- الدارة NE555



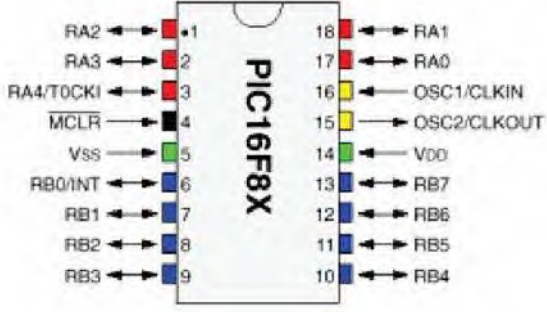
| القطب | التعيين |
|-------|--|
| 1 | GND (Masse) الأرضي أو المشترك |
| 2 | Trigger (Déclenchement) مدخل القذح |
| 3 | Output (Sortie) المخرج |
| 4 | Reset (Remise à zéro) مدخل وضع في RE=0 يعمل عمل القلاب SR و لما RE=1 المخرج Q يأخذ 0 |
| 6 | Threshold (Seuil) مدخل جهد العتبة |
| 7 | Discharge (Décharge) قطب التفريغ |

ملحق -4- PIC 16 F84 .

التعليمات

| التعليمات | الوصف | الترجمة |
|------------|--------------------------|---|
| CLRF F | Clear F | امح محتوى السجل F |
| CLRW | Clear W | امح محتوى السجل W |
| BCF F,b | Bit Clear F | ضع 0 في الوحدة الثنائية (بيت) b للسجل F |
| BSF F,b | Bit Set F | ضع 1 في الوحدة الثنائية (بيت) b للسجل F |
| BTFSC F,b | Bit Test , Skip if Clear | اختبر الوحدة الثنائية (بيت) b للسجل F ، اقفز تعليمة واحدة إذا كان في حالة 0 |
| BTFSS F,b | Bit Test , Skip if Set | اختبر الوحدة الثنائية (بيت) b للسجل F ، اقفز تعليمة واحدة إذا كان في حالة 1 |
| MOVLW K | MOVE Literal to W | انقل القيمة المباشرة K في سجل العمل W |
| MOVWF F | Move W to F | انقل محتوى سجل العمل W في السجل F |
| CALL Label | | نداء برنامج فرعي : اشغولة |
| GOTO Lab1 | | ربط أو ذهاب إلى برنامج المسمى ب-Lab1 |
| RETURN | Return from Subroutine | عودة من برنامج فرعي |

سجل الحالات STATUS نستعمل للانتقال بين BANK1 و BANK0 الموضع STATUS RP0 يكون 1 يذهب إلى BANK1 و لما يكون 0 يذهب إلى BANK0



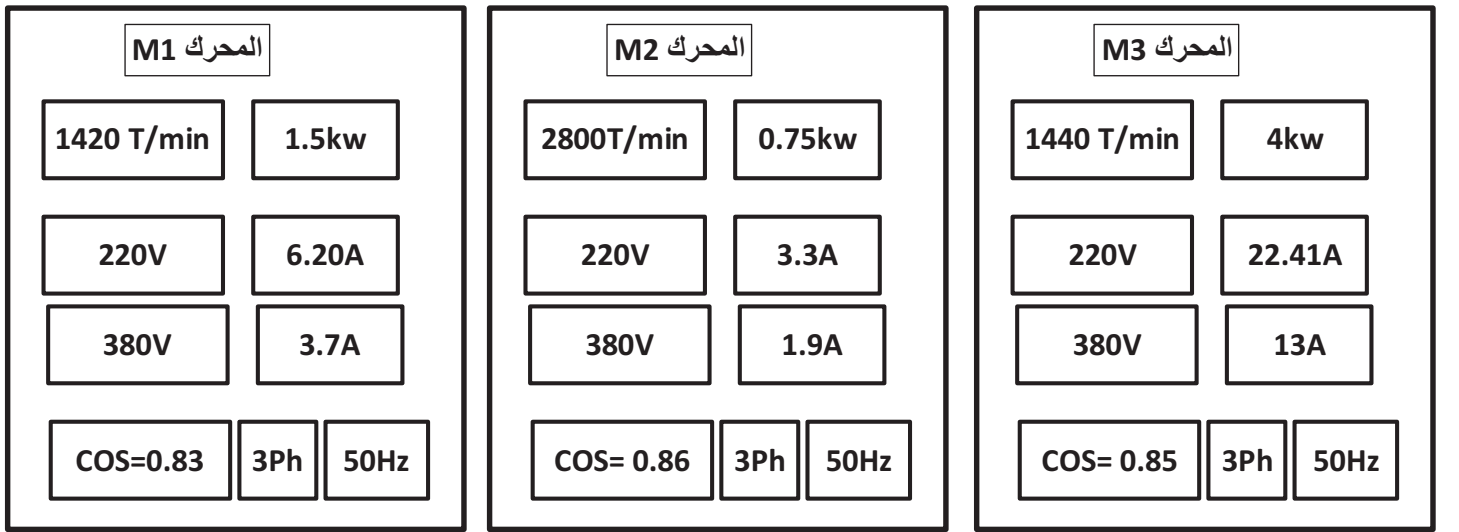
BANK 0
PORTA
PORTB
STATUS

BANK 1
TRISA
TRISB
STATUS

ملحق -5- جدول تجارب على المحول

| I ₂ (A) | V ₂ (v) | P ₂ (w) | I ₁ (A) | V ₁ (v) | P ₁ (w) | |
|--------------------|--------------------|--------------------|--------------------|--------------------|--------------------|---------|
| 0 | 27.5 | 0 | 0.01 | 220 | 2 | تجربة 1 |
| 4.17 | 24 | 80.064 | 0.5 | 220 | 88.064 | تجربة 2 |
| 4.17 | 0 | 0 | 0.45 | 20 | 6 | تجربة 3 |

ملحق -6- اللوحات الإشارية للمحركات و قيم بعض الدوال المثبتة



| $\sqrt{3} = 1.73$ | | | | | | |
|-------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| Cos | 0.86 | 0.83 | 0.85 | 0.843 | 0.745 | 0.847 |
| Sin | 0.510 | 0.558 | 0.527 | 0.538 | 0.667 | 0.531 |
| Tang | 0.593 | 0.672 | 0.620 | 0.638 | 0.895 | 0.626 |

العمل المطلوب

س1- أكمل متمن أشغولة التثبيت و فك التثبيت (1) من وجهة نظر جزء التحكم و وفقا للتشغيل المنتظر على ورقة الإجابة
صفحة 1 ؟

س2- أكمل مخطط تدرج المتمنات على ورقة الإجابة صفحة 1 ؟

أشغولة القطع (أشغولة -2-) صفحة-4-: نريد إنجازها بالتكنولوجيا المربوطة الكهربائية.

س3- أكمل جدول التنشيط و التخميل. ثم أكتب معادلات الأعمال على ورقة الإجابة صفحة1؟

س4- أكمل المعقب الكهربائي ودارة التحكم ودارة الاستطاعة للرافعة على ورقة الإجابة صفحة1؟

أشغولة الإخلاء (أشغولة -3-) صفحة-4-: نريد برمجتها بواسطة الآلي المبرمج الصناعي

س5- على ورقة الإجابة صفحة2. أكمل جدول التعينات (التوجيه). ثم ضع التعينات (التوجهات) على

المتمن ؟

شكل -1- دارة الكشف و عد القطع صفحة 4. نستعين بالملحق -1- و الملحق-2- صفحة -6-

المرحل الكهرو مغناطيسي لديه تيار التحريض 1A تحت توتر 12v

المقحل T2 لديه الخصائص التالية ؟ $R_2=2k\Omega ; R_3=? ; \beta_{sat}=200 ; V_{BESAT}=0.7v$

س6- أحسب تيار القاعدة لترنزيستور T2 في حالة التشبع ؟

س7- ماهي قيمة المقاومة R_3 ؟

س8- ما هو عدد القطع التي يعدها العداد (مقياس العداد N) ؟

س9- على ورقة الإجابة صفحة 2 أكمل المخطط المنطقي لدارة العداد ؟

س10- أكمل جدول اشتغال خلية الكشف على ورقة الإجابة صفحة 2 ؟

س11- اعتمادا على شكل-1- صفحة 4 و متمن الأمن (GS) أكمل جدول اشتغال العداد على ورقة

الإجابة صفحة 2 ؟

س12- ما دور كل من القلاب SR و البوابة المنطقية 1 في التركيب ؟

شكل-2- دارة تحديد زمن اشتغال المحرك M3 . يمكننا الاستعانة بالملحق -3- صفحة -6-

$C_1=952 \mu F ; R_4=R_5=1k\Omega ; \ln 2=0,7 ; \ln 3=1.1 ; t_2=20 s$

س13- أحسب دور و تردد الساعة (المقاتية)؟

س14- ما نوع العداد المستعمل و ما هو مقياسه ؟

س15- أكمل جدول الاشتغال على ورقة الإجابة صفحة 2 ؟

س16- ما نوع الترنزيستور T3 و ما ذا تعني المميزات التالية بالنسبة لـ T3؟

| $R_{DS(on)}(\Omega)$ | $V_{DS(max)}(v)$ | $I_{D(max)}(A)$ | $V_T(V_{TH})(v)$ |
|----------------------|------------------|-----------------|------------------|
| 0.115 | 100 | 6 | 2 |

شكل -3- دائرة التحكم في تثبيت و فك التثبيت صفحة 5

نعتبر المرافئ الغير موصولة عبارة عن مخارج منتظرة . الثنائي الضوئي D يبقى دائما مضيء يدل على التركيب مغذى

س17 - ما دور الدارة 1 و الدارة 2 من التركيب ؟

س18- أكمل محتوى سجل TRISA و TRISB على ورقة الإجابة صفحة 3 و حول القيم إلى النظام السداسي عشر؟

س19- مستعينا بملحق -4- صفحة 6 و 7 أكمل البرنامج حسب التعليقات على ورقة الإجابة صفحة 3 ؟

شكل -4- دائرة التغذية بشبكة 220v/380v

المحول TR1 كتب عليه $100vA, 220v/24v, 50Hz$

س20 - أحسب التيار الاسمي في الأولي و الثانوي I_{1n}, I_{2n} ؟

مستعينا بالملحق-5- صفحة 7. جدول تجارب على المحول أجب على الأسئلة التالية

س21- حدد كل تجربة من التجاب الجدول في أي حالة من الحالات التالية أجريت - قصر - فراغ - حمولة اسمية ؟

س22- ما هي الضياعات في الحديد P_{fer} و الضياعات في النحاس (جول) P_j و المردود η ؟

س23 - هل المردود أعظمي علل اجابتك ؟

س24- ما هو معامل الاستطاعة للمحول والحمولة معا ؟

دائرة استطاعة المحركات الثلاثة : مستعينا بالملحق -6- صفحة 7

س25- أحسب الاستطاعة الكلية التي يمتصها جميع المحركات P_a ؟

س26- أحسب الاستطاعة الردية (الارتكاسية) الكلية للمحركات ؟

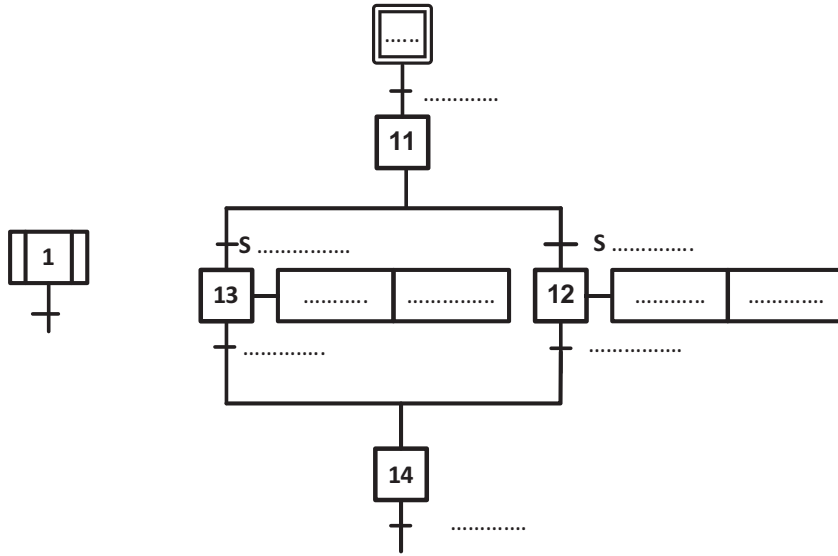
س27- أحسب معامل الاستطاعة الكلي للمحركات؟

س28 - أحسب تيار الخط الكلي الذي يغذي دائرة الاستطاعة للمحركات ؟

بالتوفيق إن شاء الله

ج1) متمن أشغولة -1- التثبيت وفك التثبيت

أشغولة التثبيت وفك التثبيت



ج2) تدرج المتمنات

تدرج المتمنات

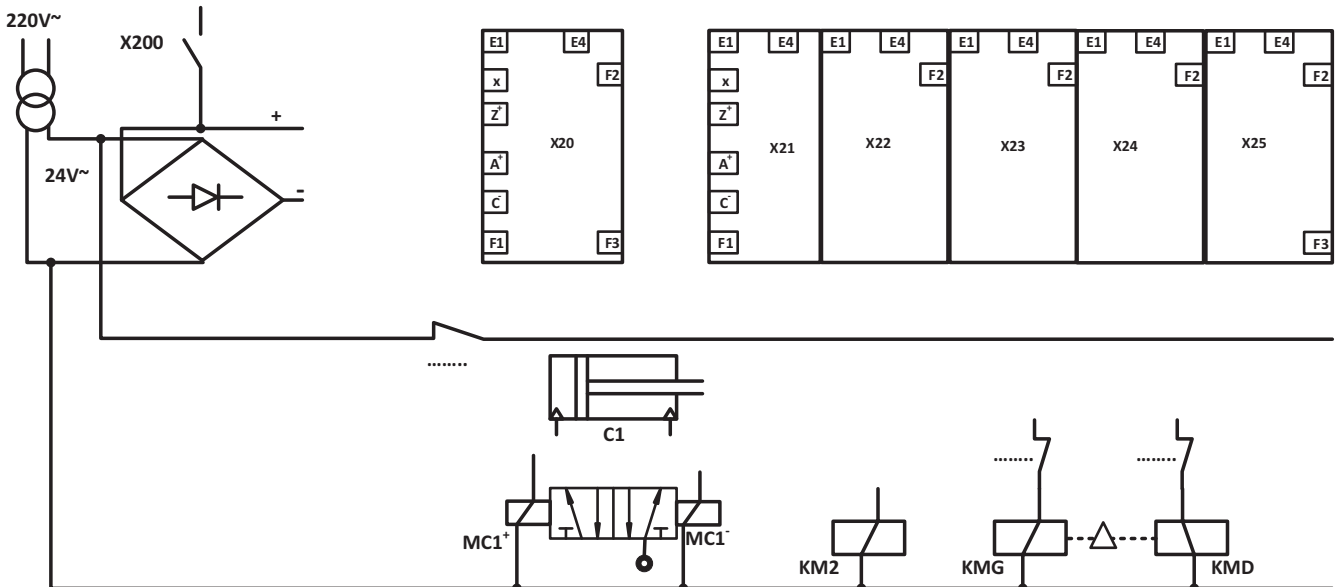
ج3) معادلات التنشيط والتخميل وحالات المخارج

| المرحلة | التنشيط | التخميل |
|---------|---------|---------|
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |

معادلات الأعمال

KM2=..... , KMG=..... , KMD=.....
 MC1⁺=..... , MC1⁻=.....

ج4) المعقب الكهربائي و دارة التحكم للأشغولة القطع (أشغولة 2)

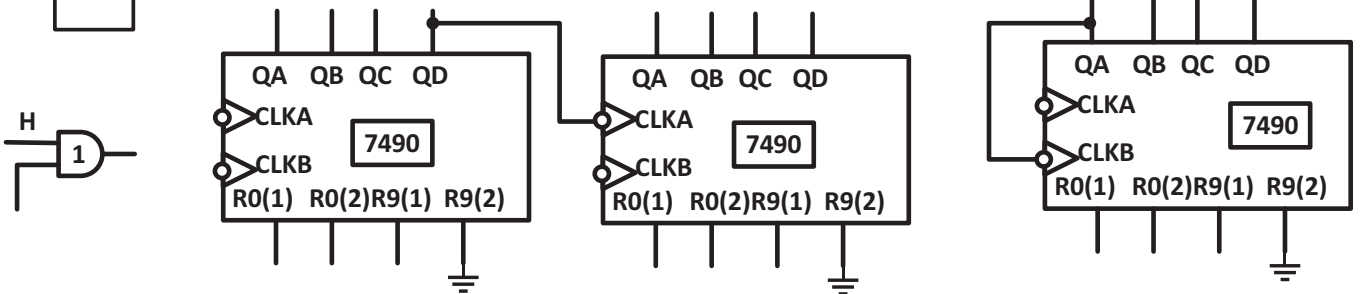
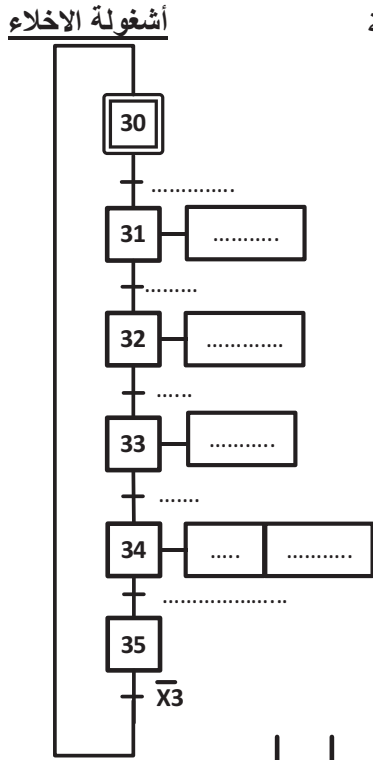
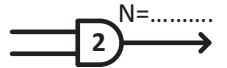


ج5) تعيين (توجيه) أشغولة الإخلاء بواسطة لغة المتمنات

على جدول التعيين

| المخارج | | المدخلات | |
|------------|---------|------------|---------|
| على المتمن | على API | على المتمن | على API |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |

ج9) المخطط المنطقي لعدد قطع الرخام



ج10) جدول اشتغال خلية الكشف

| H | R | S | المرحل (معرض-غير (معرض) | T2 مشبع - مانع | T1 مشبع - مانع | |
|---|---|---|-------------------------|----------------|----------------|-----------------------------|
| | | | | | | القطعة ليست أمام خلية الكشف |
| | | | | | | القطعة أمام خلية الكشف |

ج11) جدول اشتغال العداد

| N | X201 (0 ;1) | X200 (0 ;1) | العداد (يعد- لا يعد) | النظام (متوقف -يعمل) |
|-----------------|-------------|-------------|----------------------|----------------------|
| أقل من 120 قطعة | | | | |
| يساوي 120 قطعة | | | | |

ج15) جدول الاشتغال شكل-2- دارة تحديد زمن اشتغال المحرك M3

| العداد N | X34 | X33 | A(1-0) | B(1-0) | M3 (يدور- لا يدور) | الساعة (تعطي نبضات - لا تعطي نبضات) |
|----------|-----|-----|--------|--------|--------------------|-------------------------------------|
| N=0 | 0 | 1 | | | | |
| 0<N<10 | 1 | 0 | | | | |
| N=10 | 1 | 0 | | | | |

ج1) متمن أشغولة -1- من وجهة نظر تحكم

أشغولة التنشيط وفك التنشيط

ن.ج 0.1
X
13

ن.ك 1.3

ج2) تدرج المتمنات

تدرج المتمنات

0.3

0.1
X3

ج3) معادلات التنشيط و التخميل وحالات المخارج أشغولة 2

| المرحلة | التنشيط | التخميل |
|---------|----------------------------|------------|
| X20 | $X200 + X25.\overline{X2}$ | X21 |
| X21 | $X2.X104.X20$ | $X200+X22$ |
| X22 | $X21.L11$ | $X200+X23$ |
| X23 | $X22.B$ | $X200+X24$ |
| X24 | $X23.A$ | $X200+X25$ |
| X25 | $X24.L10$ | $X200+20$ |

معادلات الأعمال

$KM2=X21+X22+X23$, $KMG= X22$, $KMD= X23$
 $MC1^+=X21..$, $MC1^-=X24$

0.1
X
17

1.7

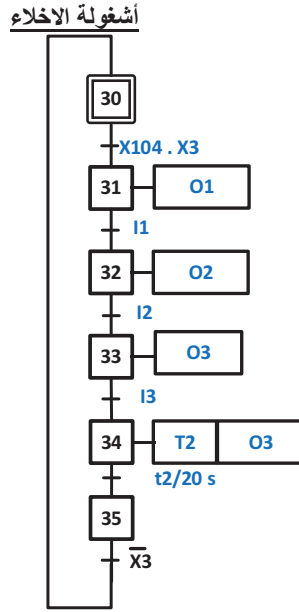
ج5) المعقب الكهربائي ودارة التحكم

0.1
X
22

2.2

ج5) تعيين (توجيه) أشغولة الإخلاء بواسطة لغة الممتنات على جدول التعيين

| المداخل | | المخارج | |
|------------|---------|------------------|---------|
| على الممتن | على API | على الممتن | على API |
| L41 | I1 | MC4 ⁺ | O1 |
| L40 | I2 | MC4 ⁻ | O2 |
| D | I3 | KM3 | O3 |
| | | | |



على ممتن الأشغولة

1.5
0.1
X
15

ج6) تيار قاعدة T2 في حالة تشبع

$$I_{Csat}=1A, \beta_{sat}=200, I_{Csat}=\beta_{sat}I_{Bsat} \Rightarrow I_{Bsat} = \frac{I_{Csat}}{\beta_{sat}} = \frac{1}{200} = 0.005A$$

0.4
0.2
X
2

ج7) قيمة المقاومة R₃ :

$$V_{CC} = V_{BE} + R_3 I_{Bsat} + R_2 I_{Bsat}$$

$$R_3 = \frac{V_{CC} - V_{BE} - R_2 I_{Bsat}}{I_{Bsat}} = \frac{12 - 0.7 - 2 \times 5}{0.005} = 260\Omega$$

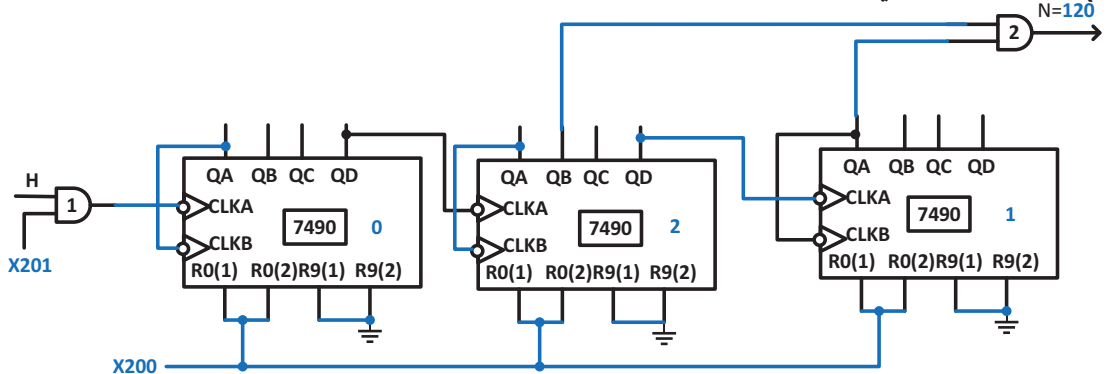
0.4
0.2
X
2

ج8) عدد القطع التي يعدها العداد

$$N=60 \times 2 = 120 \text{ (مقياس العداد) هو } 120$$

0.2
0.2

ج9) المخطط المنطقي للعداد



1.4
0.1
X
14

| | | | | | | | | |
|------|-----------------|--|-------------|-------------|----------------------------|----------------------|---------------------------|--|
| 0.6 | 0.1 X 6 | ج10) جدول اشتغال خلية الكشف | | | | | | |
| | | H | R | S | المرحل (معرض- غير معرض) | T2 مشبع - مانع | T1 مشبع - مانع | |
| | | 1 | 1 | 0 | غير معرض | مانع | مشبع | القطعة ليست أمام خلية الكشف |
| | | | معرض | مشبع | مانع | | القطعة أمام خلية الكشف | |
| | | 0 | 0 | 1 | | | | |
| 0.4 | 0.1 X 4 | ج11) جدول اشتغال العداد | | | | | | |
| | | N | X200 (0 ;1) | X201 (0 ;1) | العداد (يعد-لا يعد) | النظام (متوقف -يعمل) | | |
| | | أقل من 120 قطعة | 0 | 1 | يعد | يشتغل | | |
| | | يساوي 120 قطعة | 1 | 0 | لا يعد | لا يشتغل | | |
| | | | | | | | | |
| 0.4 | 0.2 X 2 | ج12) - دور القلاب SR: ينزع الارتدادات (ضد الارتدادات) الناتجة عن ممارسات المرحل الكهرو مغناطيسي عند التبديل - دور البوابة المنطقية 1 : تضمن الإذن بالعد | | | | | | |
| 0.4 | 0.2 X 2 | ج13) حساب زمن دور الساعة: $T=(R_5+2R_4)C_1 \ln 2=3 \times 0.952 \times 0.7=1.999=2 \text{ s}$ حساب التردد: $f = \frac{1}{T} = \frac{1}{1.999} = \frac{1}{2} = 0.5 \text{ Hz}$ | | | | | | |
| 0.4 | 0.2 X 0.2 | ج14) نوع العداد : غير متزامن تصاعدي غير تام مقياس العداد : من المخطط N=10 أو $t_2=20=N \times T=N \times 2 \Rightarrow N=10$ | | | | | | |
| 1.2 | 0.1 X 12 | ج15) جدول الاشتغال شكل-2- دارة تحديد زمن اشتغال المحرك M3 | | | | | | |
| | | العداد N | X33 | X34 | (1-0)A | (1-0)B | M3 (يدور - لا يدور) | الساعة (تعطي نبضات - لا تعطي نبضات) |
| | | N=0 | 1 | 0 | 1 | 0 | لا يدور | تعطي نبضات |
| | | 0<N<10 | 0 | 1 | 1 | 0 | يدور | تعطي نبضات |
| N=10 | 0 | 1 | 0 | 1 | لا يدور | لا تعطي نبضات | | |

| | | | | | | | | | | | | |
|--|--|---|--|--|---|--|--|--|---|---|---|---|
| 0.8 | 0.2 X 4 | <p>ج22) - الضياعات في الحديد : من التجربة 1 نجد $P_1=P_{fer}=2w$</p> <p>- الضياعات في النحاس = ضياعات جول : من التجربة 3 نجد $P_1=P_j=6w$</p> <p>- المردود : من التجربة 2 نجد $P_1=88.064w$, $P_2=80.064 w$</p> <p>منه المردود $\eta = \frac{P_2}{P_1} = \frac{80.064}{88.064} = 0.909 = 0.91$</p> | | | | | | | | | | |
| 0.4 | 0.4 | ج23) المردود ليس أعظمي لأن الضياعات في الحديد لا تساوي الضياعات في النحاس(ضياعات جول) | | | | | | | | | | |
| 0.5 | 0.25 X 2 | <p>ج24) معامل الاستطاعة للمحول و الحمولة معا : من تجربة 2 لدينا $P_1=V_1 I_1 \cos\phi_1$</p> <p>$\cos\phi_1 = \frac{P_1}{V_1 I_1} = \frac{88.064}{220 \times 0.5} = 0.8$</p> | | | | | | | | | | |
| 2 | 0.2 X 10 | <p>ج25) الاستطاعة الكلية التي يمتصها جميع المحركات P_a. ج26) الاستطاعة الردية (الارتكاسية) الكلية للمحركات</p> <table border="1"> <tr> <td> $Q = \sqrt{3} \times U \times I \times \sin\phi$ نحصل على المقادير من الملحق-6-ص7 </td> <td> $P_a = \sqrt{3} \times U \times I \times \cos\phi$ نحصل على المقادير من الملحق-6-ص7 </td> </tr> <tr> <td> $Q_{aM1} = 1.73 \times 380 \times 3.7 \times 0.558$ $=1357.268vAR=1357.27 vAR$ </td> <td> $P_{aM1} = 1.73 \times 380 \times 3.7 \times 0.83$ $=2018.8754w=2018.87w$ </td> </tr> <tr> <td> $Q_{aM2} = 1.73 \times 380 \times 1.9 \times 0.51$ $=637.0206vAR=637.02vAR$ </td> <td> $P_{aM2} = 1.73 \times 380 \times 1.9 \times 0.86$ $=1074.1916w=1074.19w$ </td> </tr> <tr> <td> $Q_{aM3} = 1.73 \times 380 \times 13 \times 0.527$ $=4503.847vAR=4503.85vAR$ </td> <td> $P_{aM3} = 1.73 \times 380 \times 13 \times 0.85$ $=7264.27w=7264.27w$ </td> </tr> <tr> <td> $Q_T=Q_{aM1} + Q_{aM2} + Q_{aM3}$ $=6498.135vAR$ $=6498.14 vAR$ </td> <td> $P_{aT}=P_{aM1}+P_{aM2}+P_{aM3}$ $=10375.337w$ $=10375.33w$ </td> </tr> </table> | $Q = \sqrt{3} \times U \times I \times \sin\phi$ نحصل على المقادير من الملحق-6-ص7 | $P_a = \sqrt{3} \times U \times I \times \cos\phi$ نحصل على المقادير من الملحق-6-ص7 | $Q_{aM1} = 1.73 \times 380 \times 3.7 \times 0.558$ $=1357.268vAR=1357.27 vAR$ | $P_{aM1} = 1.73 \times 380 \times 3.7 \times 0.83$ $=2018.8754w=2018.87w$ | $Q_{aM2} = 1.73 \times 380 \times 1.9 \times 0.51$ $=637.0206vAR=637.02vAR$ | $P_{aM2} = 1.73 \times 380 \times 1.9 \times 0.86$ $=1074.1916w=1074.19w$ | $Q_{aM3} = 1.73 \times 380 \times 13 \times 0.527$ $=4503.847vAR=4503.85vAR$ | $P_{aM3} = 1.73 \times 380 \times 13 \times 0.85$ $=7264.27w=7264.27w$ | $Q_T=Q_{aM1} + Q_{aM2} + Q_{aM3}$ $=6498.135vAR$ $=6498.14 vAR$ | $P_{aT}=P_{aM1}+P_{aM2}+P_{aM3}$ $=10375.337w$ $=10375.33w$ |
| $Q = \sqrt{3} \times U \times I \times \sin\phi$ نحصل على المقادير من الملحق-6-ص7 | $P_a = \sqrt{3} \times U \times I \times \cos\phi$ نحصل على المقادير من الملحق-6-ص7 | | | | | | | | | | | |
| $Q_{aM1} = 1.73 \times 380 \times 3.7 \times 0.558$ $=1357.268vAR=1357.27 vAR$ | $P_{aM1} = 1.73 \times 380 \times 3.7 \times 0.83$ $=2018.8754w=2018.87w$ | | | | | | | | | | | |
| $Q_{aM2} = 1.73 \times 380 \times 1.9 \times 0.51$ $=637.0206vAR=637.02vAR$ | $P_{aM2} = 1.73 \times 380 \times 1.9 \times 0.86$ $=1074.1916w=1074.19w$ | | | | | | | | | | | |
| $Q_{aM3} = 1.73 \times 380 \times 13 \times 0.527$ $=4503.847vAR=4503.85vAR$ | $P_{aM3} = 1.73 \times 380 \times 13 \times 0.85$ $=7264.27w=7264.27w$ | | | | | | | | | | | |
| $Q_T=Q_{aM1} + Q_{aM2} + Q_{aM3}$ $=6498.135vAR$ $=6498.14 vAR$ | $P_{aT}=P_{aM1}+P_{aM2}+P_{aM3}$ $=10375.337w$ $=10375.33w$ | | | | | | | | | | | |
| 0.4 | 0.1 X 4 | <p>ج27) حساب معامل الاستطاعة الكلي التحويل بين المقادير المثلثية من الملحق-6-ص7</p> <p>$\tan\phi_T = \frac{Q_T}{P_{aT}} = \frac{6498.135}{10375.337} = 0.626 \Rightarrow \cos\phi_T = 0.847$</p> <p>$\tan\phi_T = \frac{Q_T}{P_{aT}} = \frac{6498.14}{10375.33} = 0.626 \Rightarrow \cos\phi_T = 0.847$</p> | | | | | | | | | | |
| 0.3 | 0.1 X 3 | <p>ج28) حساب تيار الخط الكلي الذي يغذي دائرة الاستطاعة للمحركات</p> <p>$P_{aT} = \sqrt{3} \times U \times I_T \times \cos\phi_T$</p> <p>$I_T = \frac{P_{aT}}{\sqrt{3} \times U \times \cos\phi_T} = \frac{10375.337}{1.73 \times 380 \times 0.847} = 18.63A$</p> <p>$I_T = \frac{P_{aT}}{\sqrt{3} \times U \times \cos\phi_T} = \frac{10375.33}{1.73 \times 380 \times 0.847} = 16.63A$</p> | | | | | | | | | | |