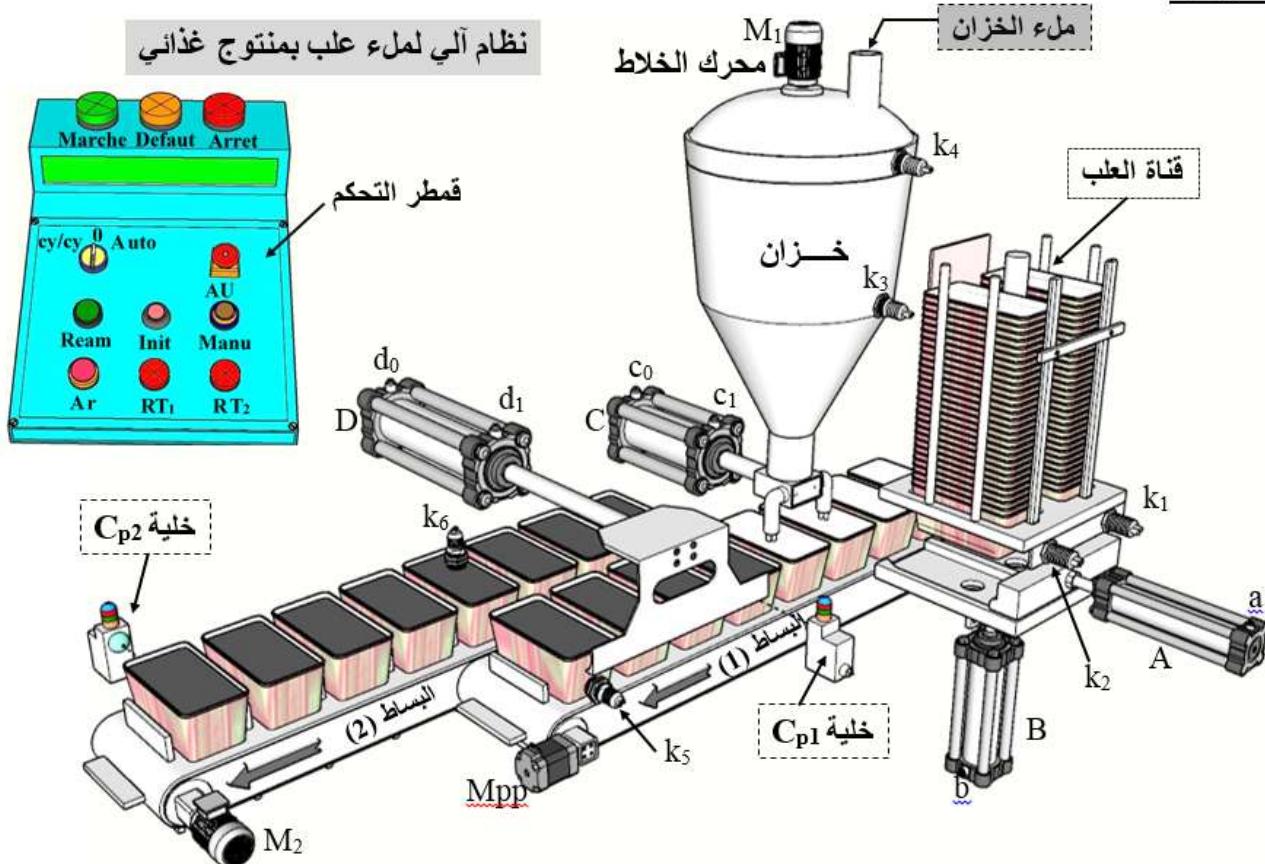


الموضوع الأول: نظام آلي لملء علب وتصريفها

دفتر الشروط:

- الهدف من التالية: يهدف النظام الى ملء علب ذات أحجام مختلفة بمادة غذائية بصفة آلية ومستمرة.
- وصف التشغيل: بعد العمل التحضيري من ملء الخزان بالمادة الغذائية وتعبئته القناة بالعلب كما هو موضح في المناولة الهيكيلية ينطلق النظام الآلي في الإنتاج العادي بعد اختيار نمط التشغيل الآلي و الضغط على زر انطلاق الدورة **dcy** وذلك وفق الأشغالات الآتية.
- الأشغال (1): دفع علبتين.
- الأشغال (2) تقديم علبتين للملء.
- الأشغال (3): الخلط والملء.
- الأشغال (4): التحويل الى البساط.
- الأشغال (5): تصريف العلب المملوءة.
- الأمن: حسب القوانين المعمول بها في النظام الدولي (SI) لضمان الأمان.
- الجاهزية: يستوجب على النظام الآلي ألا يتوقف أكثر من 30min في اليوم لحفظه على مردوده.
- الاستغلال: يستوجب حضور عاملين (تقني مختص ، عامل دون تخصص).

المناولة الهيكيلية:



الوظائف	أشغولات دفع علبتين	أشغولات تقديم علبتين	أشغولات الخلط والملء	أشغولات التحويل	أشغولات التصريف
المقذف	الراعة A بسيطة المفعول الراعة B تثنائية المفعول	المحرك خطوة خطوة M_{pp}	الراعة C تثنائية المفعول محرك M_1 لاتزامنٍ تلائى الطور اتجاه واحد للدوران 230v/400v	الراعة D تثنائية المفعول	المotor M_2 لاتزامنٍ تلائى الطور اتجاه واحد للدوران 230v/400v
المقذف	3/2: موزع dA تحكم كهرو هوائي أحادي الاستقرار ~ 24V 4/2: موزع $dB^+ dB^-$ تحكم كهرو هوائي ثنائي الاستقرار ~ 24V	التحكم بسجل إزاحة (الدارة 74LS74) T ₂ : مؤجلة T ₁ : موجلة	5/2: موزع $dC^+ dC^-$ تحكم كهرو هوائي ثنائي الاستقرار ~ 24V كهربيين KM _G KM _D 24V ~	dD ⁺ , dD ⁻ موزع 5/2 تحكم كهرو هوائي ثنائي الاستقرار ~ 24V~	المotor M_2 لاتزامنٍ تلائى الطور اتجاه واحد للدوران 230v/400v
المقذف	a و b _{0,b₁} ملقطات نهاية سوط k ₁ , k ₂ : ملقطي الكتف عن وجود أربعة على السائل k ₃ ; k ₄ : ملقطي الكتف عن مستوى السائل t ₁ =5s : مدة تقديم علبتين t ₂ =10s : زمن الملا	C ₀ , C ₁ d ₀ , d ₁ : ملقطي نهاية سوط k ₅ : ملقطي الكتف عن وجود أربعة على C _{p1} : خلية كهروضوئية لكتف وعد العلب المصيرفة (N ₂) C _{p2} : خلية كهروضوئية لكتف وعد العلب (N ₁)	k ₆ : ملقطي الكتف عن توفر أربعة على التصريف C _{p2} : خلية كهروضوئية لكتف وعد العلب المصيرفة (N ₂) C _{p1} : خلية كهروضوئية لكتف وعد العلب (N ₁)		
عناصر القيادة والأمن	Auto: تشغيل آلي Ream: زر إعادة التسليح Ar: توقف في نهاية الدورة Manu: التشغيل اليدوي Au: زر التوقف الاستعجالي cy/cy: مرحلات حرارية (الحماية المحرّكات) Init: زر التهيئة				
	شبكة التقديمة ثلاثة الطور: 50Hz, 230V/400V				

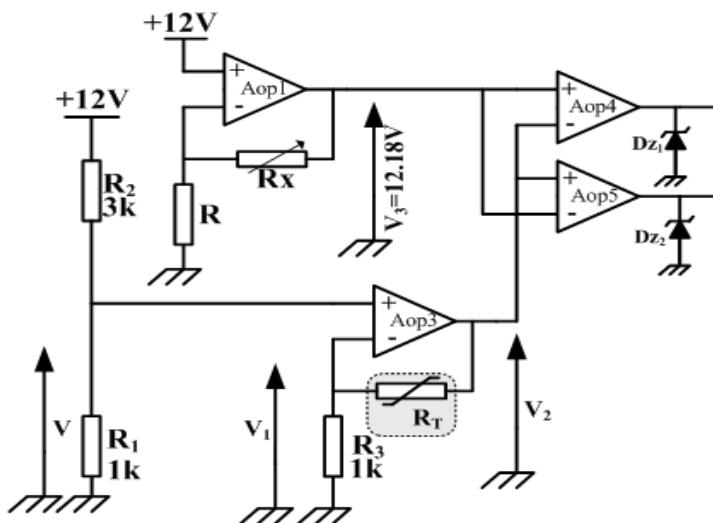
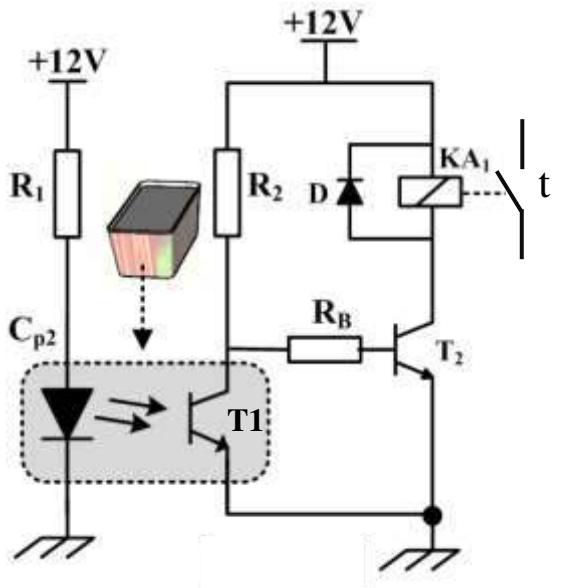
إنجازات تكنولوجية:

خلية الكشف عن العلب

دارة مراقبة درجة حرارة السائل

المضخمات العملياتية مستقطبة بتوتر +15V

الشكل (2)



الشكل (1)

$$R_0 = 100 \Omega$$

$$\alpha = 0.4$$

$$R_T = R_0(1+\alpha\theta)$$

الشكل (3)

Device	Zener Voltage ⁽¹⁾		
	V _Z (V)		I _Z
	Min.	Max.	mA
BZX85C3V3	3.1	3.5	80
BZX85C3V6	3.4	3.8	60
BZX85C3V9	3.7	4.1	60
BZX85C4V3	4.0	4.6	50
BZX85C4V7	4.4	5	45

العمل المطلوب

- (1) أكمل مخطط الوظيفة الشاملة (A-0) على وثيقة الإجابة (الصفحة 4).
- (2) املأ جدول الخاص بمعطيات الأشغولتين (1) و (4) على وثيقة الإجابة (الصفحة 4).
- (3) الموزع المتحكم في الرافعة D هو موزع كهروهوائي 2/5 ماذا يعني الترميز 2/5.
- (4) أكمل دارة الاستطاعة للتحكم في الرافعة D.
- مواصفات شبكة التغذية $50\text{Hz} , 230\text{V}/400\text{V}$ ،
(5) ماذا تعني كل قيمة من هذه القيم .
 - المحرك M2 لاتزامني اتجاه واحد للدوران $230\text{V}/400\text{V}$.
(6) ما نوع إقران المحرك مع الشبكة علل إجابتك .
- (7) أكمل دارة الاستطاعة للمحرك مع تسمية عناصر الدارة على وثيقة الإجابة (الصفحة 4).
- دارة مراقبة درجة الحرارة الشكل (1) (الصفحة 2).
(8) أحسب التوتر V .
(9) استنتاج قيمة V_1 .
- $$\cdot V_2 = \left(1 + \frac{RT}{R_3}\right) \cdot V_1 \quad (10)$$
- (11) أحسب قيمة المقاومة R_T عند $\theta = 73^\circ$ و عند $\theta = 75^\circ$ ، ثم استنتاج قيمة V_2 المناسبة لكل $\theta = 73^\circ$ و $\theta = 75^\circ$.
- (12) نريد تعويض المقاومة R_1 بثنائي زينر اختر المرجع المناسب لهذا الثنائي من الشكل (3) (الصفحة 2) مع التعليل.
- دراسة خلية الكشف عن العلب الشكل (2) (الصفحة 2).
(13) ما هو دور المقاومة R_1 والصمام D .
- (14) إملأ جدول تشغيل الدارة على وثيقة الإجابة (الصفحة 4).

لهم الله لآخر بالنجاح والثواب

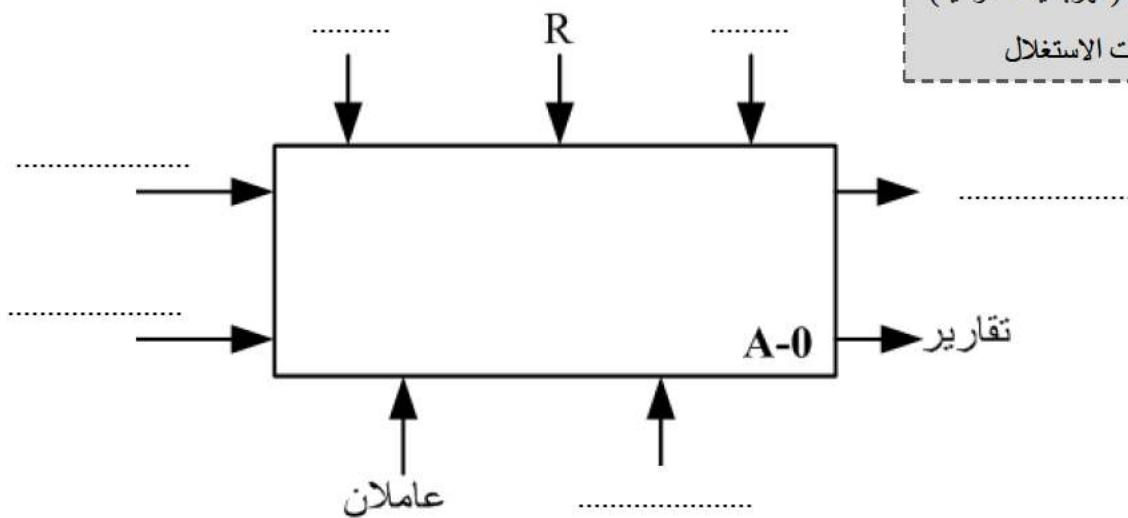
لهم آمين

وثيقة الإجابة 1/1 (تعد مع أوراق الإجابة)

❖ مخطط الوظيفة الشاملة.

W: طاقة (كهربائية ، هوائية)

E: تعليمات الاستغلال



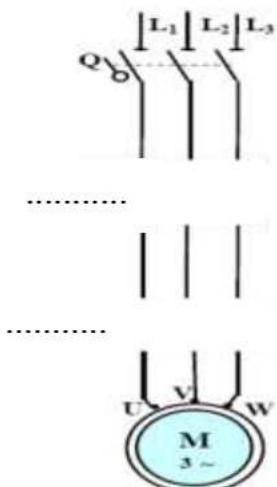
❖ ملأ الجدول الخاص بمعطيات الأشغالتين:

الملقطات	المنفذات المتقدمة	المنفذات	الأشغالات
			الأشغالة (1): دفع علبتين
			الأشغالة (4): تحويل 4 علب مملوءة

❖ جدول تشغيل دارة الكشف عن العلب الشكل (2):

حالة الملمس t	حالة الوشيعة KA ₁	حالة المقحل T ₂	حالة المقحل T ₁	غياب العلبة
(مفتوح ، مغلق)	(ممغطة ، غير ممغطة)	(مشبع ، محصور)	(مشبع ، محصور)	
				حضور العلبة

❖ دارة الاستطاعة للمحرك M₂



❖ دارة الاستطاعة للتحكم في الرافعة D

