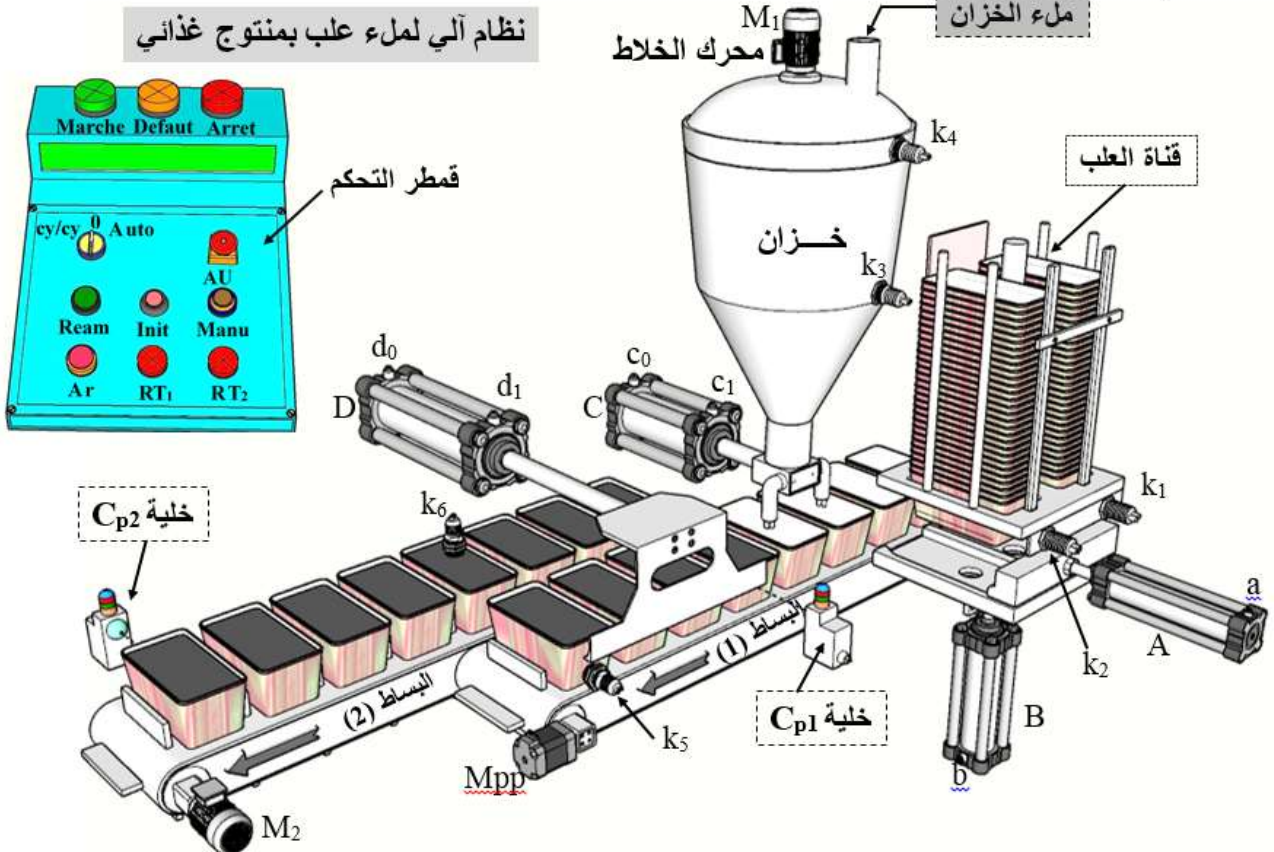


الموضوع الأول: نظام آلي لملء علب وتصريفها

دفتـر الشروط:

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

المناولة الهيكلية:

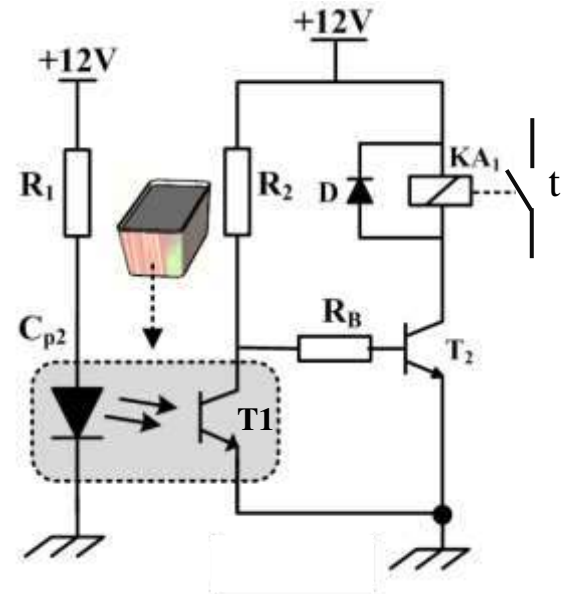


الوظائف	أشغلة دفع علبتين	أشغلة تقديم علبتين	أشغلة الخلط والملء	أشغلة التحويل	أشغلة التصريف
المفاتيح	الرافعة A بسيطة المفعول الرافعة B ثنائية المفعول	المحرك خطوة خطوة Mpp	الرافعة C ثنائية المفعول محرك M1 لآلة إمبي ثلاثي الطور اتجاهين للدوران 230v/400v	الرافعة D ثنائية المفعول	المحرك M2 لآلة إمبي ثلاثي الطور اتجاه واحد للدوران 230v/400v
المفاتيح المتعددة	dA: موزع 3/2 تحكم كهرومغناطيسي أحادي الاستقرار ~24V dB+: موزع 4/2 تحكم كهرومغناطيسي ثنائي الاستقرار ~24V	التحكم بسجل إزاحة (الدارة 74LS74) T1 : مؤجلة	dC+: موزع 5/2 تحكم كهرومغناطيسي ثنائي الاستقرار ~24V T2 : مؤجلة KMp و KMg ملامسين كهربيائين ~24V	dd+: موزع 5/2 تحكم كهرومغناطيسي ثنائي الاستقرار ~24V	KM2: ملامس كهربيائي ~24V
المتقطعات	a و b0, b1: ملتقطات نهاية شوط k1, k2: ملتقطي الكتف عن وجود علب في القناة	t1=5s: مدة تقديم علبتين	C0, C1: ملتقطي نهاية شوط k3, k4: ملتقطي الكتف عن مستوى السائل t2=10s: زمن الملأ	d0, d1: ملتقطي نهاية شوط k5: ملتقط الكتف عن وجود أربعة علب Cp1: خلية كهروضوئية لكشف وعد العلب (N1)	k6: ملتقط الكتف عن توفر أربعة علب للتصريف Cp2: خلية كهروضوئية لكشف وعد العلب المصرفة (N2)
عناصر القيادة والأمن	Auto: تشغيل آلي Ream: زر إعادة التسليح Ar: توقف في نهاية الدورة Manu: التشغيل اليدوي Init: زر التهيئة cy/cy: التشغيل دورة بدورة RT1, RT2: مرحلات حرارية (لحماية المحركات) Au: زر التوقف الاستعجالي				
شبكة التغذية ثلاثية الطور: 230V/400V ، 50Hz.					

## إنجازات تكنولوجية:

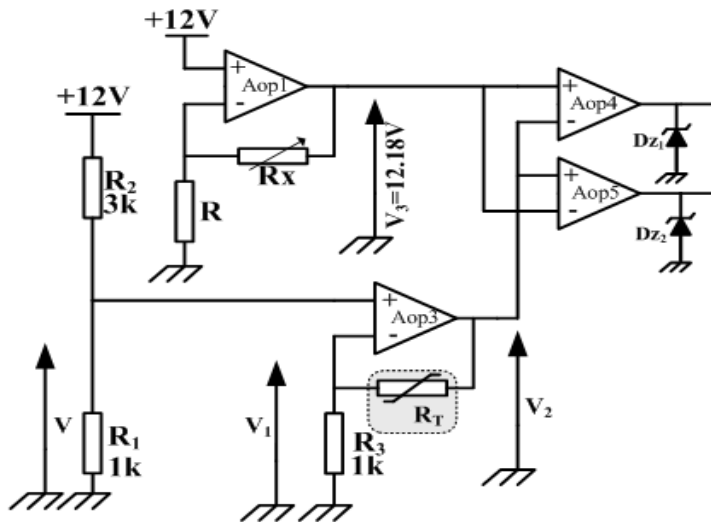
### خلية الكشف عن العلب

الشكل (2)



### دائرة مراقبة درجة حرارة السائل

المضخمات العملياتية مستقطبة بتوتر +15V



الشكل (1)

$$R_0 = 100$$

$$\alpha = 0.4$$

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

الشكل (3)

Device	Zener Voltage <sup>(1)</sup>		
	V <sub>Z</sub> (V)		I <sub>Z</sub> mA
	Min.	Max.	
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 الاشغولتين (1) و (4) على وثيقة الإجابة (الصفحة 4).
- (3) الموزع المتحكم في الرافعة D هو موزع كهرو هوائي 2/5 ماذا يعني الترميز 2/5.
- (4) أكمل دائرة الاستطاعة للتحكم في الرافعة D.

• مواصفات شبكة التغذية 50Hz ، 230V/400V

(5) ماذا تعني كل قيمة من هذه القيم .

• المحرك M2 لاتزامني اتجاه واحد للدوران 230V/400V .

(6) ما نوع إقران المحرك مع الشبكة علل إجابتك.

(7) أكمل دائرة الاستطاعة للمحرك مع تسمية عناصر الدارة على وثيقة الإجابة (الصفحة 4).

• دائرة مراقبة درجة الحرارة الشكل (1) (الصفحة 2).

(8) أحسب التوتر V.

(9) استنتج قيمة  $V_1$ .

(10) بين أن  $V_2 = \left(1 + \frac{RT}{R3}\right) \cdot V_1$ .

(11) أحسب قيمة المقاومة  $R_T$  عند  $\theta = 73^\circ$  وعند  $\theta = 75^\circ$  ، ثم استنتج 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 العطب الشكل (2) (الصفحة 2).

(13) ماهو دور المقاومة  $R_1$  والصمام D.

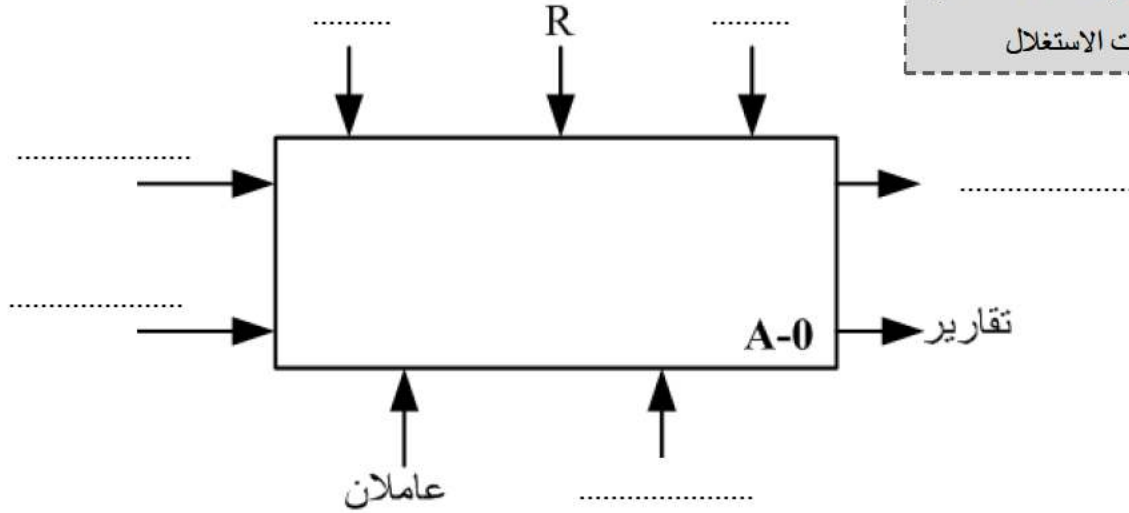
(14) إملأ جدول تشغيل الدارة على وثيقة الإجابة (الصفحة 4).

تمتازي لكم بالإنجاز والتفوق

أساتذة المادة

## وثيقة الإجابة 1/1 (تعاد مع أوراق الإجابة)

❖ مخطط الوظيفة الشاملة.



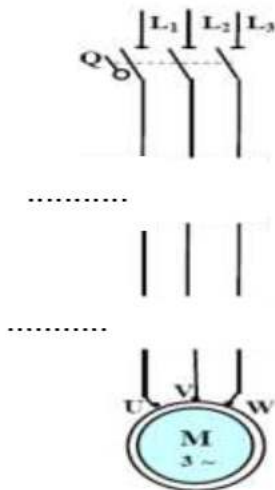
❖ ملأ الجدول الخاص بمعطيات الاشغولتين:

المتقطات	المنفذات المتصدرة	المنفذات	الأشغولات
			الأشغولة (1): دفع علبتين
			الأشغولة (4): تحويل 4 علب مملوءة

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

حالة المقفل $T_1$ (مشبع ، محصور)	حالة المقفل $T_2$ (مشبع ، محصور)	حالة الوشيع $KA_1$ (مغنطة ، غير ممغنطة)	حالة الملمس $t$ (مفتوح ، مغلق)

❖ دارة الاستطاعة للمحرك  $M_2$



❖ دارة الاستطاعة للتحكم في الرافعة D

