



Industrial Automation Group Link :

<https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

CLASSIC CONTROL COURSE

Chapter 1 : Basics & Introduction

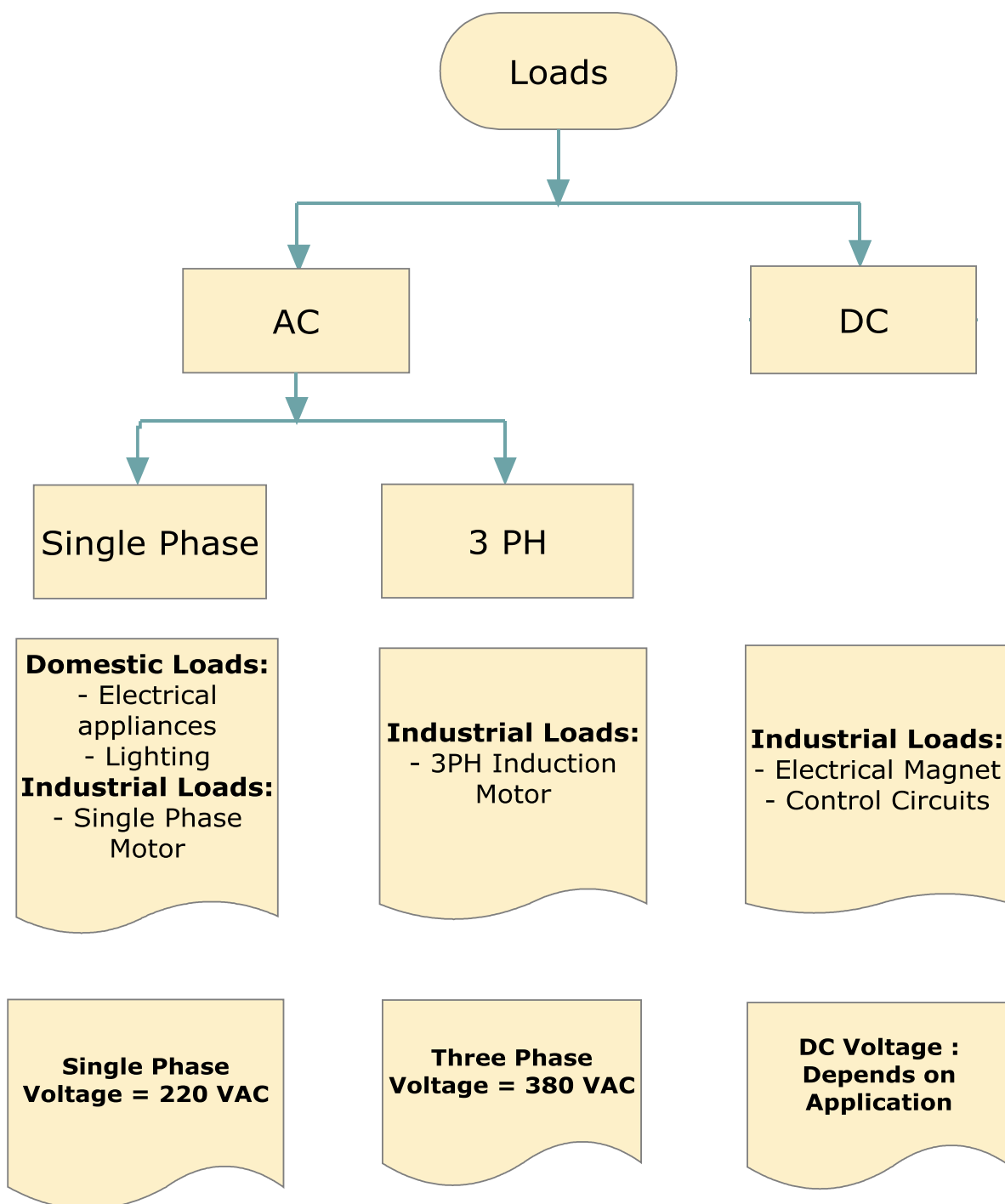
Prepared By: Eng, Abd ulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

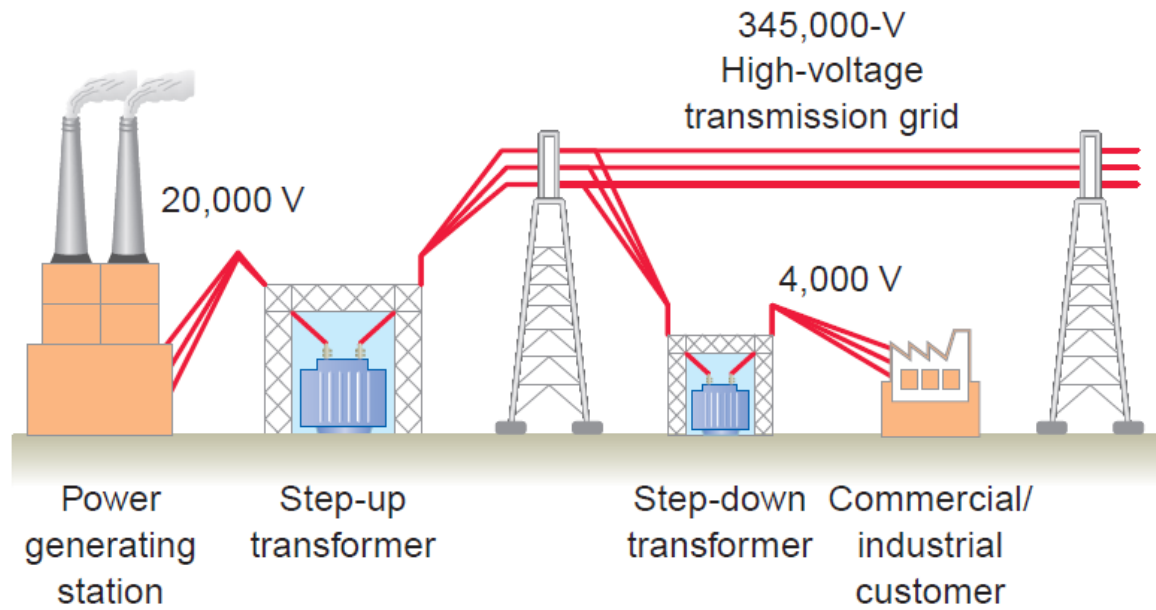
E-Mail: Eng.Abdelkawy.Mobarak@Gmail.com

■ نحتاج للطاقة الكهربائية لتغذية الاحمال المختلفة.

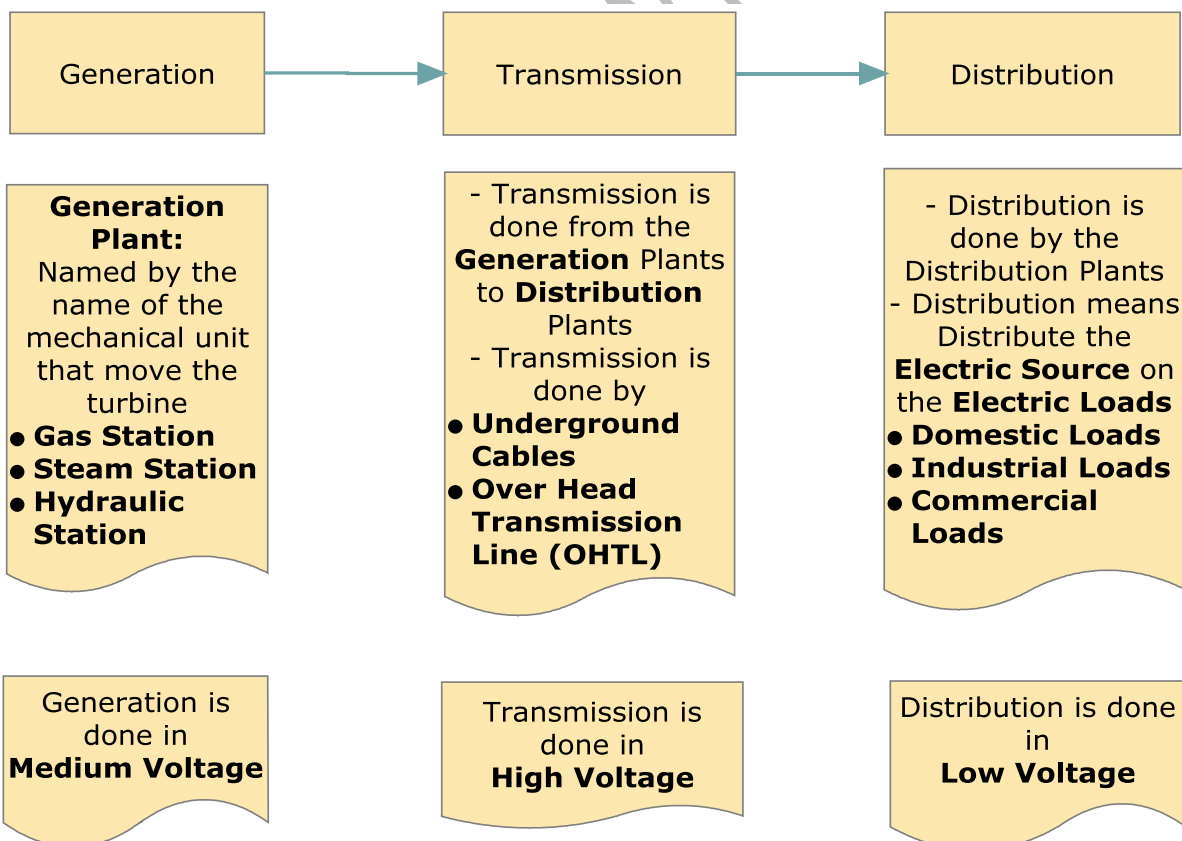
Types of electrical Loads:



The Stages Of the Electrical Power until reaching the Electrical Loads



■ تمر الطاقة بثلاث مراحل حتي تصل الي المستخدم في صورة الطاقة الكهربائية حيث يتم تغذية الاحمال الكهربائية بها و هما مرحلة التوليد و مرحلة النقل و مرحلة التوزيع

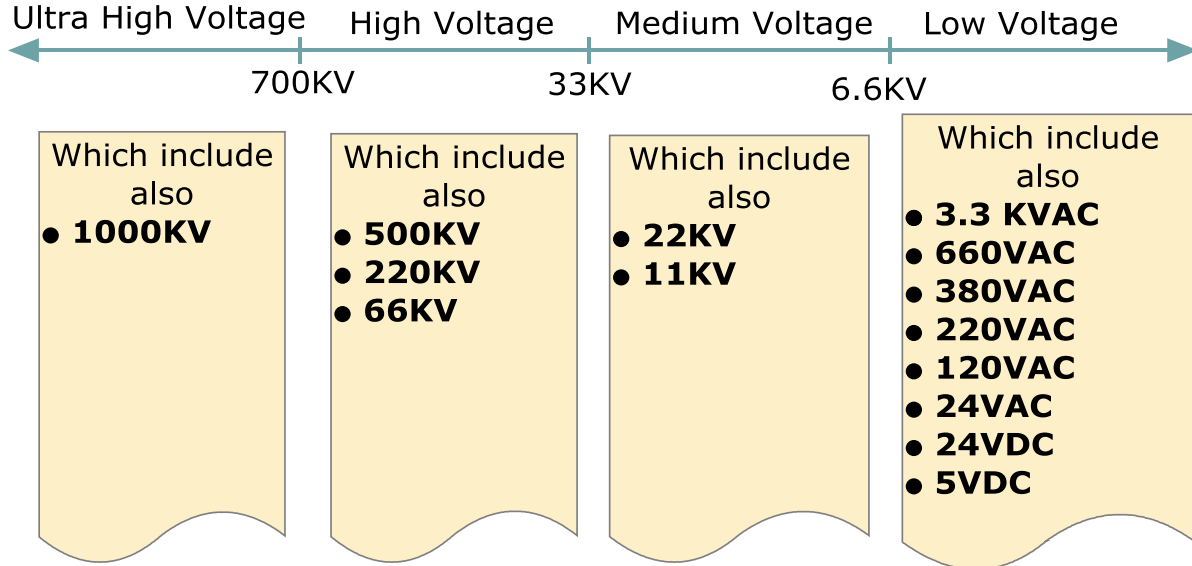


$$\text{Power (P)} = \text{Volt (V)} * \text{Current (I)}$$

(Watt) (Volt) (Amp)

■ اذن انا بنقل الكهرباء عن طريق فرق الجهد

قيم الجهد المتعارف عليها:



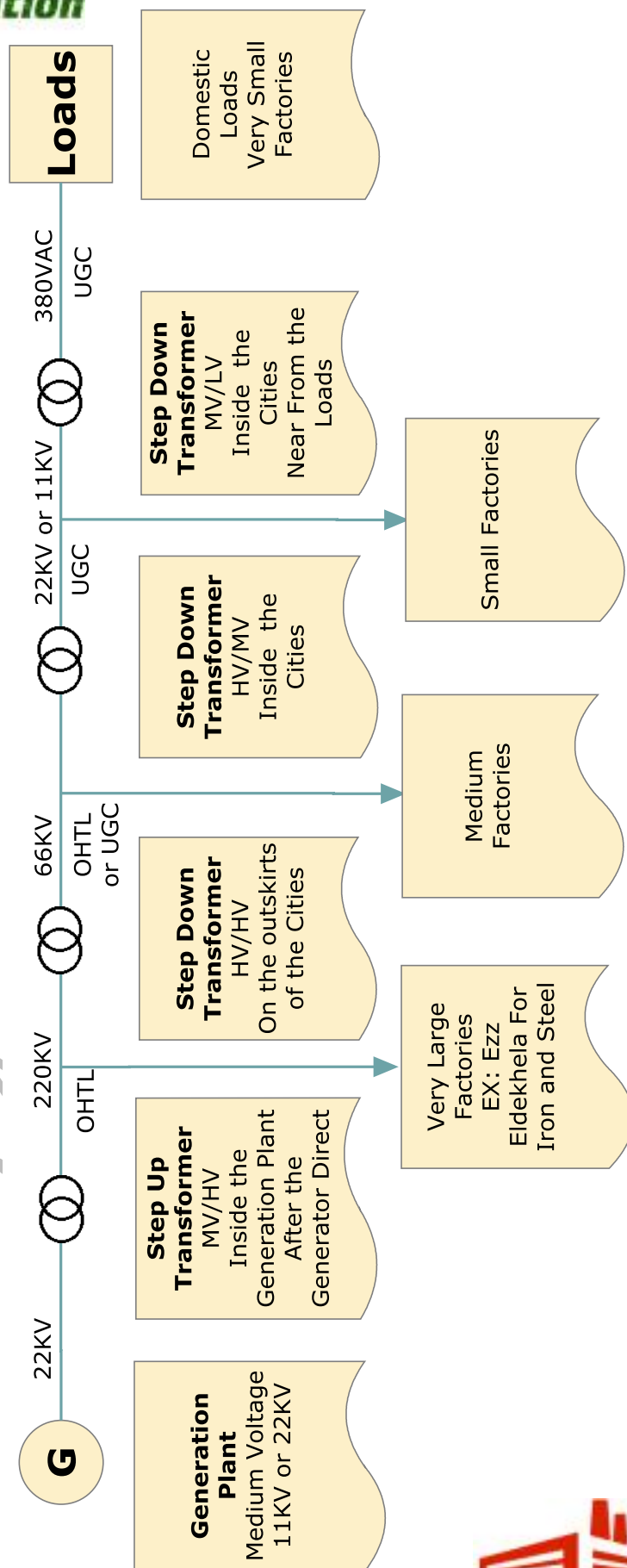
نقل الطاقة الكهربائية من محطات التوليد لتغذية الاحمال:

النظام القديم:

- يعتمد هذا النظام علي وجود محطات كهرباء في اماكن متفرقة من الجمهورية و كل محطة كهرباء مسئولة عن تغذية مجموعة من الاحمال بالقرب منها.
- و كان لهذا النظام مجموعة من العيوب
 - حيث انه في حالة حدوث عطل في احد المحطات ينقطع التيار الكهربائي عن الاحمال و لا يوجد مصدر اخر للتغذية
 - ايضا صعوبة ايقاف محطات التوليد لعمل صيانة دورية لها
- بعض المصانع كانت تقوم بعمل محطة توليد كهرباء داخل المصنع لانها تواجه نفس المشكل لو ان محطة الكهرباء التي تغذيها من الحكومة حدث بها مشاكل او خط النقل حدث به مشكلة
- هذا الوضع اقل في التكاليف

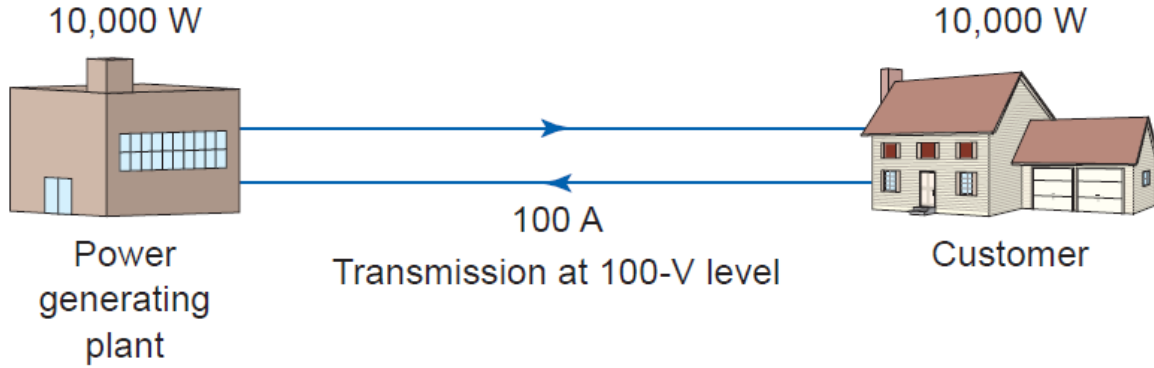
النظام الجديد:

- يعتمد هذا النظام علي ربط جميع محطات الكهرباء علي مستوي الجمهورية ببعضها عن طريق الشبكة القومية علي جهد عالي (220KV) High Voltage
 - هذا النظام افضل من النظام السابق More reliable حيث انه في حالة حدوث عطل في احد المحطات و خروجها من الخدمة لا يتأثر اي من الاحمال
 - من الممكن ايقاف اي محطة توليد لعمل الصيانة الدورية لها دون تأثر الاحمال
- في ظل النظام الجديد اصبحت المصانع تأخذ الطاقة الكهربائية من الشبكة الرئيسية لان ذلك افضل من ان يكون لديها محطة خاصة يجب ان تتوقف لعمل صيانة دورية او تتوقف نتيجة الاعطال



من الملاحظ في الشرح السابق لمراحل نقل الكهرباء اننا دائما نتحدث عن الـ Volt علي انه المحدد الرئيسي لكل مرحلة فماذا عن التيار?????

- الفولت من الممكن التحكم بقيمته برفعه او خفضه عن طريق الـ Transformers و يبقى ثابت عند القيمة المحددة طالما لم يؤثر عليه اي مؤثر خارجي
 - Short Circuit → Under Voltage
 - Surge → Over Voltage
- امال التيار يعتمد علي قيمة الـ Power الذي يستهلكه الحمل و قيمة الـ volt الذي يعمل عليه الحمل



مثال:

- لدينا حمل يستهلك 10000W و يعمل علي فولت 100V من القانون السابق للـ Power يسحب الحمل تيار كهربائي قدره 100A

مثال:

- لدينا حمل يستهلك 10000W و يعمل علي فولت 1000V من القانون السابق للـ Power يسحب الحمل تيار كهربائي قدره 10A

مثال:

- لدينا حمل يستهلك 1000W و يعمل علي فولت 100V من القانون السابق للـ Power يسحب الحمل تيار كهربائي قدره 10A

مثال:

- لدينا حمل يستهلك 1000W و يعمل علي فولت 1000V من القانون السابق للـ Power يسحب الحمل تيار كهربائي قدره 1A

من الامثلة السابقة نجد ان التيار الكهربائي المسحوب يعتمد علي قدرة الحمل و الفولت الذي يعمل عليه

→ Volt is Controllable But Current is UnControllable

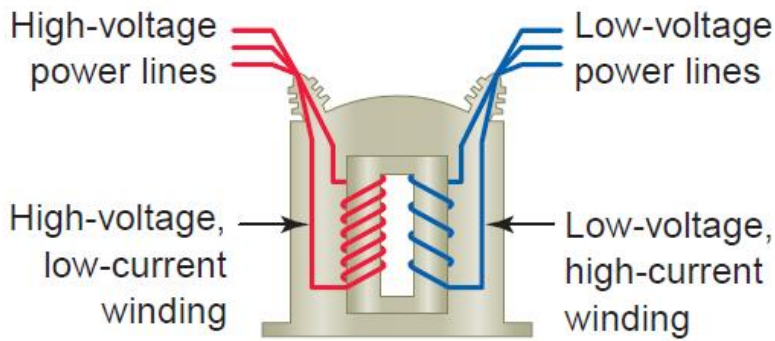


Types Of Transformers:

1. Power Transformer
2. Tertiary Transformer
3. Auto-Transformer
4. Current Transformer
5. Potential Transformer

➔ **Power Transformer:**

- ✓ **وظيفته:** رفع أو خفض قيمة الجهد الكهربائي المتغير AC
- ✓ **استخداماته:** نقل الطاقة الكهربائية من أماكن توليدها إلى أماكن استهلاكها
- ✓ **تركيبه:**



○ **الملف الابتدائي Primary Windings :**

ملف من سلك نحاسي معزول عدد لفاته N_1

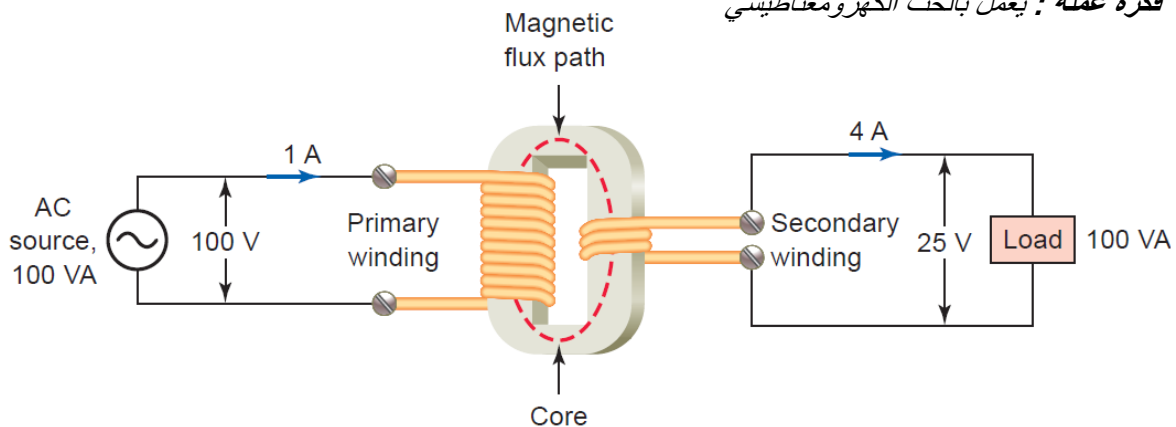
○ **الملف الثانوي Secondary Windings :**

ملف من سلك نحاسي معزول عدد لفاته N_2

○ **القلب الحديدي:**

شرائح رقيقة من الحديد المطاوع السليكوني معزولة عن بعضها البعض للحد من التيارات الدوامية Eddy Current

✓ **فكرة عمله:** يعمل بالحث الكهرومغناطيسي



عند دخول التيار الكهربائي إلى الملف الابتدائي (تيار متغير) يتولد مجال مغناطيسي متذبذب يقطع ملفات الملف الثانوي فيتولد فيه تيار بفعل الحث المغناطيسي بنفس تردد تيار الملف الابتدائي

يوجد منه نوعان :

- Step Up Transformer
- Step Down Transformer

▪ تكون عدد لفات الجهد العالي اكبر من عدد لفات الجهد المنخفض
✓ القانون:

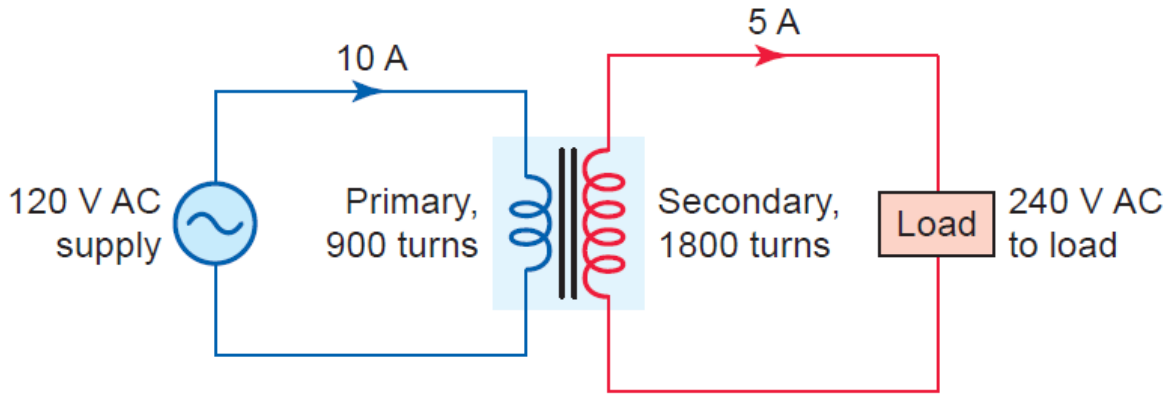
$$\frac{V_1}{V_2} = \frac{N_1}{N_2} = \frac{I_2}{I_1}$$

من القانون السابق نجد الاتي:

- عند رفع الجهد يقل التيار و عند خفض الجهد يزيد التيار فالعلاقة بينهم عكسية.
- لذلك : تكون مساحة مقطع سلك ملف الجهد المنخفض اكبر من مساحة مقطع سلك ملفات الجهد العالي

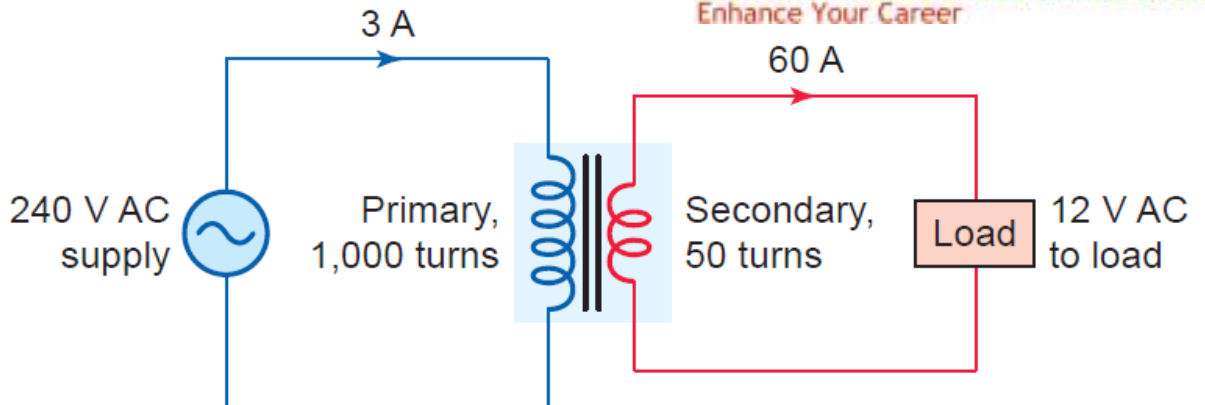
في الـ Transformers امشي حسابات الـ Volt من الابتدائي للثانوي و لكن حسابات التيار من الثانوي للابتدائي

- Step Up Transformer:



Step-up transformer.

- Step Down Transformer:

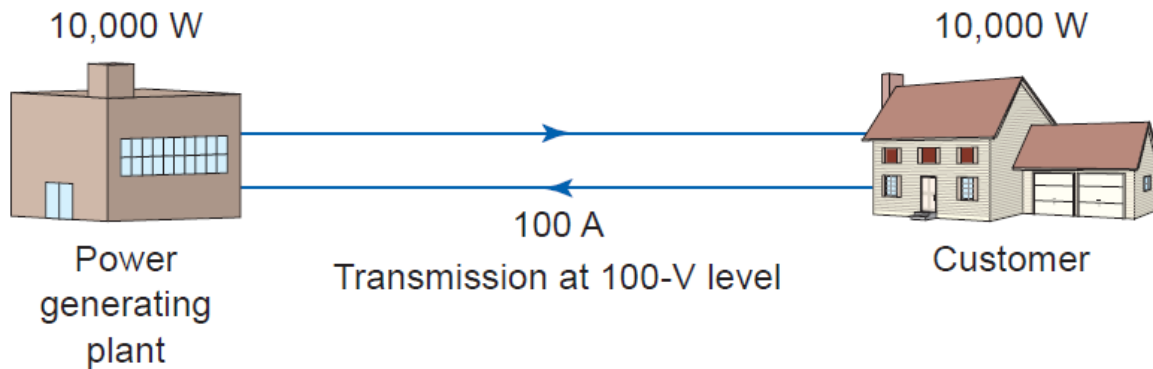


Step-down transformer.

❖ لماذا نستخدم محولات الجهد Power Transformers نقل القدرة الكهربائية Electric Power

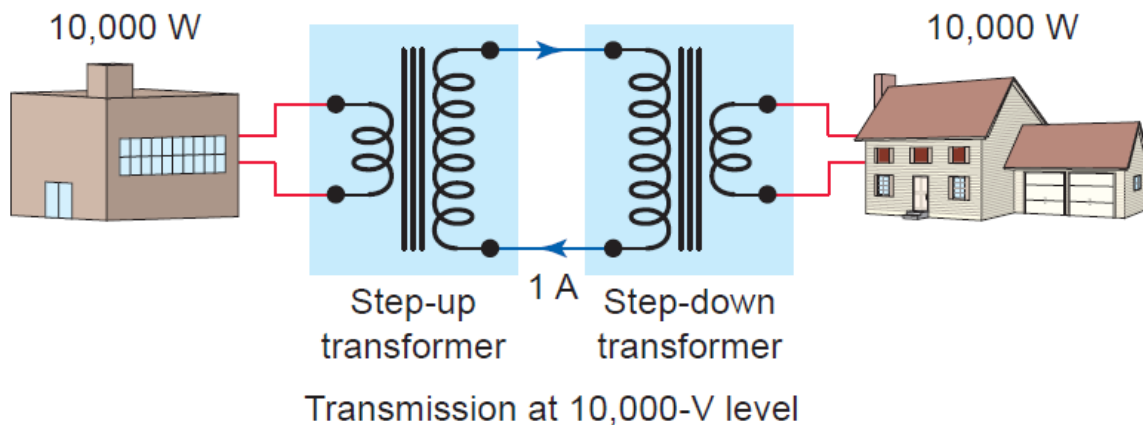
- لدينا حمل قدرته 10000W يعمل علي جهد 400V <----- التيار المسحوب 25A سوف يتم تغذية الحمل بطريقتين مختلفتين

الحالة الاولى:



- يتم توليد الطاقة الكهربائية علي جهد الحمل 400V و نقلها علي نفس الجهد 400V
- التيار المار في جميع المراحل 25A

الحالة الثانية :



- يتم توليد الطاقة الكهربائية علي جهد الحمل 400V و رفع الجهد عن طريق Step-Up Transformer الي 4000V ونقلها علي جهد 4000V ثم خفض الجهد مرة اخري عن طريق Step-Down Transformer الي جهد الحمل 400V
- الجهد الذي يمر خلال مرحلة النقل Transmission يكون 2.5A

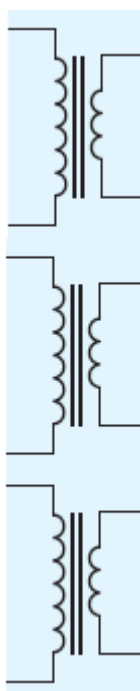
مقارنة بين الحالة الاولى و الثانية:

	First Case	Second Case
Cable Used in Transmission	The Cross Section of Power Cable For Transmission Is Large to Support the large Current	The Cross Section of Power Cable For Transmission Is Small to Support the Small Current
The Power Losses	The Power Losses During Transmission = $I^2 \cdot R(\text{Cable})$ The Power Losses = $25 \cdot 25 \cdot R(\text{Cable})$ = 625 R (Cable) Huge amount of Power Losses	The Power Losses During Transmission = $I^2 \cdot R(\text{Cable})$ The Power Losses = $2.5 \cdot 2.5 \cdot R(\text{Cable})$ = 6.25 R (Cable) Small amount of Power Losses

من المقارنة السابقة يتضح الاتي :

- الافضل نقل الطاقة الكهربائية علي فولتات عالية للتوفير في مساحة الكابل و القدرة الكهربائية المفقودة

3Phase Power Transformer:



- نفس فكرة و عمل و تكوين الـ Single Phase Transformer و لكن يحتوي علي 3PH

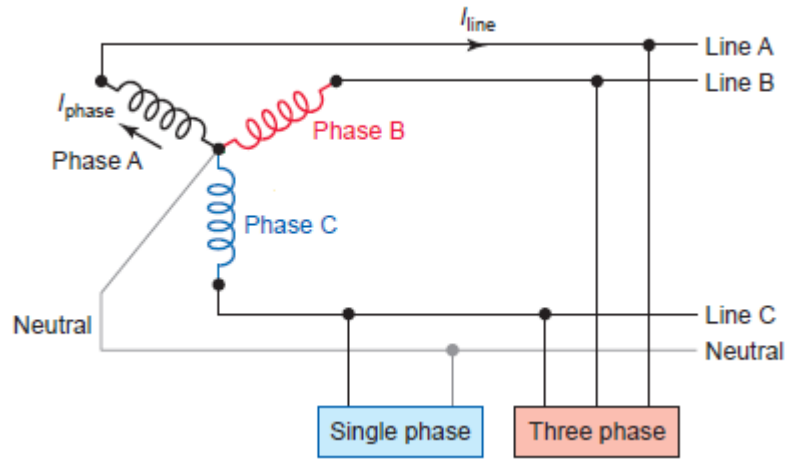
توصيلة الـ 3PH Power Transformer

- هناك نوعين من التوصيلات Star or Delta
- من الممكن توصيل الملفات الابتدائية Star و الثانوية Delta
- او العكس الابتدائية Delta و الثانوية Delta
- او الاثنين متشابهين Delta
- او الاثنين متشابهين Star

Star Connection:

$$V_{\text{Line}} = \sqrt{3} V_{\text{Phase}}$$

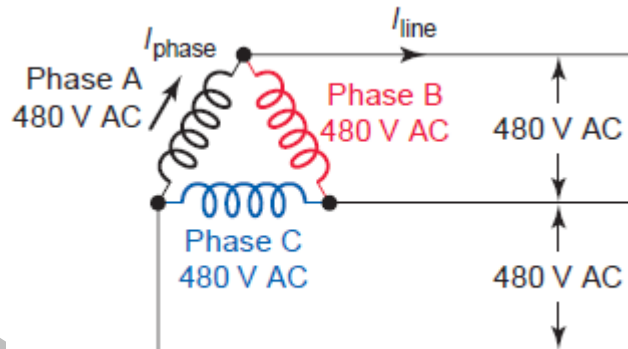
$$I_{\text{Line}} = I_{\text{Phase}}$$



Delta Connection:

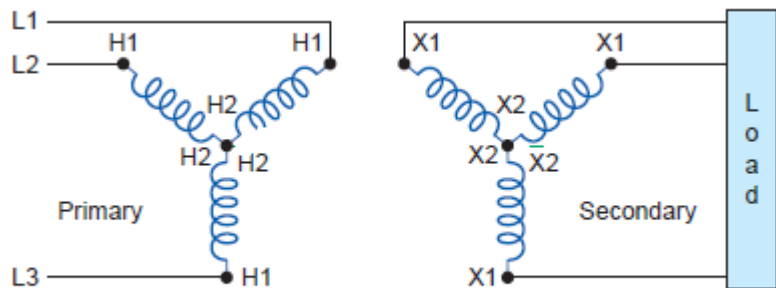
$$V_{\text{Line}} = V_{\text{Phase}}$$

$$I_{\text{Line}} = \sqrt{3} I_{\text{Phase}}$$



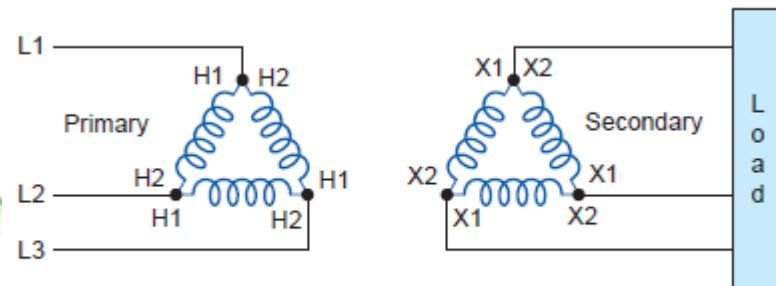
Different Connections Of Transformers:

→ Star/Star Connection



Wye-wye three-phase transformer connection

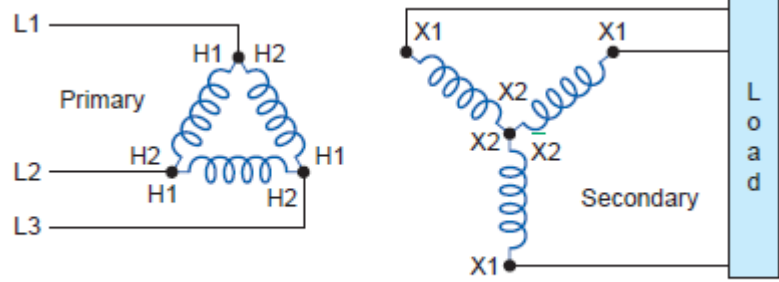
→ Delta/Delta Connection



Delta-delta three-phase transformer connection



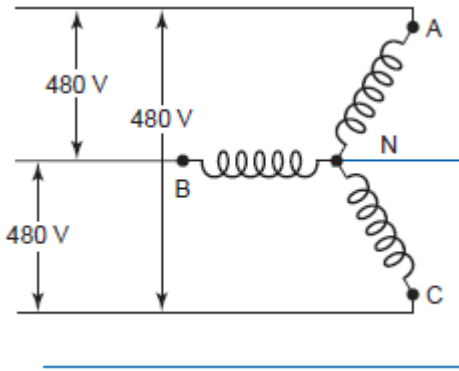
→ Delta/Star Connection



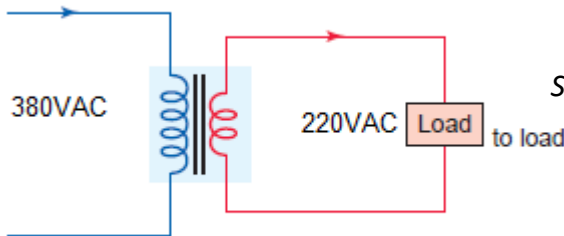
Delta-wye three-phase transformer connection

What is the Difference Between Ground & Neutral:

Neutral:



- هي نقطة التعادل في منتصف الـ Star Connection
- أهميتها فرق الجهد بين الـ Phase & Neutral = 220VAC
- لذلك يستخدم لتغذية الاحمال التي تعمل علي 220VAC
- مثل : الاجهزة المنزلية و المواتير الـ Single Phase



Step-down transformer.

طريقة اخري لتغذية الاحمال التي تعمل علي 220VAC

- باستخدام Single Phase Step Down Transformer
- لتقليل الجهد من 380VAC الي 220VAC

Ground (Earth):

- و يسمى ايضا (PE) Protective Earthing
- وظيفته : تفريغ الشحنات الكهربائية الناتجة عن حدوث Short Circuit مع الاجسام المعدنية للمعدات و المواتير و الناتجة عن التيارات الدوامية Eddy Current في اجسام المواتير و المحولات و الـ Static Charges الموجودة علي الاجسام المعدنية التي ليس من وظيفتها التوصيل بالكهرباء و حماية الماكينات التي تحتوي علي كارتات الكترونية حساسة من حدوث راجع كهرباء عليها من الطرف السالب في حالة توصيل الـ Earth بالـ Neutral

كل ما هو معدن ليس من وظيفتها التوصيل بالكهرباء يؤرض

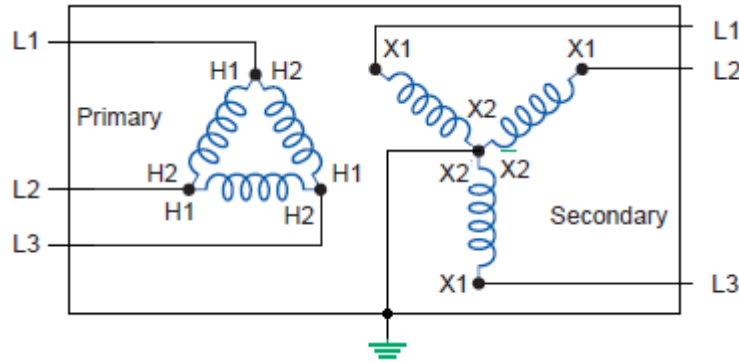
جسم لوحة الكهرباء - جسم المحول - جسم الموتور - جسم الماكينة

أهميته : حماية الافراد و المعدات من اي Electric Chock

طريقة عمل الـ Earthing :

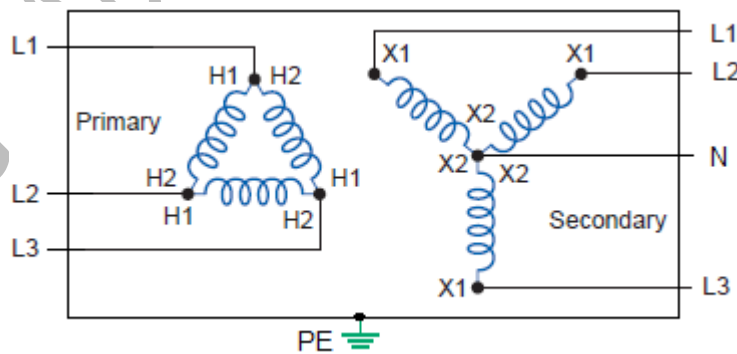
- يتم الحفر في الارض لمسافات تصل حتي 5m او اكثر حتي يتم الوصول الي التربة الرطبة و وضع اعمدة التأريض (Rod) و وضع املاح معدنية حتي يتم الوصول بقيمة مقاومة الارضي الي قيمة صغيرة لا تتعدى 1.5 Ohm
- يتم قياس قيمة مقاومة الارضي باستخدام جهاز يسمى الـ Earth Tester

طريقة التوصيل الشائعة للـ Earth و الـ Nutral و عيوبها:



- يتم الخروج من الـ Transformer بـ 3 كابلات فقط (3 Phase) و الدخول بهم الي لوحة الكهرباء لتغذية الاحمال
- و يتم توصيل الـ Neutral بجسم المحول و توصيله بالارضي (Earthing)
- في هذه الحالة لدينا مصدر 380VAC فقط
- عند الحاجة الي مصدر 220VAC يتم اخذ (1 Phase + Earth)
- في هذه الحالة انا ربطه الـ Ground بالـ Neutral و هذا غير صحيح
- في حالة حدوث S.C مع الارضي سوف يحدث راجع علي سالب الاجهزة التي تعمل 220VAC و تؤدي الي تلف الاجهزة الحساسة مثل اجهزة المعمل و الكارتات التي في الماكينات في المصنع

طريقة التوصيل الصحيحة للـ Earth و الـ Nutral و مميزاتها:



- يتم الخروج من الـ Transformer بـ 4 كابلات (3Phase + Neutral) و الدخول بهم الي لوحة الكهرباء لتغذية الاحمال.
- و بالتالي من الممكن توصيل احمال (380VAC) 3Phase او (220VAC) 1Phase(1PH+N)
- و توصيل جسم المحول بالارضي (Protective Earthing)
- و في هذه الحالة انا حميت الاحمال الكهربائية من حدوث راجع كهرباء علي الطرف السالب في حالة حدوث S.C

→ **Tertiary Transformer:**

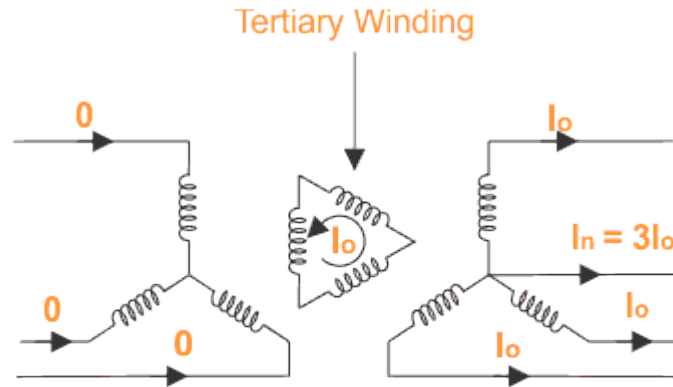


Diagram of Three Winding Transformer

- هو محول يحتوي علي 3 Coil/Phase
 - المحول العادي يحتوي علي 1 Primary Winding + 1 Secondary Winding
 - المحول الـ Tertiary يحتوي علي 1 Primary Winding + 2 Secondary Winding
 - يستخدم في الـ **Protection** و الـ **Earthing** و الـ **Industrial Applications** و الـ **Third Harmonic**
- Block**
القوانين:

Primary + 1st Secondary

$$\frac{V_1}{V_2} = \frac{N_1}{N_2} = \frac{I_2}{I_1}$$

Primary + 2nd Secondary

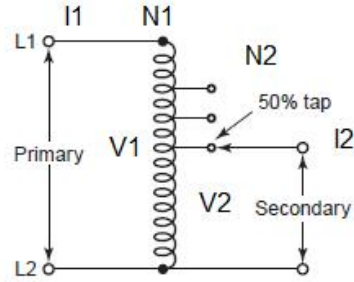
$$\frac{V_1}{V_3} = \frac{N_1}{N_3} = \frac{I_3}{I_1}$$

- من الممكن ان تكون توصيلة الـ **Secondaries** مختلفة او متشابهة بمعنى واحد **Start** و الآخر **Delta** او الاثنين **Star** او الاثنين **Delta**
- في حالة ان واحد **Star** و الآخر دلتا يكون بين الـ **O/P Voltage** الخاص بيهم **Phase Angle** قيمتها 30 درجة

➔ Auto Transformer:



Variable autotransformer



Autotransformer.

Fig (1)



Autotransformer motor starter.

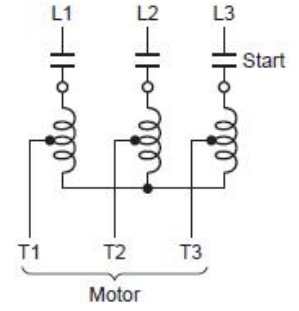


Fig (2)

- هو محول ذو ملف واحد فقط للـ Primary و الـ Secondary
 - فكرة هذا الـ Transformer تختلف عن الـ Power Transformer حيث انه لا يعتمد علي الحث الكهرومغناطيسي و لكن يعتمد علي الـ Voltage Division بمعنى ان الـ Secondary ياخذ جزء من الـ Primary Voltage
 - لا يوجد منها سوى Step Down فقط
- القانون:

$$\frac{V_1}{V_2} = \frac{N_1}{N_2} = \frac{I_2}{I_1}$$

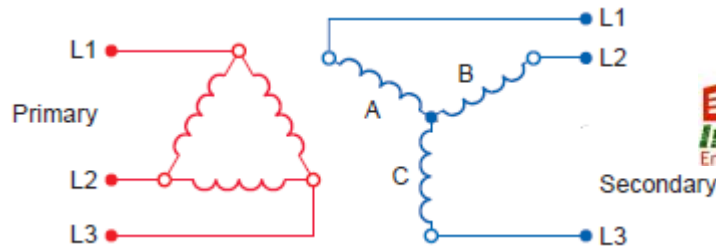
استخداماته:

- في الـ Control : كجهاز قياس لقياس المسافة او زاوية الدوران او كـ I/P لأدخال قيم فولت متغيرة لاجهزة الكنترول المختلفة مثل الـ PLC , Inverters
- في الـ Power : استخدامه في تشغيل موتور علي قيم فولت مختلفة او استخدامه كـ Soft Starter للمواتير

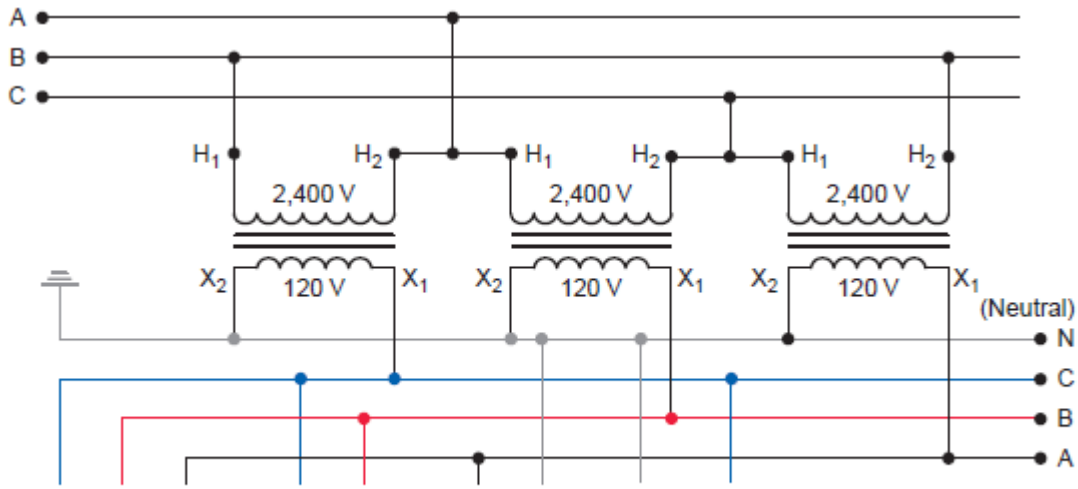
Instrumentation Transformers:

- محولات صغيرة تستخدم في الربط مع اجهزة القياس مثل الاميتر و الفولتميتر و الـ Power Meter او اجهزة التحكم مثل الـ PLC او الـ Relays التي تستخدم في اغراض الـ Protection
- يعتبر الـ AutoTransformer احد هذه الـ Transformers في حالة استخدامه في الـ Control

➔ Potential Transformer:



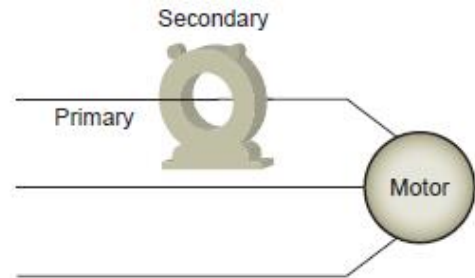
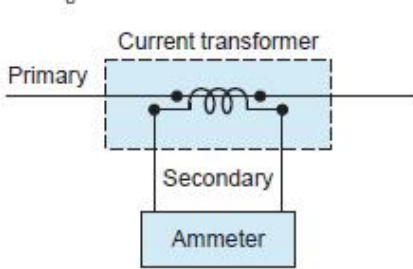
- هذا الـ Transformer يقلل جهد الدائرة لقيمة صغيرة يمكن استخدامها مع اجهزة القياس و اجهزة التحكم ايضا
- تعمل كـ وسط عازل بين الجهد العالي High Voltage و اجهزة القياس التي لا تتحمل هذا الجهد العالي
- يمد جهاز القياس بقيم فولت صغيرة تتناسب مع قيم الفولت المراد قياسها
- حيث يقوم جهاز القياس بقياس هذه القيمة و تحويلها الي رقم يدل علي قيمة الجهد العالي المراد قياسه



Measuring Devices

- الصورة السابقة توضح توصيل 3Phase Potential Transformer مع كابلات الـ Power و موصل معه اجهزة قياس

→ Current transformer:



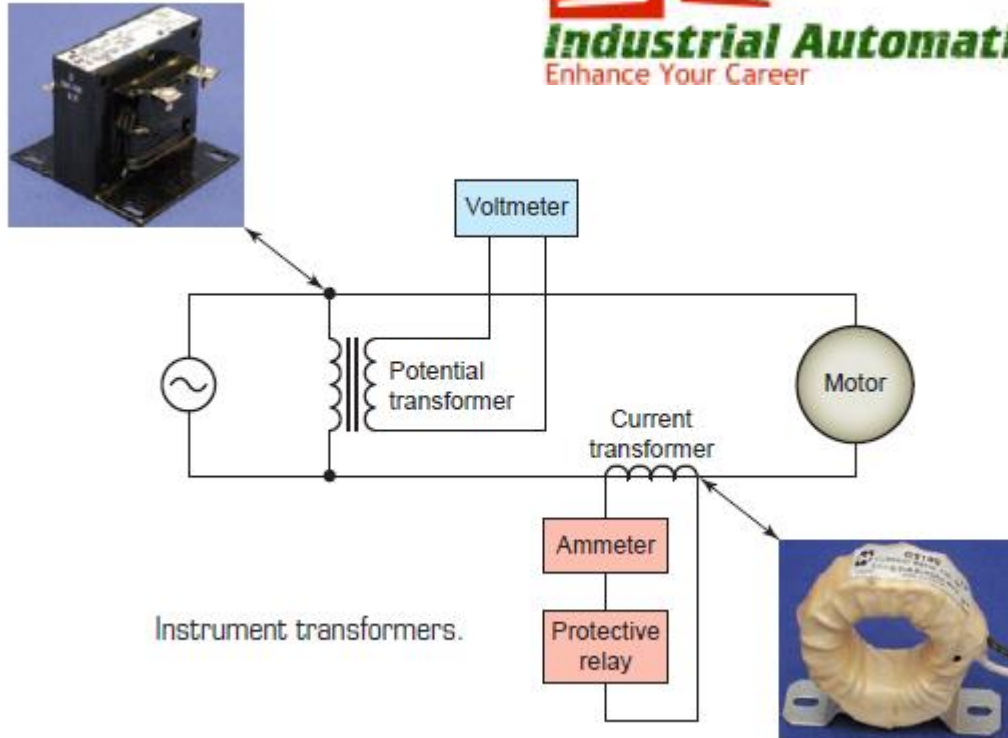
- هو Transformer يقلل قيمة تيار الدائرة الي قيمة صغيرة يمكن استخدامه مع اجهزة القياس و التحكم
- يمد جهاز القياس بقيمة تيار صغيرة تتناسب مع قيمة التيار المراد قياسه بحد اقصى 5A عندما يمر اقصى تيار له في الـ Primary
- Primary is the Line (Conductor) which I want to measure its Current
- الكابل يمر في وسط الـ Transformer
- الـ Secondary مكون من مجموعة من الملفات مصممة بحيث يكون خرجها 5A عندما يمر منه اقصى تيار يتحمله
- ملفات الـ Secondary للـ Current transformer لا يجب ان تظل Open لانها في هذه الحالة تعمل كـ Step Up Transformer ترفع الجهد بصورة خطيرة لذلك يجب ان تكون مغلقة S.C في حالة عدم توصيلها بجهاز القياس

الشكل التالي يوضح توصيل Potential Transformer & Current Transformer

في دائرة Single Phase Motor لقياس الـ Volt & Current

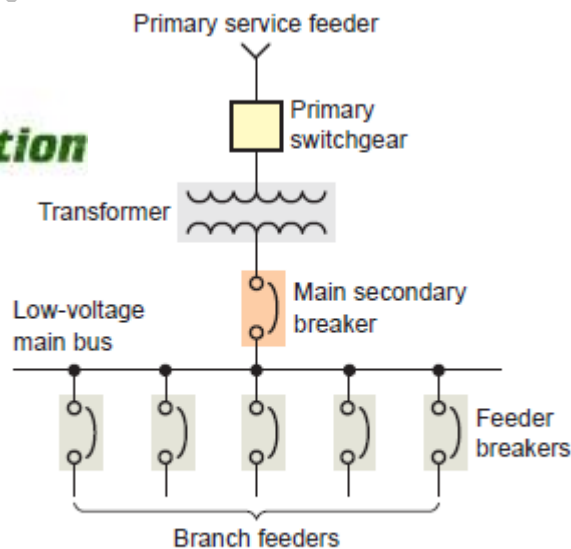
و يوضح استخدام الـ Current Transformer مع Protective Relay

و من الممكن استخدام الـ Current Transformer & Potential Transformer في قياس الـ Power المستهلكة



Distribution System

- الشكل التالي هو شكل توضيحي يبين جزء من مراحل التوزيع حيث يبدأ من الـ Main Feeder الذي يدخل المصنع علي الـ (11KV) Medium Voltage و يدخل علي Primary Switchgear وهو عبارة عن مفتاح Protection قبل الـ Transformer لفصل الـ Feeder في حالة ارتفاع قيمة التيار المسحوب
- ثم بعد ذلك يدخل علي Step Down Transformer (11KV / 380V) للتحويل الي الـ Low Voltage (380VAC)
- ثم الدخول علي الـ Main Secondary Breaker وهو مفتاح حماية لحماية الـ Transformer من ارتفاع التيار المسحوب منه .
- ثم بعد ذلك علي بارات التوزيع الرئيسية داخل لوحة التوزيع الرئيسية
- ياخذ من بارات التوزيع الرئيسية Feeder Breakers للتوزيع الخارجي علي لوحات التوزيع الفرعية



Single-line diagram for a typical unit substation.



Industrial Automation
Enhance Your Career

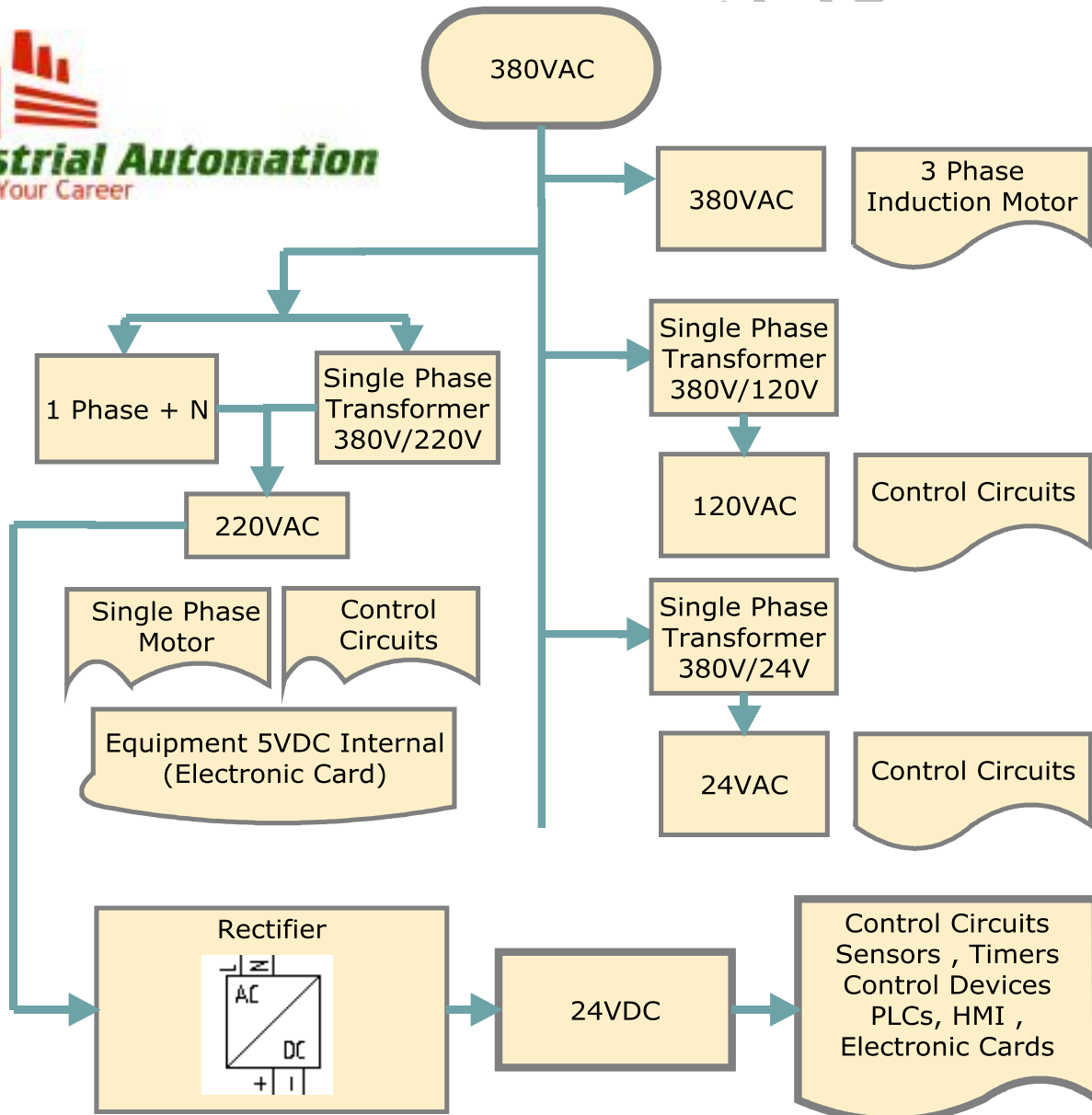


Factory assembled unit substation

- الصورة المقابلة توضح لوحة الكهرباء الرئيسية لمحطة الكهرباء لأحد المصانع حيث تحتوي على الآتي:
- **Main Secondary Breaker** وهو مفتاح الحماية الرئيسي الذي يوضع على الـ **Secondary Side** للـ **Transformer** وتحتوي على مفاتيح التوزيع الرئيسية التي تغذي لوحات التوزيع الرئيسية في المصنع وأيضا لوحات الماكينات .



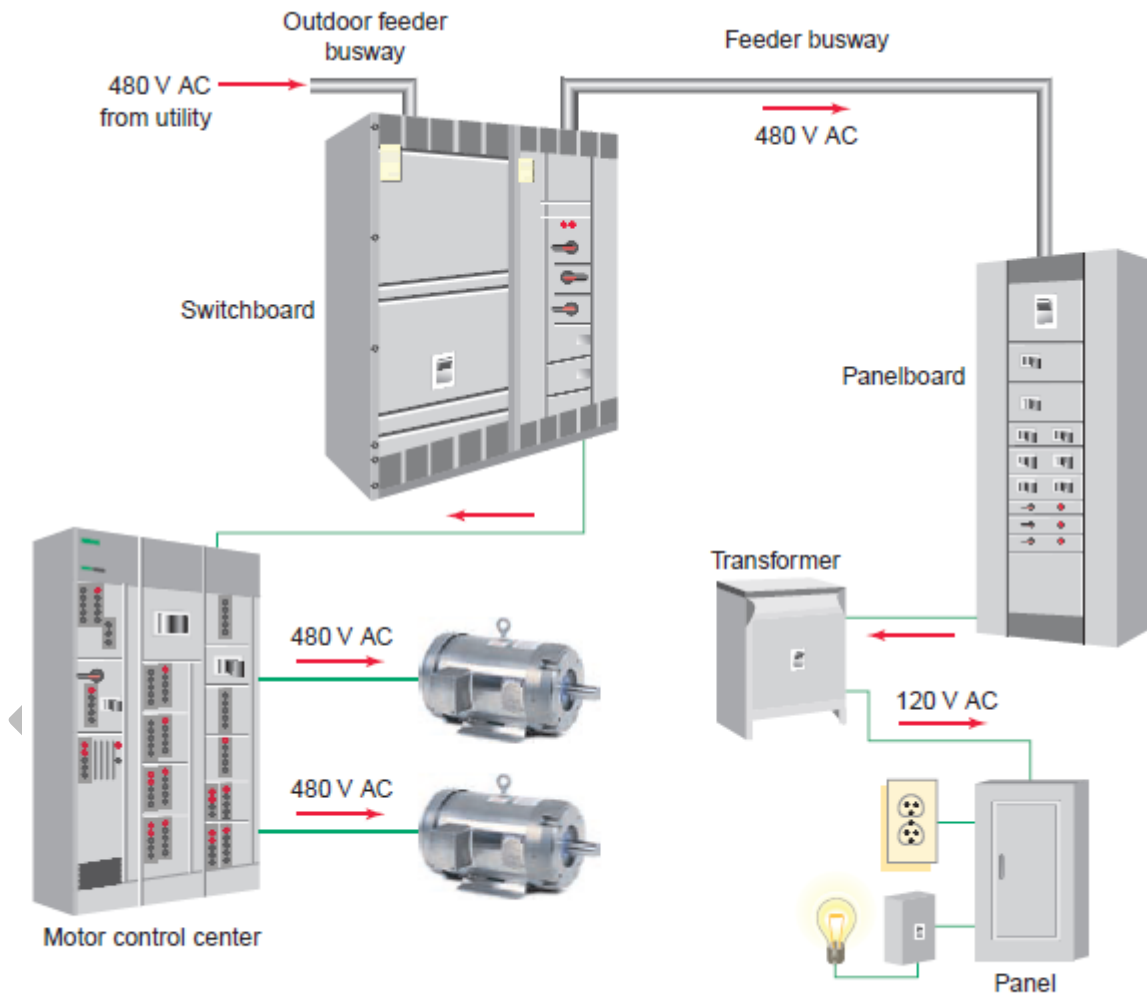
Industrial Automation
Enhance Your Career



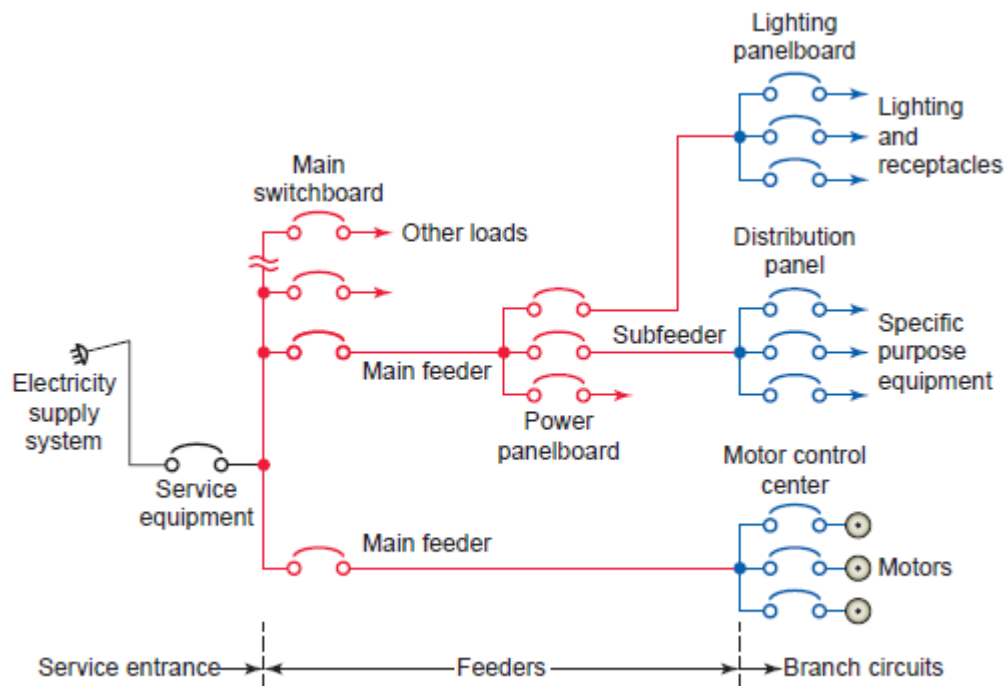


الشكل التالي يوضح منظومة التوزيع داخل المصنع

- Outdoor Feeder Busway:
هو الكابل اللي جاي من لوحة التوزيع الرئيسية لمحطة الكهرباء من علي Feeder Breaker للوحة التوزيع الرئيسية
- Switchboard:
هي لوحة التوزيع الفرعية التي يتم التوزيع منها علي لوحات الماكينات المختلفة
- Feeder Busway :
هو كابل من لوحة التوزيع الفرعية للوحة الماكينة
- BanelBoard:
هي لوحة الكهرباء الخاصة بماكينة معينة و التي تحتوي علي دوائر الكنترول و ال و الباور الخاصة بها و التي تقوم بتشغيل المواتير و كل اجزاء الماكينة



Typical commercial/industrial distribution system.



Single-line diagram for a typical electrical distribution system.

Industrial Automation Group

Follow Us :

Group: <https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

Assistants:

<https://www.facebook.com/profile.php?id=100005424076451&fref=ts>

<https://www.facebook.com/industrial.automation.35?fref=ts>



Industrial Automation Group Link :

<https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

CLASSIC CONTROL COURSE

Chapter 2: Classic Control Component

Prepared By: Eng, Abd ulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

E-Mail: Eng.Abdelkawy.Mobarak@Gmail.com

- التحكم الآلي هو اعطاء الاجهزة (Instruments) مهمة السيطرة على العملية الصناعية بدلا من العنصر البشري لتمييزها بالدقة و السرعة و القدرة العالية على التحمل و الاستمرارية و يتحقق ذلك بالقياس المستمر للعناصر الداخلة في تشغيل العملية الصناعية مثل: الضغط و الحرارة و المنسوب و التدفق و غيرها ثم مقارنة قياس العملية الصناعية Process Variable بالقيمة المضبوطة Set Point و هي القيمة التي يتم وضعها لتشغيل الصحيح للعملية الصناعية
- لذلك نستخدم التحكم الآلي في اي آلة للتحكم في تشغيل محرك او اكثر او اي نوع من الاحمال في الاتجاه او الوقت او المسافة المحددة و بالحمايات الكافية.

الحاجة الي التحكم الآلي: The need of automatic controls

- هناك ثلاث اسباب رئيسية للحاجة للتحكم الآلي:
- 1. **الامان: Safety**
- يجب ان يتوفر الامان الكافي لتشغيل عمليات الانتاج الصناعي و خاصة عمليات الانتاج المعقدة و الخطيرة و التي تتطلب ضغوط تشغيل و حرارة عالية لابد من المحافظة عليها في الحدود الامنة لتجنب مخاطر الانفجار و الخسائر المادية و البشرية . ايضا منع مخاطر ضعف او عدم السيطرة على التفاعلات الكيميائية و التي ينتج عنها مواد سامة و خطيرة.

2. الثبات و الاستقرار : Stability

- لابد ان تعمل المنشآت الصناعية بثبات و استمرارية و منع تكرار توقفات غير مخططة Down Time

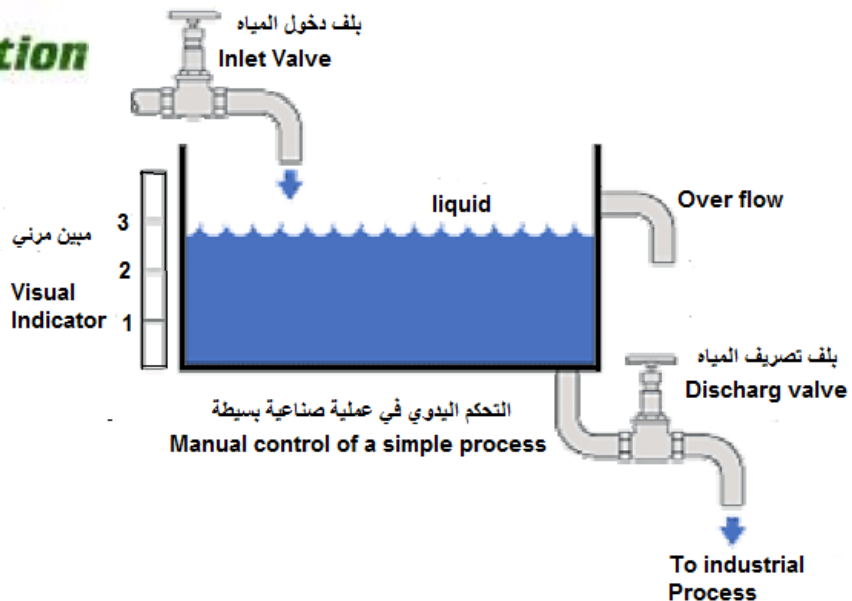
3. الدقة : Accuracy

- الدقة هي العامل الرئيسي للحصول على منتج صناعي بالمواصفات القياسية و بالكفاءة الاقتصادية العالية

مقارنة التحكم البشري manual بالتحكم الآلي Automatic control :

- هذه المقارنة تعمل على الفهم السريع للتحكم الآلي و فوائده
- يوضح الشكل خزان مياه يتم فيه التحكم في منسوب المياه بالمراقبة المستمرة بعين فني التشغيل Operator و ذلك بالفتح او الغلق اليدوي لبلف دخول المياه Inlet Valve

- مطلوب من فني التشغيل operator تنفيذ الاتي:
- عدم ارتفاع المنسوب الي الحد الاعلي وهو المناظر للرقم 3 على المبين المرئي Sight Glass و ليكن مثلا مبين زجاجي مدرج
- عدم هبوط المنسوب الي الحد الادني و هو المناظر للرقم 1
- المحافظة على المنسوب عند المنتصف تقريبا عند الرقم 2 .



- في بداية التشغيل يقوم فني التشغيل Operator بفتح بلف التصريف Discharge Valve وفتح بلف دخول المياه Inlet Valve مع استمرار مراقبة المنسوب بالعين حتي يصل الي المنسوب المطلوب و هو في هذا المثال الوضع 2 .
- بعد وصول المنسوب الي الوضع المطلوب Set Point و هو Level 3 تستطيع الماكينة المستهلكة فتح بلف التصريف Discharge Valve لأخذ كمية المياه المطلوبة بالمعدل الذي يتناسب مع الطلب .
- يجب علي فني التشغيل المراقبة المستمرة لمنسوب الخزان Tank Level و ذلك لكي يفتح او يغلق بلف الدخول Inlet Valve اكثر او اقل لمواجهة التغير في معدل سحب المياه من بلف التصريف Discharge Valve

مخاطر التشغيل اليدوي:

- الخطأ البشري وارد جدا و ايضا القدرة المحدودة علي التحمل و سرعة الاستجابة لتغيير ظروف الاستهلاك و غيرها من الاسباب التي تؤدي الي نتائج تؤثر علي الانتاج و سلامة المعدات و الافراد . فمثلا:
 - إرتفاع المنسوب Level و فيضانه خارج الخزان . و تكون المشكلة اكثر اذا كان الخزان به سوائل كيميائية خطيرة او غالية الثمن .
 - فراغ الخزان و بالتالي التسبب في عدم تلبية احتياجات الاستهلاك و ما يترتب عليه من نتائج سلبية مثل توقف العملية الانتاجية التي تعتمد علي السحب المستمر من الخزان.

التحكم الالي هو مفهوم عام لعمليات و طرق و مكونات التحكم المختلفة و التي تتكون من :

Control methods: (controllers)

- Classic control – PLC – DSC

Monitoring and data collector:

- SCADA

Input device:

- Buttons (push button – selectors – toggle switches) – limit switches.
- Sensors (proximity sensors – photo cell – pressure sensor – temperature sensor).

Output device:

- Contactors – signal lamp.

Operator panel:

- Classic panel , consists of (P.B Switches – Selector SW - signal lamp - Ammeters).
- Screen or OP

Indication instruments:

- Voltage ammeter – Current ammeter.

Measuring device:

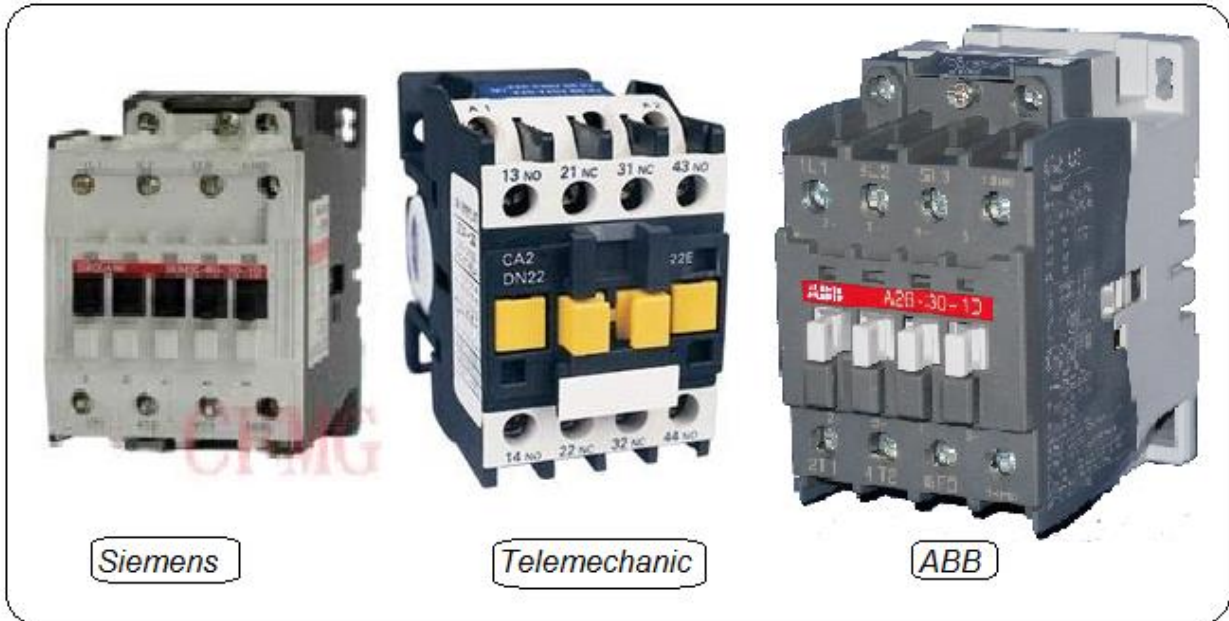
- Current transformer (C.T) – Potential transformer.

- هو التحكم عن طريق مجموعة من الدوائر لعمل الوظيفة المطلوبة و هذه الدوائر تتكون من :
- Relays – Switches (selectors , push buttons) – digital sensors – limit Switches
- هذه الدوائر لا تستخدم الـ Analog sensors لأنها تحتاج الي كارتة PLC Analog input لقراءة الـ O/P من الـ Sensor و ارسال القراءة الي شاشة لظهار القيمة المقاسة

مكونات الـ classic control:

الكونتاكطور : Contactor

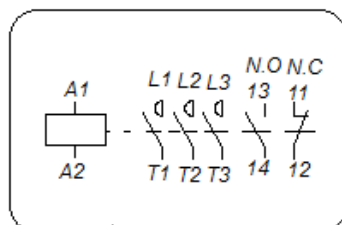
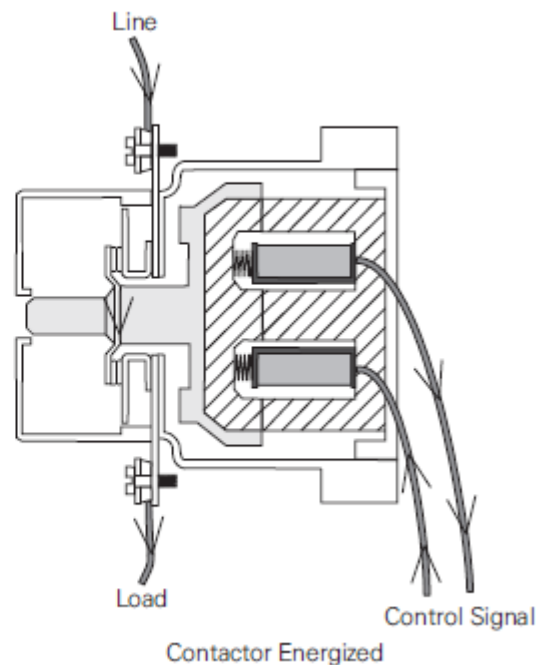
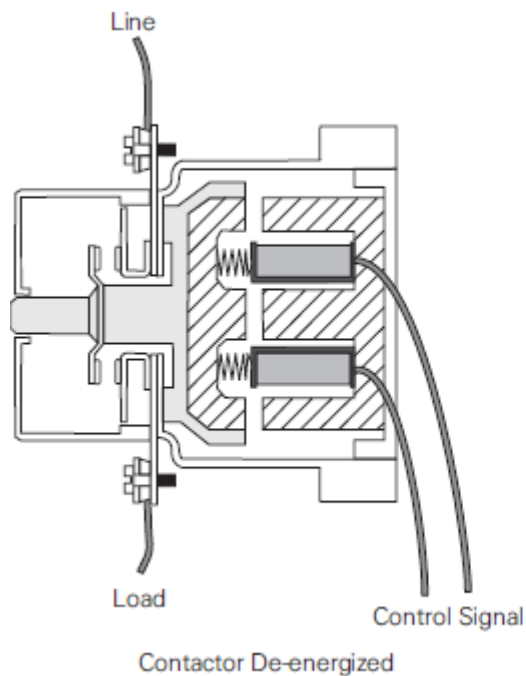
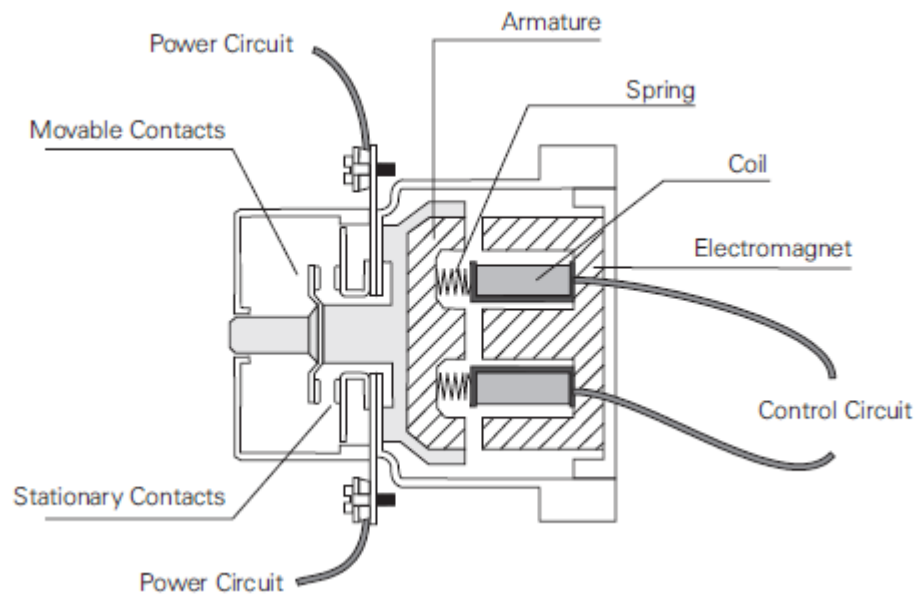
هو عبارة عن mechanical coupling بين الـ power circuit و الـ control circuit باستخدام اشارة كهربية هو المسئول عن تحويل الاشارة الكهربائية لتشغيل الموتور من كونها مجرد اشارة الي حيز التنفيذ عن طريق توصيل الـ power الي الموتور وتشغيله



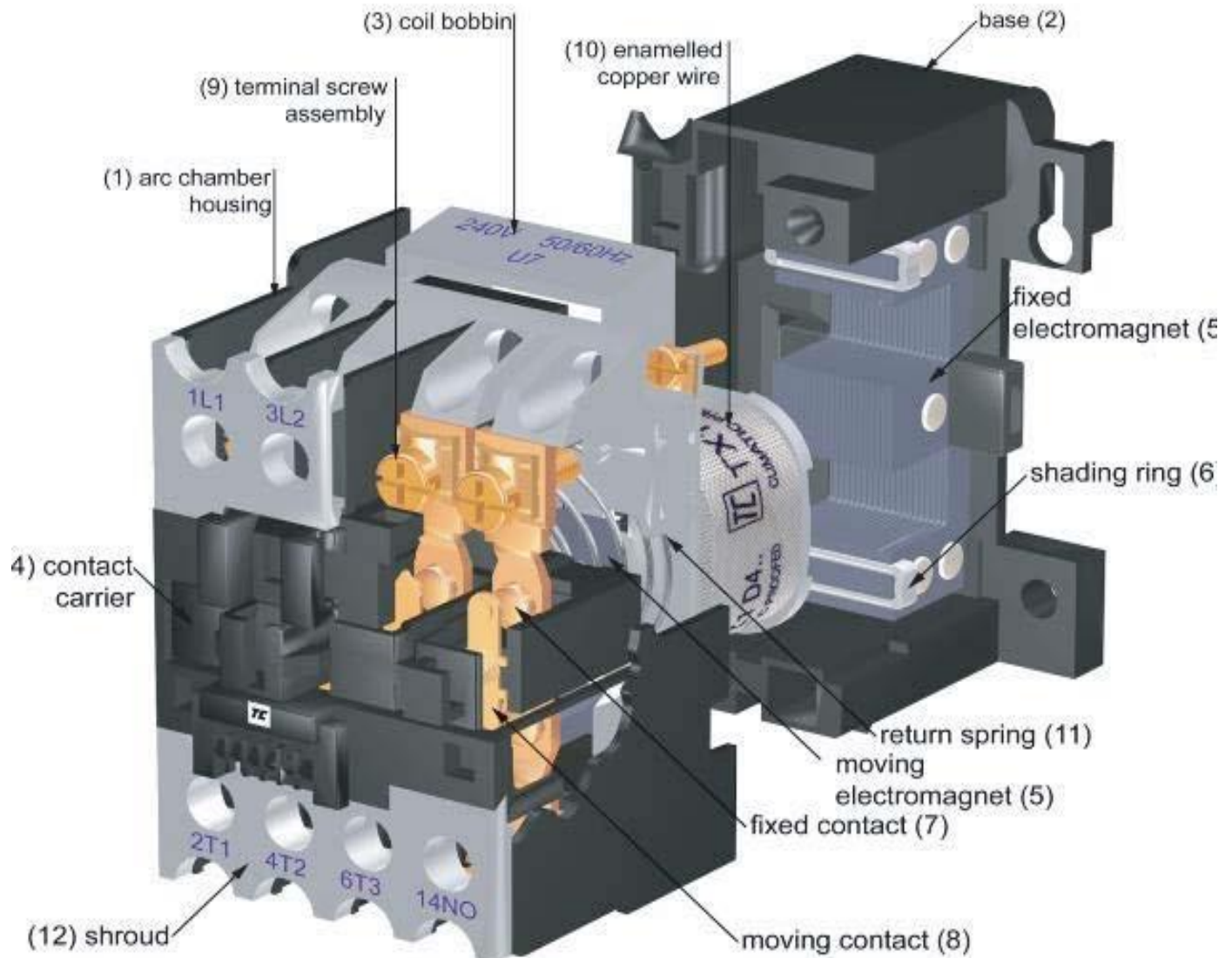
تكوين الكونتاكطور: هو مكون من جزئين .

الجزء السفلي به قلب حديدي ثابت علي شكل حرف E. يوجد حول الضلع الاوسط ملف سلك معزول (coil) و حول الضلعين الاخرين حلقة واحدة مغلقة من النحاس او الالومنيوم لتقوية المجال المغناطيسي علي الجانبين
الجزء العلوي يحتوي علي قلب حديدي متحرك له نفس الشكل و مركب عليه مجموعة نقاط تلامس Contacts وعادة تكون مكونة من ثلاث نقاط رئيسية (Main Contacts) وتكون N.O(Normally Open) و عدد غير محدد من نقاط التلامس المساعدة Auxiliary Contacts و منها N.C(Normally Close) او N.O .
فاذا وصل تيار الي الـ Coil يحدث مجالا مغناطيسيا يجذب القلب العلوي الي اسفل تجاه القلب الثابت فيتغير وضع جميع نقاط التلامس الـ N.O تصبح Close والـ N.C تصبح Open.

وتظل هكذا حتي ينفصل التيار عن الـ Coil فيعود القلب المتحرك الي وضعه الطبيعي مندفعاً الي اعلي بقوة Spring موجود بين القلبين . فتعود جميع نقاط التلامس الي وضعها الاصلي.



- A1/A2 : Coil Branches (Power to contactor)
24VDC or 220VAC
- L1/T1 : 1st phase in main Contacts
- L2/T2 : 2nd phase in main Contacts
- L3/T3 : 3rd phase in main Contacts
- 13/14 : N.O Contacts (Normally Open Contacts)
- 11/12 : N.C Contacts (Normally Close Contacts)

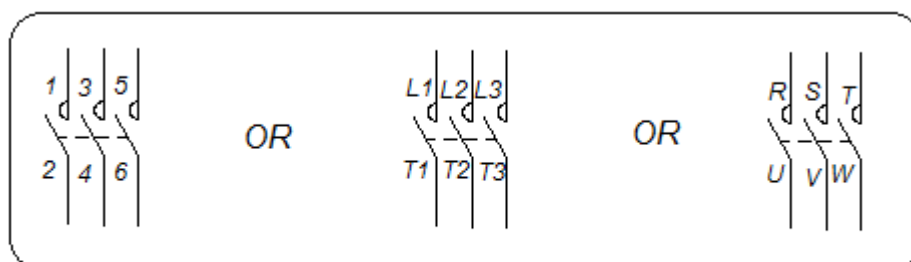


كيفية معرفة وتحديد اطراف الكونتاكتور:

قبل توصيل اي كونتاكتور يجب اولا تحديد نقاط التلامس الرئيسية Main Contacts و نقاط التلامس المساعدة المغلقة N.C و المفتوحة N.O و ايضا طرفي الـ Coil .

- النقاط الاساسية Main Contacts :

بالنسبة للنقاط الاساسية Main Contacts عادا يكونو ثلاث نقاط في وضع مفتوح Normally Open



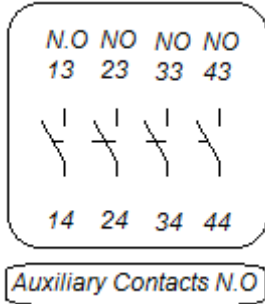
Main Contacts OF Contactor

- نقاط التلامس المساعدة Auxiliary Contacts :

يوجد منها في وضع مفتوح N.O(Normally Open) و وضع مغلق N.C(Normally Close)

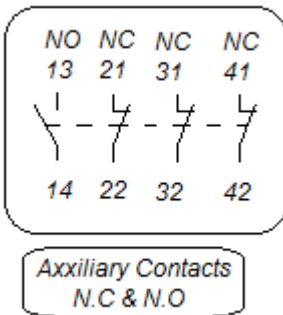
النقطة المساعدة المفتوحة N.O Auxiliary Contacts :

- تاخذ الارقام 13/14 و ما يليها من ارقام تبدأ ب الارقام 3&4 .



النقطة المساعدة المغلقة N.C Auxiliary Contacts :

- تاخذ الارقام 11/12 و ما يليها من ارقام تبدأ ب الارقام 1&2 .



يمكن ايضا تحديد النقاط المساعدة N.O او N.C عن طريق الافوميتر

عن طريق اختيار وضع الـ OHM في الافوميتر و القياس بين طرفي النقطة مرة و الكونتاكتور حر و الاخرى و الكونتاكتور مضغوط

- الحالة الاولى

الكونتاكتور حر ----- القراءة O.L الكونتاكتور مضغوط ----- القراءة 0 ohm.

هذه النقطة N.O(Normally Close) .

- الحالة الثانية :

الكونتاكتور حر ----- القراءة 0 ohm. الكونتاكتور مضغوط ----- القراءة : O.L.

هذه النقطة N.C(Normally Close)

اذا وجدت القراءة واحدة في حالة الكونتاكتور حر و الكونتاكتور مضغوط ----- النقطة تالفة

ملحوظة:

- بعض الكونتاكتورات تحمل عددا معين من النقاط المساعدة و لا يمكن اضافة اي نقاط اخرى . كما يوجد كثير

من الماركات . الكونتاكتور يحمل نقطة مساعدة واحدة و يمكن ان تركيب عليه قطعة تحمل عددا من النقاط

المساعدة الاضافية . وتصبح جزءا لا يتجزء من الكونتاكتور تتحرك بقوة المجال المغناطيسي لنفس الـ Coil.

- من الممكن ان تكون نقطة واحدة او القطعة تحمل

نقطتين او اكثر منها نقاط مفتوحة او مغلقة.



- عاذا يكون الـ Coil طرفان يرمز لهم بـ A1/A2 او A/B . وعند قياسها بواسطة الاوميتير ستعطي قيمة مقاومة معينة و ليس صفرا . و تتوفر للكونتاكتورات Coils تعمل علي قيم Volt مختلفة منها 380VAC, 220VAC, 110VAC, 48VDC, 24VDC . وكلما كان الـ Coil يعمل علي Volt اعلي كلما زادت قيمة مقاومتها حيث انها يلف بقطر سلك ارفع و عدد لفات اكبر
- من الممكن ان يعمل الـ Contactor بـ Coil 24VDC او 380VAC من الممكن ان يتغير الـ Coil علي حدي و يترك الكونتاكتور كما هو
- لذلك قيمة الـ Volt الذي يعمل به الـ Coil تكتب علي الـ Coil نفسه و يظهر الجسم خارج الكونتاكتور و ليس علي جسم الكونتاكتور.

كيفية اختيار الكونتاكتور:

- اختيار الكونتاكتور يعتمد علي 3 عوامل رئيسية:
- 1- شدة تيار او قدرة الحمل الذي سيعمل بهذا الكونتاكتور.
- 2- فرق الجهد الذي تعمل به دائرة التحكم.
- 3- عدد نقاط التلامس المساعدة المفتوحة و المغلقة.

شدة تيار او قدرة الحمل الذي سيعمل بهذا الكونتاكتور:

- يجب العلم بان الجزء الذي يتحمل شدة تيار المحرك داخل الكونتاكتور هي النقاط الرئيسية Main Contacts فهذه النقاط هي المسؤولة عن توصيل التيار الي الـ Motor و بالتالي يجب ان يكون حجمها و نوع المادة المصنعة منها قادرا علي تحمل قيمة التيار التي يستهلكها الحمل اي كان نوعه.
- كلما كانت قيمة تيار الكونتاكتور اكبر من قيمة تيار الحمل كلما كان افضل و يعطي للكونتاكتور عمرا اطول و لكن اقتصاديا يجب اختيار كونتاكتور مناسب و ليس اعلي بكثير.
- يتم اختيار قوة النقاط الرئيسية (قيمة التيار التي تتحملها) تبعا لنوع الحمل و عدد مرات الفصل و التوصيل و ايضا ماركة الكونتاكتور . فاذا كان عدد مرات الايقاف و التشغيل اكثر يحتاج الي كونتاكتور بقيمة اعلي . و كلما كانت ماركة الكونتاكتور جيدة تستطيع اختياره بقيمة قريبة من قيمة تيار الحمل.
- من المعروف ان نفس قدرة المحرك كلما كان يعمل علي فولت اعلي كلما انخفضت شدة تياره و العكس صحيح
- لذلك ستجد علي الكونتاكتور الذي يتحمل 9Amp جدول يسجل اذا كان المحرك يعمل عي 220VAC فيصلح الكونتاكتور لـ Motor قدرته 3HP اما اذا كان الـ Motor يعمل علي 380VAC فنفس الكونتاكتور يصلح لـ Motor قدرته 5.5HP
- لا يتوفر قيمة كونتاكتورات باي تيار تريده ولكن بقيم متفاوتة مثلا 9,12,16,20,25 AMP و هكذا

VOLT	KW	HP
220	2.2	3
380	4	5.5
660	5.5	7.5

فرق الجهد الذي تعمل به دائرة التحكم:

- لا يشترط ان تعمل دائرة التحكم بنفس جهد المصدر بل يفضل ان تعمل علي علي جهد اقل . وفولت دائرة التحكم هو الذي سيصل الي coil الكونتاكتور و لذلك اذا كان جهد دائرة التحكم 24VDC فيجب ان يكون Coil الكونتاكتور 24VDC بغض النظر عن قيمة جهد المصدر الذي سيعمل به المحرك.

عدد نقاط التلامس المساعدة المفتوحة و المغلقة:

- و ذلك تبعا للمطلوب من دائرة التحكم فمن الممكن ان تكون الدائرة بدون اي نقاط مساعدة او تحتوي علي عدد معين من النقاط المفتوحة او المغلقة و ستتعرف علي كيفية ذلك من خلال قراءتك للدوائر الاولى.

Auxiliary Contactor or Relay:

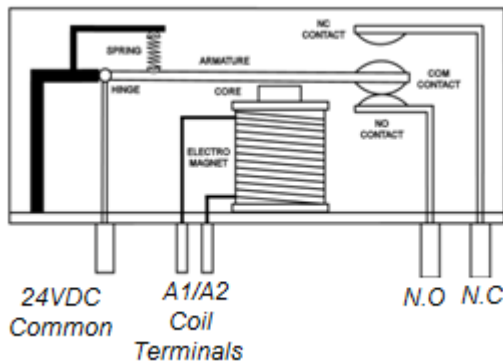


كونتاكتور مساعد او ريلاي:

الكونتاكتور المساعد:

- الكونتاكتور المساعد ما هو الا كونتاكتور صغير يحتوي علي عدد من النقاط المساعدة فقط NO or NC ولا يحتوي علي اي نقاط رئيسية Main Contacts و له Coil يعمل علي قيم فولت مختلفة مثل الكونتاكتورات العادية و عادا يستخدم في الدوائر كمعامل مساعد لفصل او توصي التيار عن Coils اخري او احمال بقدرات صغيرة لا تتعدي 9AMP

ريلاي:



- كما يوجد ريليات يتم تثبيتها علي قاعدة خاصة بها و توصل الاطراف بمسامير في هذه القاعدة تبعاً للارقام او الرموز المكتوبه عليها و بعد ذلك يمكن خلع الـ Relay من قاعدته و تركيب اخر نفس الموديل دون الحاجة الي فك اي اسلاك.
- و بالتالي يوجد دليل في الـ relay يقابله دليل اخر في القاعدة حتي لا يمكن تركيبه الا في وضع معين لتدخل ارجل الـ Relay داخل فتحات القاعدة التي يثبت عليها بنفس الترتيب.



Current value is uncontrolled:

لا يمكن التحكم في قيمة التيار الكهربائي المسحوب:

The Electric energy consists of two main parameters:

- Voltage V (volt)
- Current I (AMP)
- Power $P = \text{Voltage} * \text{Current}$ (Watt)

الطاقة الكهربائية تتكون من عنصرين اساسيين الـ volt و الـ current.

- Voltage → Controlled
- الـ volt يمكن التحكم به و تغيير قيمته عن طريق الـ Transformer ففي جميع مراحل نقل الطاقة الكهربائية يتم تغيير الـ volt.

- **Current → Uncontrolled.**

- نلاحظ في جميع المراحل السابقة ان التسمية تختص بالـ volt و لم يذكر الـ current في اي منها و ايضا لم يذكر الـ power و ذلك للاتي:

الـ current متغير حسب الاحمال و ليس ثابت مثل الفولت.

بمعني اننا في اوقات الذروة لدينا استهلاك كثيف للطاقة و هذا نسبة الي كمية الـ current المسحوبة و تكون قيمة الجهود في هذا الوقت ثابتة.

اما في منتصف الليل يكون استهلاك قليل للطاقة و هذا ايضا نسبة الي كمية الـ current المسحوبة و تكون ايضا قيمة الجهود ثابتة.

في اي وقت نقيس فيها قيمة الفولت بين اي 2phase في اي مكان في اي مصنع تكون 380VAC اما عند قياس الـ Current علي مواتير او احمال مختلفة القدرة تجد ان قيمة الـ current مختلفة تبعاً لقدرة الحمل.

مما سبق نستنتج ان :

- Voltage is controlled:



يمكن التحكم في قيمة الفولت.

- Current is uncontrolled:

لا يمكن التحكم في قيمة التيار الكهربائي و انما تتبع قيمة الحمل

مثال: لدينا موتور كهربائي الـ Rated current بتاعه 10A يعمل تحت ظروف تشغيل مختلفة.

Case	Behavior
Case 1: No load	- عند عمل الموتور بدون حمل - في هذه الحالة الـ Motor يسحب current اقل من الـ rated current و تقريبا يساوي - $No\ Load\ Current = (2/3)Rated\ Current$
Case 2: Loaded	- عند عمل الموتور علي الحمل المقنن له - في هذه الحالة الـ Motor يسحب current اقل من الـ rated current و لكن ليس بكثير - $Load\ Current = 9\ AMP\ (approximately)$
Case 3: Over loaded	- عند حدوث over load علي الموتور نتيجة حمل زائد او نتيجة مشكلة في الـ gear box الخاص بالموتور او نتيجة تلف في بلية الموتور - في هذه الحالة الـ Motor يسحب Current اعلي من الـ rated Current ولكن ليس بكثير - $Over\ load\ current > Rated\ current$
Case 4: حدوث ضارة	- عند حدوث ضارة مفاجئة للموتور نتيجة وقوع جسم صلب في الحمل اثناء دورانه مما يسبب توقفه عن العمل - في هذه الحالة الـ Motor يسحب Current اعلي من الـ rated current و اعلي من الـ over load current - $Current > Over\ load\ current > Rated\ current$
Case 5: S.C	- عند حدوث S.C في الموتور نتيجة انهيار عزل او لاي سبب - في هذه الحالة الـ Motor يسحب Current اعلي من الـ rated current و اعلي من الـ over load current و اعلي من الـ current المسحوب نتيجة الضارة
Case6: Starting	- عند بدأ عمل الـ Motor يكون الـ Current المسحوب من الـ Motor اعلي من التيار المقنن للموتور Rated Current لمدة صغيرة حوالي 10 Sec . - و هذه القيمة ليست ثابتة او لها نسبة ثابتة لكل موتور لكنها تعتمد علي طريق الـ Starting • التوصيل المباشر علي التيار (DOL) Direct On Line . $I_{starting} = 6\ In\ (6 * Rated\ Current)$ • بدأ الموتور ستار ثم تحويله دلتا (S/D Start) Start/Delta Starting $I_{starting} = 3\ In\ (3 * Rated\ Current)$

	• بدأ الموتور باستخدام Soft Starter. $I_{starting} = 2 I_n$ (2 * Rated Current) • بدأ الموتور بالتوالي مع مجموعة من المقاومات $I_{starting} =$ تعتمد علي قيمة المقاومات • بدأ الموتور مع مقاومات بالتوالي مع ملفات العضو المتحرك $I_{starting} =$ تعتمد علي قيمة المقاومات
--	---

الحالة 4 & 3 :

- عند حدوث over load او عند حدوث ضارة في الموتور اذا لم يتم فصل الموتور نتيجة ارتفاع الامبير في هذه الحالة سوف يحترق الموتور و من الممكن تلف الكابلات ايضا.

الحالة 5 :

- عند حدوث S.C الموتور محترق اصلا و لكن الكابل ممكن ان يتلف او الكابل به قطع وبذلك من الممكن ان يتلف باقي الكابل.
- الكابلات غالية الثمن و يجب الحفاظ عليها.
- لذلك يجب عمل limitation لل Current لتلافي جميع هذه المخاطر و التلفيات من مواتير و كابلات.

الحالة 6 :

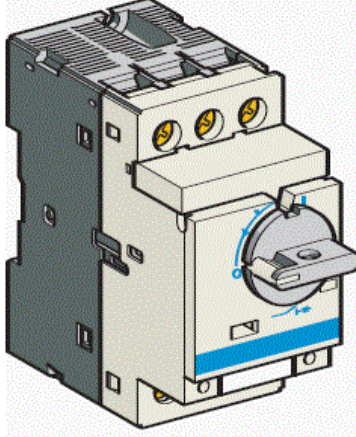
- عند بدأ دوران ال Motor يكون ال Current المسحوب من ال Motor اعلي من التيار المقنن للموتور Rated Current لمدة صغيرة حوالي 10 Sec
- في هذه الحالة يجب ان يكون ال Overload و جميع وسائل الحماية لل Motor قادرة علي تخطي قيمة ال Starting Current المحددة حسب طريقة ال Starting ايضا قادرة علي تخطي الزمن اللازم لعملية ال Starting حتي لا يحدث Trip و يتوقف ال Motor عند تشغيله

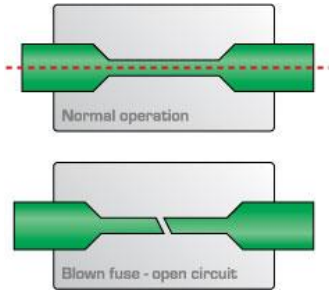
هنا نلاحظ اننا لا نستطيع التحكم في قيمة ال Current المسحوب و لكن الذي يتحكم به الحمل لكن نستطيع عمل limitation له عن طريق فصل المصدر عند قيمة معينة.

نستخدم لهذه الوظيفة مجموعة من مفاتيح الحماية :

Over load, Motor Circuit Breaker (Motor C.B), Motor protection, Miniature, Molded Case Circuit Breaker (MCCB), Fuse.

و التي تفصل الدائرة الكهربائية سواء ال Power Circuit او ال Control Circuit عند حد معين من التيار الكهربائي للحمل يتم ضبطه في بعض الانواع و يكون ثابت Fixed في بعض الانواع.

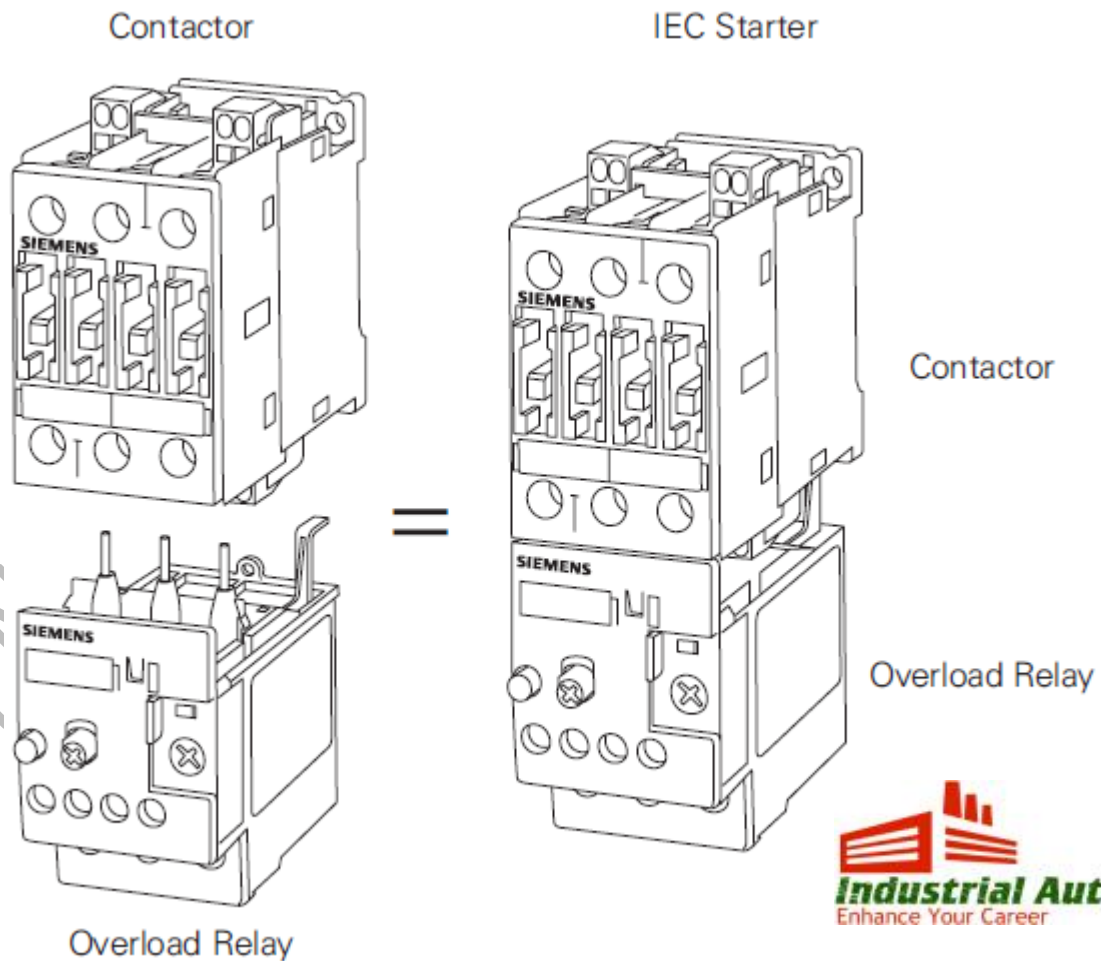
Item	Description	Photos
Over load يفصل الدائرة عند ارتفاع التيار عن طريق الملفات الحرارية بداخله لكنه اسرع في الاحساس بارتفاع التيار بفرق صغير في حدود زيادة الحمل و لذلك سمي overload نستخدم من ال O.L نقطة N.C في دائرة الكنترول لانها تكون close اثناء التشغيل و open اثناء trip لان ال normal ال O.L يتابع ال O.L انه موصل	- وظيفة ال Overload الاساسية هي حماية ال motor من اي ارتفاع في شدة التيار وهو مكون من ثلاث ملفات حرارية تتصل بالتوال مع ال motor وله تدريج لشدة التيار يضبط هذا التدريج علي قيمة تيار معين. وفي حالة ارتفاع شدة التيار التي يسحبها ال motor عن القيمة المضبوط عليها تدريج ال overload لاي سبب اذا كان زيادة الحمل او سقوط فارة او تؤدي هذه الزيادة الي ارتفاع حرارة الملفات الحرارية فتتمدد و تحرك قطعة من الفبر تقفل نقطة مغلقة داخل ال overload و هذه النقطة تتصل بالتوالي مع ال coil الكونتاكتر الذي يقوم بتشغيل هذا ال motor فيفصل نقاط تلامسة الرئيسية و ينقطع التيار عن ال motor . و بعد معرفة سبب الارتفاع في شدة التيار و اصلاحه يضغط علي زر فتعود نقطة تلامس ال اوفرلود مغلقة و يمكن اعادة تشغيل الدائرة مرة اخري. ملاحظات: - يحتوي ال overload علي نقطة مفتوحة 97-98 بالاضافة الي النقطة المغلقة 95-96 يمكن توصيل هذه النقطة مع لمبة اشارة اذا اضاء يعني ان الالة توقفت نتيجة لفصل ال اوفرلود او انه يعطي Feedback لل PLC بان الموتور فصل اوفرلود - اكثر انواع ال overload بعد تغيير وضع نقاط تلامسها لا تعود الي وضعها الطبيعي الا بالضغط علي زر Reset و من نفس الزر يمكن اختيار (test) صلاحية نقاط التلامس. - بعض الانواع تحتوي علي زر اضافي يحدد تبعا لاختبارك ان كنت تريد عودة نقاط تلامس ال اوفرلود الي وضعها الطبيعي يدويا (H) او اتوماتيكيا (A) اي بعد ان تنخفض حرارة الملفات تعود لوضعها دون الحاجة الي الضغط عليها وفي هذه الحالة يوجد زر خاص بـ (Reset) و اخر لـ (Test). - بعض انواع ال overload نقطتي تلامسه بها ثلاث اطراف فقط 95 رئيسي و 96(N.C) و الطرف 98(N.O) - يستخدم ال O.L في دائرة ال Power و Auxiliary contact منه في دائرة ال control . - ال normal case و ال overload شغال لذلك يتم استخدام نقطة N.C لانها عند حدوث trip تصبح open	 
Motor C.B Motor Protection نفس وظيفة ال over load يتم استخدام نقطة N.O لفصل دائرة الكنترول لانها في حالة فصل ال	- وظيفة ال Motor C.B الاساسية هي حماية ال motor من اي ارتفاع في شدة التيار وهو مكون من ثلاث ملفات حرارية تتصل بالتوال مع ال motor وله تدريج لشدة التيار يضبط هذا التدريج علي قيمة تيار معين. وفي حالة ارتفاع شدة التيار التي يسحبها ال motor عن القيمة المضبوط عليها تدريج ال Motor C.B لاي سبب اذا كان زيادة الحمل او سقوط فارة او تؤدي هذه الزيادة الي ارتفاع حرارة الملفات الحرارية فتتمدد و تقفل ال 3 Main contacts الخاصة بالـ power علي ال 3PH التي تغذي الموتور و تحرك قطعة من الفبر تقفل نقطة مغلقة N.O Auxiliary contact مثبتة علي ال Motor C.B و هذه النقطة تتصل بالتوالي مع ال coil الكونتاكتر الذي يقوم	

Motor C.B open تكون اما في حالة التوصيل Close تكون لان الـ Normal بتاع الـ Motor C.B انه فاصل	بتشغيل هذا الـ motor فيفصل نقاط تلامسة الرئيسية ويفصل دائرة الكنترول ايضا. و بعد معرفة سبب الارتفاع في شدة التيار و اصلاحه يتم رد المفتاح و يمكن اعادة تشغيل الدائرة مرة اخري. ملاحظات: - من الممكن تثبيت Auxiliary Contacts علي الـ Motor C.B و تكون N.O و N.C نستخدمهم في دائرة الكنترول - جميع انواع الـ Motor C.B بعد تغيير وضع نقاط تلامسها لا تعود الي وضعها الطبيعي الا عن طريق رد المفتاح - الـ normally بتاع الـ motor protection انه مفصول لذلك نستخدم نقطة N.O لانها عند عملها تصبح close	
Miniature	- هو مفتاح فصل Automatic عند ارتفاع التيار يعمل عن طريق الملفات الحرارية - اسرع في الاحساس بارتفاع التيار الكهربائي بفارق كبير بمعنى عند حدوث S.C. - لا يحتوي علي تدريج لضبطه و لكنه له قيمة محددة يتحملها - يوجد منه الـ single phase و الـ 3 ph و الـ 2ph يستخدم في احمال الاضاءة و ايضا في دائرة الـ power الـ motor يستعمل لحماية الـ power circuit و الـ control circuit ايضا ضد حدوث الـ S.C. - و عادة ما يستخدم كـ مفتاح دخول عمومي للوحدات الصغيرة. - من الممكن ايضا تركيب Auxiliary contacts له سواء كان يعمل في الـ power circuit او الـ control circuit. - و من الممكن ان نستعمل هذه الـ Auxiliary contacts لناخذ منها indication لفصل جزء معين من الدائرة او I/P الـ PLC كـ indication عن فصل الـ control voltage عن جزء من الدائرة نتيجة وجود S.C - الـ normally بتاع الـ miniature و هو فاصل	
Fuse	- ايضا يستخدم للحماية من ارتفاع التيار بفارق كبير يصل الي الـ S.C - و منه سريع الفصل electronics و منه العادي (هاي ريشن) - يستخدم في الـ power circuits و الـ control circuits. - وهو عبارة عن جسم زجاجي به سلك رفيع جدا ينقطع هذا السلك عند قيمة امبير محددة - او جسم خزفي به شريحة رفيعة من المعدن و حولها ملح كيميائي عند تنقطع عند قيمة امبير معينة 	
MCCB	NOT NOW	

طريقة اختيار وضبط الـ Overload و الـ Motor C.B

- i. يجب قراءة امبير الـ Motor من علي الـ name plate الخاصة به و تسجيل هذه القيمة باعتبارها الـ MAX.Rated Current .
- ii. اختيار الـ Over load SW او الـ Motor C.B يكون الـ MAX.Range له مساوي للـ Max.Rated current.
- iii. يتم ضبط تدرج الـ Over load SW علي الـ MAX.Rated Current للموتور مبدئيا
- iv. تشغيل الموتور علي الـ Full load و قياس الـ current المسحوب وهو يعمل علي الـ Full load.
- v. ضبط تدرج الـ Over load SW او الـ Motor C.B علي قيمة بين الـ MAX.Rated Current للموتور و الـ Full load current للحمل.
- vi. و افضل قيمة يضبط عليها الـ Over load SW $\text{MAX.Rated current for motor} - 1.5 \text{ A}$ اذا كانت هذه القيمة اكبر من قيمة الـ full load current.
- vii. و اقصى قيمة يضبط عليها الـ Over load SW $\text{MAX.Rated current for motor} - .5 \text{ A}$
- viii. و في جميع الحالات يجب تحقيق الشرط الاتي
و يتم ضبط تدرج الاوفر لود اعتمادا علي هاتين القيمتين بمعنى انه يجب ان يكون اكبر من الـ load current of motor حتي لا يفصل الموتور علي الحمل الطبيعي اثناء التشغيل و يجب ان يكون اصغر من Rated current of motor و ذلك لانه اقصى تيار يمكن ان يتحمله الموتور دون احتراق ملفاته

كونتاكطور Siemens مركب معه Overload



- النقاط المساعدة التي تتركب اعلي الـ contactor ليست feedback عن ان الموتور فصل overload ولكن feedback عن تشغيل الموتور و فصله عموما

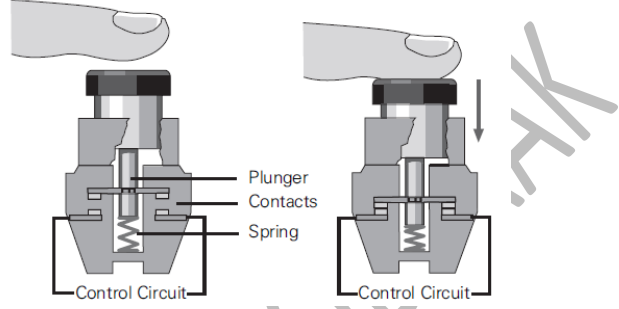
الـ **OVERLOAD** يقوم بفصل نقطة **CONTROL** موصلة بالتوالي مع **COIL** كونتاكاتور الموتور فعندما تفصل يفصل الموتور ولكن الـ **Motor C.B** يفصل الـ **3PHASE** عن الموتور و به ايضا نقاط مساعدة لفصل دائرة الكنترول

المفاتيح المختلفة:

i. مفاتيح التشغيل و الايقاف **P.B(Push Buttons)**.

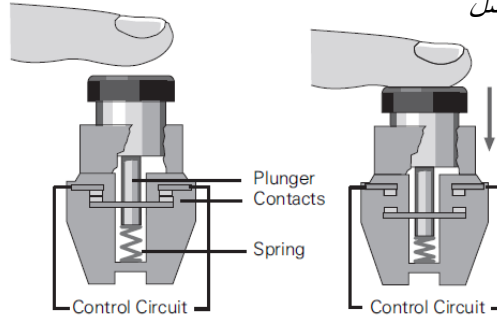
مفتاح تشغيل **ON Switch**

وظيفته توصيل التيار الي الدائرة و بالتالي تكون نقطة تلامسه في وضع فصل و لحظة الضغط عليه يوصل **N.O(Normally Open)**



مفتاح ايقاف **OFF Switch**

وظيفته فصل التيار عن الدائرة و بالتالي تكون نقطة تلامسه في وضع توصيل و لحظة الضغط عليه تفصل



مفتاح مزدوج **Double Pole Switch (N.O+N.C)**

يحتوي علي نقطتي تلامس واحدة **Normally Open** و الاخرى **Normally Close** لحظة الضغط عليه يفصل تيار عن دائرة و يصله للدائرة الاخرى.



- جميع هذه المفاتيح تعود نقاط تلامسها الي وضعها الطبيعي بعد رفع ضغط يدك من عليها.
- جميع هذه المفاتيح من الممكن اضافة لمبة اشارة له
- التوضيح حالة الموتو الدائرة الخاصة بهم



- مفتاح تشغيل و اخر ايقاف + مصباح اشارة في قطعة واحدة
يتم توصيل مصباح الاشارة الموجود بداخل المفتاح مع نقطة
مساعدة من الكونتاكتور مثله مثل اي مصباح اشارة خارجي



- عند شراء مفتاح يجب معرفة عدد نقاطه و في اي وضع تكون بالاضافة الي كيفية تركيبه و بالتالي يجب ان تعرف
قطر الفتحة التي سيركب عليها فيوجد مفاتيح بمقاسات اقطار مختلفة.
ii. Selector Switch.

هو مفتاح له اكثر من وضع ممكن الاختيار بينهم و يثبت علي الوضع المضبوط عليه حتي يقوم الشخص
بتغييره بنفسهم الممكن ان يتم اضافة اكثر من نقطة لهذا المفتاح



iii. Toggle Switch.

هو مفتاح شبيه بال P.B لكن الاختلاف عند الضغط عليه يثبت في الداخل و بالتالي تثبت وضع نقاطه في
هذا الوضع وعند الضغط عليه مرة اخري يعود الي وضعه الطبيعي.

معظم المفاتيح في الوقت الحالي عبارة عن مفتاح الـ P.B او Selector او key switch منفردا و يركب عليه نقاط
التلامس التي تريدها

اي اننا عندما نريد مفتاح نشترى المفتاح باللون الذي نريده و بالوظيفة التي نريدها و نركب عليه النقاط التي نريدها سواء
كانت N.O او N.C او نقطة واحدة Single Pole او اكثر من نقطة Multi Poles

طريقة فحص و قياس الموتور :

1. اولاً نضع يدنا علي الموتور و نقوم بالاحساس بدرجة حرارة الموتور و نري ان كانت في الحد المسموح به او لا
2. قياس ملفات الموتور (ohm) و التأكد من انهم في الـ range المناسب و ان الـ 3ph متساويين
في حالة قياس الملفات مقاومة عالية جدا بالـ (kilo ohm) او اعلي هذه يعني قطع في الملفات
في حالة قياس الملفات مقاومة صغيرة جدا تصل الي 0 ohm هذا يعني انهيار العزل و حدوث S.C في ملفات
الـ motor
3. في حالة عدم تساوي قياس الملفات هذا يعني ان الموتور يحتاج الي اعادة لف مرة اخري
3. قياس امبير الموتور علي الحمل و نري ان كان في الحد المسموح به او لا
4. فصل الموتور عن الحمل و قياس الامبير وهو بدون حمل و نري ان كان يسحب امبير في الحدود انه بدون
حمل
5. فك الموتور و الكشف علي الرولمان بلي (Bearing)

Industrial Automation World

Follow Us :

Group: <https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

Assistants:

<https://www.facebook.com/profile.php?id=100005424076451&fref=ts>

<https://www.facebook.com/industrial.automation.35?fref=ts>



Industrial Automation Group Link :

<https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

CLASSIC CONTROL COURSE

Chapter 3: Introduction to Classic Control Circuit Design

Prepared By: Eng, Abdulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

E-Mail: Eng.Abdelkawy.Mobarak@Gmail.com

دائرة القوى و دائرة التحكم (power circuit & control circuit) :

- اي لوحة تحكم لأي آلة دائرتها تنقسم الي جزئين جزء يخص دائرة القوى و اخر لدائرة التحكم

اولا دائرة القوى (POWER CIRCUIT):

هي الدائرة المسئول عن توصيل التيار من المصدر الي الحمل سواء كان محرك او سخان او اي نوع من الاحمال و عادة تتكون دائرة القوى (POWER CIRCUIT) من:

1. ثلاث فيوزات او مفتاح MINIATURE ذات قيمة تتحمل شدة تيار الحمل.
2. ثلاث نقاط رئيسية لكونتاكتور أو أكثر.
3. مفتاح OVERLOAD.

و جميع هذه المكونات و سمك السلك المستخدم يجب ان

تتحمل قيمة التيار التي يستهلكها الحمل.

ثانيا دائرة التحكم (CONTROL CIRCUIT):

هي الدائرة التي تقوم بتوصيل التيار الي Coils الكونتاكتورات التي تحتويها الدائرة بالطريقة او الوقت المطلوب و عادة تتكون دائرة الكنترول (CONTROL CIRCUIT) من:

1. طرفان بينهم قيمة فرق جهد تساوي الفولت التي ستعمل به الـ Coils (CONTROL VOLTAGE).
2. فيوز او مفتاح MINIATURE يتحمل تيار البوبينات الموجودة بالدائرة و هي تستهلك قيمة تيار ضعيفة .
3. نقطة التلامس المغلقة للـ OVERLOAD
4. مفاتيح الايقاف و التشغيل.
5. عددا من نقاط التلامس المساعدة للكونتاكتورات التي تحتويها الدائرة (تبعاً للمطلوب من دائرة التحكم)
6. بوبينات الكونتاكتورات او اكثر . وجميع هذه الاجزاء و السلك المستخدم لدائرة التحكم تتحمل فقط شدة تيار الـ COILS او مصابيح الاشارة و التي تستهلك قيمة تيار ضعيفة و ليس لها اي علاقة بقيمة تيار الحمل مهما كانت عالية.
7. مجموعة من الـ RELAYS و الـ TIMERS و الـ THERMORELAY و انواع مختلفة من المفاتيح سواء كانت SELECTOR SWITCH او push button او limit switch او float switch او proximity sensors او pressure switch .

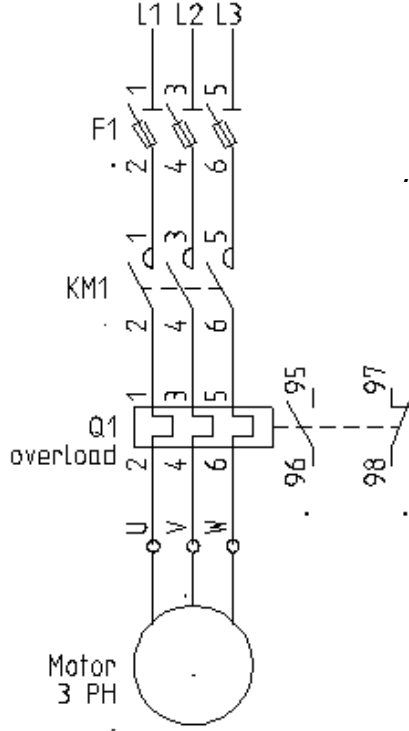
كل هذه المكونات تستخدم بطريقة معينة لعمل و وظيفة معينة حسب كل احتياجات كل ماكينة

فرق جهد التحكم (control voltage):

- هو فرق الجهد الذي تعمل عليه الـ control circuit و يجب ان يكون الـ coils الخاصة بجميع الـ contactors و الـ relays متوافقة مع هذا الـ volt.
- هناك مجموعة مختلفة من جهد التحكم للدوائر Control Voltage وهي :
24VDC , 48VDC , 110VAC , 220VAC , 380VAC
- من الممكن استخدام اكثر من (control voltage) في (control circuit) واحدة و سوف يتم شرح دائرة علي هذا

دائرة القوى لمحرك واحد بسرعة واحدة:

تحتوي هذه الدائرة علي :



- مصدر تيار ثلاثة فاز L1-L2-L3 3PH Power Supply
- ويجب ان يكون فرق الجهد بينهم هو الجهد الذي يعمل عليه الـ Motor .
- ثلاث فيوزات Q1 ويجب ان تتحمل هذه الفيوزات شدة تيار بدأ دوران المحرك. هذه الفيوزات من النوع (فيوزات تعشيق) والتي تستعمل ايضا كمفتاح رئيسي لفصل التيار عن الدائرة.
- ثلاث نقاط رئيسية Main Contacts للكونتاكتور KM1
- ويجب ان تتحمل نقاط التلامس هذه شدة تيار الـ Motor.
- الملفات الحرارية للـ Overload F2 وتتحمل ايضا تيار الـ Motor
- اطراف الـ Motor الثلاث U-V-W.



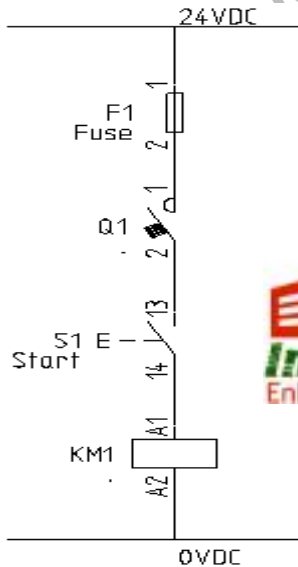
كيفية عمل دائرة القوى:

- عند يصل التيار الي الـ Coil الـ Contactor KM1 عن طريق دائرة التحكم تغلق نقاط التلامس الرئيسية للكونتاكتور KM1 بقوة المجال المغناطيسي المتولد من الـ Coil . فيصل التيار الي اطراف المحرك مارا بالفيوزات الرئيسية و الملفات الحرارية للـ Overload و يظل يعمل حتي ينقطع التيار عن الـ Coil الـ Contactor فتفصل النقاط الرئيسية و يوقف الـ Motor.

التمرين الاول:

- صمم دائرة كنترول لتشغيل موتور عند الضغط علي المفتاح فقط و يتوقف عندما نرفع يدنا

مكونات الدائرة :

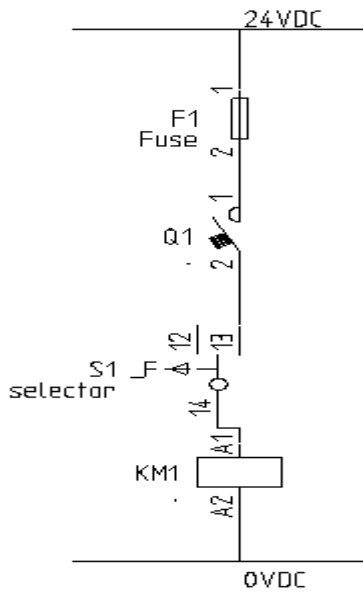


- لحماية الـ control circuit من الـ Fuse S.CF1:
- Q1: N.O contact of motor protection
- لفصل دائرة الكنترول عند فصل الموتور overload
- لعمل ON الـ Push Button S1: N.O motor
- لتشغيل الـ Contactor KM1: motor

التشغيل:

- استخدمنا N.O contact من الـ Motor protection وذلك لان الـ normally يتابع الـ Motor protection و هو فاصل .
- لتشغيل الدائرة يجب الضغط علي المفتاح S1 و استمرار الضغط عليه و عندما نرفع يدنا عن المفتاح يتوقف الموتور لحظيا

التمرين الثاني:



- صمم دائرة كنترول لتشغيل موتور باستخدام selector switch

مكونات الدائرة:

S1: 2 position Selector switch

- لتشغيل الموتور

التشغيل:

- استخدمنا 2 position selector SW
- يكون مسار الـ current في الـ selector مقطوع position (12):
- يكون مسار الـ current في الـ selector موصل Position (13):
- لتشغيل الموتور يجب قلب الـ selector SW علي الوضع (13) فيصبح مسار الـ current متوصل حتي KM1 فيعمل الـ motor ويظل يعمل حتي نقلب الـ selector SW علي الوضع (12) فيقطع مسار الـ current للكونتاكتور KM1 فيتوقف الـ Motor.

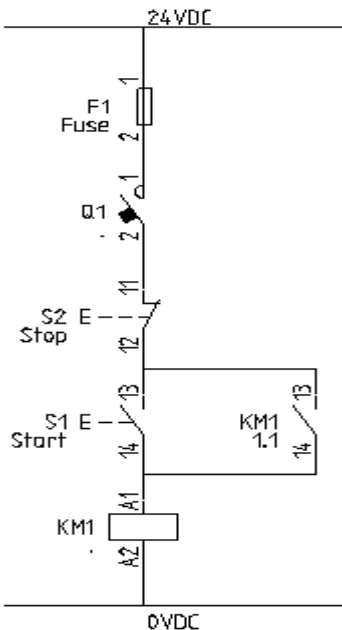
التمرين الثالث:

- صمم دائرة كنترول لتشغيل موتور بالضغط علي مفتاح start و ايقافه بالضغط علي مفتاح stop

مكونات الدائرة:

- مفتاح Stop لفصل الـ motor بنقطة N.C- S2: Stop P.B
- نقطة مساعدة من كونتاكتور الـ motor- KM1(13-14)

التشغيل:



- عند الضغط علي المفتاح S1 (Start P.B) سوف يصل التيار الي coil الـ Contactor (KM1) و الذي يغير وضع نقاطه الرئيسية الـ Main contacts و المساعدة الـ Auxiliary contact وبالتالي يعمل الموتور و تغلق النقطة المساعدة (KM1(13-14) و تصل تيار الي coil الـ Contactor
- اذن اصبح هناك 2 مسار للـ current للوصول الـ coil الـ contactor الاول هو المفتاح S1(Start P.B) و الثاني هو النقطة المساعدة (KM1(13-14) Auxiliary contact.
- فعندما نرفع يدنا من علي المفتاح S1(Start P.B) لا يتأثر الـ contactor لان التيار يصل له عن طريق الـ Auxiliary contact
- عند الضغط علي المفتاح S2(Stop P.B) ينقطع المسار الذي يوصل الـ current الي الـ coil الـ contactor وبالتالي يفصل الـ contactor و يتوقف الموتور.

التمرين السادس:

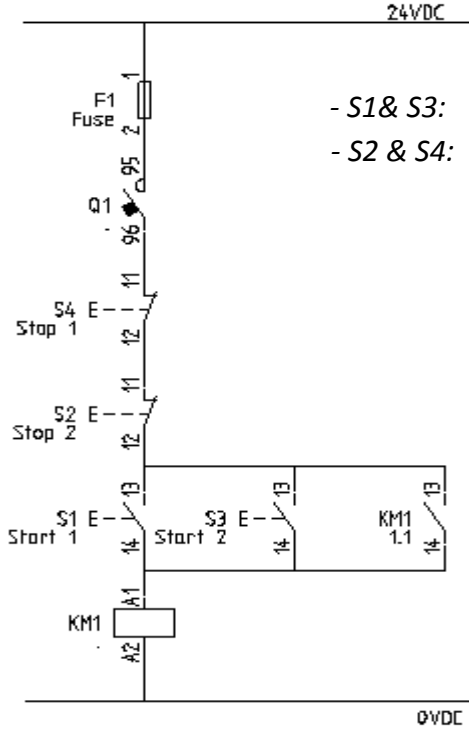
- صمم دائرة كنترول لـ تشغيل الموتور من اكثر من مفتاح و فصل الموتور من اكثر من مفتاح

مكونات الدائرة:

- S1 & S3: مفتاحين P.B بنقطة N.O لعمل Start للدائرة من مكانين مختلفين
- S2 & S4: مفتاحين P.B بنقطة N.C لعمل Stop للدائرة من مكانين مختلفين

التشغيل:

- في هذه الدائرة عملنا دمج بين الـ 2 circuits السابقين
- بتوصيل اكثر من مفتاح (N.O P.B) Start توازي و اكثر من مفتاح (N.C P.B) Stop توالي لعمل Start/Stop
- الـ circuit من اكثر من مكان



التمرين السابع:

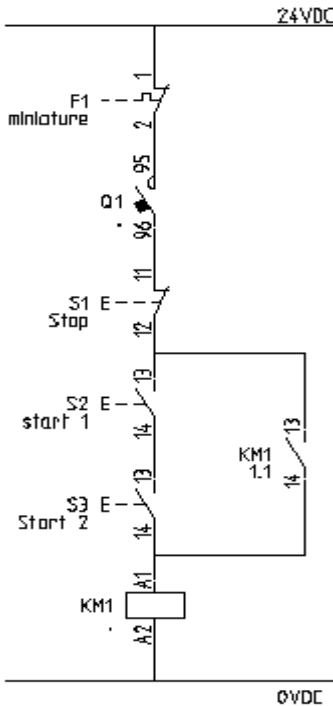
- صمم دائرة لتشغيل الموتور من مفتاحين في نفس الوقت

مكونات الدائرة:

- motor- S1 : Stop (N.C P.B) بمفتاح P.B بنقطة N.C لفصل الـ
- motor- S2 & S3 : Start (N.O P.B) بمفتاحين P.B بنقطة N.O لعمل Start لـ
- نقطة مساعدة مفتوحة N.O من كونتاكتور الـ : motor- KM1(13-14)

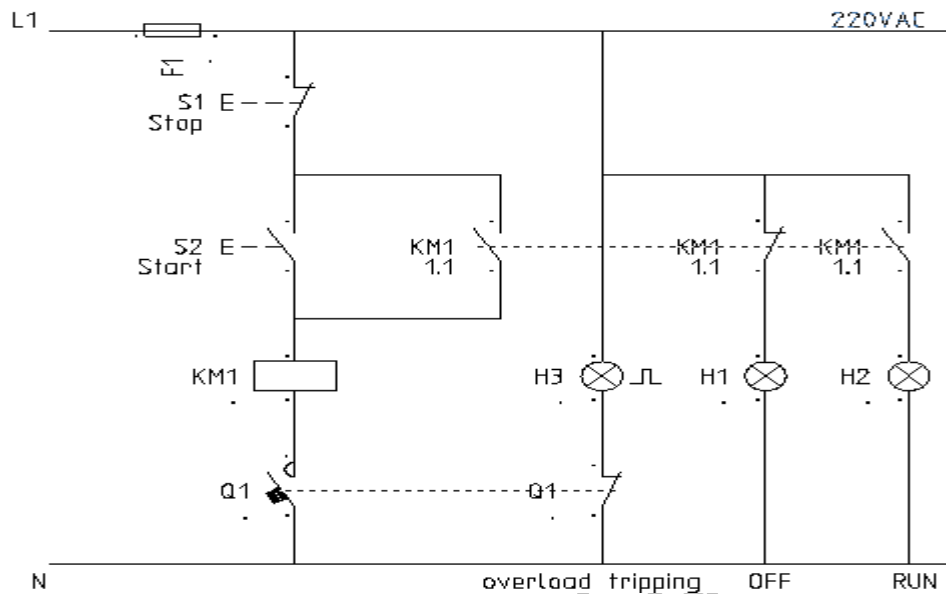
التشغيل:

- يتم وضع 2 N.O SW توالي لعمل Start لـ Motor بدلا من مفتاح واحد فقط
- لن يصل الـ current الي coil الـ contactor الا بالضغط علي الاثنين معا
- وعندما يعمل الـ contactor يغير وضع نقاط تلامسه الاساسية Main contacts و المساعدة Auxiliary contacts و بالتالي تغلق النقطة المساعدة المفتوحة وهي بالتوالي مع الـ 2 SWs
- اصبح عندي مسارين للـ current لتغذية الـ contactor
- فعندما نرفع يدنا من علي الـ 2 SWs لا يتأثر الـ contactor لوجود مسار اخر و هو الـ Auxiliary contact KM1(13-14).
- هذه الحالة تستخدم عندما اريد ان يشغل العامل المعدة و يديه الاثنين بعيدة عن مجال عمل الالة و ذلك للامان حتي لا تكون يد العامل متعرضة للاجزاء المتحركة في الـ M/C



التمرين (8):

- صمم دائرة كنترول لـ موتور Start/Stop و استخدم لمبات اشارة توضح حالة الموتور من حيث التشغيل او التوقف او فصل overload



مكونات الدائرة:

- H1, H2, H3

- لمبات اشارة لمراقبة حالة الموتور

التشغيل:

- نلاحظ هنا اننا وضعنا الـ Auxiliary contact الخاصة بالـ motor protection لتفصل الدائرة من النهاية (بعد الـ coil) وهذه الحالة لا تفرق عن الحالة السابقة
- الاصل: اننا نقطع مسار الـ current الواصل لـ coil الـ contactor من البداية او من النهاية او من المنتصف في اي من الحالات سوف يتوقف سريان الـ current من الـ +ve الي الـ -ve خلال coil الـ contactor وبالتالي سوف يفصل الـ contactor .
- في هذه الدائرة استخدم مجموعة من لمبات الاشارة لعمل مراقبة لحالة الموتور (من الممكن ان تكون لوحة التحكم بعيدة عن الـ motor وبالتالي نحتاج معرفة حالة الموتور باستمرار)

لذلك نستخدم مجموعة من لمبات الاشارة signal lamp كالآتي:

- H1 → OFF

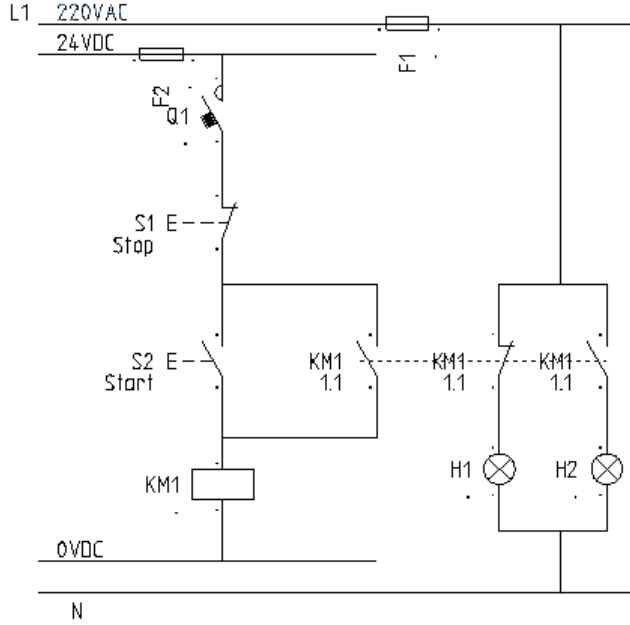
- H2 → RUN

- تضئيء عندا يكون الموتور متوقف

- تضئيء عندا يكون الموتور شغال

- تضئيء عندما يفصل الموتور overload - H3 → O.L tripping

التمرين (9):



- صمم الدائرة السابقة باستخدام 2 volts مختلفين

Control Voltage = 220VAC & 24VDC



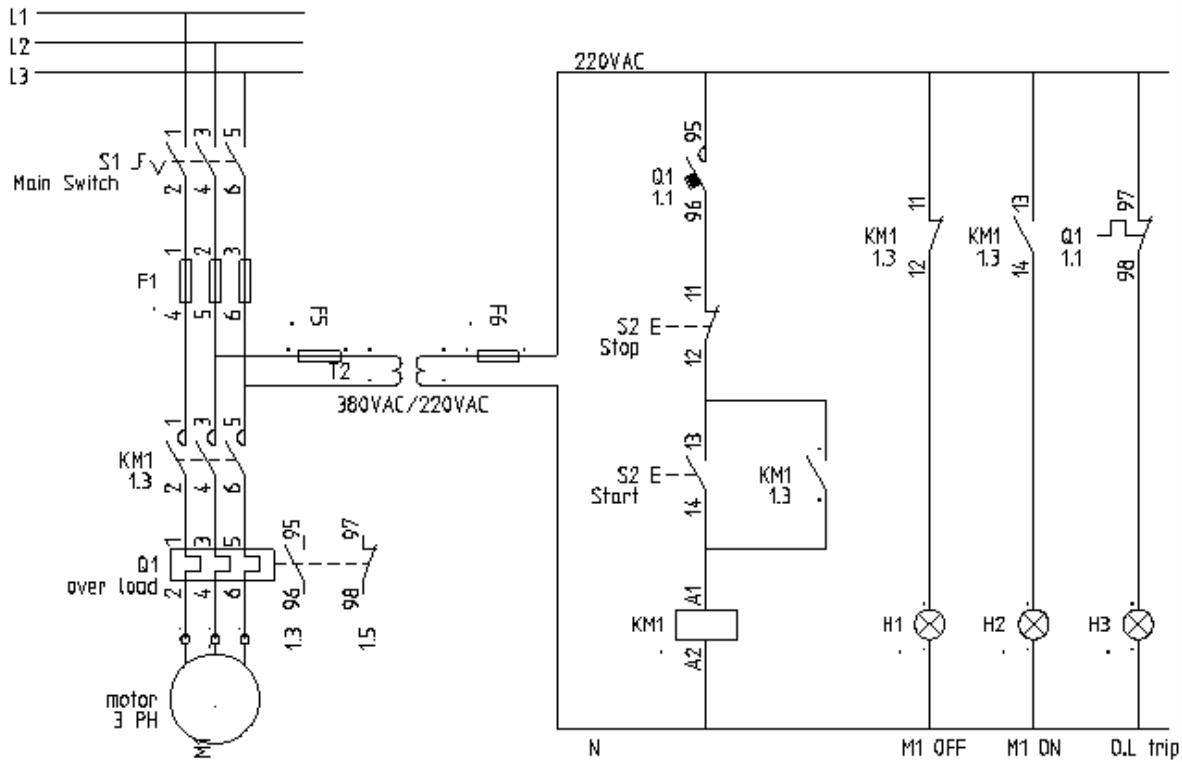
- هذه الدائرة توضح استخدام 2 Control voltage مختلفين في دائرة تحكم واحدة
- حيث انه استخدم 24VDC في ال circuit الاساسية (Start/Stop) للموتور و استخدم 220VAC مع لمبات الاشارة
- المهم اننا نحافظ علي ان كل Volt بالطرفين بتوعه يكون isolated عن ال Volt الاخر بمعنى ان كل Volt بالطرفين بتوعه لا يلامس ال Volt الاخر بالطرفين بتوعه حتي لا تحدث S.C.
- 220VAC → 220VAC & Neutral
- 24VDC → 24VDC & 0VDC
- مهم جدا عدم حدوث S.C في مثل هذه الدوائر بين ال 2Volts المختلفين من الممكن ان تحتوي الدائرة علي كارتات PLC تعمل بـ 24VDC او شاشة تعمل بـ 24VDC فعند حدوث S.C بين ال 220VAC & 24VDC .
- اذن انا دخلت 220VAC علي كارتات لا تتحمل هذا ال volt و بالتالي يؤدي الي احتراقها.

ملاحظات:

- من الممكن ان تعمل دائرة التحكم بأكثر من قيمة فولت مختلفة داخل نفس اللوحة ففي هذه الدائرة بوبينة الكونتاكتور تعمل علي 24VDC بينما تعمل مصابيح الاشارة علي 220VAC .
- الخط المتقطع بين النقاط المساعدة لا يعني اي اتصال كهربيا فكل نقطة داخل الكونتاكتور معزولة عن النقطة الاخرى وكذلك عن ال Coil . و بالتالي من الممكن استخدام بعض النقاط لتشغيل مصابيح الاشارة التي تعمل علي 220VAC . بينما نقطة التثبيت (latching) بين جهد قيمته 24VDC . فالخط المتقطع يعني ان هذه النقاط تتحرك معا فقط.



- صمم دائرة القوي و التحكم لمحرك واحد بحيث تعمل دائرة الكنترول علي جهد 220VAC



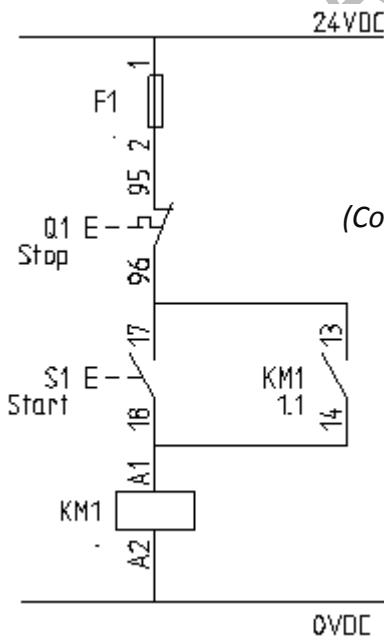
مصادر الـ 220VAC Control Voltage

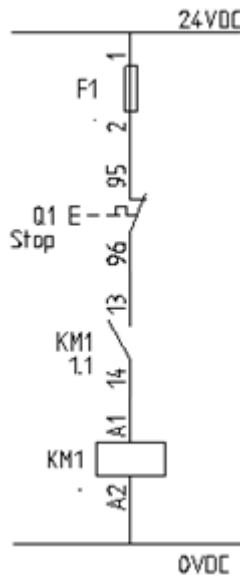
- من الممكن استعمال phase 220VAC من دائرة الباور مع الـ neutral او الارضي لتشغيل الـ Control Circuit
- استعمال 2 phase 380VAC من دائرة الـ power ثم ادخالهم علي 380VAC/220VAC Transformer و استعمال الـ 220VAC الناتج في الـ control circuit

دائرة تحكم لمحرك يعمل و يقف من مكان واحد داخل علية:

الحالة الاولى:

- في هذه الحالة استخدم علية (Start/Stop) لـ motor و هذه العلية تكون مجهزة لتشغيل موتور واحد تحتوي علي الاتي:
- (Contactor + Auxiliary Contacts & overload & Start P.B & Stop P.B)
- من الممكن ان يكون الـ Start P.B مكون من (Start P.B + N.O Contact).
- الـ Stop P.B يكون مفتاح P.B فقط بدون contacts و لكن بذراع عند الضغط عليه يقوم الزراع بالضغط علي ذراع الـ Stop في الـ overload نفسه و عندها يفصل الـ overload نقطته الـ (95-96) N.C Contact المتصلة بالتوالي مع coil الـ contactor فيفصل الموتور



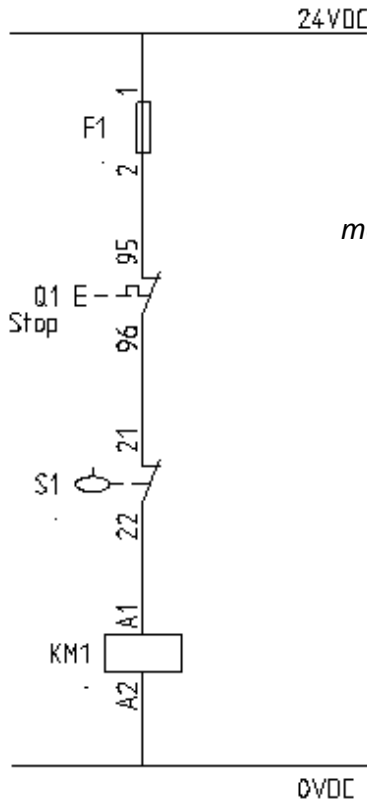


الحالة الثانية:

- الاختلاف الوحيد بين الحالة الاولى و الحالة الثانية
- الحالة الاولى تحتوي علي Start P.B مكون من (Start P.B + N.O Contact)
- اما الحالة الثانية الـ Start P.B فيها لا يحتوي علي N.O Contact ولكن مكون من P.B به ذراع عند الضغط عليه يقوم الذراع بالضغط علي الـ contactor مباشرة و عندها يغير الكونتاكتور وضع نقاط تلامسه الرئيسية و المساعدة فتتغير وضع النقطة المساعدة (KM1(13-14) و عندها يصل الـ current الـ coil الـ contactor و يظل في هذا الوضع حتي نضغط علي Stop فينقطع مسار الـ current و بالتالي يعود الكونتاكتور الي وضعه و يتوقف الـ motor



التمرين (11):



- استخدام نفس الدائرة السابقة لتشغيل الدائرة Automatic عن طريق عوامة
- من الممكن استخدام هذه العبة (Start/Stop) لتشغيل طلمبة مياه اعتمادا علي مستوي المياه باستخدام عوامة Float SW هي المسئولة عن فصل و توصيل الـ motor
- طبيعة النقطة المستخدمة من الـ Float من حيث كونها N.O or N.C تعتمد علي الـ function المطلوبة من الطلمبة.
- اذا كنا نريد مليء خزان كلما فرغ من الماء نستخدم نقطة N.C Contact.
- اذا كنا نريد تفريغ بير من الماء كلما امتلاء نستخدم نقطة N.O Contact



التمرين (12):

- استخدم نفس دائرة الـ Start/stop السابقة لتشغيل الدائرة manual باستخدام selector switch أو Automatic عن طريق عوامة

مكونات الدائرة:

- S2: 3 Position Selector Switch

1 → Automatic 2 → Stop 3 → Manual

Position (2): Stop

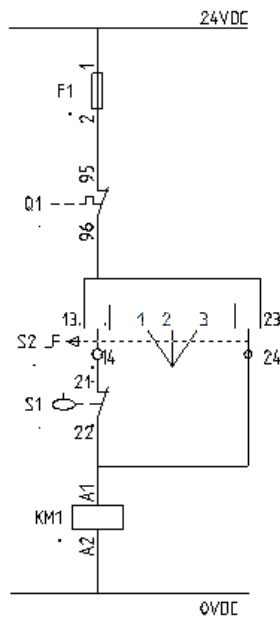
- عند وضع المفتاح علي Position (2) يتم قطع الـ current عن المسارين و بالتالي لن تعمل الطلمبة سواء Manual or Automatic

Position (1): Automatic

- عند وضع المفتاح علي Position (1) يتم توصيل الـ current للمسار الذي به العوامة وقطعه عن المسار الاخر و بالتالي تصبح العوامة هي المتحكم في عملية تشغيل الطلمبة و فصلها علي حسب مستوي الماء

Position (3): Manual

- عند وضع المفتاح علي Position (3) يتم توصيل الـ current الي coil الـ contactor مباشرة و بالتالي تعمل الطلمبة مباشرة عندما يكون الـ selector علي position (3) ولا تفصل الا في حالة تغيير وضع الـ selector.



التمرين (13):

- صمم دائرة كنترول لموتور طلمبة و خزان تعمل و تقف manual عن طريق دائرة start/stop او Automatic عن طريق Pressure Switch

مكونات الدائرة:

- مفتاح ضغط تتغير وضع نقاطه عند ضغط معين P : Pressure SW

التشغيل:

- نستخدم في هذه الدائرة 3position selector (Stop, Manual, Automatic)

Position (0): Stop

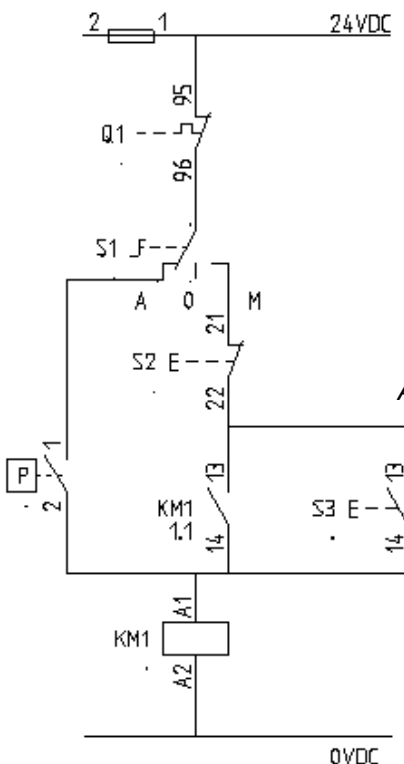
- في هذا الوضع يتوقف الـ motor عن العمل سواء كان manual او Automatic

Position (A): Automatic

- عند انخفاض الضغط عن حد معين يغلق الـ Pressure SW نقطة و يعمل موتور الطلمبة حتي يملئ الخزان وعند وصوله للـ pressure المطلوب يفصل الـ Pressure SW نقطة المغلقة و بالتالي يفصل موتور الطلمبة

Position (M): Manual

- في هذا الوضع تعمل الطلمبة manual ولكن هنا ليست Start/Stop direct on selector



التمرين (14):

- صمم دائرة التحكم لـ تشغيل موتور عادي او لحظي باستخدام double pole push button switch للتشغيل manual و P.B عادي للتشغيل المستمر

مكونات الدائرة:

S5 : Double pole P.B SW

- مفتاح P.B له نقطتين (N.O+N.C).

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S3(Start P.B) يمر بيلق مسار للتيار الكهربائي فيمر لـ coil الـ contactor KM1 وبالتالي تتغير وضع نقاطه و يشغل الـ Motor و في نفس الوقت تغلق النقطة المفتوحة من KM1 فتوجد مسار اخر للتيار فعندما نرفع يدنا يظل الـ Motor يعمل دون مشاكل.
- عند الضغط علي المفتاح

S5(Start instantenouse P.B Double pole)

- يغلق نقطته فيغلق مسار للتيار لـ coil الـ contactor فيعمل الـ Motor و في نفس الوقت يفتح نقطته المغلقة و التي تفتح مسار نقطة التثبيت الخاصة بالـ contactor و بالتالي لا يوجد مسار بديل فعندما نرفع يدنا من علي المفتاح يتوقف الـ Motor مرة اخري.

التمرين (15):

- صمم الدائرة السابقة و لكن باستخدام selector switch للاختيار بين الـ manual و الـ Automatic و نفس مفتاح التشغيل في الحالتين

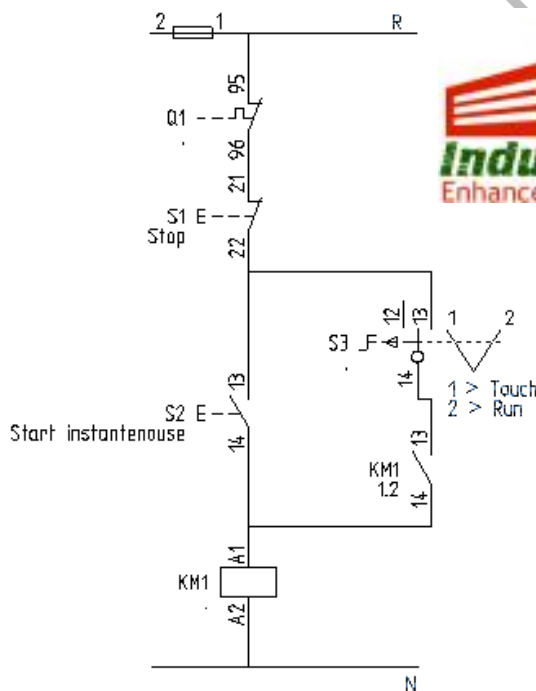
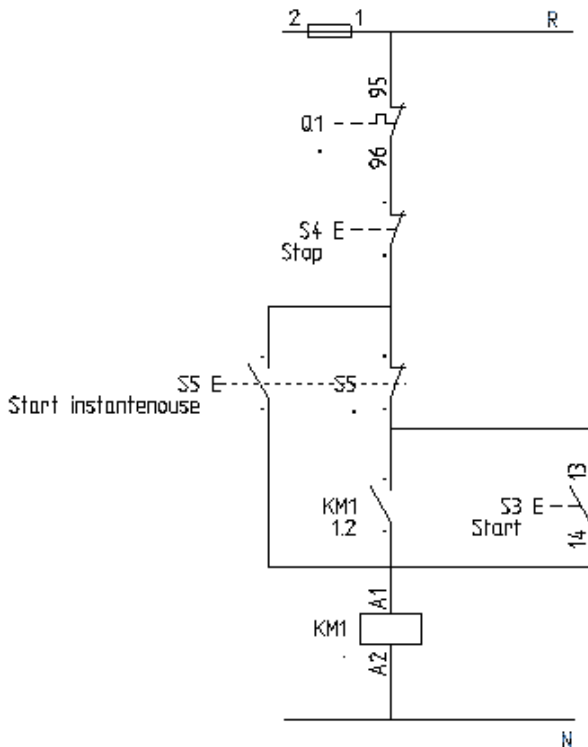
مكونات الدائرة:

S3 : 2 Position Selector.

- مفتاح Selector له نقطتين للاختيار بين مسارين مختلفين.

التشغيل:

- عندما يكون S3 (Selector SW 2 position Single pole) علي الوضع 1 يكون المسار الخاص بنقطة التثبيت مغلق و بالتالي عند الضغط علي المفتاح S3(Start P.B) يغلق مسار التيار لـ Contactor KM1 و بالتالي يغير وضع نقاطه و تغلق نقطة التثبيت الخاصة به و توجد مسار اخر لـ Current فعندما نرفع يدنا من علي المفتاح يظل الموتور يعمل
- عندما يكون S3 (Selector SW 2 position Single pole)



علي الوضع 2 يكون المسار الخاص بنقطة التثبيت مفتوح و بالتالي عند الضغط علي المفتاح S3(Start P.B) يغلق مسار التيار للـ Contactor KM1 و بالتالي يغير وضع نقاطه و تغلق نقطة التثبيت الخاصة به و لكن المسار الخاص بها مفتوح فلا توجد مسار بديل للتيار لذلك عندما نرفع يدنا من علي المفتاح ينقطع التيار عن الـ Contactor KM1 و يتوقف الـ Motor.

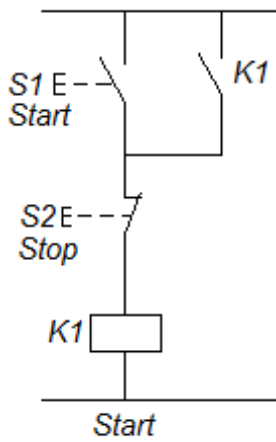
ملحوظة:

- اي دائرة تحكم تحتوي علي اكثر من كونتاكتور يجب اعطاء كل نقطة تلامس رمز الـ coil الذي يغير وضعها . و اي نقطة تلامس لا تحمل الرمز تجعل الدائرة لا معني لها.

الشروط: Conditions

فكرة (1):

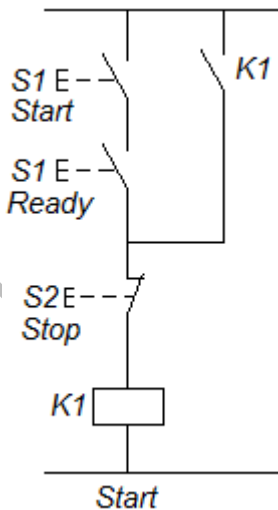
- في هذه الحالة عندما اعمل Start لا يوجد شروط لبدء الـ Motor و لا يوجد سوي مفتاح Stop فقط الذي يستطيع ايقاف الـ Motor في اي وقت



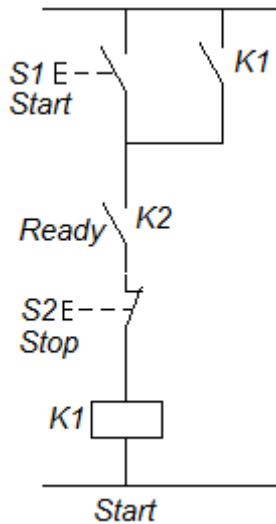
Industrial Automation
Enhance Your Career

فكرة (2):

- في هذه الحالة عندما اعمل Start هناك شرط في بداية التشغيل يجب ان يتحقق وهو مفتاح Ready يجب الضغط عليه هو ايضا لحظة التشغيل و لا يؤثر بعد ذلك اذا كان مضغوطا او لا



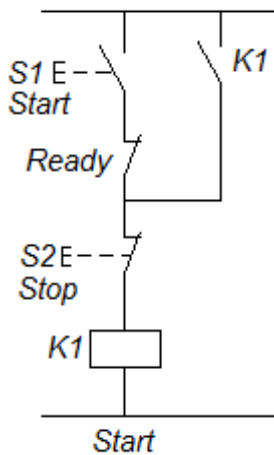
فكرة (3):



- في هذه الحالة هناك شرط يجب ان يتحقق طوال فترة التشغيل وهو Ready بمعنى انه يجب ان يتحقق لحظة التشغيل و يظل متحقق طوال فترة العمل و في اي وقت لا يتحقق هذا الشرط لا نستطيع تشغيل الـ Motor و اذا كان يعمل يتوقف عن العمل.



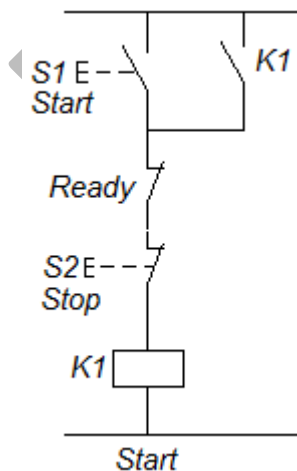
فكرة (4):



- في هذه الحالة عندما اعمل Start يجب ان تكون النقطة Ready مغلقة اي ان الكونتاكتور الخاص به يكون في الحالة الـ Normal بمعنى (ان الشرط غير متحقق) و الشرط ده يكون في بداية التشغيل فقط و لا يؤثر بعد ذلك اثناء التشغيل

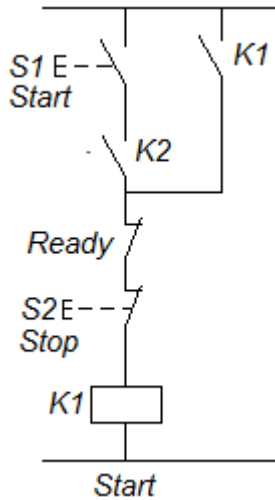


فكرة (5):



- في هذه الحالة هناك شرط يجب ان يتحقق طوال فترة التشغيل وهو Ready النقطة Ready يجب ان تكون مغلقة بمعنى انه يجب ان يتحقق لحظة التشغيل و يظل متحقق طوال فترة العمل و في اي وقت لا يتحقق هذا الشرط لا نستطيع تشغيل الـ Motor و اذا كان يعمل يتوقف عن العمل

الفكرة (6) :



- في هذه الحالة هناك شرط يجب ان يتحقق في بداية التشغيل و هو النقطة K2 يجب ان تكون مغلقة و لا تؤثر في التشغيل بعد ذلك
- و هناك شرط يجب ان يتحقق طوال فترة التشغيل وهي النقطة Ready يجب ان تظل مغلقة طوال فترة عمل الـ Motor والا سوف يتوقف عن العمل

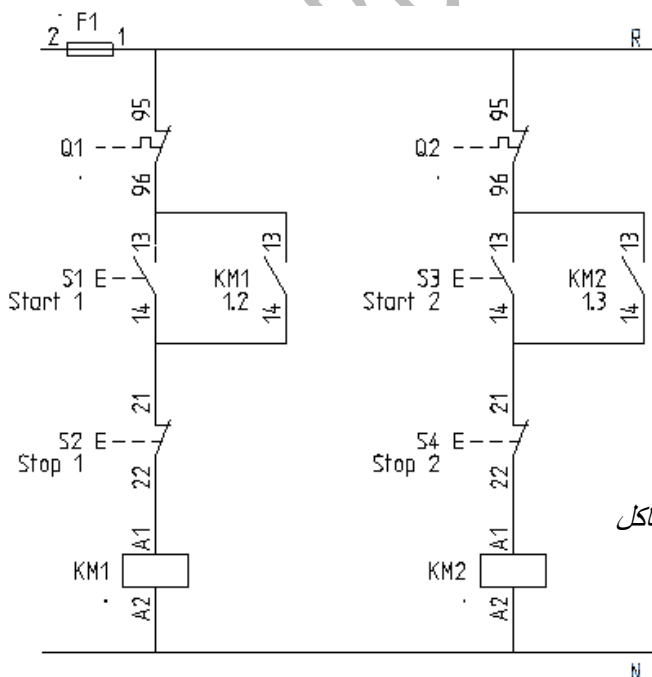


طرق توصيل القاطع الحراري في الدوائر التي تحتوي علي اكثر من محرك:

- طرق توصيل الـ Auxiliary contacts الخاصة بالـ overloads الخاصة بالموتير في الـ control circuits حالة ان الـ control circuits تتحكم في اكثر من motor . تعتمد علي الاتي:
- اعتماد عمل الـ 2 motors علي بعض بحيث عند فصل احد الموتير overload هل ذلك يستلزم فصل الـ 2 motors معا ام ان كل Motor منفصل عنا لآخر في عمله و فصل احد الموتير لا يؤثر علي عمل الموتور الاخر وهكذا



التمرين (16):



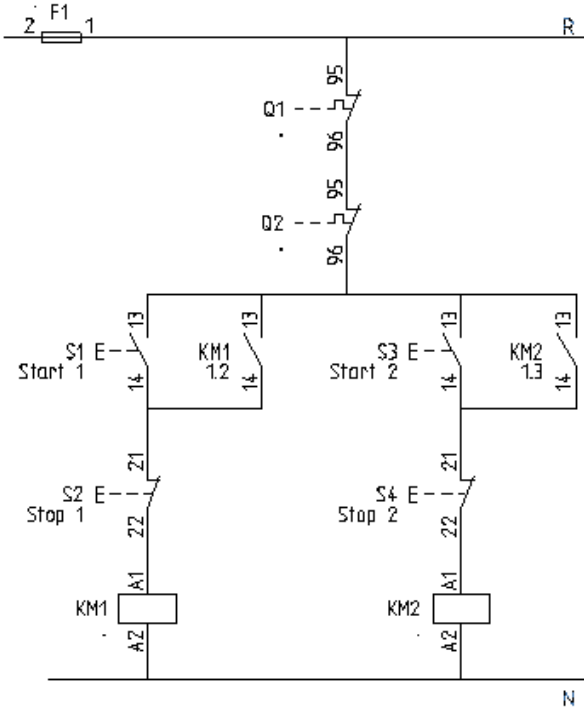
- صمم دائرة تبين توصيل الـ Auxiliary Contact الـ overload في حالة ان تشغيل الـ 2 motors لا يعتمدو علي بعضهم

- الـ 2 motors لا يعتمدو علي بعض
- في العمل و لذلك يتم فصل كل موتور منفردا

التشغيل:

- الـ 2 Motors لا يعتمدو علي بعض في التشغيل و بالتالي عند حدوث overload لاحدهم من الممكن ان يفصل بمفرده و يظل الاخر يعمل دون مشاكل
- ذلك نقطة الموتور الخاصة بكل Motor يتم وضعها علي الـ Circuit الخاصة به فقط

التمرين (17):



- صمم دائرة تبين توصيل الـ Auxiliary Contact للـ overload في حالة ان تشغيل الـ 2 motors يعتمد علي بعضهم

- الـ 2 motors يعتمدو علي بعض لذلك في حالة فص احد المواتير overload يفصل الاخر معه

التشغيل:

- الـ 2 Motors يعتمدو علي بعض في التشغيل و بالتالي عند حدوث overload علي اي منهم يجب فصل الـ 2 Motors
- لذلك يتم وضع نقطة الـ overload للـ 2 Motors علي الـ Source الرئيسي للدائرة
- فعند فصل احدهم يتوقف الـ 2 Motors

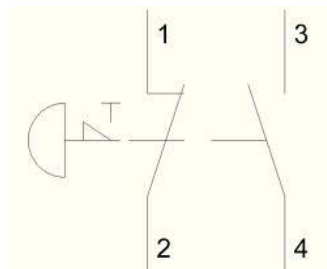
: Emergency Switch



- يعرف ايضا بـ Emergency Stop و هو مفتاح ذو شكل مميز و عادة يوضع علي اللوحة الرئيسية للماكينات و في اماكن متعددة بحيث يكون متاح في كل مكان حيث يوفر استجابة سريعة في قطع الاشارات الكهربائية عن الـ M/C لحماية العاملين من اي خطر حيث يتم الضغط عليه عند اي مشكلة و لا يعود من تلقاء نفسه بل يجب ان احد الاشخاص يقوم بأعادته الي وضعه بنفسه عن طريق لفه

- بعض الانواع يستلزم اعادتها لوضعها باستخدام مفتاح خاص بها لزيادة الامان

- وهي مفتاح عادي من الممكن اضافة نقاط له لعمل وظائف اخري مثل Double Acting Emergency Stop



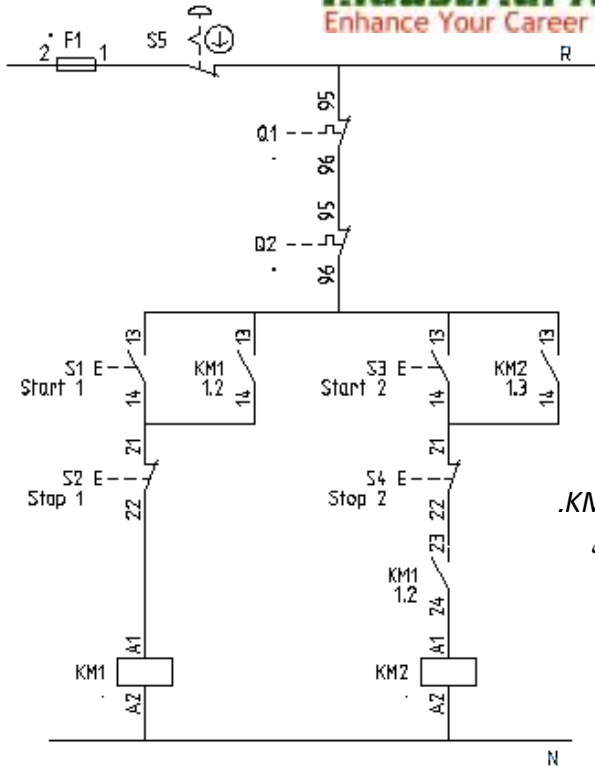


- صمم دائرة لتشغيل 2 motors كل واحد لوحده وعندما يفصل M1/ويفرلود يفصل معه M2 وعندما يفصل M2/ويفرلود لا يفصل معه M1



- في الدائرة السابقة M1 لا يعتمد علي M2 لذلك لا يوجد نقطة مساعدة من الـ OL الخاص بـ M2 في مسار M1. ولكن تم وضع النقطة المساعدة الخاصة بـ Q2 في مسار KM2 فقط
- اما بالنسبة لـ M2 يعتمد علي M1 لذلك تم وضع النقطة المساعدة الخاصة بالـ O.L الخاص بـ M1 في مسار الاثنين كوناكتور KM1&KM2

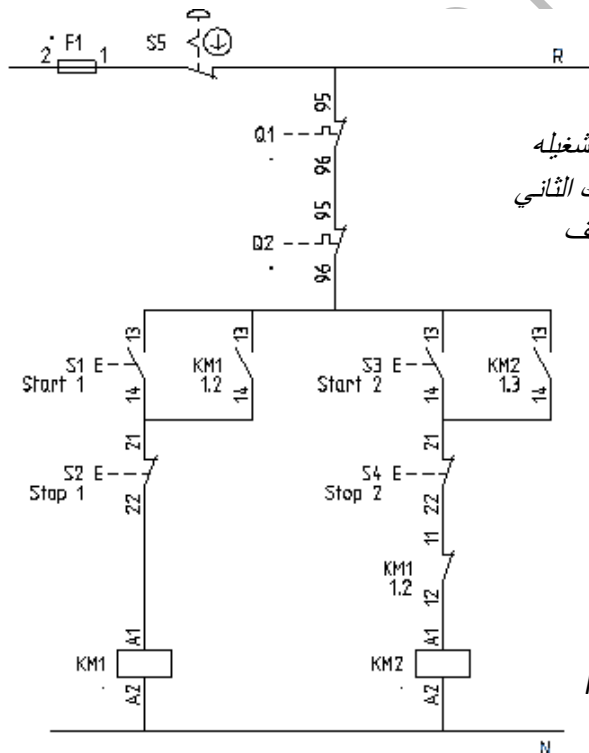
التمرين (19):



- صمم دائرة للتحكم في 2 motors بحيث لا نستطيع تشغيل (2) motor قبل تشغيل (1) motor

التشغيل:

- عمل دائرة Start/Stop عادية لكل Motor ولكن لتحقيق الشرط نضع N.O Contact من KM1 توالي مع coil الـ KM2
- عند الضغط علي المفتاح S3(Start 2) لا يعمل M2 وذلك نتيجة ان مسار التيار لـ Coil الـ Contactor KM2 مفتوح بنقطة مساعدة مفتوحة من كونتاكتور الموتر الاول KM1(11-12).
- عند الضغط علي المفتاح S1(Start 1) يعمل M1 مباشرة وذلك لان مسار التيار لـ coil الـ KM1 مغلق
- عند الضغط علي المفتاح S3(Start 2) مرة اخري بعد تشغيل M1 يعمل M2 وذلك نتيجة ان مسار التيار لـ Coil الـ Contactor KM2 مغلق الان نتيجة ان النقطة المفتوحة الخاصة بـ KM1 اصبحت مغلقة نتيجة عمل M1
- عند الضغط علي المفتاح S2(Stop 1) يتوقف الـ 2 Motors في نفس الوقت وذلك لانه عند توقف الموتر M1 سوف تفتح النقطة الـ N.O Contact من KM1 التي هي توالي مع coil الـ Contactor KM2 فيقطع مسار التيار الخاص بـ Contactor KM2 فيعود الي حالته الطبيعية و يتوقف M2 ايضا.
- عند الضغط علي المفتاح S4(Stop 2) اثناء عمل الـ 2 Motors يتوقف فقط M2 وذلك لان لعدم وجود اي نقطة تقطع مسار التيار الخاص بالـ Contactor KM1.
- في هذا المثال نلاحظ استقلال Motor M1 في الفصل و التشغيل و اعتمال Motor M2 علي M1 في الفصل و التشغيل



التمرين (20):

- صمم دائرة للتحكم في 2 motors بحيث المحرك الثاني لا يمكن تشغيله الا في حالة وقوف المحرك الاول و اذا حدث ان تم تشغيل المحرك الثاني اثناء وقوف الاول ثم الضغط علي مفتاح تشغيل الاول سيعمل و يقف المحرك الثاني

التشغيل:

- عمل دائرة Start/Stop عادية لكل Motor ولكن لتحقيق الشرط نضع N.C Contact من KM1 توالي مع coil الـ KM2
- عند الضغط علي المفتاح S3(Start 2) يعمل M2 دون مشاكل
- عند الضغط علي المفتاح S1(Start 1) يعمل M1 مباشرة وذلك لان مسار التيار لـ coil الـ KM1 مغلق
- عند الضغط علي المفتاح S3(Start 2) مرة اخري بعد تشغيل M1 لا يعمل M2 وذلك نتيجة ان مسار التيار لـ Coil

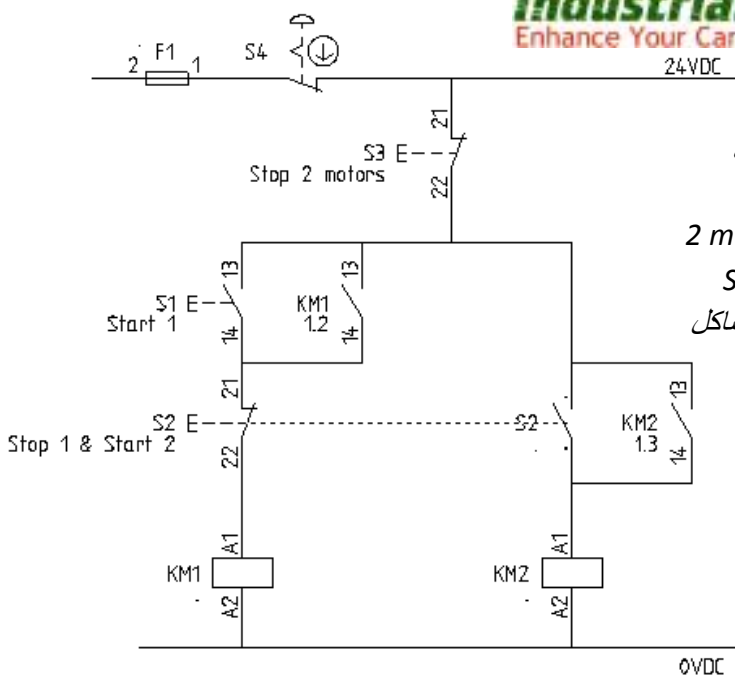
الـ Contactor KM2 مفتوح الان نتيجة ان النقطة المغلقة

الخاصة بـ KM1 أصبحت مفتوحة نتيجة عمل M1

- عند الضغط علي المفتاح S1(Start 1) اثناء عمل الـ Motor M2 يعمل الـ Motor M1 و يتوقف الـ Motor M2 في نفس الوقت و ذلك لان النقطة المغلقة من contactor الموتر الاول (11-12) KM1 عند توقف الموتر M1 سوف تفتح النقطة الـ N.O Contact من الـ KM1 contactor التي هي توالي مع coil الـ Contactor KM2 فيقطع مسار التيار الخاص بـ Contactor KM2 فيعود الي حالته الطبيعية و يتوقف M2 ايضا.
- عند الضغط علي المفتاح S4(Stop 2) اثناء عمل الـ 2 Motors يتوقف فقط M2 وذلك لان لعدم وجود اي نقطة تقطع مسار التيار الخاص بالـ Contactor KM1.
- في هذا المثال نلاحظ استقلال Motor M1 في الفصل و التشغيل و اعتماد Motor M2 علي M1 في الفصل و التشغيل



التمرين (21):



- صمم دائرة تحكم لـ 2 motors بحيث بالضغط علي المفتاح S1 يتم تشغيل الموتور الاول و بالضغط علي المفتاح (double pole P.B) S2 يتم فصل الموتور الاول و تشغيل الموتور الثاني و يتم ايقاف الـ 2 motors عن طريق مفتاح S3 و اذا تم الضغط علي المفتاح S2 قبل تشغيل الموتور الاول يعمل الموتور الثاني دون مشاكل

مكونات الدائرة:

S2(double pole P.B NC+NO Contacts)

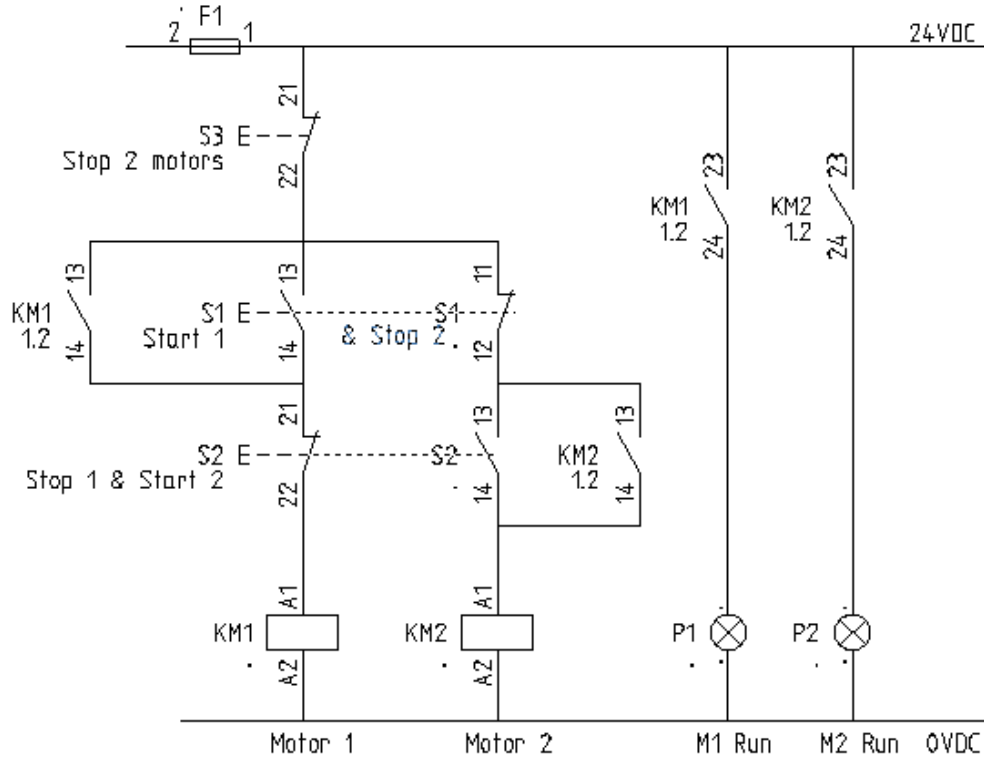
- لفصل Motor(1) و تشغيل Motor(2).

التشغيل:

- عند الضغط علي $S1$ (Start M1 P.B) يعمل $M1$ $\Rightarrow$ VDC
- عند الضغط علي $S2$ (Stop M1 & Start M2 P.B) يتوقف $M1$ و يعمل $M2$
- عند الضغط علي $S2$ (Stop M1 & Start M2 P.B) اثناء توقف $M1$ يعمل $M2$ و يظل $M1$ متوقف



- صمم دائرة لـ 2 motors بحيث اذا كان M1 يعملو تم الضغط علي S1 يتم فصل M1 وت تشغيل M2 و اذا كان M2 يعمل و تم الضغط علي S2 يتم فصل M2 و تشغيل M1



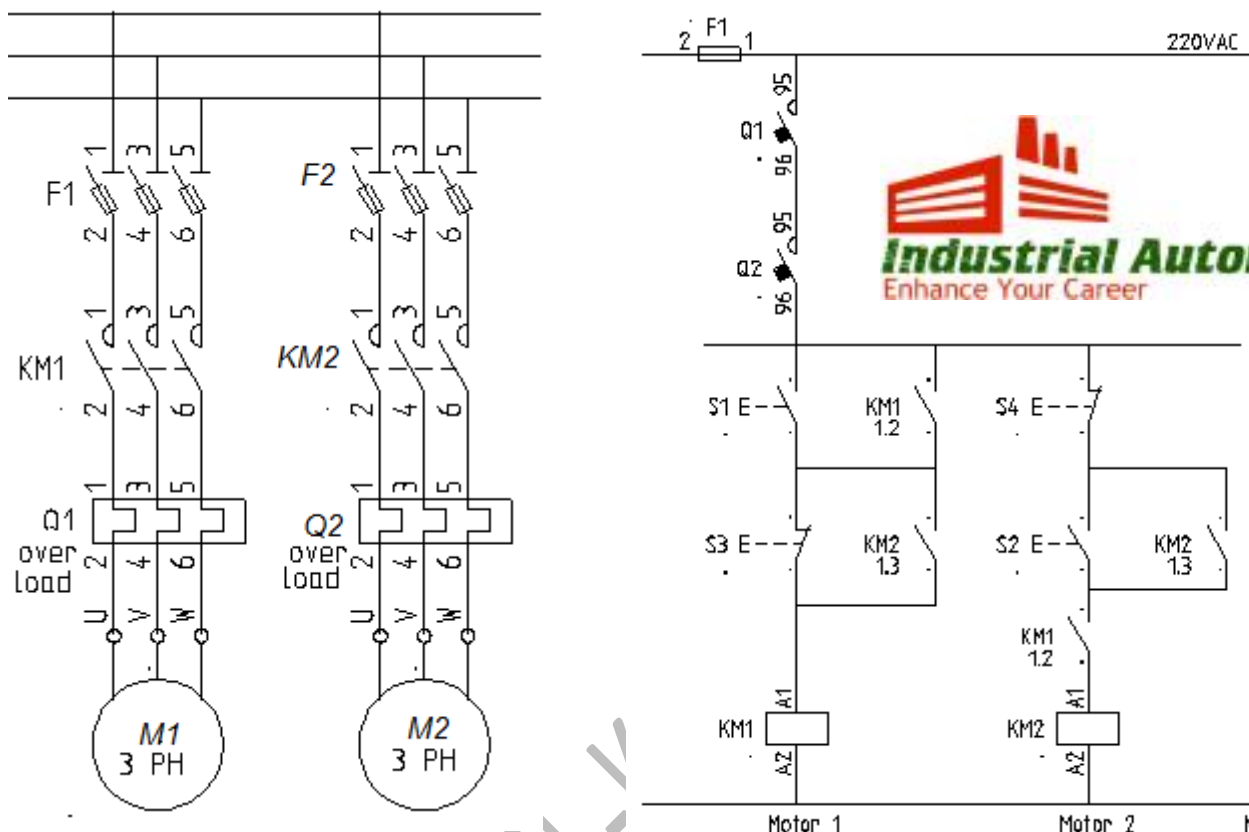
مكونات الدائرة:

- لمبة اشارة لتوضيح ان M1 يعمل P1:
- لمبة اشارة لتوضيح ان M2 يعمل P2:

التشغيل:

- عند الضغط علي S1(Start M1&Stop M2) يغلق نقطته S1(13/14) ويصل مسار التيار لـ Coil الكونتاكتور KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه فتغلق النقاط الرئيسي الـ Main Contacts فيصل تيار الي M1 فيعمل M1 و يغلق نقطته KM1(23-24) و بالتالي تضئ لمبة الاشارة P1 ويفتح نقطته S1(11/12) ويفصل مسار التيار عن الكونتاكتور KM2 فيتوقف M2 اذا كان يعمل
- عند الضغط علي S2(Stop M1&Start M2) يغلق نقطته S2(13/14) ويصل مسار التيار لـ Coil الكونتاكتور KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه فتغلق النقاط الرئيسية الـ Main Contacts فيصل تيار الي M2 فيعمل M2 و يغلق نقطته KM2(23-24) و بالتالي تضئ لمبة الاشارة P2 ويفتح نقطته S2(21/22) ويفصل مسار التيار عن الكونتاكتور KM1 فيتوقف M1 اذا كان يعمل

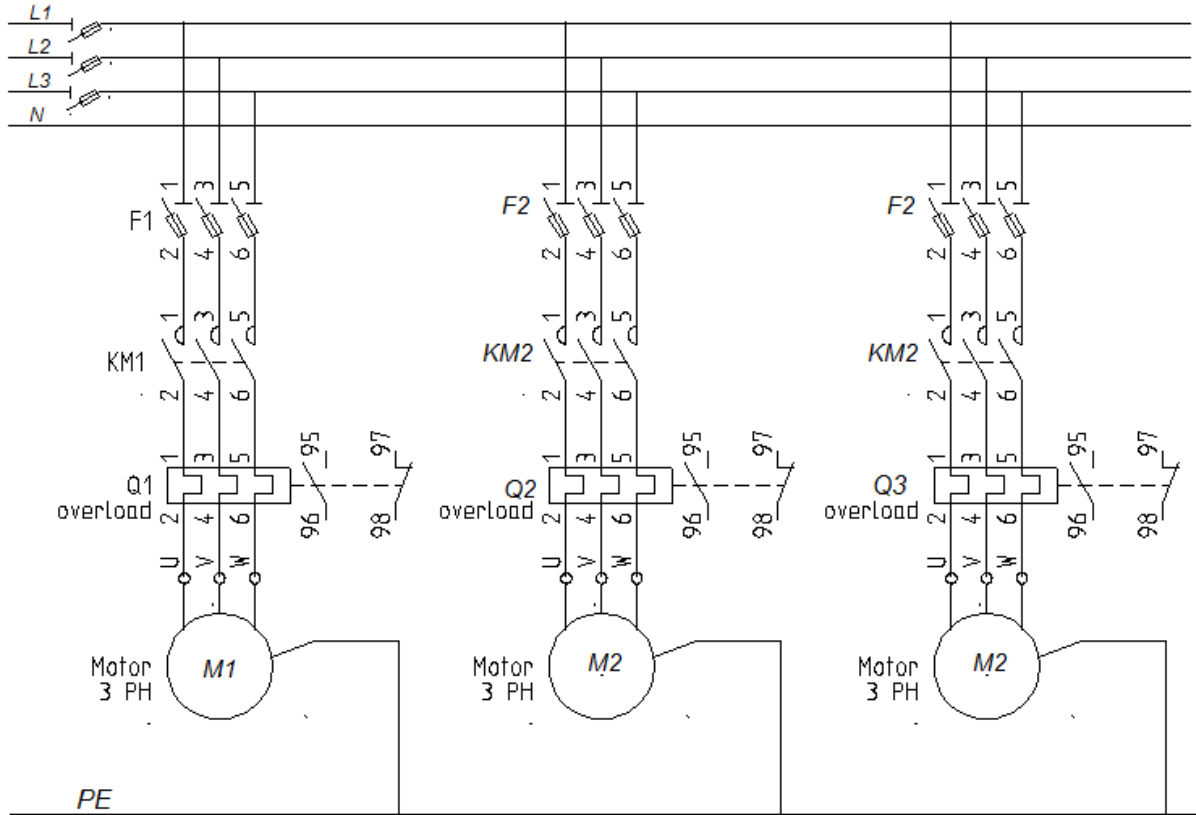
- صمم دائرة لموتورين بحيث يمكن تشغيل الـ motor الاول في اي وقت تشاء بواسطة مفتاح التشغيل S1 اما المحرك الثاني فلا يمكن تشغيله الا في حالة دوران المحرك الاول و اثناء تشغيل المحرك الثاني لا يمكن ايقاف الاول



التشغيل:

- عند الضغط علي مفتاح S1 P.B يغلق نقطته و يصل التيار لـ coil الكونتاكتور KM1 فيغدير وضع نقاط تلامسه الرئيسية فيعمل M1 و يغلق نقطة التثبيت الخاصة به و يغلق نقطته في مسار KM2
- عند الضغط علي المفتاح S3 P.B يفتح نقطته في مسار Coil الكونتاكتور KM1 و بالتالي ينقطع التيار عن Coil الكونتاكتور KM1 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و تعود نقاطه الرئيسية مفتوحة فيتوقف M1 و تفتح نقطته في مسار Coil الكونتاكتور KM2
- عند الضغط علي S2 P.B يغلق نقطته في مسار KM2 و لكن المسار مقطوع نتيجة و جود نقطة مفتوحة من KM1 و KM1 في وضعه الطبيعي و بالتالي النقطة مفتوحة
- عند الضغط علي المفتاح S2 P.B اثناء عمل M1 يغلق نقطته و يصل التيار الي لـ Coil الكونتاكتور KM2 و يغير وضع نقاط تلامسه الرئيسية فيعمل M2 و يغير وضع نقاط تلامسه فيغلق نقطته المفتوحة التي تعمل bridge علي مفتاح S3 P.B (Stop M1)
- عند الضغط علي المفتاح S4 P.B يفتح نقطته المغلقة و بالتالي يفتح مسار التيار لـ KM2 و ينقطع التيار عن Coil الكونتاكتور KM2 يتوقف M2
- عند الضغط علي المفتاح S3 P.B اثناء عمل M2 لا يتوقف M1 نتيجة النقطة المفتوحة من KM2 و التي في وضع غلق الان نتيجة عمل M2 و التي تعمل Bridge علي مفتاح الـ Stop

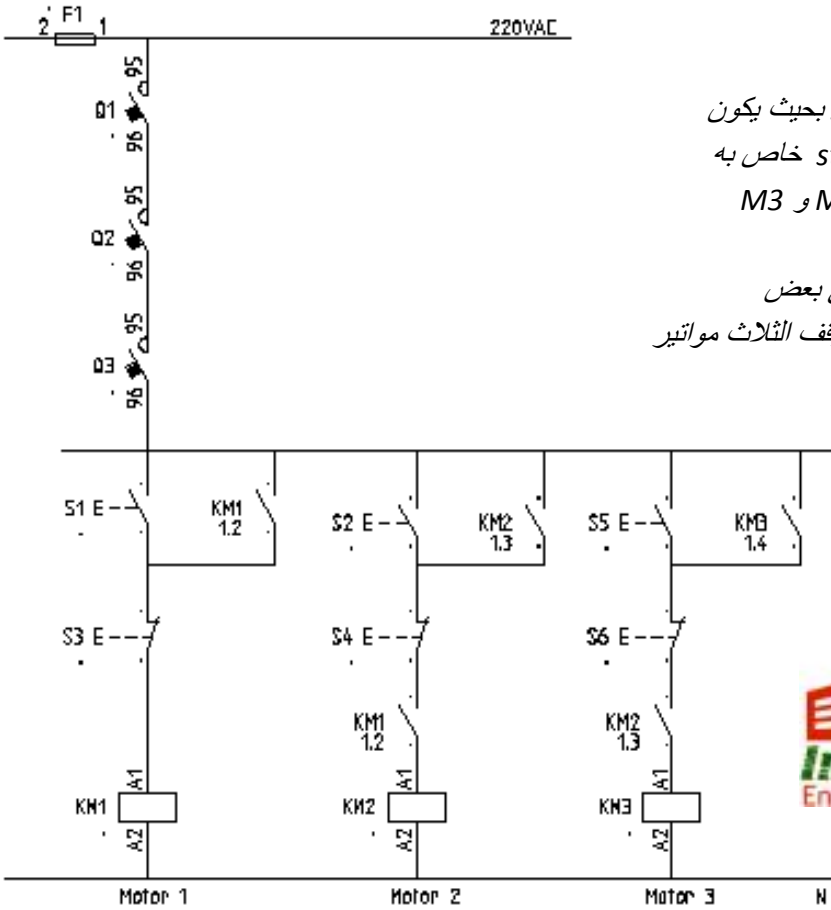
Power Circuit For 3 Motors:



- في حالة تنفيذ دائرة قوي لأكثر من محرك . بغض النظر عما اذا كانت هذه المحركات ستعمل معا او كل محرك علي حدي او كل محرك مرتبط بآخر او سيعمل محرك و بعد زمن سيعمل محرك اخر كل هذه العمليات او غيرها مسئولية دائرة التحكم ولا دخل لدائرة القوي في ذلك فطالما المحرك سرعة واحدة واتجاه واحد دائرة القوي كما هي لا تتغير . مصدر التيار الي وسيلة حماية رئيسية فيوزات او Miniature الي الثلاث نقاط الرئيسية بالكونتاكتور الي الملفات الحرارية للأوفرلود . و منها الي طراف الـ Motor.

التمرين (24):

- صمم دائرة للتحكم في تشغيل 3 motors بحيث يكون لكل motor مفتاح start و مفتاح stop خاص به ولكن M2 لا يعمل الا في حالة دوران M1 و M3 لا يمكن تشغيله الا في حالة دوران M2
- يجب ان يكون الـ 3 Motors معتمدين علي بعض بمعنى عند فصل اي موتور منهم O.L يتوقف الثلاث موتير



التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S1P.B(Start M1) يصل التيار لـ Coil الكونتاكتر KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يخلق نقاط تلامسه الرئيسية فيعمل الموتور M1
 - يخلق النقطة المساعدة في مسار Coil الكونتاكتر KM2
- عند الضغط علي المفتاح S3 P.B(Stop M1) يتوقف M1
- عند الضغط علي المفتاح S2(Start M2)
 - في حالة عمل M1 يصل التيار الي Coil الكونتاكتر KM2 نتيجة ان النقطة المساعدة المفتوحة من KM1 مغلقة في هذه الحالة فيغير وضع نقاط تلامسه.
 - يخلق نقاط تلامسه الرئيسية Main Contatcs فيعمل الموتور M2
 - يخلق نقطته المساعدة في مسار Coil الكونتاكتر KM3
- الحالة الثانية: في حالة توقف M1 لا يصل التيار الي Coil الكونتاكتر KM2 نتيجة ان النقطة المساعدة المفتوحة من KM1 مفتوحة في هذه الحالة . ولا يعمل M2.
- عند الضغط علي المفتاح S4(Stop M2) يتوقف M2 فقط
- عند الضغط علي المفتاح S3(Stop M1) يتوقف M1 & M2
- عند الضغط علي المفتاح S5(Start M3)
 - في حالة توقف M1 & M2 لا يصل التيار الي Coil الكونتاكتر KM3 نتيجة ان النقطة المساعدة المفتوحة من KM2 تكون مفتوحة في هذه الحالة.
 - في حالة عمل M1 & M2 يصل التيار الي Coil الكونتاكتر KM3 فيغير وضع نقاط تلامسه.
 - يخلق نقطته الرئيسية فيعمل M3.
- عند الضغط علي المفتاح S3(Stop M1) يتوقف الثلاث موتير و بالتالي ليس هناك حاجة لعمل مفتاح Stop عمومي

مفاتيح نهاية الشوط (Limit Switches) :

- مفاتيح نهاية الشوط هي مفاتيح عادية من النوع Push Button Switch لها N.O Contact او N.C Contact الاثنان معا
- الاختلاف الوحيد هو ان شكل رأس المفتاح العادي مصمم للضغط عليه باصابع اليد اما رأس مفتاح نهاية الشوط مصمم علي عدة اشكال مختلفة تبعاً لنوعية تشغيله لتناسب الـ application المختلفة
- وظيفة الـ limit SW هو انه يديني feedback عند وصول الحمل الي مسافة معينة
- الـ feedback عبارة عن اشارة عند وضع معين بمعنى ممكن ان يكون فتح نقطة N.C او غلق نقطة N.O
- من الممكن استعمال الـ feedback في فصل او توصيل دائرة معينة
- اي محرك عند دورانه يحرك شيئاً ما حركة رأسية او افقية فيجب ان يكون لهذه الحركة حدود فمثلا الونش او المصعد عند صعوده و هبوطه يجب ان يقف عن نقطة معينة لا يمكن حسابها بالوقت عن طريق تيمر فتشغيل المحرك وقت معين لا يعني تحريك الحمل حتي مسافة معينة فمن الممكن ان تتغير قيمة هذه المسافة ولو قليلا نتيجة لزيادة الحمل مثلاً
- لذلك يتم تثبيت L.S عند نقطة معينة و عند وصول الحمل الي هذه النقطة يضغط جزء بارز علي الـ L.S فيغير وضع نقاطه عندها يتم تنفيذ المرحلة التالية في الدائرة مثل توقف المحرك و بالتبعية الحمل او عكس اتجاه الدوران او يتم تشغيل محرك اخر

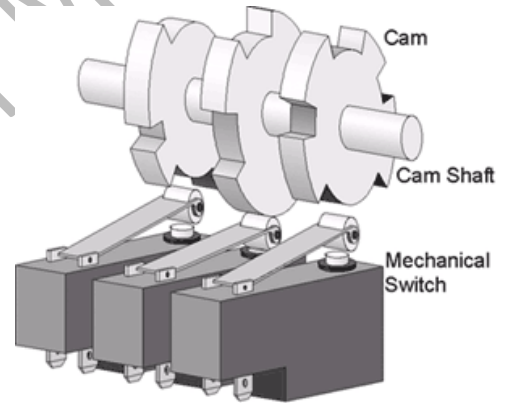


figure 1.1



Industrial Automation World

Follow Us :

Group: <https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

Assistants:

<https://www.facebook.com/profile.php?id=100005424076451&fref=ts>

<https://www.facebook.com/industrial.automation.35?fref=ts>



Industrial Automation Group Link :

<https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

CLASSIC CONTROL COURSE

Chapter 4: Advanced Classic Control Circuits

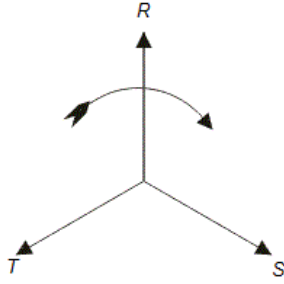
Prepared By: Eng, Abd ulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

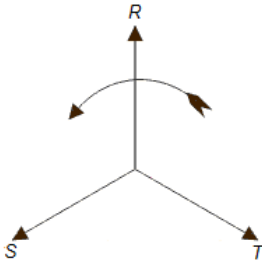
E-Mail: Eng.Abdelkawy.Mobarak@Gmail.com

دائرة القوى لتغيير اتجاه دوران محرك 3 Phase :

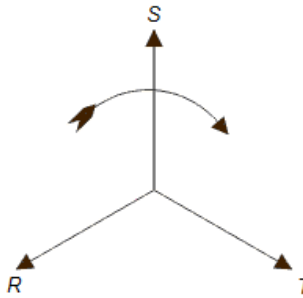
- إذا اردت تغيير اتجاه الدوران لمحرك 3 فاز استبدل اي فازتين من الثلاث فازات المتصلة بالمحرك فاز مكان الاخر



- لتوضيح كيف يتم ذلك يجب العلم بان خروج التيار من المولد او المحول تكون الثلاث فازات في حالة دوران دائما بينهم زاوية ثابتة مقدارها 120 درجة بالترتيب RST



- فأذا تم تبديل الفاز S مكان الفاز T علي سبيل المثال يكون ترتيب الفازان RTS اي انه RST من جهة اليسار و بالتالي سيدور المحرك باتجاه اليسار.

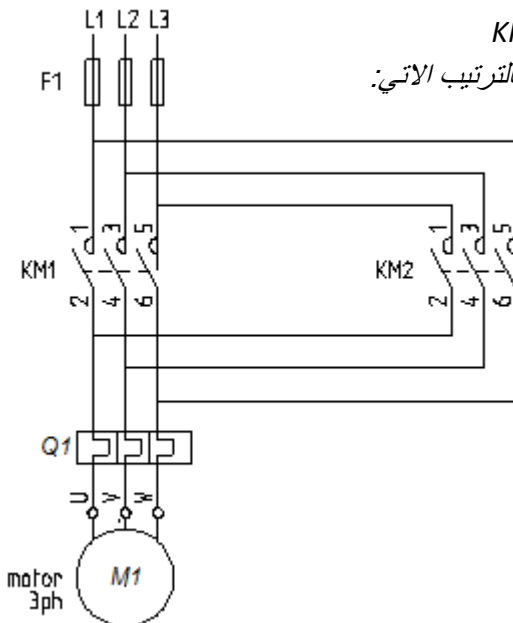


- و هكذا اذا كان ترتيب الفازات علي الوضع السابق و تم تبديل الفاز R مكان الفاز S فسيكون ترتيب الفازات RST من جهة اليمين مرة اخري

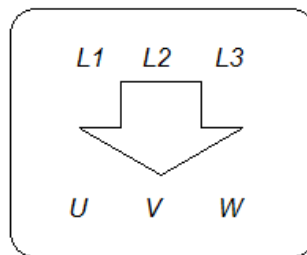
ملاحظات:

- اذا تم تبديل الثلاث فازات فسيدير المحرك في نفس الاتجاه .
- من الممكن تبديل الفازتين من الاسلاك المتصلة بالمحرك مباشرة او من اي مفتاح او كونتاكتور يتحكم في هذا المحرك فقط.

اولا : دائرة القوى



- نلاحظ هنا انه استخدم كونتاكتورين لتشغيل نفس المحرك KM1 & KM2
- الكونتاكتور KM1 يصل اطراف الـ Source الي اطراف الـ Motor بالترتيب الاتي:

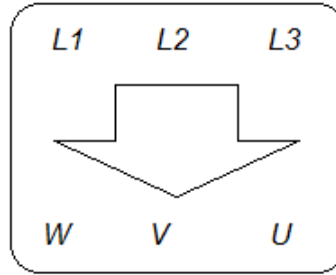


L1,L2,L3 : Source Phase

U,V,W : Motor Phase

- فيدير المحرك في اتجاه معين.

- اما الكونتاكتور KM2 يصل اطراف الـ Source الي اطراف الـ Motor بالترتيب الاتي:



- فيدور الـ Motor في الاتجاه المعاكس.
- حيث انه يكون قد تم تبديل الـ Phase L1 بدلا من ان يتصل بالطرف U اتصل بالطرف W . و الـ Phase L3 بدلا من ان يتصل بالطرف W اتصل بالطرف U اما الفاز L2 هو ثابت يصل الي الطرف V في الحالتين

ملاحظات:

- عند تشغيل المحرك في اتجاه او الاتجاه المعاكس تكون قيمة شدة تياره ثابتة في الاتجاهين . (ألا اذا تغيرت قيمة الحمل في اتجاه عن الاتجاه الاخر كما يحدث في الطلمبات مثلا).
- وبالتالي يتم وضع Overload واحد بحيث انه عند غلق اي كونتاكتور من الاثنين يمر تيار الـ Motor في الملفات الحرارية للـ Overload فيكون حماية للـ Motor اثناء تشغيله Forward او Reverse.
- في حالة دوائر عكس الاتجاه تأكد تماما من عدم تشغيل الكونتاكتورين معا باي حال من الاحوال (كما سنري في دائرة التحكم باستخدام الـ Interlock)
- اذا حدث و اغلق الكونتاكتورين معا سيحدث S.C حيث ستتصل الفازتين التي يتم تبديلها معا مما يؤدي الي اتلاف النقاط الرئيسية للكونتاكتورين

الـ Interlock :

هو عمل اجراء احتياطي لمنع تشغيل حملين او 2 contactors في نفس الوقت. وهناك نوعان من الـ interlock

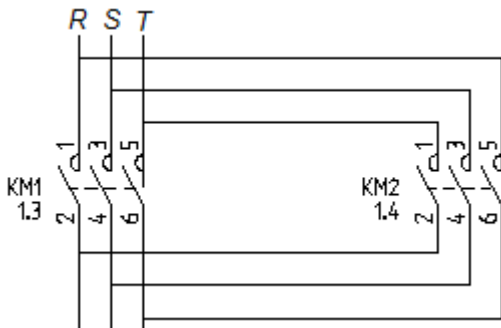
1. Electrical interlock (interlock):
2. Mechanical interlock:



- الاستخدامات الاساسية للـ interlock :

1. دوائر المواتير اتجاهين :

عند غلق الـ 2 contactors معا سوف يقوم بتوصيل الـ phase R مع الـ phase T . يحدث S.C مما يؤدي الي فصل الـ O.L الخاص بالموتور و لذلك يجب عمل interlock بين تشغيل الـ 2 contactors الخاصين بالاتجاهين.



2. دوائر مواتير Star/Delta starting :

عند غلق الـ

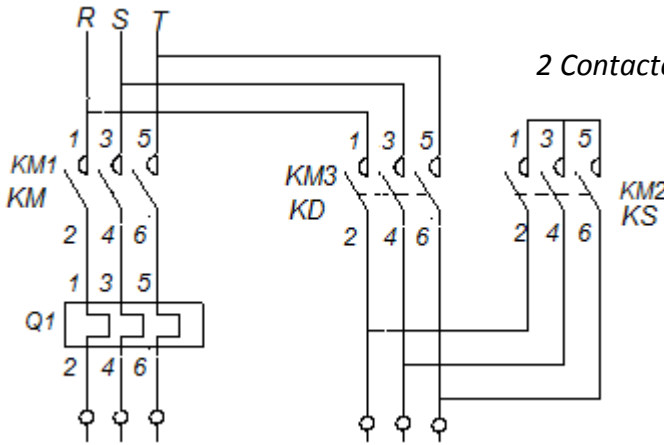
2 Contactors (Contactor Start & Contactor Delta)

سوف يقوم بتوصيل الـ 3 phase مع بعض

يحدث S.C مما يؤدي الي فصل الـ O.L

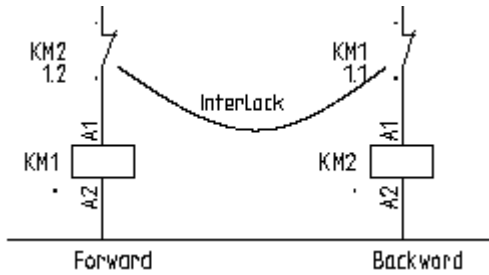
الخاص بالموتور لذلك يجب عمل interlock

بين تشغيل الـ 2 contactors .



- طرق عمل الـ interlock :

1. Electrical interlock:



- عبارة عن وضع نقطة مساعدة مغلقة (N.C Auxiliary contact)

من كل كونتاكتور توالي مع coil الـ contactor الاخر

- فعند عمل احد الكونتاكتورين يفتح نقطته المغلقة المتصلة

بالتوالي مع coil الكونتاكتور الاخر و بالتالي اذا حاول

احد تشغيله لن يصل اليه volt .

- يستخدم في جميع المواتير سواء كانت كبيرة او صغيرة.



2. Mechanical interlock:

- عبارة عن component ميكانيكي يتم تركيبه بين الـ 2 contactors المطلوب عمل interlock بينهم مكان توصيل

الـ Auxiliary contacts في جانب الـ contactor بحيث يمنع الـ 2 contactors من العمل مع بعض في نفس

الوقت ميكانيكيا

- يستخدم الـ mechanical interlock مع المواتير ذو

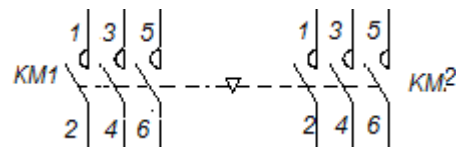
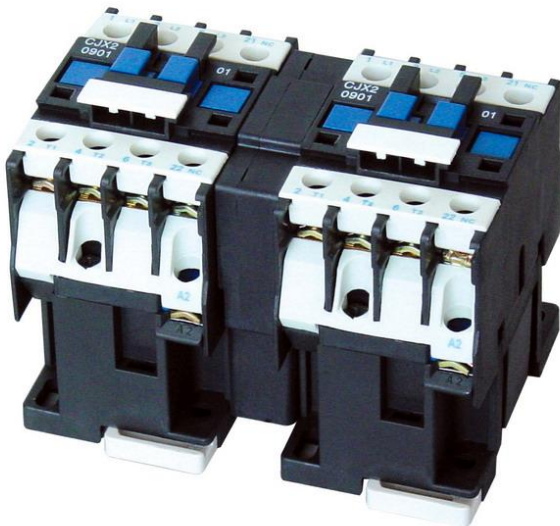
القدرات العالية وايضا يستخدم مع الـ electrical interlock

ولا يستخدم بمفرده

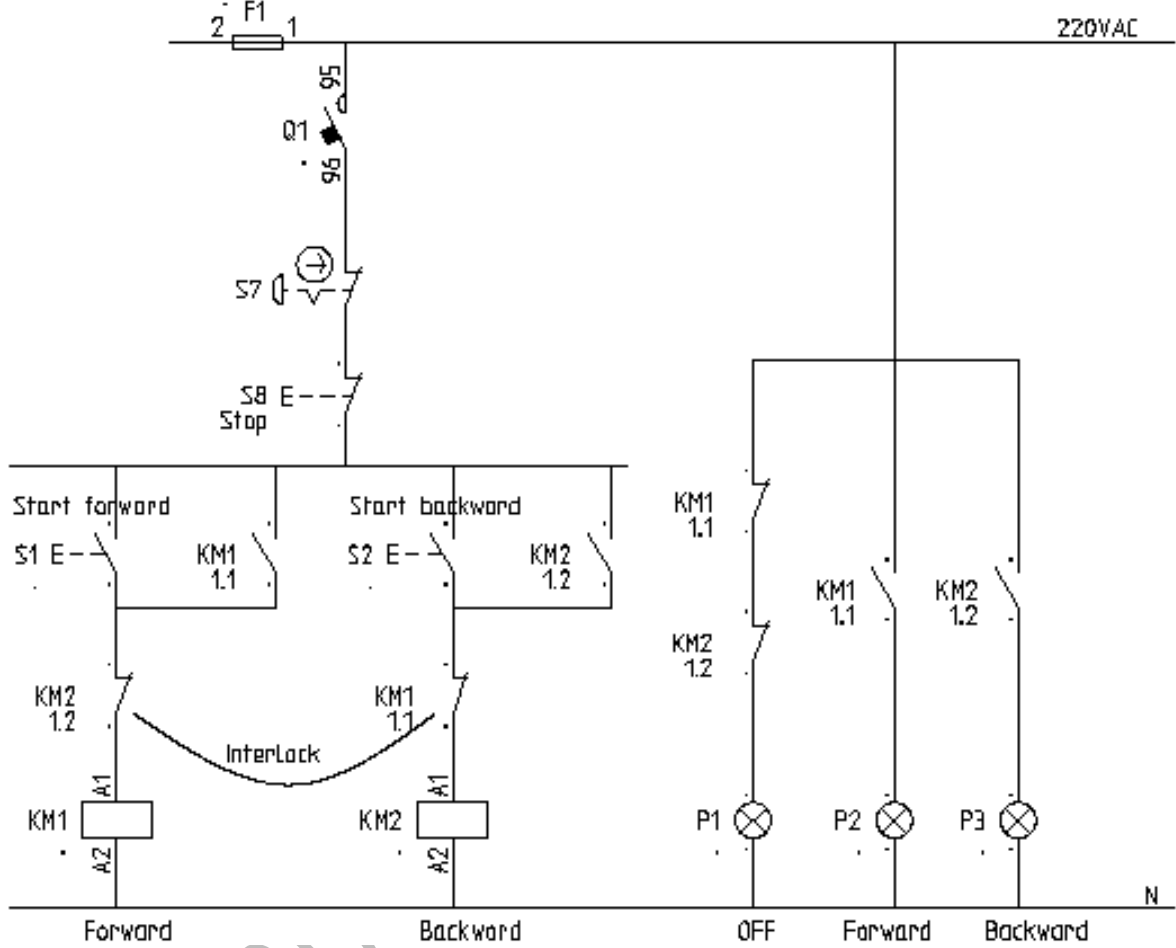
- هذا هو الـ symbol الخاص بالـ mechanical interlock

حيث يوضح ان الـ 2 contactors KM1 & KM2

بينهم mechanical interlock



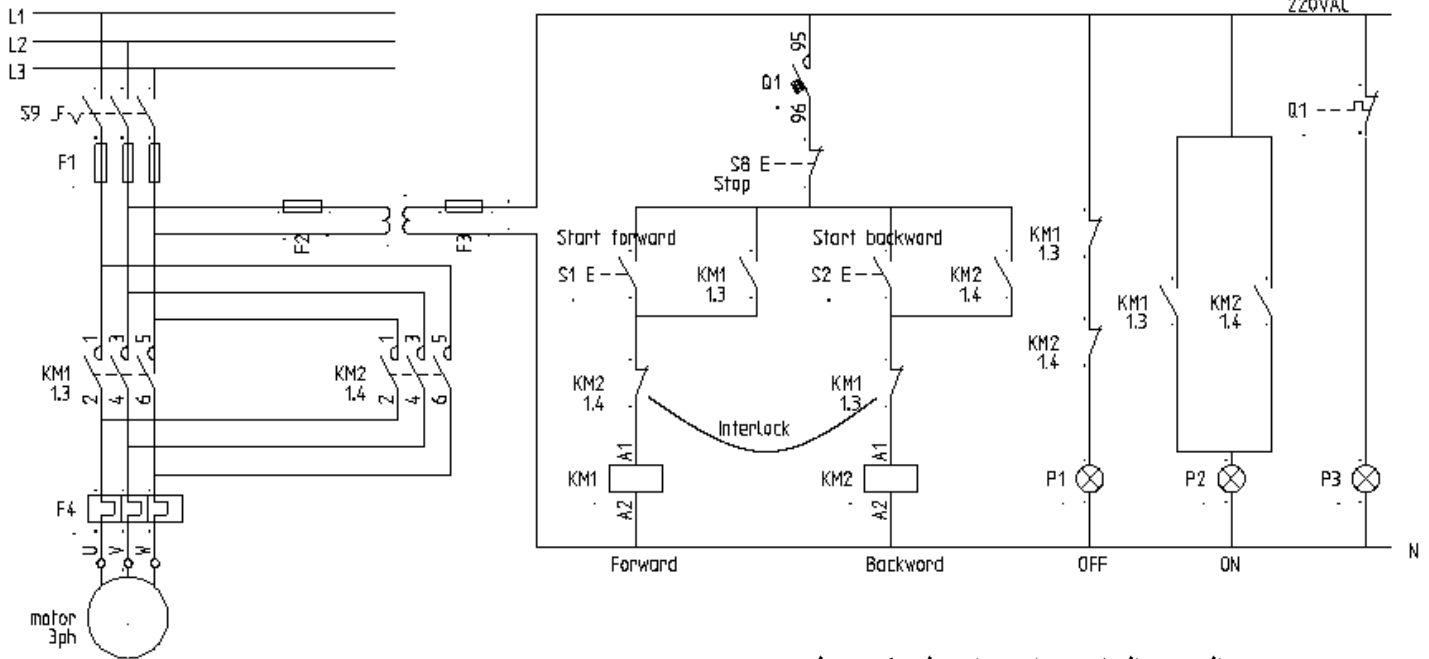
- صمم دائرة control لتشغيل الموتور اتجاهين من P.B SW مختلفين و إيقاف الموتور في الاتجاهين من P.B SW واحد مع اضافة لمبات اشارة لتوضيح احالة سواء كانت forward , revers او فصل O.L و متوقف عادي



التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S1(Start Forward) تغلق نقطته المفتوحة و بالتالي يوصل مسار التيار لـ Coil الكونتاكتور KM1 فيتغير وضع نقاطه (تغلق نقاطه الرئيسية فيوصل التيار لـ M1 فيعمل في الاتجاه الـ Forward) و (يغلق نقطته المفتوحة التي تعمل Bridge علي المفتاح S1 فعندما نرفع يدنا يظل التيار يصل الي Coil الكونتاكتور KM1) و (يفتح نقطته المغلقة التي في مسار Coil الكونتاكتور KM2 فعند الضغط علي المفتاح S2(Start backward) لا يصل التيار الي coil الكونتاكتور KM2 و بالتالي لا يعمل في الـ Backward ولا يفصل الاتجاه الـ Forward .
- عند الضغط علي المفتاح S2(Start Backward) يعمل في الاتجاه الاخر بنفس الـ Sequence
- عند الضغط علي المفتاح S8(Stop) يفتح نقطته المغلقة و يفصل التيار عن الدائرة و بالتالي يقف الـ Motor سواء كان يعمل في اي اتجاه

صمم نفس الدائرة السابقة ولكن تعمل علي 220VAC



- في التمرين السابق تم استخدام فولت كونترول 24VDC = Control Voltage
- اما في هذا التمرين تم استخدم جهد الكنترول 220VAC = Control Voltage وذلك عن طريق اخذ فازتين من دائرة القوي 380VAC = Power Circuit علي Step Down Transformer يخفض الفولت لـ 220VAC و يتم استخدامه في دائرة الكنترول

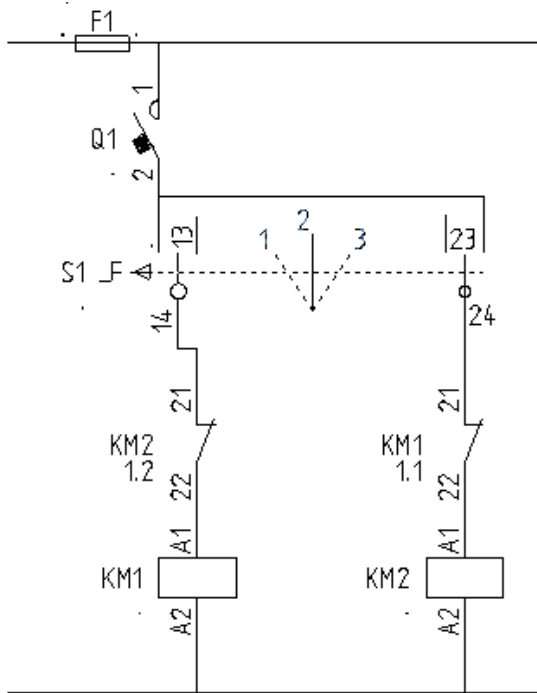
التمرين (27):

- صمم دائرة motor اتجاهين باستخدام 3 position selector SW

مكونات الدائرة:

S1(3 Position Selector Switch)

يستخدم للاختيار بين 3 اوضاع



1 → Start Forward

- عند وضع المفتاح علي الوضع 1 يغلق نقطته S1(13/14) و التيتغلق مسار التيار لـ Coil الكونتاكتور KM1 و يغير وضع نقاط تلامسه فيغلق نقاطه الرئيسية بالتالي يعمل الـ Motor في الاتجاه الـ Forward و يفتح نقطته المفتوحة KM1(21/22) التي في مسار Coil الكونتاكتور KM2 و بالتالي لا يصل تيار الي Coil الكونتاكتور.

2 → Stop

- عندما يكونا Selector علي الوضع 2 تكون نقاط S1(13/14) & S1(23/24) في وضع Open و بالتالي لا يصل تيار الي اي من Coils الاثنتين كونتاكتور KM1 & KM2 فيفصل الموتور اذا كان يعمل في اي اتجاه من الاثنتين

3 → Backward

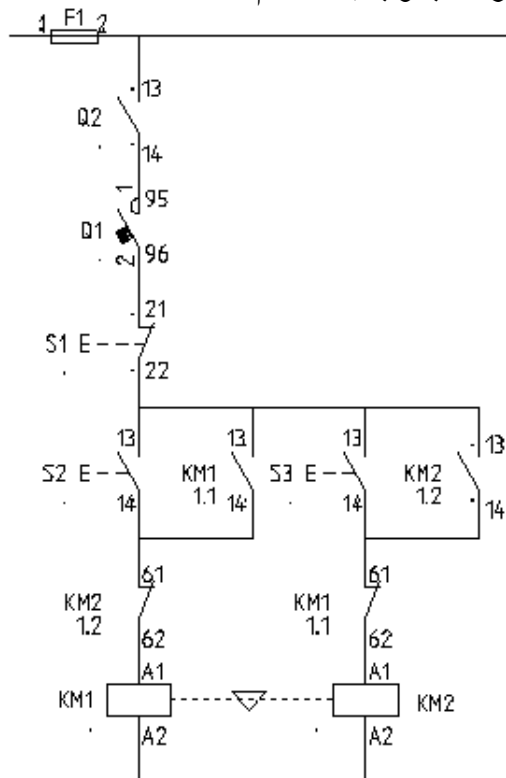
- عند وضع المفتاح علي الوضع 2 يغلق نقطته S1(23/24) و التيتغلق مسار التيار لـ Coil الكونتاكتور KM2 و يغير وضع نقاط تلامسه فيغلق نقاطه الرئيسية بالتالي يعمل الـ Motor في الاتجاه الـ Backward و يفتح نقطته المفتوحة KM2(21/22) التي في مسار Coil الكونتاكتور KM1 و بالتالي لا يصل تيار الي Coil الكونتاكتور.

نلاحظ انه في كل مرة ننتقل من الاتجاه الـ Forward الي الـ Backward او العكس نمر اولاً علي الـ Stop position و بذلك لا ننتقل من الـ Forward الي الـ Backward مباشرة.



التمرين (28):

- صمم الدائرة في تمرين 33 ولكن في هذه المرة الـ motor ذو قدرة عالية و يجب استخدام mechanical interlock



- هذه الدائرة هي دائرة اتجاهين لـ Motor قدرته عالية

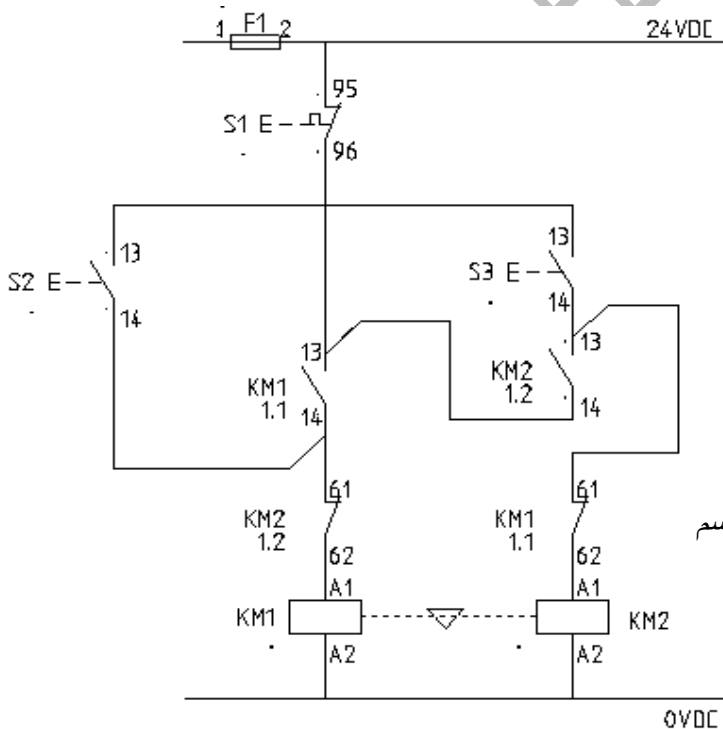
- اكبر من 100KW لذلك تم اضافة mechanical interlock

بين كونتاكتورين الاتجاهين Forward & Reverse
لمنع عمل الـ 2 Contactors حتي لو تم توصيل Volt
لـ Coils الـ 2 Contactors معا بعض في نفس الوقت



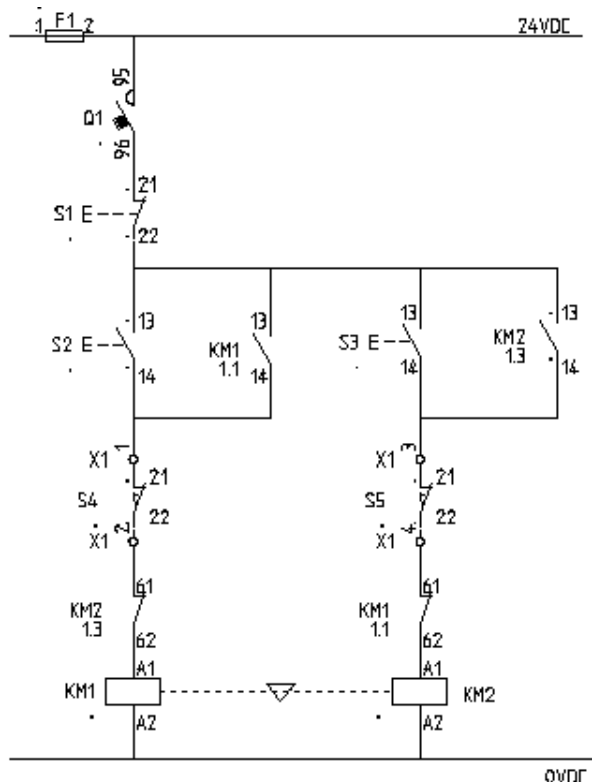
التمرين (29):

- صمم دائرة لـ motor يعمل في الـ 2 direction ولكن باستخدام نقطة الاوفر لود كمفتاح STOP مع وظيفتها الاساسية



- عندما نتتبع مسارات هذه الدائرة نجد انها نفس الدائرة السابقة بالضبط ولكن الاختلاف في طريقة الرسم
- ومن هنا نستنتج ان الرسم المثالي هي الرسم البسي الذي يوضح مسارات الدائرة دون مشاكل

التمرين (30):



- صمم دائرة لـ motor يعمل في اتجاهين ولكن في هذه الحالة الـ motor يتحرك حركة راسية او افقية فيجب وضع limit SWs لتحديد نهاية المشوار و فصل الاتجاه

مكونات الدائرة:

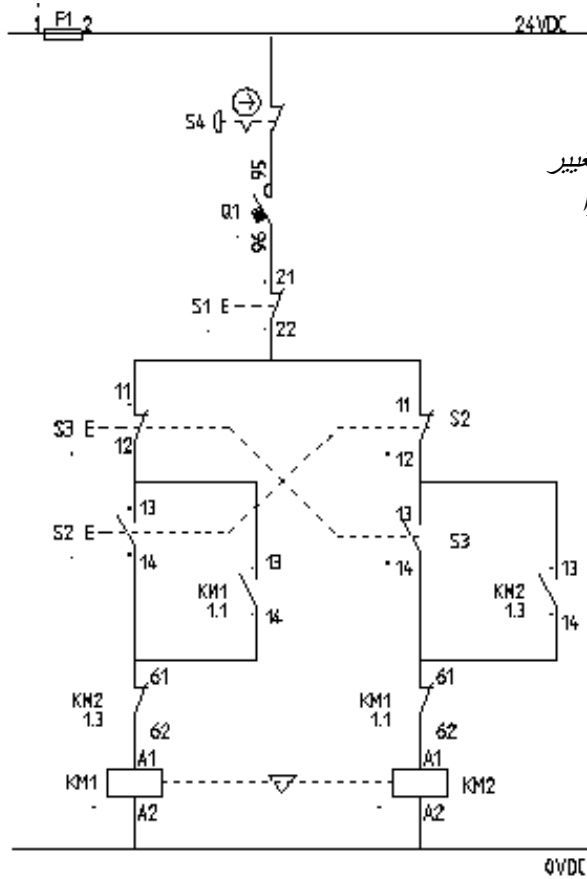
S4(Limit Switch) Forward Limit Switch

- لتحديد نهاية مشوار الموتور في الاتجاه الـ Forward.
- S5(Limit Switch) Backward limit Switch
- لتحديد نهاية مشوار الموتور في الاتجاه الـ Backward.



التشغيل:

- عند عمل الـ Motor في الاتجاه الـ Forward ووصول الحمل الي S4(Limit Switch) يغير وضع نقطة تلامس فيفتح نقطته S4(21/22) المغلقة في مسار Coil الكونتاكتور KM1 وبالتالي يتوقف الـ Motor عن الحركة في الاتجاه الـ Forward ولن يعمل في الاتجاه الـ Forward حتي بالضغط علي المفتاح S2(Start Forward) لان نقطة الـ Limit Switch في مسار Coil الكونتاكتور KM1.
- ولكن ممكن ان يعمل في الاتجاه الـ Reverse لان مسار التيار لـ Coil الكونتاكتور KM2 لا يوجد نقط مفتوحة
- و المثل عند عمل الاتجاه الـ Reverse و وصوله لـ الـ Limit SW.



التمرين (31):

- صمم دائرة لـ motor يعمل في اتجاهين ولكن يمكن تغيير اتجاه المحرك بالضغط علي مفتاح التشغيل الاخر مباشرة دون ايقافه اولا من مفتاح الابقاف

مكونات الدائرة:

- S2(Double Pole Push Button Switch)

هو مفتاح P.B مزدوج لعمل Start Forward و

Stop Reverse في نفس الوقت

- S3(Double Pole Push Button Switch)

هو مفتاح مزدوج لعمل Start Reverse و

Stop Forward في نفس التوقيت

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S2(Start Forward & Stop Reverse) يغير وضع نقاط تلامسه كالآتي :
 - يفتح نقطته المغلقة S2(11/12) فيفصل مسار التيار عن Coil الكونتاكتور KM2 و بالتالي تعود نقاط تلامسه لوضعها الطبيعي كالآتي:
 - يفتح نقاط تلامسه الرئيسية و بالتالي يتوقف الموتور عن العمل في اتجاه الـ Reverse.
 - يغلق نقطته KM2(61/62) و بالتالي يغلق مسار التيار لـ Coil الكونتاكتور KM1
 - يغلق نقطته المفتوحة S2(13/14) و بالتالي يصل التيار لـ Coil الكونتاكتور KM1 فيغير نقاط تلامسه :
 - يغلق نقاط تلامسه الرئيسية فيعمل الموتور في الاتجاه Forward
 - يفتح نقطته المغلق KM1(61/62) التي في مسار Coil الكونتاكتور KM2 و بالتالي لا يعمل M2 مطلقا
- في هذا المثال حققت طريقتين الـ Interlock كالآتي:
 - Electrical Interlock باستخدام نقطة N.C من كونتاكتورين الاتجاهين و هما KM1(61/62) & KM2(61/62)
 - Mechanical interlock باستخدامه بين كونتاكتورني الاتجاهين

ملاحظات:

1. دائرة القوي لتغيير اتجاه دوران المحرك لا تتغير مهما تغيرت طريقة تشغيل دائرة التحكم اذا كانت تحتوي علي مفاتيح نهاية شوط او ان المحرك يعمل في اتجاه و يغير اتجاهه بعد زمن معين او اي اسلوب اخر
2. يجب توصيل النقاط المساعدة المغلقة المعاكسة نقطة كل كونتاكتور بالتوالي مع الكونتاكتور الاخر في اي دائرة تغيير اتجاه بدون اي استثناء حتي لو كانت تحتوي علي كونتاكتور مزدوج بتحكم ميكانيكي (mechanical interlock)
3. يجب توصيل الـ overload بحيث يمر التيار بالملفات الحرارية عند تشغيله في اتجاه او الاتجاه المعاكس

- اشهر الطرق استخداما في ايقاف الموتير هي فصل التيار عن المحرك Supply Voltage و ترك الموتور و الحمل يدور بفعل القصور الذاتي و تفريغ الطاقة الداخلية للموتور حتي يتوقف.
- في بعض التطبيقات يكون لازما ان يقف المحرك في نفس لحظة فصل التيار مثل المصاعد و الاوناش.
- بل الاكثر من ذلك ان بعض التصبيقات يكون لازما ان تحتفظ بالموتور متوقف ثابت توقفه حتي لا يتحرك نتيجة تأثير الحمل عليه مثل المصاعد لا تنزل مرة اخري بعد ان تقف بفعل ثقل الكابينة نفسها. او الاوناش لا ينزل Wire الونش بالحمل نتيجة ثقل الشحنة التي يحملها.
- تتعد اساليب و طرق الفرملة :

A. فرملة المحرك باستخدام فرملة تيار معاكس

Plugging & AntiPlugging (Inverse Current Brake)

B. فرملة تيار مستمر.

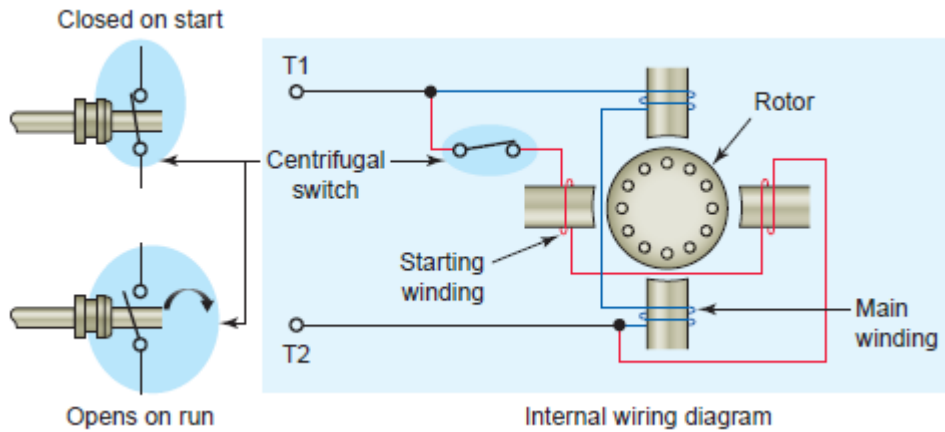
DC Injection Braking

C. فرملة كلاتش.

Electromechanical Friction Brakes

- مفتاح الطرد المركزي

- **Centrifugal Switch , Zero Speed Switch , Plugging Switch**



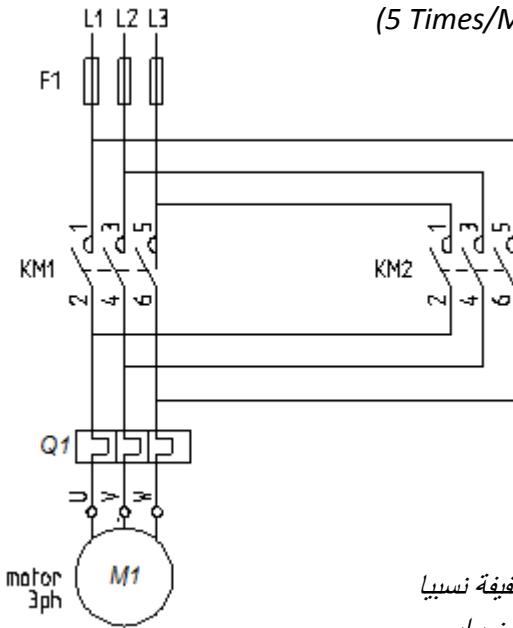
- مفتاح الطرد المركزي هو مفتاح ميكانيكي مثبت علي الموتور في حالة دوران الموتور بغير من وضع الـ contacts الخاصة به و عند توقف الموتور يعود الي حالته الطبيعية الـ normal سواء كان N.O او N.C او يحتوي علي نقطتين N.O & N.C حسب الاستخدام.
- يتم توصيله في دائرة الكنترول Control Circuit المستخدمة في فرملة الـ Motor بطريقة Inverse Current Brake & DC Injection Braking
- يتم تركيب مفتاح الطرد المركزي Centrifugal SW علي اكس الموتور و يخرج منه اطراف الـ contact الخاصة به التي يتم توصيلها بدائرة التحكم

- يمنع الـ Motor من الدوران في الاتجاه المعاكس بعد ان يتوقف .
- كل مفتاح طرد مركزي يحتوي علي مدي من السرعة التي يغير عندها وضع نقاط تلامسه مثلا (50:200 RPM)

A. فرملة المحرك باستخدام فرملة تيار معاكس

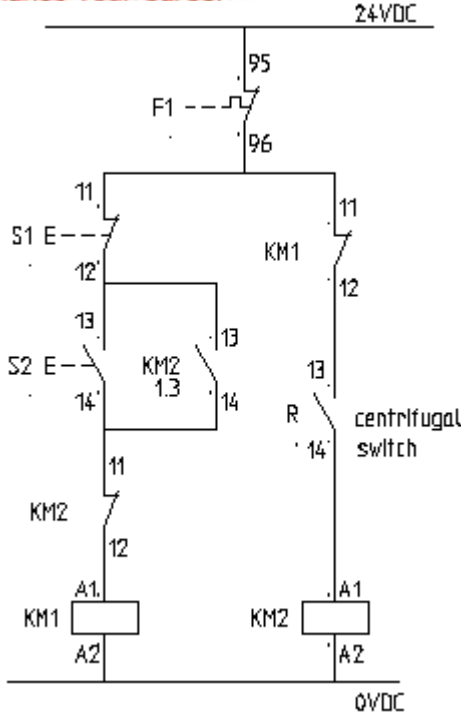
Inverse Current Brake

- هي طريقة تستخدم لفرملة الـ 3PH Induction Motor بسرعة
- عن طريق توصيل الـ Motor ليعمل في اتجاه الـ Reverse و هو مازال يدور في اتجاه الـ Forward (بعد فصله كهربيا وهو مازال يدور نتيجة عزم القصور الذاتي)
- مما يؤدي الي توليد قوة معاكسة تؤدي الي التوقف السريع و سرعة عكس اتجاه دوران الـ Motor .
- هذه الطريقة ينتج عنها حرارة عالية اكبر من التي تنتج في حالة التشغيل العادي
- لذلك لا يجب استخدام مثل هذه الفرملة اكثر من 5 مرات في الدقيقة (5 Times/Min)
- عندما يصل الموتور الي مرحلة التوقف تقريبا 0 rpm
- يجب فصل الموتور عن طريق مفتاح الطرد المركزي حتي لا يدور في الاتجاه المعاكس
- فكرة هذه الفرملة ان المحرك اثناء دورانه في اتجاه معين.
- لحظة ايقافه يعمل كونتاكتور اخر يصل الثلاث فازات الي المحرك بترتيب مختلف فيغير المحرك اتجاهه و عندما يتقف الـ Motor (تصل سرعته الي الـ 0rpm تقريبا)
- يفصل مفتاح الفرملة نقطته و يقف المحرك .
- و بالتالي يستخدم دائرة القوي هنا تماما مثل دائرة القوي لمحرك يعمل في اتجاهين.



ملاحظات:

1. تستخدم الفرملة بهذه الطريقة في المحركات التي تعمل علي احمال خفيفة نسبيا اي لا يكون دورانها بفعل القصور الذاتي قويا . فمن الممكن حدوث اضرار للمحرك ميكانيكيا و كهربيا
2. لا يمكن تنفيذ هذه الطريقة بدون وجود مفتاح فرملة (مفتاح طرد مركزي)
لانه اذا استخدم تيمر او مفتاح مزدوج لا يمكن ضبط وقت تشغيل المحرك في الاتجاه المعاكس و بالتالي من الممكن ان يعمل المحرك في الاتجاه المعاكس لحظات بدلا من فرملته



التمرين (32):

- صمم دائرة كنترول لفرملة 3PH Induction Motor بواسطة Inverse Current Braking .

- عند الضغط علي المفتاح Start يصل التيار الي KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه

○ يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل الـ Motor في

الاتجاه الـ Forward

○ يفتح النقطة KM1(11/12) الـ Interlock

- يعمل الـ Motor في الاتجاه الـ Forward

○ فيغير الـ Centrifugal SW وضع نقاط تلامسه

■ يغلق النقطة R(13/14)

- عند الضغط علي المفتاح Stop

○ ينقطع التيار عن KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه

■ تفتح نقاطه الرئيسية فينقطع التيار عن الـ Motor

■ تغلق نقطته KM1(11/12)

- النقطة R(13/14) مغلقة نتيجة ان الموتور مازال يدور

○ فيصل التيار الي KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه

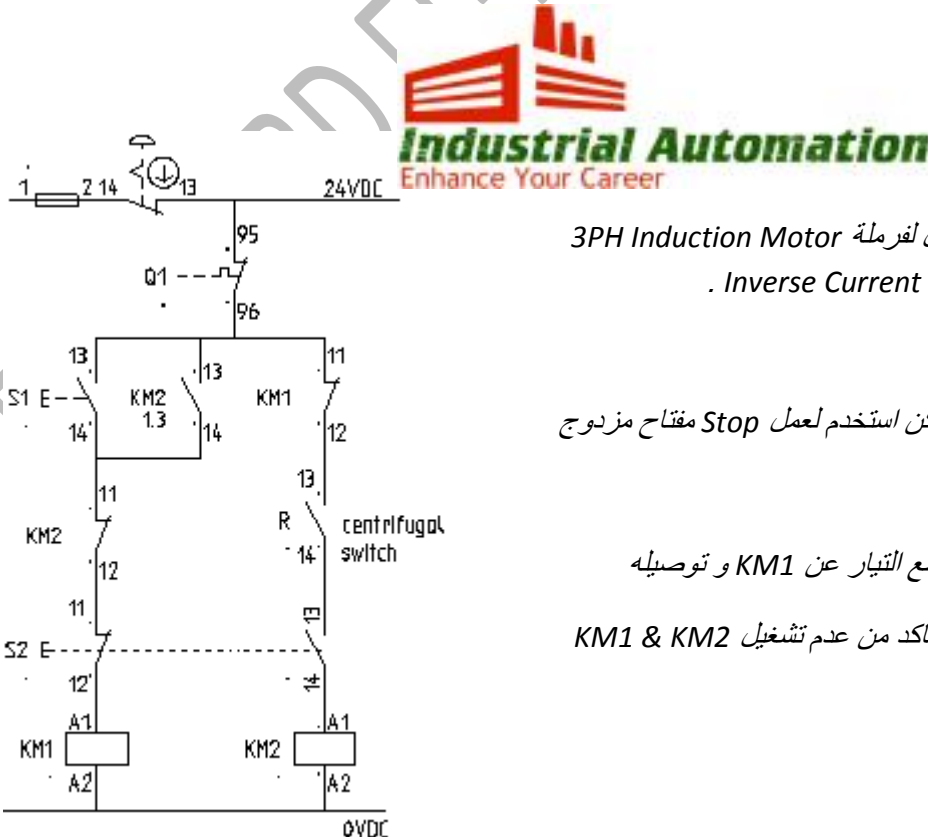
■ يغلق نقاطه الرئيسية فيصل التيار الي الموتور في معكوس فيحاول العمل في الاتجاه المعاكس

■ يفتح النقطة KM2(11/12) الـ Interlock

- عند وصول سرعة الموتور الي (50-200 rpm) حسب نوع الـ Centrifugal SW تعود نقاطه الي وضعها

○ يفتح النقطة R(13/14) وبالتالي ينقطع التيار عن KM2 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي

■ تفتح نقاطه الرئيسية و ينقطع التيار عن الـ Motor



التمرين (33):

- صمم دائرة كنترول لفرملة 3PH Induction Motor بواسطة Inverse Current Braking .

نفس الدائرة السابقة ولكن استخدم لعمل Stop مفتاح مزدوج

Stop S2(NO + NC)

عند الضغط عليه يتم قطع التيار عن KM1 و توصيله

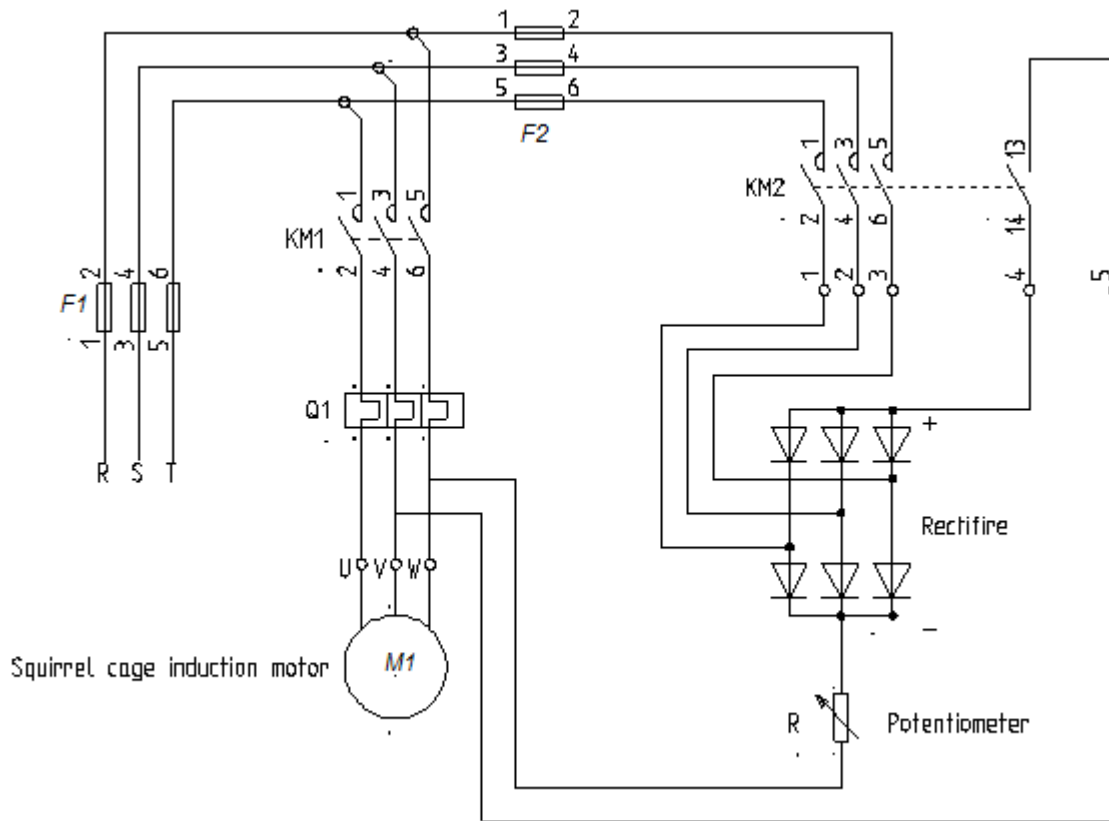
الي KM2 المهم هو التأكد من عدم تشغيل KM1 & KM2

في نفس الوقت

B. فرملة المحرك باستخدام فرملة تيار مستمر.

Injection DC Brake

من المعروف ان الـ Squirrel cage induction الواسع الانتشار يعمل فقط بتيار متردد . فاذا اتصلت ملفاته بتيار مستمر يتولد مجال مغناطيسي ثابت يؤدي الي تثبيت العضو المتحرك Rotor مكانه يتم استغلال هذه النظرية لفرملة بعض المحركات ذات القدرات الصغيرة.



محتويات دائرة فرملة تيار مستمر:

- **M1: 3 Phase Squirrel Cage Induction Motor**
- **F1: Fuse** ثلاث فيوزات رئيسية للدائرة
- **Recifier:** دائرة توحيد لتحويل تيار الـ 3 فازات الي تيار مستمر (+ و -)
- **F2: Fuse** ثلاث فيوزات لحماية دائرة التوحيد و الموتور اثناء الفرملة
- **KM1: Motor Contactor** كونتاكتور تشغيل الموتور
- **KM2: Brake Contactor** كونتاكتور تشغيل الفرملة (لتوصيل التيار الي مدخل دائرة التوحيد)
- **Q1: Motor Overload** مفتاح حماية حرارية للموتور (اوفرلود)
- **KM2(13/14): N.O Contact From Brake Contactor** نقطة مفتوحة من كونتاكتور الفرملة لفصل خرج الـ Rectifier عن الـ Motor فلا يتعرض خرج دائرة الفرملة الي AC Voltage فيحترق
- **R : Rheostat** مقاومة متغيرة للتحكم في فرق جهد الفرملة
- طرفا دائرة التوحيد Rectifier يصلو الي اي طرفين للـ Motor بعد مرور اي طرف منهم علي نقطة مفتوحة من الكونتاكتور KM2 .

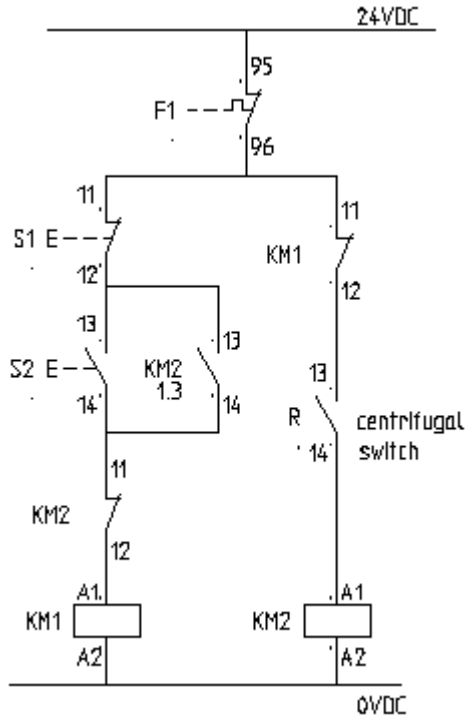
- عند تشغيل الـ Motor يغلق الكونتاكتور KM1 فيعمل الـ Motor بالتيار المتردد AC Voltage و عند فصل التيار عن الكونتاكتور KM1 يفصل التيار المتردد عن المحرك و في نفس اللحظة يغلق الكونتاكتور KM2 فيفصل الثلاث فازات الي دائرة التوحيد ليخرج منها تيار مستمر يصل الي ملفات الموتور فيقف فوراً.
- ملاحظات:
- ⊗ لا يتصل خرج دائرة التوحيد مباشرة الي المحرك. فاذا حدث هذا فعند وصول التيار المتردد الي المحرك يصل فازتين تيار متردد الي طرفي السالب و الموجب لدائرة التوحيد مما يؤدي الي اتلافها. و لذلك يجب توصيل الطرف الموجب او السالب بنقطة مفتوحة من الكونتاكتور B او نقطة مغلقة من الكونتاكتور A قبل وصولها الي ملفات الـ Motor.
- ⊗ من الممكن استخدام دائرة توحيد Single Phase و تتصل بفازتين فقط و ليس من الضروري استخدام دائرة توحيد 3 Phase .
- ⊗ كلما زاد فرق الجهد المستمر الواصل الي ملفات الـ Motor كلما زادت قوة الفرملة و ارتفع التيار داخل الملفات و العكس صحيح و لذلك وضع مقاومة متغيرة يمكن بواسطتها ضبط الـ Volt المناسب للفرملة.
- ⊗ لا يفضل استخدام الفرملة بهذه الطريقة في محركات القدرات العالية و لكن يفضل فرملة المحرك بواسطة تيل و بوبينة خارجية حتي لا يستهلك ملفات المحرك ذاتها.
- ⊗ بعض المحركات التي تعمل بفرملة تيار مستمر تحتوي علي مفتاح يشبه مفتاح الطرد المركزي Centrifugal Switch يغير وضع نقاط تلامسه عن طريق دوران او وقوف المحرك و لكنه اكثر حساسية فهو يغلق نقطته لحظة دورانه مباشرة و يفصلها لحظة الوقوف و يستخدم هذا المفتاح بحيث يستطيع فصل التيار المستمر عن ملفات المحرك في الوقت المناسب فور ايقاف

التمرين (34):

- صمم دائرة تحكم لموتور مع فرملة تيار مستمر DC Brake

التشغيل:

- عند الضغط علي مفتاح التشغيل يصل التيار الي KM1 و يعمل الـ Motor بالتيار المتردد في نفس اللحظة يغلق مفتاح الفرملة Centrifugal SW ولكن لا يصل تيار الي KM2 لان النقطة (11/12) KM1 مفتوحة
- عند الضغط علي مفتاح الايقاف يفصل التيار عن KM1 و يصل الي KM2 فيصل تيار مستمر الي ملفات الـ Motor فتحدث فرملة و لحظو وقوف الـ Motor تعود نقطة مفتاح الفرملة Centrifugal SW مفتوحة و يفصل التيار المستمر عن الـ Motor

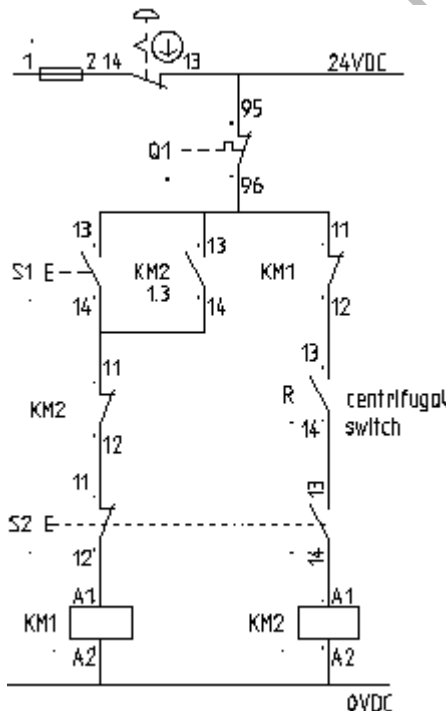


التمرين (35):

- صمم دائرة تحكم لموتور مع فرملة تيار مستمر DC Brake مع اضافة مفتاح مزدوج لتشغيل الـ brake عند ايقاف الـ motor

التشغيل:

- هذه الدائرة لا تختلف كثيرا عن الاولى سوي انه استخدم مفتاح مزدوج . لحظة فصل التيار عن KM1 يصله الي KM2
- المهم التأكد من عدم عمل الكونتاكتور KM2 قبل فصل التيار عن الكونتاكتور KM1

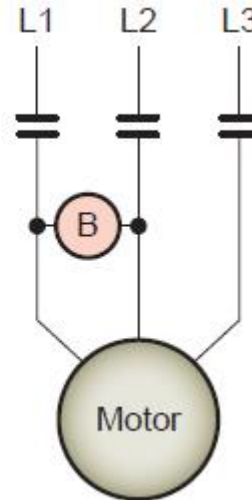


Electromechanical Friction Brakes

- عكس انواع الفرملة الاخري مثل فرملة عكس الاتجاه Plugging او فرملة التيار المستمر DC Injection Brkes او الفرملة باستخدام مقاومات خارجية Dynamic Brake فرملة الكلاتش Electromechanical Friction Brakes تستطيع ان تحافظ علي اكس الـ Motor ثابت بعد توقف الموتور

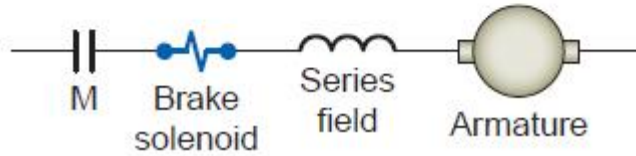
النوع الاول: يستخدم مع 3PH Induction Motor

AC Electromagnetic Brake.



- هذا النوع من الفرملة واسع الانتشار و الاستخدام مع الموتير 3 PH Induction Motor كالآتي:
 - يستخدم كـ فرملة توقف للاحتفاظ بالحمل في مكان ما و الماكينة متوقفة
 - يستخدم كـ فرملة لعمل فرملة للحمل اثناء الدوران
- تتعدد تطبيقات مثل هذه النوع من الفرملة في الآتي:
 - نقل المواد و عمليات تجهيز المواد الغذائية في المصانع و معدات نقل الامتعة.
- هذا النوع من الـ Brakes تثبت مباشرة علي الموتور كما هو موضع بالشكل
- فكرة عمل هذا النوع من الفرملة.
 - عند توصيل مصدر الكهرباء للموتور Power Source ليعمل
 - يصل ايضا مصدر التيار الي ملف الفرملة Coil OF Bake فيجذب تيل الفرملة
 - تيل الفرملة هو المسؤول عن ايقاف الموتور في حالة انقطاع التيار عنه
 - و بالتالي يصبح الـ Rotor حر Free فيدور الموتور
 - عند الضغط علي مفتاح Stop ينقطع التيار عن الموتور و بالتالي عن ملف الفرملة
 - فيندفع تيل الفرملة بقوة الياي الموضح في الرسم (Spring) فيمسك علي Rotor الموتور فيتوقف عن الحركة
 - و يظل هكذا مثبت عن طريق التيل مدفوعا بالياي حتي يصل التيار مرة اخري الي الموتور و هكذا

Electromechanical Drum and Shoe-type Friction Brake Used ON DC Series Motor Drives.



- يتم تثبيت اسطوانة الفرملة على الجزء المتحرك للموتور Rotor و يستخدم تيل الفرملة للحفاظ على الـ Rotor في مكانه دون دوران
- الجزء الدورا Rotor يثبت بواسطة الباي و يتحرر بواسطة الملف المغناطيسي عند وصول التيار اليه
- عندا يعمل الـ Motor يصل التيار الي ملف الفرملة Brake Solenoid فيجذب قطعتي التيل متغلبا على قوة الباي و بالتالي ينحدر الـ Rotor و يعمل الـ Motor
- عند يتوقف الـ Motor ينقطع التيار عن ملف الفرملة Brake Solenoid و يمسك قطعتي التيل على الـ Rotor بواسطة قوة الباي فيتوقف الموتور عن الدوران
- ملف الفرملة يتم توصيلة بالتوالي مع الموتور و بالتالي يعمل نتيجة تيار الموتور
- هذا النوع من الفرملة يوفر الامان حيث انه عند انقطاع التيار الكهربائي يتم تثبيت الـ Rotor و بالتالي لا يقع الحمل في حالة الاوناش و ايضا الاسانسير

Industrial Automation World

Follow Us :

Group: <https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

Assistants:

<https://www.facebook.com/profile.php?id=100005424076451&fref=ts>

<https://www.facebook.com/industrial.automation.35?fref=ts>



Industrial Automation Group Link :

<https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

CLASSIC CONTROL COURSE

Chapter 5: Sensors

Prepared By: Eng, Abd ulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

E-Mail: Eng.Abdelkawy.Mobarak@Gmail.com

هناك انواع مختلفة من الحساسات للاغراض المختلفة و الاحساس بالاهداف المختلفة الشكل و طريقة العمل و الخامة من حيث كونها معدنية او عازلة و علي مسافات مختلفة و ايضا لقياس الكميات الفيزيائية المختلفة مثل الضغط *pressure* و درجة الحرارة *temperature* و المسافة *distance*.

و من هذه الـ *sensors* الاتي:

- **Proximity sensors:** (Inductive – Inductive magnetic – Capacitive)
- **Optical sensors :** (Through beam – Retro reflective – Diffuse)
- **Switches :** (Reed SW – Pressure SW – liquid level SW – Flow SW – Limit SW)
- **Physical quantity sensors :** (Pressure sensor – Temperature sensor – Flow sensor – Wight sensor)

تختلف نظرية عمل الـ *sensors* المختلفة و وظيفتها و نوع الـ O/P و ايضا طريقة توصيلها و الـ *Feed voltage*

و من الممكن تقسيم الـ *sensors* عدة تقسيمات مختلفة اعتمادا علي مجموعة من الخواص :

1. الـ *Feed voltage* :

تختلف الـ *sensors* في الـ *feed voltage* حيث بعض الانواع تعمل بـ 220VAC و اخري تعمل بـ 24VDC

2. نوع الـ O/P الخاص بالـ *sensor* من حيث كونه *Analog* او *Digital* :

classification	Digital sensor	Analog sensor
O/P types	- الـ O/P يكون حاجة من الاثنين: - $0 \rightarrow 0VDC$ - $1 \rightarrow 24VDC$ - قيمة الـ O/P تتغير كالاتي: - الشرط تحقق $O/P=1$ - الشرط لم يتحقق $O/P=0$	- الـ O/P يكون متغير اما - DC volt ($0VDC \rightarrow 10VDC$) - mille AMP ($4MA \rightarrow 20MA$) - و قيمة الـ O/P يعتمد علي : - الـ range الذي يعمل فيه الـ <i>sensor</i> - قيمة الكمية المقاسة باختلاف انواعها
Usage	- هذه الانواع من الـ حساسات <i>Sensors</i> تستخدم لتوضيح حالة معينة موجودة او لا مثل و صول الضغط لدرجة معينة او درجة الحرارة او وصول <i>object</i> معين لمسافة محددة <i>limit SW sensor</i>	- هذه الانواع من الحساسات تستخدم لقياس كميات فيزيائية مثل الضغط و الحرارة و المسافة
types	- Proximity sensors : (inductive – capacitive – inductive magnetic) - Optical : (Through beam – Diffuse – Retro reflective) - Switches : (Reed SW – Pressure SW – Liquid level SW – Flow SW)	- Physical quantity sensors : (Pressure sensor – Temperature sensor – Flow Quantity sensor – Wight sensor)

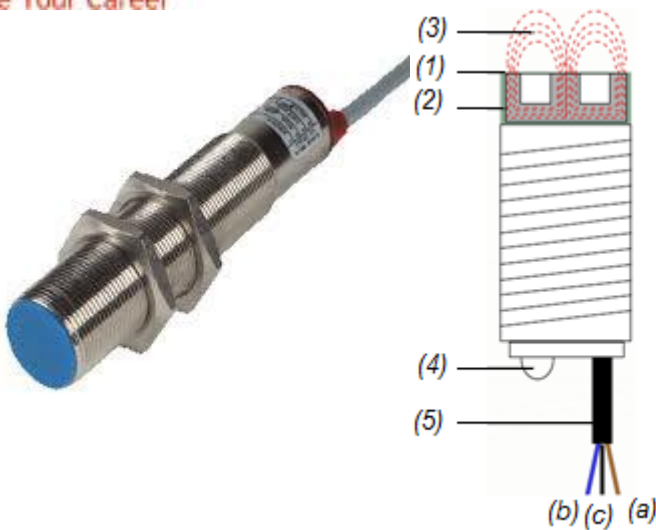
Digital Sensors:

الحساسات التقاربية proximity sensors:

- استخدامات الحساسات التقاربية تشابه الي حد ما استخدامات مفاتيح نهاية الشوط و لكن في مجالات و بأمكانيات اكثر و الحساسات لا تحتاج الي تلامس او ضغط ميكانيكي كما يحدث مع مفاتيح نهاية الشوط و لكن فقط ان يقترب الحمل من الحساس او يدخل مجال حساسيته فيتغير وضع نقاط تلامس الحساس.
- تعبير تتغير وضع نقاط تلامسه هو تعبير غير دقيق و لكنه تقريبي للتعبير عن انه يخرج O/P.
- و يوجد منها عدة انواع مختلفة فمنها:

: INDUCTIVE PROXIMITY SENSOR الحساسات التقاربية الحثية

يستشعر فقط الاجزاء الحديدية و المعدنية الموصلة.
مدي حساسيته قصير جدا بالمليمتر او عدد قليل من السنتيمترات



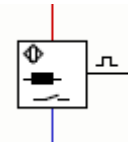
- (1): Active Surface
- (2): Resonance Circuit Coil
- (3): High Frequency Magnetic Field
- (4): LED Indicator
- (5): Connection Cable

(a): (Brown): Feed 24VDC

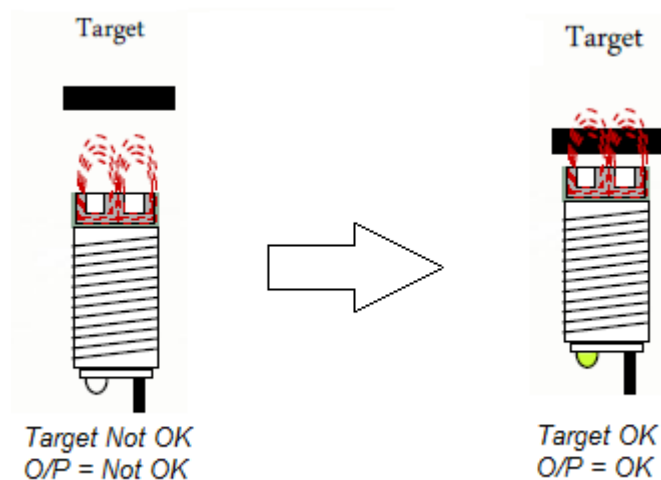
(b): (Blue): Feed 0VDC

(c): (Black): Signal

- Inductive Proximity Sensors Symbole

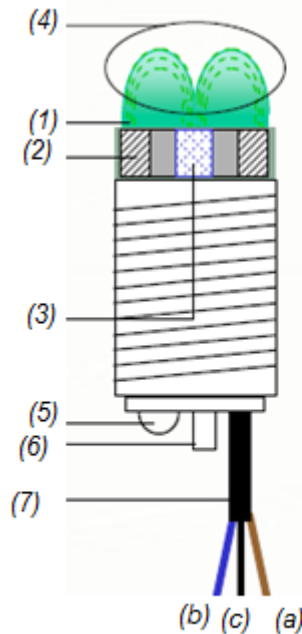


- Operation Of Inductive Proximity Sensor



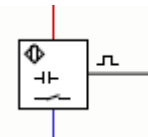
من الممكن ان تتأثر حساسيته بالاتي:

- درجة حرارة الجو المحيط.
 - نوع المادة التي يستشعر بها و درجة توصيليتها conductivity
 - ابعاد الجزء الذي يستشعر به يجب ان يكون كبير بقدر يقري الـ sensor.
- الحساسات التقاربية السعوية **CAPACITIVE PROXIMITY SENSOR** :
تستشعر الاجزاء العازلة بلاستيك – كرتون.

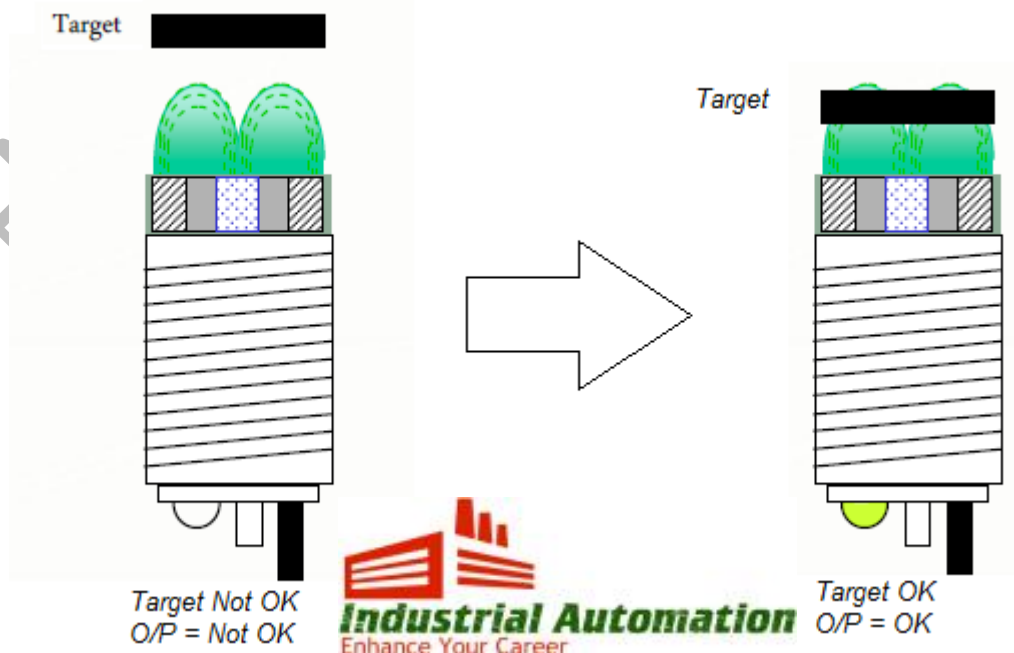


- (1): Active Surface
 - (2): Active Electrode
 - (3): Earth Electrode
 - (4): Electro Static Field
 - (5): LED Indicator
 - (6): Adjusting Screw
 - (7): Connection Cable
- (a): (Brown): Feed 24VDC
(b): (Blue): Feed 0VDC
(c): (Black): Signal

- **Capacitive Proximity Sensors Symbole**



- **Operation Of Capacitive Proximity Sensor**



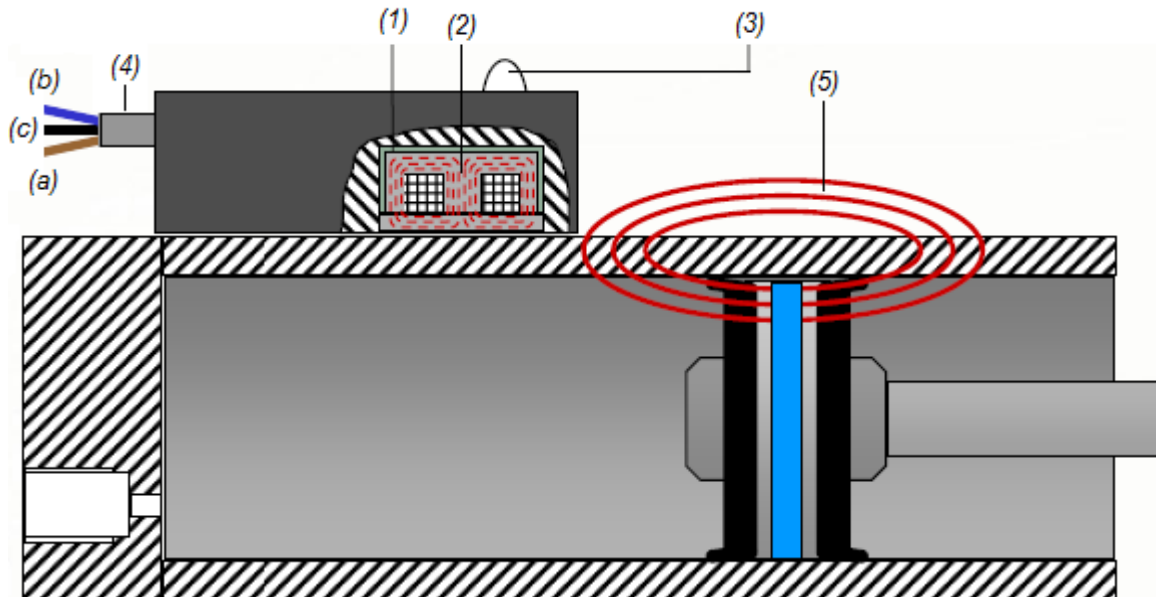
خصائص الـ Capacitive Proximity Sensor :

- تستشعر اي مادة كثافتها اكبر من كثافة الهواء
- يمكن ضبط حساسيتها عن طريق الـ Adjusting Screw .
- من الممكن ان يتأثر بالأتربة و ذلك لأن لها كثافة اكبر من كثافة الهواء
- الحساسات التقاربية الحثية المغناطيسية **inductive magnetic sensors** :

هو inductive proximity sensor لكنه يشعر فقط بالمجال المغناطيسي لذلك يجب تجنب اي تداخل بين المجال المغناطيسي المطلوب تحديده و اي مجالات مغناطيسية اخرى

Solid stat device – High switching frequency – 1KHZ

- مدي حساسية مثل هذه الانواع يكون قصير بالمليمتر او عدد قليل من السنتيمتر .
في حالات المسافات الكبيرة تستخدم الحساسات الكهروضوئية (PHOTO-ELECTRIC SENSOR)



- (1): Resonant Circuit Coil

- (2): High Frequency magnetic Field

- (3): LED Indicator

- (4): Connection Cable

(a) : Brown, Source 24VDC

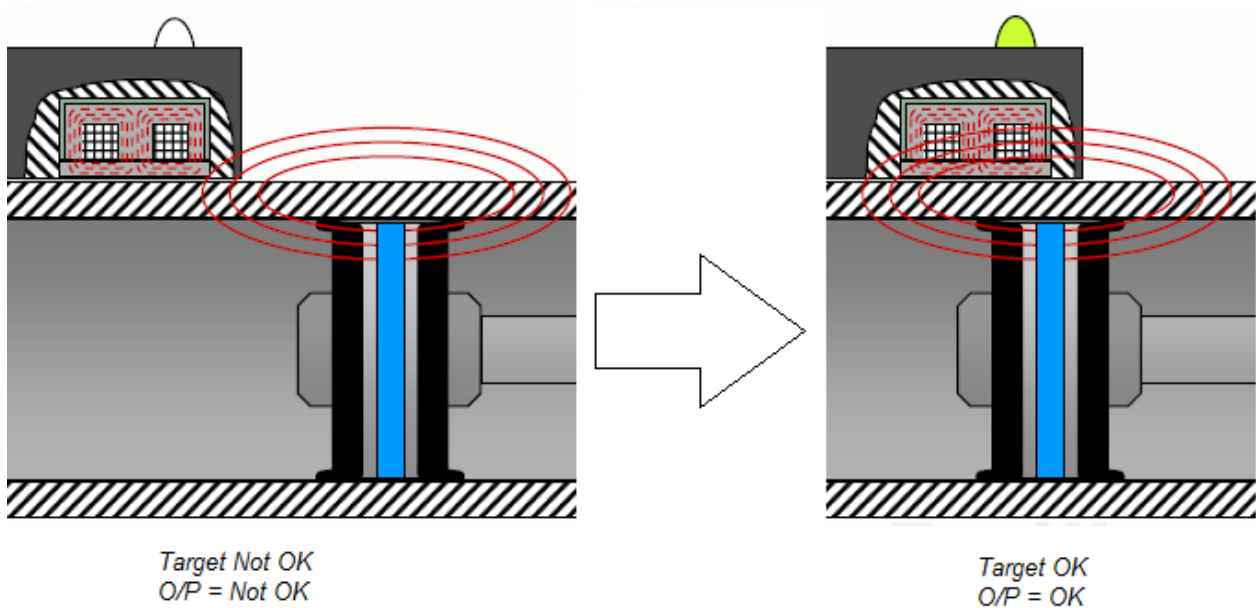
(b) : Blue, Source 0VDC

(c) : Black, Signal

- (5) : Target (Magnetic Field)

- Inductive Magnetic Proximity Sensors Symbole

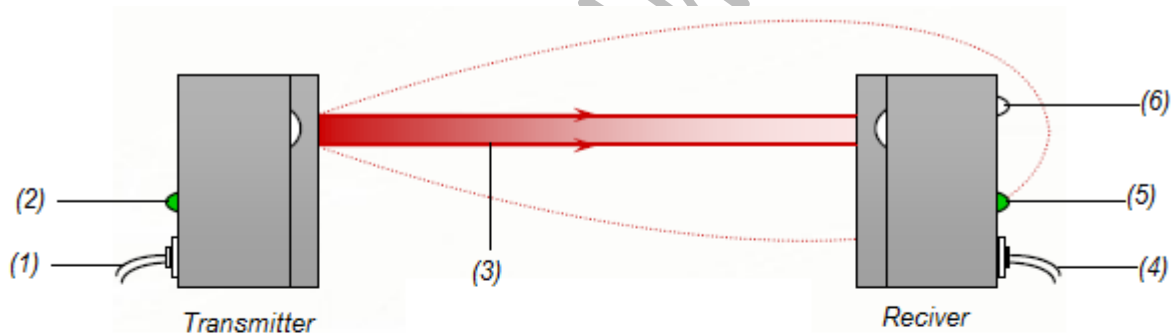
- **Operation Of Inductive Magnetic Proximity Sensor**



الحساسات الكهروضوئية (Optical sensors):

- **Optical-through beam:**

هذا النوع يتكون من جزئين المرسل transmitter والمستقبل receiver مثبت الـ transmitter في بداية المسافة و الـ Receiver في نهايتها و يبعث الـ transmitter شعاع الى الـ receiver



- (1): Connection Cable

- (Brown): 24VDC

- (Blue): 0VDC

- (2): Power Indication LED

- (3): Beam From Transmitter
to Receiver

- (4): Connection Cable

- (Brown): 24VDC

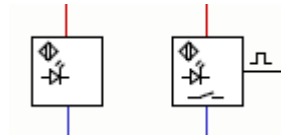
- (Blue): 0VDC

- (Black): Signal

- (5): Power Indication LED

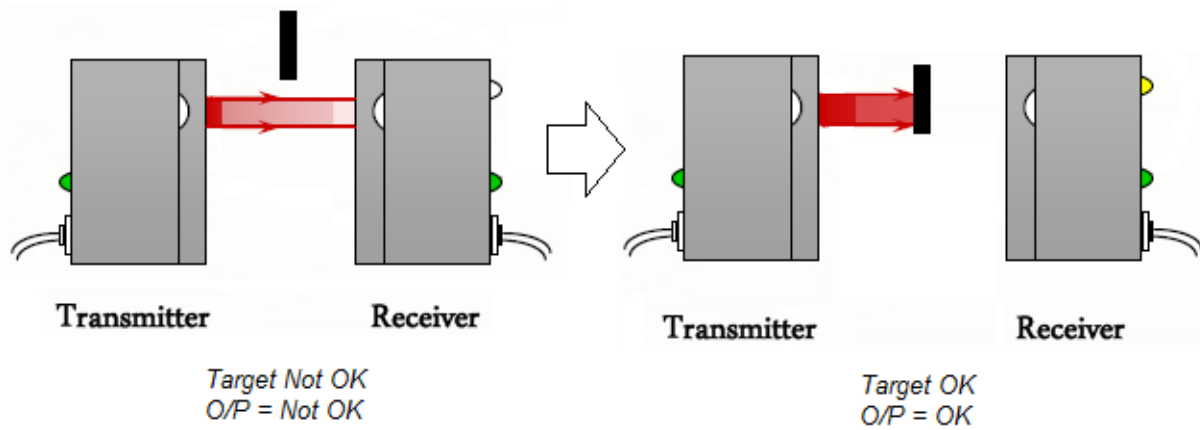
- (6): Signal Indication LED

- **Optical Throgh Beam Sensor Sympole:**



- **Operation Of Optical-throgh Beam Sensor**

اذا قطع اي شيء هذا الشعاع يغير الـ sensor وضع نقاط تلامسه

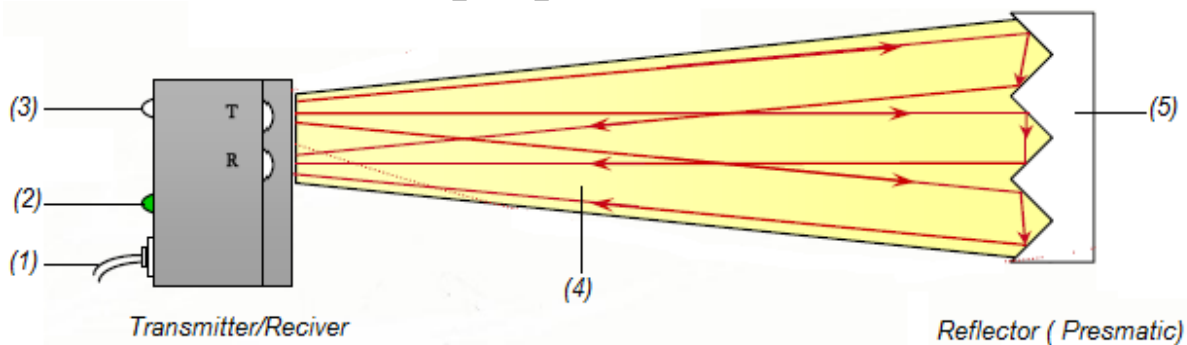


ملاحظات:

يستخدم هذا النوع في السلالم المتحركة او الابواب الكهربائية للمصاعد و غيرها
تصل مسافة استشعار بعض هذه الانواع الي 30 m و يجب ان يتم ضبط المرسل علي المستقبل جيدا.

- **Optical-retro reflective:**

هذا النوع يتكون من جزئين الاول مرسل و مستقبل transmitter/receiver و الثاني عاكس reflector
في هذا النوع الجزء الاول transmitter/receiver يقوم بارسال شعاع ضوئي يتم عكسه عن طريق الجزء الثاني
عاكس reflector و يقوم الجزء الاول transmitter/receiver باستقباله مرة اخري



- (1): Connection Cable

- (Brown): 24 VDC

- (Blue): 0VDC

- (Black): Signal

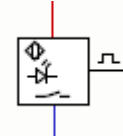
- (2) : Power Indication LED

- (3): Signal Indication LED

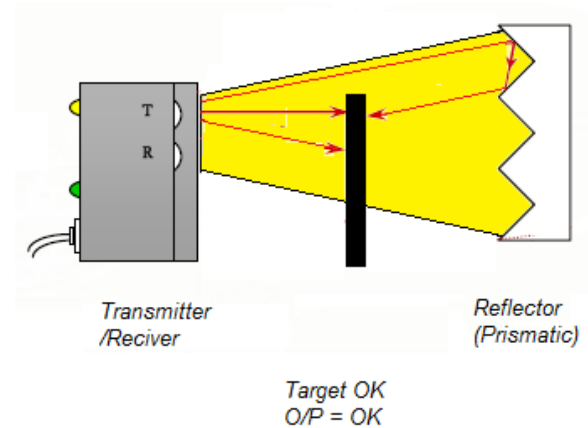
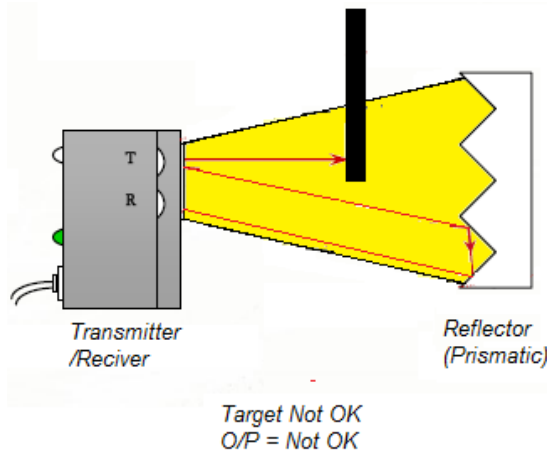
- (5) : Reflector (Presmatic)

- (4): Beam From Transmitter/ReCiver to Reflector to Transmitter/Reciver

- **Optical-retro reflective Sensor Symbole:**



- **Optical-retro reflective Operation:**



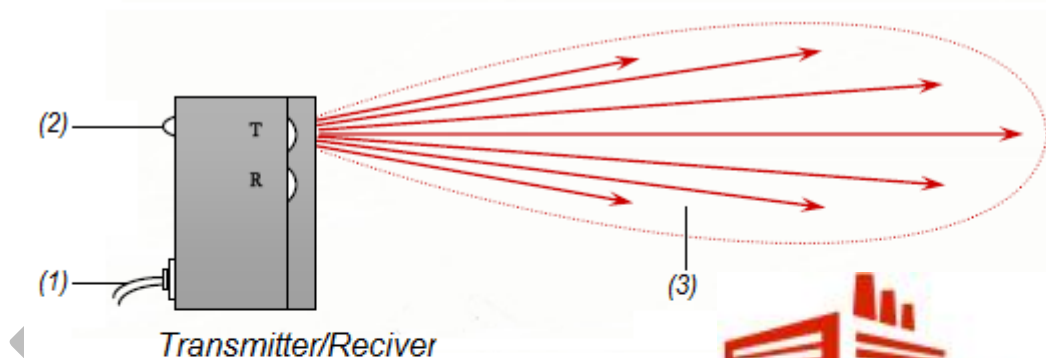
فاذا قطع اي شيء هذا الشعاع لا يتم عكسه عن طريق الـ reflector وبالتالي لا يتم استقباله مرة اخري عن طريق الـ transmitter/receiver فيغير السنسور وضع نقاط تلامسه

ملاحظات:

يصلح هذا النوع مع الاشياء العاكسة لانها في هذه الحالة سوف تعكس الشعاع مرة اخري الي الجزء الاول transmitter/receiver ولن يشعر الـ sensor باي تغيير في الحالة و يجب ان يكون الـ target الذي يقطع الشعاع اكبر من العاكس reflector

- **Optical-diffuse:**

هذا النوع يتكون من جزء واحد فقط يمكن اعتباره transmitter/receiver.



- (1): Connection Cable

- (Brown): 24VDC

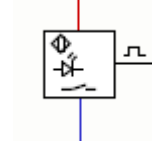
- (Blue): 0VDC

- (Black): Signal

- (2) : Signal Indication LED

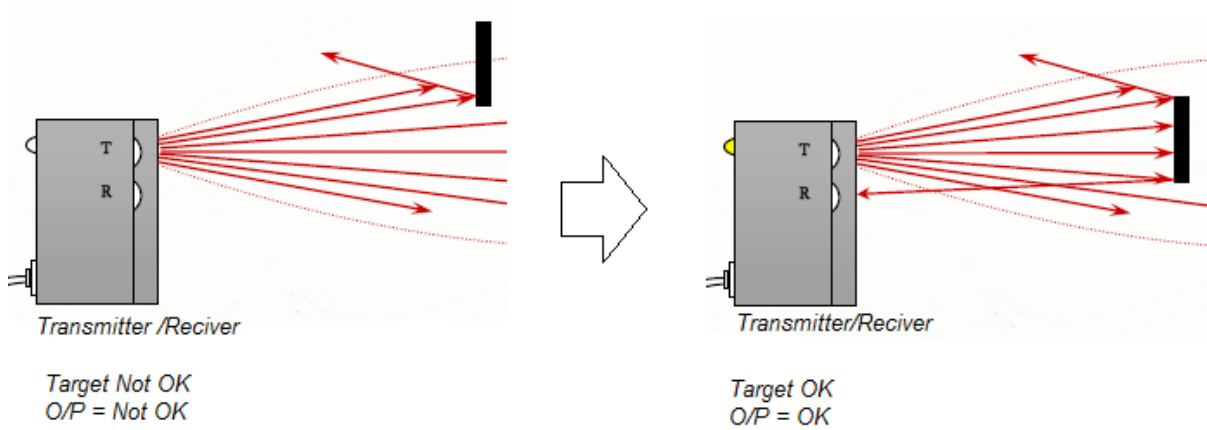
- (3): Beam OF Light

- **Optical-diffuse Symbole:**



- **Operation of Optical-diffuse Sensor :**

- في هذا النوع من الـ sensors يقوم الـ sensor بإرسال شعاع ضوئي و في حالة ان اي شيء قطع هذا الشعاع سوف يحدث ايضا انعكاس للشعاع علي الـ sensor مرة اخري و عند ذلك سوف يغير الـ sensor وضع نقاط تلامسه



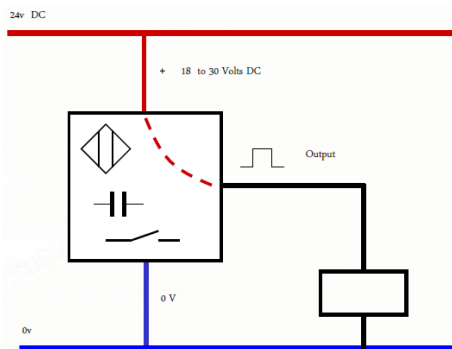
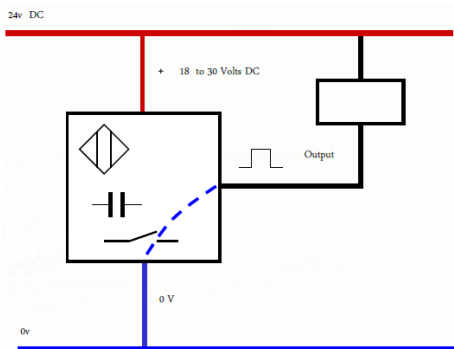
بمعني انني استخدمت الـ Target اللي انا عاوز السنسور يحس بيه كـ عاكس Reflector

ملاحظات:

المسافة الحساسة لمثل هذا العاكس تعتمد علي لون و درجة انعكاسية السطح القاطع للشعاع
هذا النوع من الـ sensor غير مناسب للاماكن الغير نظيفة

ملاحظات عامة:

- عند تثبيت اي حساس تقاربي proximity sensor يجب ضبط المسافة بينه و بين الجزء الذي يتحرك امامه بحيث يكون داخل نطاق استشعار الحساس . كذلك في حالة الحساسات الكهروضوئية التي تحتوي علي مستقبل receiver منفصل يجب ضبطه بحيث يصل الشعاع الي بؤرة المستقبل او في حالة وجود عاكس reflector. و عند ذلك فقط يضئ ليد بداخل المرسل.
- من الممكن ان تتسبب الاتربة في خفض درجة حساسية بعض الانواع . و يحدث اعطال كثيرة في الالات التي تحتوي علي حساسات فقط لعدم نظافة الحساس او تغيير وضعه المضبوط عليه.

	PNP	NPN
Connection		
Normal operation	O/P = 0VDC - و بالتالي لا يكون هناك فرق جهد علي طرفي الـ coil لذلك تظل الـ contacts في وضعها الطبيعي - واذا كان الـ O/P موصل علي الـ PLC عطلول يفهم الـ PLC ان هذه الحالة معناها ان الـ target لم يتحقق	O/P = 24VDC - و بالتالي لا يكون هناك فرق جهد علي طرفي الـ coil لذلك تظل الـ contacts في وضعها الطبيعي - واذا كان الـ O/P موصل علي الـ PLC عطلول يفهم الـ PLC ان هذه الحالة معناها ان الـ target لم يتحقق
Target O.K	O/P = 24VDC - و بالتالي يكون هناك فرق جهد علي طرفي الـ coil لذلك تتغير وضع الـ contacts - واذا كان الـ O/P موصل علي الـ PLC عطلول يفهم الـ PLC ان هذه الحالة معناها ان الـ target تحقق	O/P = 0VDC - و بالتالي يكون هناك فرق جهد علي طرفي الـ coil لذلك تتغير وضع الـ contacts - واذا كان الـ O/P موصل علي الـ PLC عطلول يفهم الـ PLC ان هذه الحالة معناها ان الـ target لم يتحقق

هذا الـ classification هام جدا و مهم التعرف علي نوع الـ sensor من حيث كونه PNP or NPN سواء كان الـ O/P الخاص به سوف يستعمل مع relay او كـ I/P الـ PLC مباشرة او يستخدم كـ I/P لبعض الاجهزة مثل الـ inverter

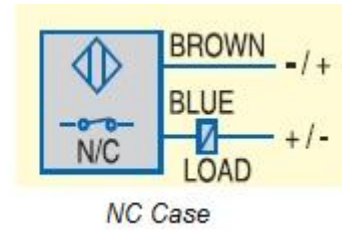
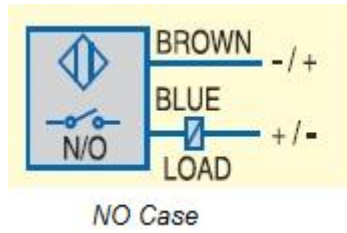
- اذا كان الـ O/P سوف يستعمل مع **Relay** :
اهمية النوع هنا هو معرفة الاطراف المستخدمة في الـ Function المطلوب تصميمها من حيث كونها N.O or N.C و في حالة تغيير sensor مكان اخر ايضا يجب ان يكونو متطابقين و الا سوف تنعكس الـ function.
- حالة ان الـ O/P سوف يستعمل كـ I/P مع **PLC** :
يجب معرفة نوع الـ sensor المستخدم و ذلك لاستخدام الاشارة بالصورة الصحيحة في البرنامج من حيث عند تحقق الـ target يصبح الـ O/P = 1 or 0.
- حالة ان الـ O/P سوف يستعمل مع **inverter** :
في هذه الحالة يجب ضبط الـ inverter علي حسب نوع الـ sensor المستخدم و الا لن يري الـ inverter تغيير الحالة

و يتم ضبط الـ inverter من deep SW فيه يغير بين PNP & NPN وهذا الضبط يكون لكارتة الـ inverter كلها ولذلك يجب اختيار جميع الـ sensors التي تعمل مع الـ inverter جميعها من نوع واحد.

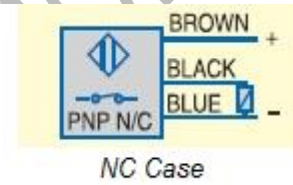
طرق توصيل الـ Proximity sensors :

- قبل توصيل الحساس يجب التأكد من قيمة الفولت الذي يعمل به و كذلك اذا كان تيار متردد او مستمر

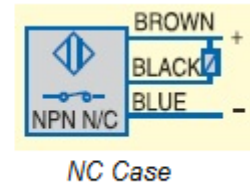
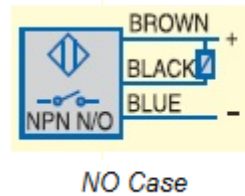
- بالنسبة لكيفية توصيل الحساس اذا كان يحتوي علي طرفين يتم تغذية طرف بالتيار و الطرف الاخر يتصل بالتوالي مع coil الكونتاكتور (بمعني انه نأخذ منه الاشارة) . و يجب في هذه الحالة ان يكون فولت البوبينة مساويا لفولت الحساس . او يتم توصيله ك I/P الى PLC و عادا يعمل علي تيار متردد او تيار مستمر .



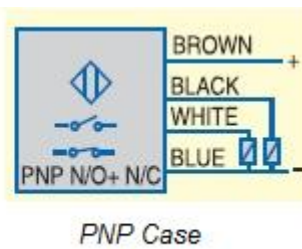
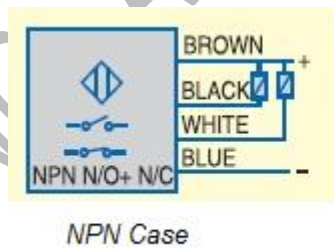
- اذا كان الحساس له ثلاث أطراف . يوصل طرفين منهم بمصدر تيار مستمر . و عادا السلك البني ياخذ الطرف الموجب و السلك الازرق ياخذ الطرف السالب . اما الطرف الثالث و لونه في الغالب اسود نأخذ منه الاشارة الكهربائية . يتصل بالتوالي مع coil الكونتاكتور وعن الطرف الاخر الى coil . يتصل مع السالب اذا كان الـ sensor من النوع PNP .



يتصل مع الموجب اذا كان الـ sensor من النوع NPN.



- اما اذا كان الـ Sensor يحتوي علي 4 Wires .

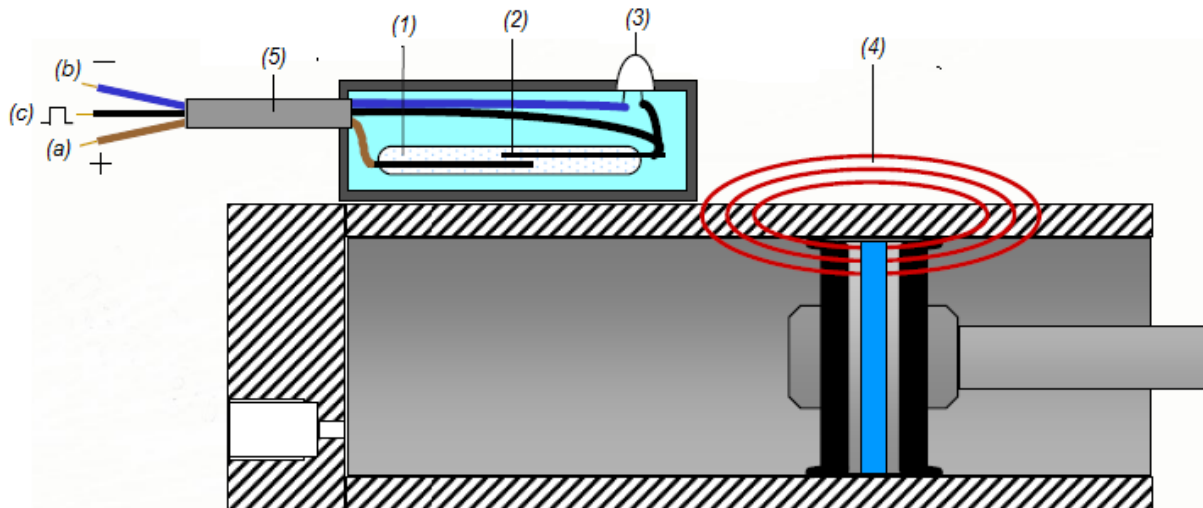


- اما بالنسبة لتوصيل الـ photo-cell فيوجد منها ايضا طرفين بتيار متردد و بثلاث اطراف يعمل بتيار مستمر و بالتالي يتم توصيله مثل الـ proximity sensors .
- اما اذا كان يحتوي علي 5 اطراف ففي هذه الحالة من الممكن ان يعمل الـ photo-cell بتيار متردد او مستمر . و التوصيل في هذه الحالة يغذي طرفين بمصدر تيار تبعا لقيمة الـ volt الذي يعمل به و الثلاث اطراف الباقين عبارة عن طرف رئيسي و نقطة مغلقة و اخري مفتوحة تتصل اي نقطة مع coil الكونتاكتور المطلوب مثلها مثل اي نقطة تلامس علما بان تغيير وضع نقاط التلامس يتم عند قطع اي شيء لمسار الشعاع الغير مرئي الصادر من الـ sensor

Switches:

Reed Switch:

- تتغير وضع نقطة التلامس عند الاحساس ب مجال مغناطيسي .Magnetic Field
- يجب تجنب تداخل اي مجالات مغناطيسية اخري لعدم التأثير علي وضع الـ contact.



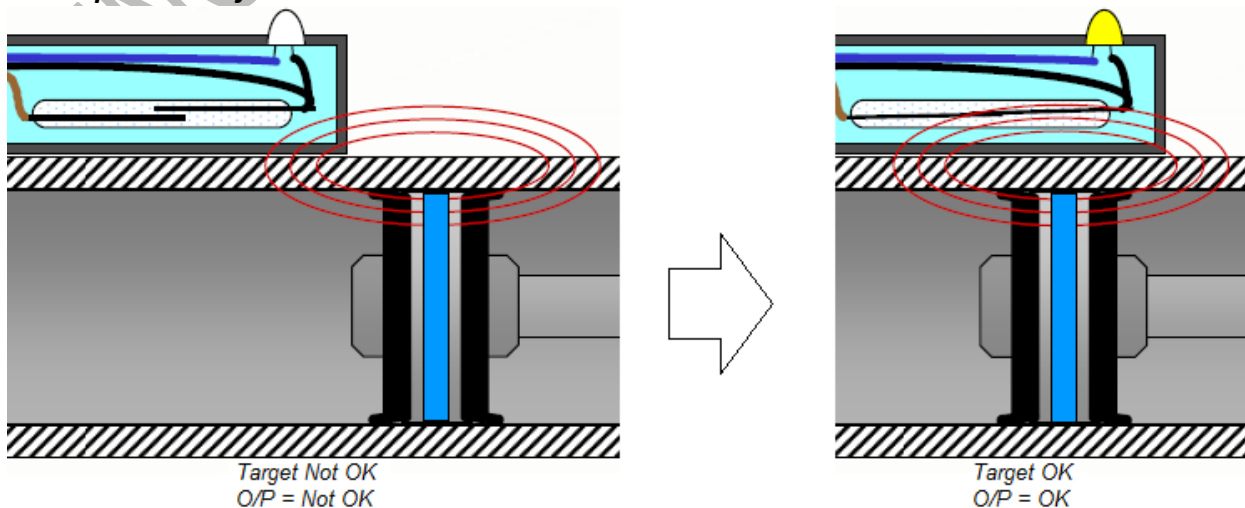
- (1): Glass Tube Filled With Nitrogen
- (2): Reed Switch Contact
- (3): Signal Indication LED
- (4): Magnetic Field (Target)

- (5) : Connection Cable
- (a): Brown , 24VDC
- (b): Blue , 0VDC
- (c): Black , Signal

Symbole of Reed Switch Sensor:



Operation Of Reed Switch Sensor:



ملاحظات:

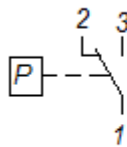
- اذا وضع الـ sensor في منتصف المشوار سوف تتغير وضع الـ contact اعتمادا علي اتجاه الحركة
بمعني تتغير في اتجاه و الاتجاه الاخر لا تتغير
- يجب تجنب الـ current العالي حفاظا علي الـ contact من الاحتراق

مفتاح مراقبة الضغط Pressure switch:

- هذا المفتاح تتغير وضع نقاط تلامسه عند ضغط معين.



Pressure Switch Symbole :



- 1/2 : NC Contact
- 1/3 : NO Contact

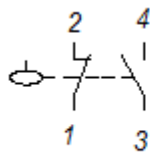
- مثال تشغيل ضاغط هواء (كومبرسور) يمتليء الهواء داخل الخزان حتي ضغط محدد يؤثر علي وضع نقطة تلامس الـ pressure SW فيفصل contact و يقف المحرك عن ضخ الهواء بالخزان حتي يقل الضغط داخله.

مفتاح مراقبة مستوي السوائل Liquid level switch:

- هذا المفتاح تتغير وضع نقاط تلامسها عند وصول السائل الي مستوي معين.

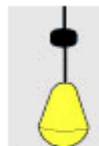


- **Liquid Level Switch Symbol :**

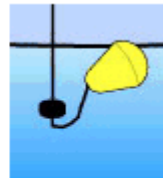
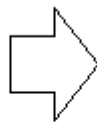


- 1/2 : NC Contact
- 3/4 : NO Contact

- **Liquid Level Switch Operation :**



Normal Condition



O/P = OK

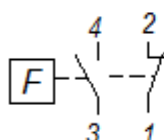
- مثال وجود خزان مياه فوق العمارة يعمل محرك الطلمبة حتي يمتليء الخزان فيفصل مفتاح مراقبة السوائل حتي ينخفض مستوى السائل مرة اخري فيبصل مفتاح مراقبة السوائل نقطة تلامسه و يعمل المحرك مرة اخري.
- او العكس اذا كان المفتاح مركب علي طلمبة نزع من بئر مجاري فعند مليء البئر يعمل محرك الطلمبة حتي يقل منسوب المياه بداخل البئر
- و في الحالتين يثبت مفتاح مراقبة السوائل داخل الخزان او البئر و تصل اطرافه الي دائرة التحكم

مفتاح مراقبة كمية المياه المارة في ماسورة Flow switch :

- هذا المفتاح يراقب كمية المياه المارة في ماسورة ال Flow و عند Flow معين تتغير وضع نقاط التلامس و تظل في وضعها الجديد حتي يقل ال flow عن ذلك الحد
- يتم تركيب ال flow SW علي الماسورة و يخرج منها اطراف ال contact التي يتم توصيلها في دائرة التحكم



- **Flow Switch Symbol:**

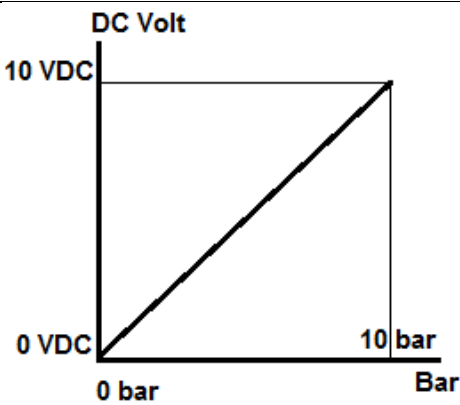
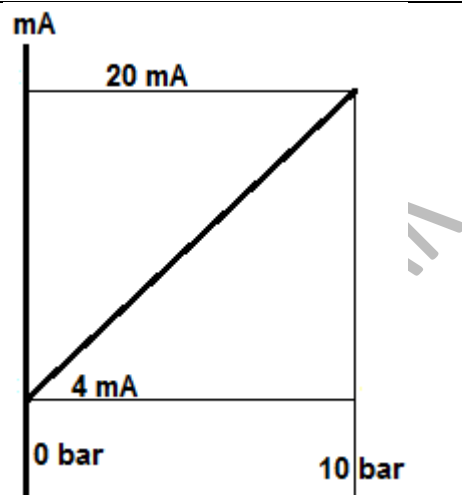


- 1/2 : NC Contact
- 3/4 : NO Contact



Analog Sensors:

🔗 Type of output:

Output type	Voltage	Current
O/P Range	0 → 10 VDC	4mA → 20 mA
Curve EX: 0 → 10 Bar Pressure sensor		
Max & Min limits	- 0 bar → 0VDC - 10 bar → 10 VDC	- 0 bar → 4 mA - 10 bar → 20 mA
O/P when P = 5 bar	- 5 bar → 5 VDC	- 5 bar → 12 mA
Equation	- $DCV = (Reading(bar) * 10 \text{ VDC}) / \text{Max bar}$	- $mA = ((Reading(bar) * 16 \text{ mA}) / \text{Max bar}) + 4 \text{ mA}$

- يعتمد الـ O/P الخاص بالـ sensor علي عاملين اساسيين

- المدى range الذي يعمل به الـ sensor .
- قيمة الكمية المقاسة

- كيف يتاثر الـ O/P الخاص بالـ sensor عند تغير المدى range الذي يعمل به الـ sensor
نفرض اننا غيرنا الـ sensor السابق باخر ولكن المدى range مختلف 0 → 100 bar

Max & Min limits	- 0 bar → 0 VDC - 100 bar → 10 VDC	- 0 bar → 4 mA - 100 bar → 20 mA
O/P when P = 5 bar	- 5 bar → .5 VDC	- 5 bar → 4.8 mA

من المثال السابق نجد انه نفس الكمية الفيزيائية المطلوب قياسها pressure و نفس القيمة الموجودة 5 Bar ولكن في كل مرة الـ O/P الخاص بالـ sensor مختلف

اثناء التصميم:

الحالة الاولى: علي فرض ان الضغط عندي في Range from 0 bar to 10 bar و استخدمت sensor في الـ range from 0 bar to 100 bar

- المميزات: عندي range اوسع من القراءات و بالتالي في حالة ارتفاع الضغط عن الـ max.limit من الممكن مراقبته معرفة حدود ارتفاعه

- **العيوب :** فقدت ميزة مهمة وهي الدقة العالية في القياس حيث ان range الـ O/P أصبح مقسم علي 100 bar بدلا من 10 bar فقط

الحالة الثانية : علي فرض ان الضغط عندي في Range from 0 bar to 100 bar و استخدمت sensor في الـ range from 0 bar to 10 bar .

- **المميزات :** عندي دقة اكبر في القياس
- **العيوب :** جميع القراءات اكبر من 10 bar سوف تظهر باقصي قيمة و هي 10 bar و بالتالي فقدت جميع القراءات الاخرى

لذلك يجب اختيار الـ range الصحيح للـ sensor و ايضا نوع الـ O/P المناسب و برمجة الـ PLC علي هذا الاساس اثناء الصيانة :

من المهم ان نعلم جيدا بان برنامج الـ PLC الذي يستقبل الـ O/P من الـ sensor يكون مصمم علي اساس الـ Range المستخدم من الـ sensor و بالتالي في حالة تغيير الـ sensor بـ اخر مختلف في الـ range سواء اكبر او اصغر سوف يؤدي الي قراءات خاطئة

لذلك عند تغيير سنسور تالف يجب ان يكون نفس الـ range و نفس نوع الـ O/P.

Troubleshooting		
تتبع الاعطال في حالة الـ Analog sensors:		
- عند حدوث تلف في احد الـ Analog sensors او الكابل الخاص به تختلف قراءة الـ sensor علي الشاشة حسب نوع الـ O/P:		
Fault Reading	Voltage	Current
	Reading = 0 bar	Reading = - (max.bar Range/4)
- و في الحالتين سوف يكون الـ O/P من الـ sensor نفسه = 0		
O/P	O/P = 0 VDC	O/P = 0mA
- الخطوات المتبعة في هذه الحالة		
Procedure خطوات فحص العطل	- الخطوة الاولى هي تغيير الـ sensor باخر من نفس الـ range و قراءة الـ pressure علي الشاشة و الـ sensor في مكانه لقراءة الضغط اذا تغيرت القراءة من zero الي القيمة المناسبة اذن المشكلة في السنسور	- الخطوة الاولى هي تغيير الـ sensor باخر من نفس الـ range و قراءة الـ pressure علي الشاشة و الـ sensor حر اذا تغيرت القراءة من -ve الي zero اذن المشكلة في السنسور
	- من الممكن استخدام سنسور اي range للتحريه فقط في حالة عدم توافر sensor من نفس الـ range و ايضا قراءة الـ pressure وهو حر اذا تغير من -ve الي zero	- من الممكن استخدام سنسور اي range للتحريه فقط في حالة عدم توافر sensor من نفس الـ range و ايضا قراءة الـ pressure وهو حر اذا تغير من -ve الي zero
	- ايضا تكون المشكلة في السنسور	- ايضا تكون المشكلة في السنسور
	- لذلك يجب تغيير الـ sensor باخر من نفس النوع و نوع الـ O/P و نفس الـ range	- لذلك يجب تغيير الـ sensor باخر من نفس النوع و نوع الـ O/P و نفس الـ range
	- اما اذا ظلت القراءة كما هي -ve	- اما اذا ظلت القراءة كما هي -ve
	- الخطوة الثانية هي فحص الكابل و تغييره	- الخطوة الثانية هي فحص الكابل و تغييره
	- و قراءة الـ pressure علي الشاشة مرة اخرى	- و قراءة الـ pressure علي الشاشة مرة اخرى
	- اذا تغيرت القراءة من -ve الي zero	- اذا تغيرت القراءة من -ve الي zero
	-	-
	-	-

- تكون فعلا المشكلة في الكابل - اذا ظلت القراءة -ve كما هي - الخطوة الثالثة هي فحص الكارثة الـ Analog للـ PLC و تغييرها و قراءة الـ pressure مرة اخري - قبل تغيير الكارثة يجب اولا التأكد انها مضبوطة علي نفس نوع الـ O/P للـ sensor	- اذا تغيرت القراءة من zero الي قيمة مناسبة - تكون فعلا المشكلة في الكابل - اذا ظلت القراءة zero كما هي - الخطوة الثالثة هي فحص الكارثة الـ Analog للـ PLC و تغييرها و قراءة الـ pressure مرة اخري - قبل تغيير الكارثة يجب اولا التأكد انها مضبوطة علي نفس نوع الـ O/P للـ sensor
---	---

جميع بيانات الـ sensor تكون مسجلة عليه من حيث:

- نوع الـ O/P الخاص به
- Range القراءات الخاص به
- الكمية الفيزيائية التي يقيسها

Industrial Automation World

Follow Us :

Group: <https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

Assistants:

<https://www.facebook.com/profile.php?id=100005424076451&fref=ts>

<https://www.facebook.com/industrial.automation.35?fref=ts>



Industrial Automation Group Link :

<https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

CLASSIC CONTROL COURSE

Chapter 6: Timers

Prepared By: Eng, Abd ulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

E-Mail: Eng.Abdelkawy.Mobarak@Gmail.com

- الـ Timer هو component يقوم بحساب الوقت و يقوم بتغيير وضع مجموعة من الـ contacts بعد زمن محدد اعتمادا علي وظيفته و بالتالي يمكن تغيير حالة الدائرة اتوماتيكيا بعد زمن محدد.
- الوقت من الممكن ضبطه عن طريق مؤشر و اذا كان هناك اكثر من time يكون هناك مؤشر لكل time
- هناك مجموعة من الـ timers تعمل بطرق و تكنولوجيا متعددة منها :



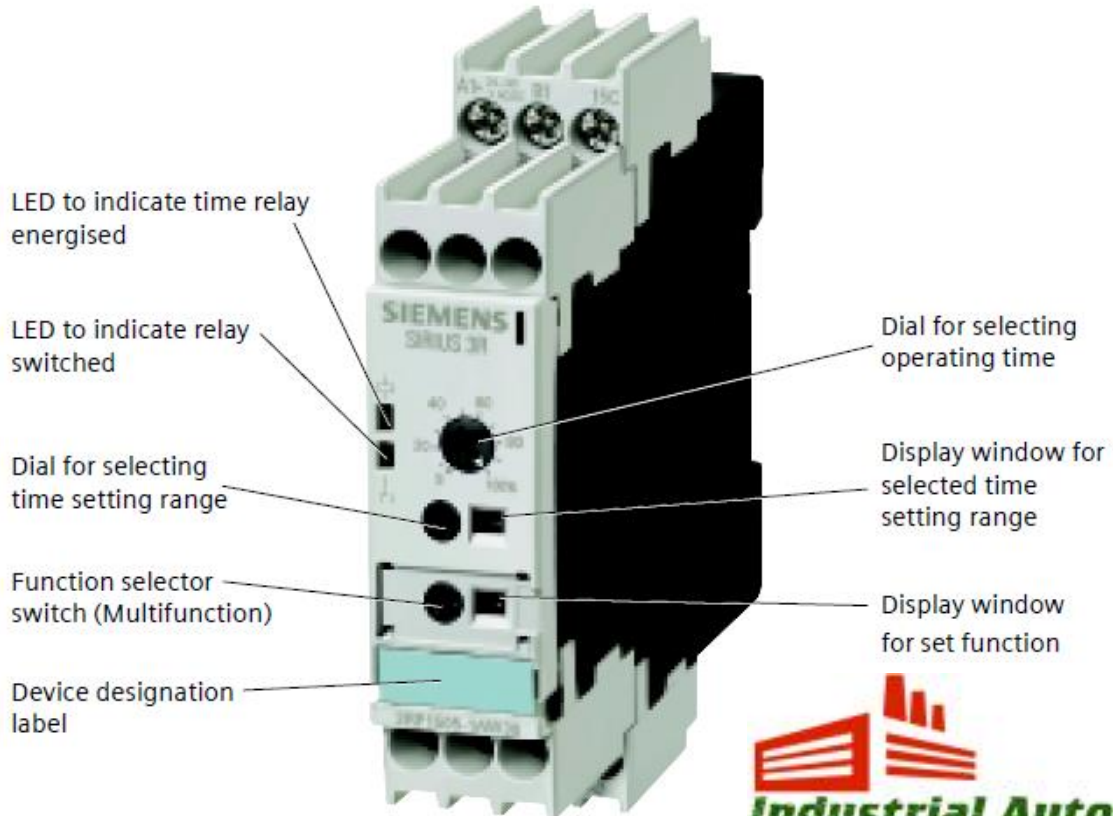
○ **تيمر ذات المحرك:**

- مكون من محرك صغير يدير مجموعة من التروس بينها ترس رئيسي له جزء بارز يتغير وضع الجزء البارز بتغيير تدريج البكرة المسنولة عن ضبط التوقيت فيبعد او يقرب هذا الجزء البارز من نقطة التلامس فأذا كان قريبا يتغير وضع نقاط التلامس بعد فترة قصيرة و كلما ابتعد طالت هذه الفترة



○ **تيمر الكتروني:**

- عبارة عن كارتة تحتوي علي مكونات الكترونية مع Relay صغير بالاضافة الي مقاومة متغيرة هي التي يضبط بواسطتها التوقيت المطلوب . و يتميز هذا النوع من التيمرات بكثرة امكانياته الوظيفية .



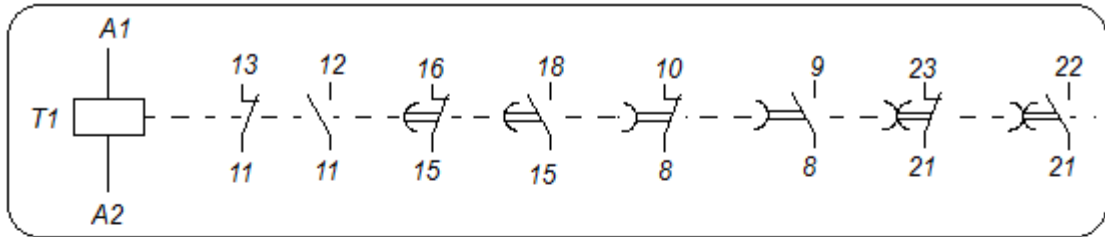


○ تيمر هوائي:

- يختلف هذا النوع عن النوعين السابقين في انه لا يحتوي بداخله علي محرك او coil او اي مكونات الكترونية و بالتالي لا يحتاج الي مصدر تغذية كهربية ليبدأ عمله . ولكنه عبارة عن انتفاخ حلزوني من الكاوتشوك به بلف تتغير قيمة فتحة بواسطة بكرة التدريج التي يضبط بها التوقيت المطلوب . و بدلا من تغذيته بالتيار يركب فوق كونتاكتور و عند تشغيل الكونتاكتور يجذب الانتفاخ الحلزوني و حتي يعود الي وضعه الطبيعي يظل يمتليء بالهواء من خلال فتحة البلف و تبعاً لقيمة هذه الفتحة يمتليء الانتفاخ بسرعة اذا كانت فتحة البلف كبيرة والعكس و عندئذ يمتليء بالهواء يرتفع الي اعلي ليغير وضع نقاط التلامس.

- هناك وظائف متعددة للـ Timers منها:

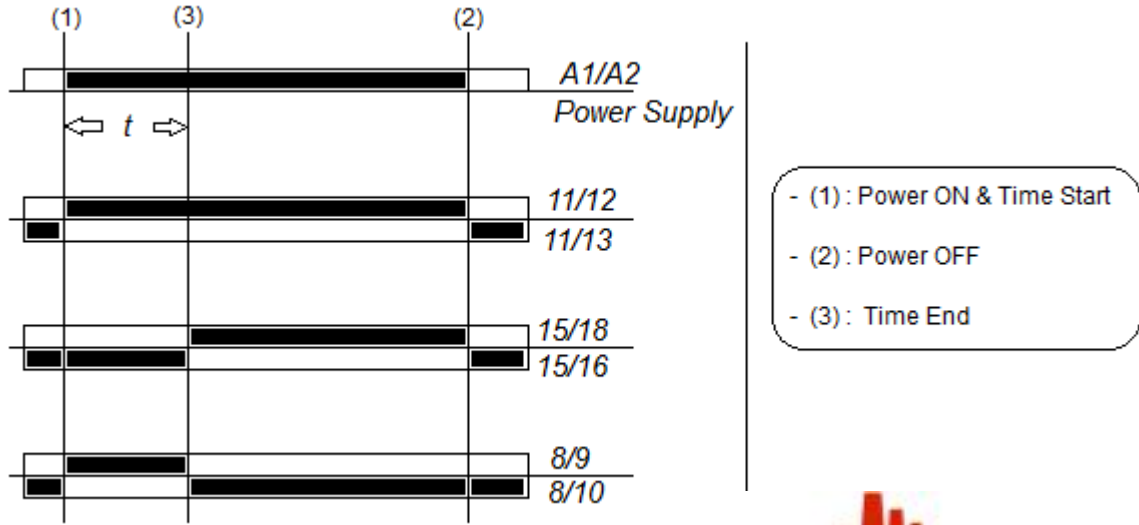
لدينا تيمر T1 كما بالشكل مكون من Coil و مجموعة مختلفة من الـ Contacts سوف نري طريقة عملها مع الانواع المختلفة للـ Timers.



NC	NO	Function
11/13	11/12	- Change Normally State Instantenous With Power
15/16	15/18	- Change Normally State After Time T1
8/10	8/9	- Change Normally State Instantenouse & back After Time T1
21/23	21/22	- Change Normally State After T1 & Back After T2 and May Rebeat

○ **ON-Delay Timer**

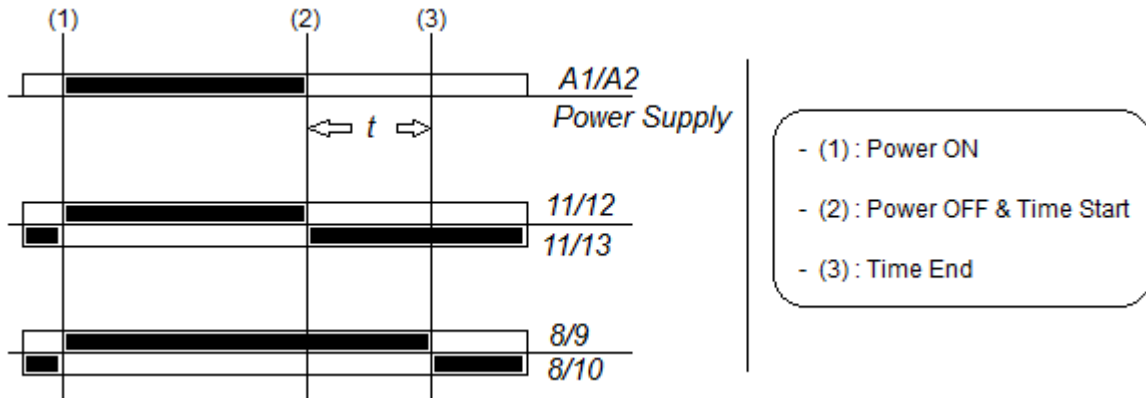
- يبدأ العد التنازلي للـ Time المضبوط عليه لحظة تغذيته بالتيار



- **A1/A2 : Power Supply for timer**
- **Contact T1(11/12) & T1 (11/13):**
 - هذه النقاط نقاط Relay تتغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt
 - نقطة T1(11/12) : Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخرى عند انقطاع التغذية عن التيمر
 - نقطة T1(11/13) : Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer(T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخرى عن انقطاع التغذية عن التيمر
- **Contact T1(15/18) & T1(15/16):**
 - نقاط ON-Delay Contact تتغير بعد انتهاء الزمن المضبوط
 - نقطة T1(15/18) : Normally Open تغلق عند انتهاء الزمن المضبوط
 - نقطة T1(15/16) : Normally Close تفتح عند انتهاء الزمن المضبوط
- **Contact T1(8/9) & T1(8/10):**
 - نقاط تتغير لحظيا عند توصيل الـ Current للـ Timer و تعود الي حالتها الطبيعية مرة اخرى بعد مرور الزمن المضبوط:
 - نقطة T1(8/9) : Normally Open تغلق لحظة وصول التيار للـ Timer و تعود مفتوحة مرة اخرى بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر.
 - نقطة T1(8/10) : Normally Close تفتح لحظة وصول التيار للـ Timer و تعود مغلقة مرة اخرى بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر.

○ **OFF-Delay Timer**

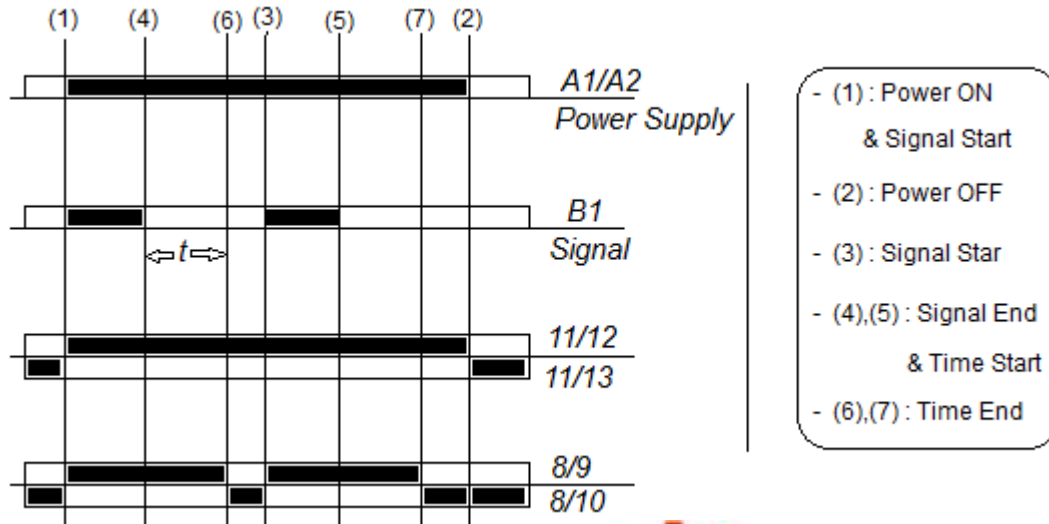
- يبدأ العد التنازلي للتوقيت المضبوط عليه لحظة انقطاع التغذية الكهربائية عنه.



- **A1/A2 : Power Supply for timer**
- اطراف التغذية بالتيار للتيمر
- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**
- هذه النقاط نقاط Relay تتغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt
- نقطة T1(11/12) : Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة أخرى عند انقطاع التغذية عن التيمر
- نقطة T1(11/13) : Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة أخرى عن انقطاع التغذية عن التيمر
- **Contact T1(8/9) & (8/10):**
- نقاط تتغير لحظيا عند توصيل الـ Current للـ Timer و تعود الي حالتها الطبيعية مرة أخرى بعد مرور الزمن المضبوط: OFF-Delay Contacts
- نقطة T1(8/9) : Normally Open تغلق لحظة وصول التيار للـ Timer و تعود مفتوحة مرة أخرى بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر.
- نقطة T1(8/10) : Normally Close تفتح لحظة وصول التيار للـ Timer و تعود مغلقة مرة أخرى بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر.

○ **OFF-Delay with auxiliary supply Timer**

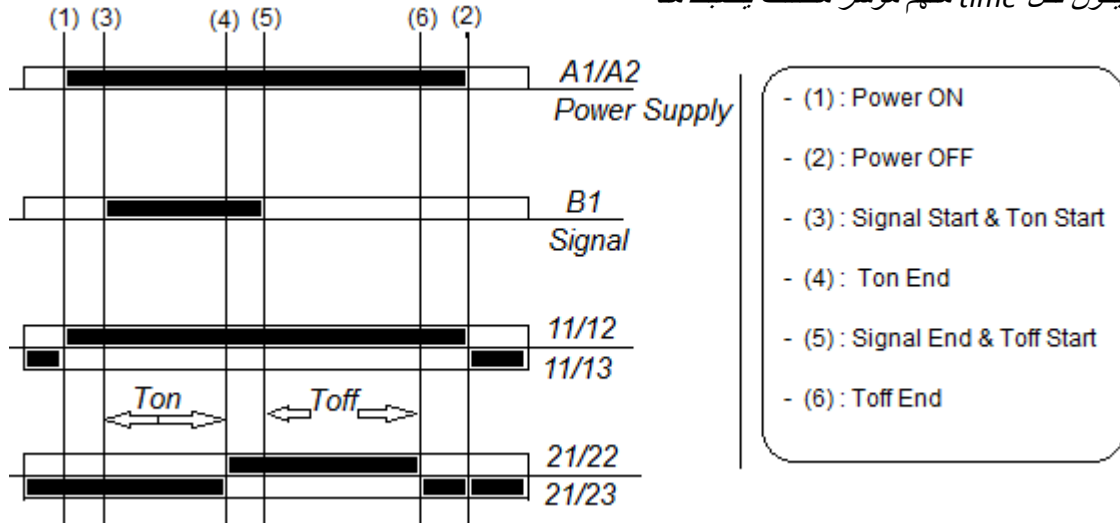
- عبارة عن OFF-Delay timer عادي جداولكن يكون موصل طرفيه A1/A2 بمصدر تيار بصفة مستمرة و به طرف اخر B1 للتحكم في بداية التشغيل اي انه بعد فصل الاشارة الكهربائية عن B1 يبدأ العد التنازلي للتوقيت المضبوط عليه



- **A1/A2 : Power Supply for timer**
- **B1: Operation Signal of the timer**
- اطراف التغذية بالتيار للتيمر
- هي اشارة بدأ تشغيل الـ Timer
- في هذا النوع من التيمر عند انقطاع الاشارة يبدأ التيمر في العد التنازلي للوقت المضبوط عليه.
- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**
- هذه النقاط نقاط Relay تتغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt
- نقطة T1(11/12) : Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخرى عند انقطاع التغذية عن التيمر
- نقطة T1(11/13) : Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer(T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخرى عن انقطاع التغذية عن التيمر
- **Contact T1(8/9) & (8/10):**
- نقاط تتغير لحظيا عند توصيل الـ Current للـ Timer و تعود الي حالتها الطبيعية مرة اخرى بعد مرور الزمن المضبوط:
- نقطة T1(8/9) : Normally Open تغلق لحظة وصول التيار للـ Timer و تعود مفتوحة مرة اخرى بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر.
- نقطة T1(8/10) : Normally Close تفتح لحظة وصول التيار للـ Timer و تعود مغلقة مرة اخرى بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر.

○ ON & OFF -Delay Timer

- هذا التيمر عبارة عن 2 Timers مع بعض واحد ON-delay والآخر OFF-delay علي نفس الـ contacts
- يكون طرفيه A1/A2 موصلين بمصدر التيار بصفة مستمرة و الإشارة علي الطرف B1 هي التي تتحكم في التيمر
- لحظة تغذية الطرف B1 بالتيار يبدأ العد التنازلي للـ ON-delay time المضبوط عليه التيمر و لحظة انقطاع التغذية عن الطرف B1 يبدأ العد التنازلي للـ OFF-delay time المضبوط عليه التيمر
- يكون لكل time منهم مؤشر مختلف يضبط منه



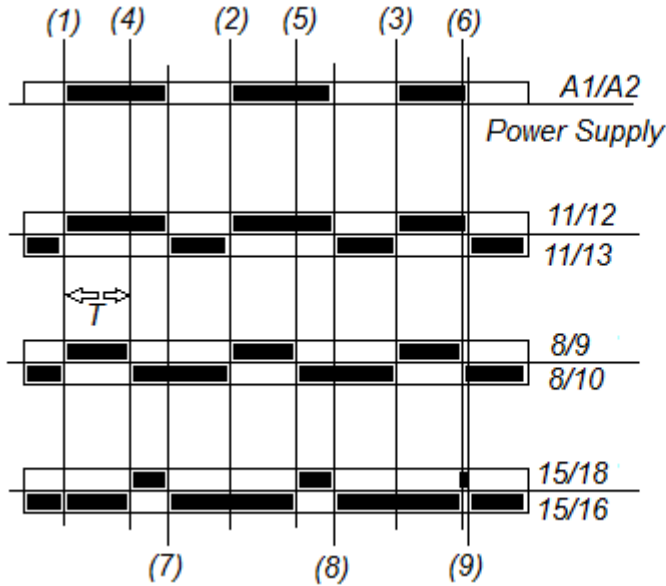
- **A1/A2 : Power Supply for timer**
- **B1: Operation Signal of the timer**
- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):** هذه النقط نقاط Relay تتغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt
 - نقطة T1(11/12) : Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخري عند انقطاع التغذية عن التيمر
 - نقطة T1(11/13) : Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخري عن انقطاع التغذية عن التيمر
- **Contact T1(21/22) & T1(21/23):** نقاط ON-OFF Delay Contact تتغير بعد انتهاء الزمن المضبوط
 - نقطة T1(21/22) : Normally Open تغلق عند انتهاء الزمن المضبوط عليه الـ Ton وتعود مرة اخري لحالتها عند انتهاء الزمن المضبوط عليه الـ Toff
 - نقطة T1(21/23) : Normally Close تفتح عند انتهاء الزمن المضبوط عليه الـ Ton وتعود مرة اخري الي حالتها الطبيعية عند انتهاء الزمن المضبوط عليه الـ Toff



Industrial Automation
Enhance Your Career

○ **Interval ON Timer (Step Up ON timer)**

- لحظة احساس الـ timer بالـ Step up علي الطرفين A1/A2 يبدأ العد التنازلي للتوقيت المضبوط عليه
- و لذلك يدعي ايضا Impuls timer



- (1),(2),(3) : Power ON & Time Start
- (4),(5),(6) : Time End
- (7),(8),(9) : Power OFF



Industrial Automation
Enhance Your Career

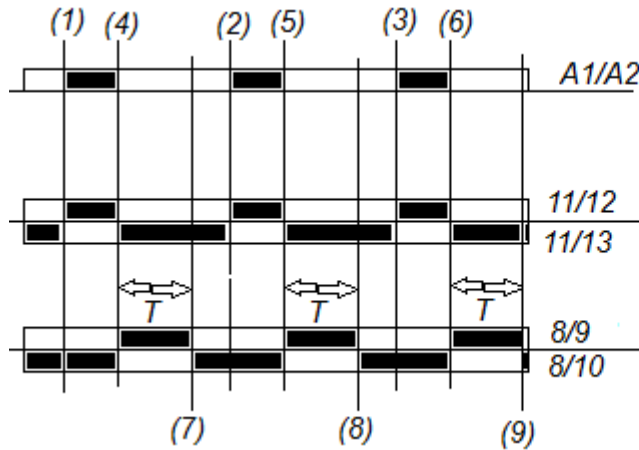
- **A1/A2 : Power Supply for timer**
- اطراف التغذية بالتيار للتيمر
- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**
- هذه النقاط نقاط Relay تتغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt
- نقطة T1(11/12) : نقطة Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخري عند انقطاع التغذية عن التيمر
- نقطة T1(11/13) : نقطة Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخري عن انقطاع التغذية عن التيمر
- **Contact T1(15/18) & T1(15/16):**
- نقاط ON-Delay Contact تتغير بعد انتهاء الزمن المضبوط
- نقطة T1(15/18) : نقطة Normally Open تغلق عند انتهاء الزمن المضبوط و تعود الي وضعها الـ Normal (مفتوحة) عند انقطاع الـ Power عن الـ Timer .
- نقطة T1(15/16) : نقطة Normally Close تفتح عند انتهاء الزمن المضبوط و تعود الي وضعها الـ Normal (مغلقة) عند انقطاع الـ Power عن الـ Timer .
- **Contact T1(8/9) & (8/10):**
- نقاط تتغير لحظيا عند توصيل الـ Current للـ Timer و تعود الي حالتها الطبيعية مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط:
- نقطة T1(8/9) : نقطة Normally Open تغلق لحظة وصول التيار للـ Timer و تعود مفتوحة مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر.
- نقطة T1(8/10) : نقطة Normally Close تفتح لحظة وصول التيار للـ Timer و تعود مغلقة مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر.



Industrial Automation
Enhance Your Career

○ **Interval OFF Timer (Step Down ON timer)**

- لحظة احساسه بالـ Step down اي انقطاع التغذية عن الطرفين A1/A2 يبدأ العد التنازلي للتوقيت المضبوط عليه

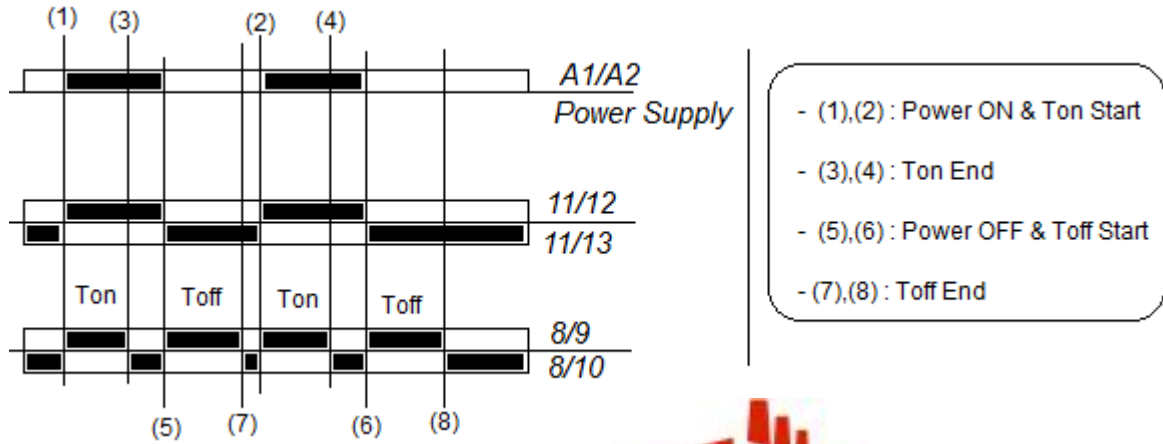


- (1),(2),(3): Power ON
- (4),(5),(6): Power OFF & Time Start
- (7),(8),(9): Time End

- **A1/A2 : Power Supply for timer**
- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**
 - هذه النقط نقاط Relay تتغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt
 - نقطة T1(11/12) : Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخري عند انقطاع التغذية عن التيمر
 - نقطة T1(11/13) : Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخري عن انقطاع التغذية عن التيمر
- **Contact T1(8/9) & (8/10):**
 - نقاط تتغير لحظيا عند انقطاع الـ Power عن الـ Timer و تعود مرة اخري الي حالتها الـ Normal بعد مرور الزمن المضبوط عليه الـ Timer.
 - نقطة T1(8/9) : Normally Open تغلق لحظة انقطاع الـ Power عن الـ Timer و تعود الي حالتها الـ Normal (مفتوحة) مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر Toff.
 - نقطة T1(8/10) : Normally Close تفتح لحظة انقطاع الـ Power عن الـ Timer و تعود الي حالتها الـ Normal (مغلقة) مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر Toff

○ **Interval ON/OFF Timer (Step Up/Down ON timer)**

- هذا الـ Timer له 2 مؤشر وذلك لانه بعد 2 time .
- عند تغذية الطرفين A1/A2 بالتيار يبدأ العد التنازلي للتوقيت الاول.
- عند فصل التغذية عن الطرفين A1/A2 يبدأ العد التنازلي للتوقيت الثاني.



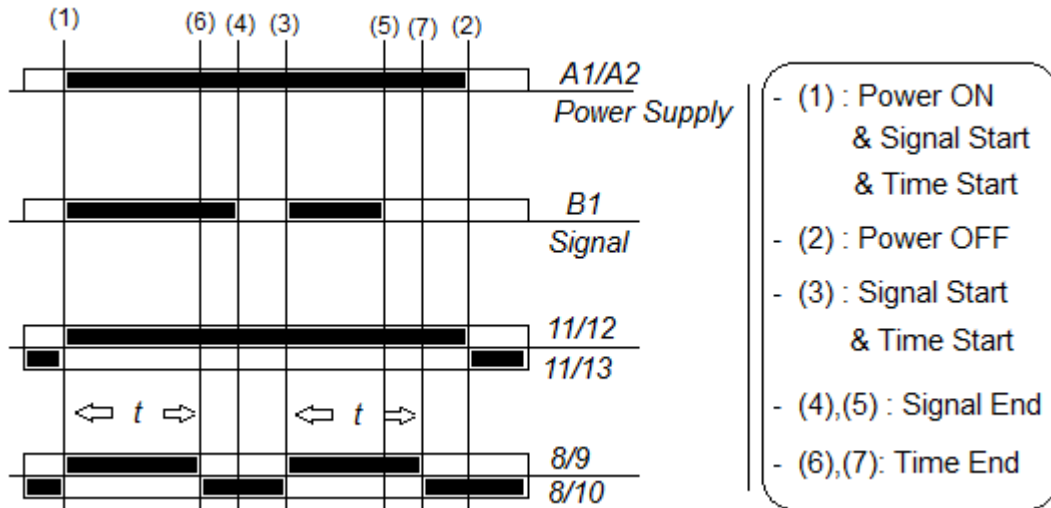
- **A1/A2 : Power Supply for timer**
- **اطراف التغذية بالتيار للتيمر**
- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**
- هذه النقط نقاط Relay تتغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt
- T1(11/12) : نقطة Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخري عند انقطاع التغذية عن التيمر
- T1(11/13) : نقطة Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخري عن انقطاع التغذية عن التيمر
- **Contact T1(8/9) & (8/10):**
- نقاط تتغير لحظيا عند توصيل الـ Current للـ Timer و تعود الي حالتها الطبيعية مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه Ton . و تتغير مرة اخري لحظيا عند انقطاع الـ Power عن التيمر و تعود الي حالتها الطبيعية بعد مرور زمن Toff .
- T1(8/9) : نقطة Normally Open تغلق Instantenous عند توصيل الـ Power للـ Timer و تعود الي الحالة الـ Normal (مفتوحة) مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه Ton.
- ○ و تغلق مرة اخري Instantenouse لحظة فصل الـ Power عن الـ Timer و تعود الي حالتها الـ Normal (مفتوحة) مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه Toff .
- T1(8/10) : نقطة Normally Close تفتح Instantenouse عند توصيل الـ Power للـ Timer و تعود مرة اخري الي حالتها الـ Normal (مغلقة) مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه Ton .
- ○ و تفتح مرة اخري Instantenouse لحظة فصل الـ Power عن الـ Timer و تعود الي حالتها الـ Normal (مغلقة) مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه Toff



Industrial Automation
Enhance Your Career

○ ONE Shot timer

- تتصل اطراف الـ (A1-A2) Timer بالتيار بصفة مستمرة
- عند تغية الطرف B1 بالتيار يبدأ الـ timer في العد التنازلي للتوقيت المضبوط عليه و يستمر حتي يصل الي الـ Zero بغض النظر عن توصيل التيار الي B1 او انقطاعه عنها



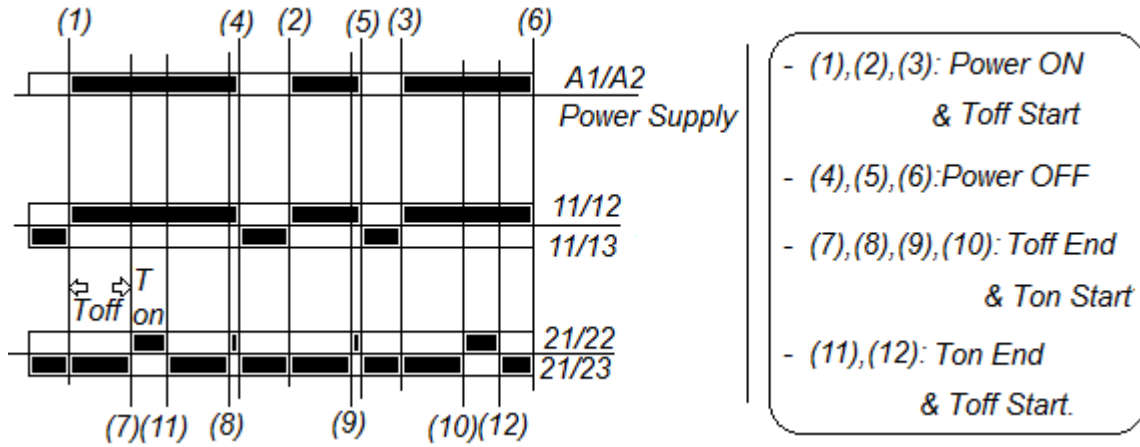
- **A1/A2 : Power Supply for timer**
- **B1: Operation Signal of the timer**
- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**
 - هذه النقط نقاط Relay تتغير عند تغية الـ Timer بالـ Volt
 - T1(11/12) : نقطة Normally Open تغلق عند تغية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخري عند انقطاع التغذية عن التيمر
 - T1(11/13) : نقطة Normally Close تفتح عند تغية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخري عن انقطاع التغذية عن التيمر
- **Contact T1(8/9) & (8/10):**
 - نقاط تتغير لحظيا عند توصيل الـ (B1) Signal للـ Timer و تعود الي حالتها الطبيعية مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط:
 - T1(8/9) : نقطة Normally Open تغلق لحظة وصول التيار للـ Timer و تعود مفتوحة مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر.
 - T1(8/10) : نقطة Normally Close تفتح لحظة وصول التيار للـ Timer و تعود مغلقة مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر.



Industrial Automation
Enhance Your Career

○ Repeat cycle starting with off (flasher timer starting with OFF case)

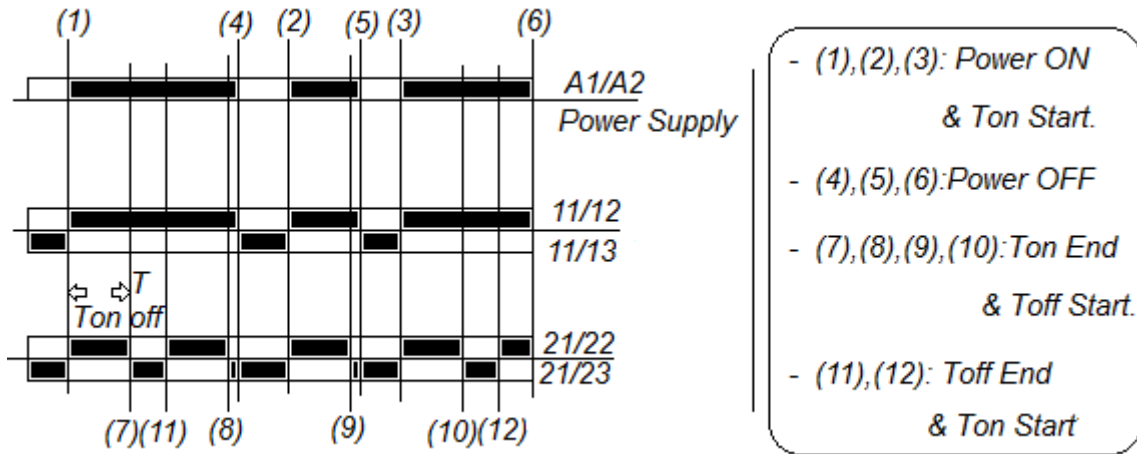
- ON time & OFF time له مؤشرين يتم ضبطهم Flasher timer Starting with off
- تبدأ الـ cycle لحظة تغذية الـ timer بالتيار علي النقطتين A1/A2 و تنتهي بـ قطع التيار عنها



- **A1/A2 : Power Supply for timer**
- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**
 - هذه النقط نقاط Relay تتغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt
 - T1(11/12) : نقطة Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخري عند انقطاع التغذية عن التيمر
 - T1(11/13) : نقطة Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer(T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخري عن انقطاع التغذية عن التيمر
- **Contact T1(21/22) & T1(21/23)**
 - نقاط تتغير بصورة مستمر Cycled اعتمادا علي زمنين مختلفين Ton & Toff
 - T1(21/22) : نقطة Normally Open تغلق بعد زمن Toff من لحظة توصيل الـ Power و تعود الي وضعها الـ Normal (مفتوحة) مرة اخري بعد زمن Ton و تغلق مرة اخري بعد زمن Tof وهكذا حتي انقطاع الـ Power
 - T1(21/23) : نقطة Normally Close تفتح بعد زمن Toff من لحظة توصيل الـ Power و تعود الي وضعها الـ Normal (مغلقة) مرة اخري بعد زمن Ton و تفتح مرة اخري بعد زمن Toff و هكذا حتي انقطاع الـ power

○ Repeat cycle starting with ON (flasher timer starting with ON case)

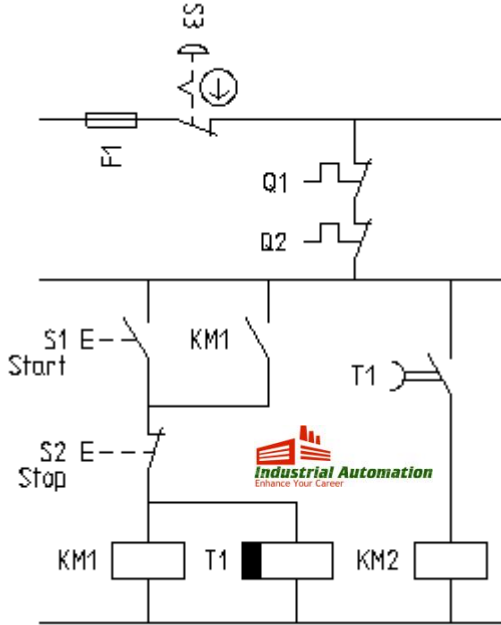
- Flasher timer Starting with off له مؤشرين يتم ضبطهم ON time & OFF time
- تبدأ cycle لحظة تغذية الـ timer بالتيار علي النقطتين A1/A2 و تنتهي بقطع التيار عنها
- هناك مجموعة من الـ contacts المختلفة للـ timer تؤدي وظائف مختلفة.



- **A1/A2 : Power Supply for timer**
- **Contact T1(11/12) & T1 (11/13):** اطراف التغذية بالتيار للتيمر
- هذه النقط نقاط Relay تتغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt
- نقطة T1(11/12) : Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخري عند انقطاع التغذية عن التيمر
- نقطة T1(11/13) : Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer(T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخري عن انقطاع التغذية عن التيمر
- **Contact T1(21/22) & T1(21/23)**
- نقاط تتغير بصورة مستمر Cycled اعتمادا علي زمنين مختلفين Ton & Toff
- نقطة T1(21/22) : Normally Open تغلق Instantenouse عند توصيل الـ Power و تعود الي وضعها الـ Normal (مفتوحة) مرة اخري بعد زمن Ton و تغلق مرة اخري بعد زمن Toff وهكذا حتي انقطاع الـ Power
- نقطة T1(21/23) : Normally Close تفتح Instantenouse عند توصيل الـ Power و تعود الي وضعها الـ Normal (مغلقة) مرة اخري بعد زمن Ton و تفتح مرة اخري بعد زمن Toff و هكذا حتي انقطاع الـ power

تمرين (36):

- صمم دائرة لتشغيل 2 Motors بحيث بالضبط علي مفتاح Start P.B يعمل الـ 2 Motors و عند الضغط علي مفتاح Stop P.B يوقف M1 و يظل M2 يعمل لمدة زمن (t).



مكونات الدائرة :

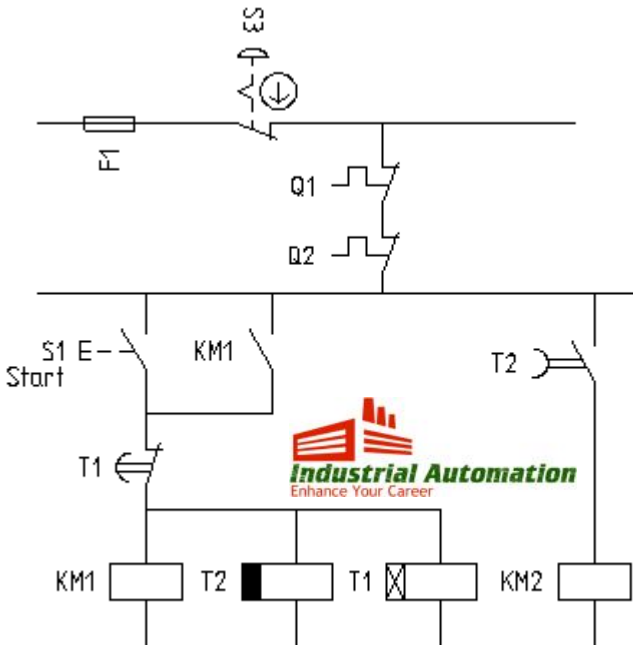
T1 : OFF Delay Timer

تشغيل الدائرة:

- عند الضغط علي المفتاح Start. يصل التيار الي Coil الكونتاكتور KM1 و تغذية التيمر T1.
- تغيير وضع نقاط التلامس الخاصة بـ KM1 وبالتالي تغلق نقاطه الرئيسية و يعمل M1.
- يبدأ التيمر T1 في العمل لحظة توصيل التيار اليه هو من النوع OFF-Delay Timer. حيث يغير وضع نقاط تلامسه لحظيا عند توصيل التيار اليه وبالتالي يصل التيار الي Coil الكونتاكتور KM2.
- عند الضغط علي المفتاح S2(Stop) ينقطع التيار عن Coil الكونتاكتور KM1 و تغذية التيمر T1. عندها يتوقف M1 لحظيا و يبدأ التيمر T1 في العد التنازلي للزمن المضبوط عليه و عندما ينتهي هذا الزمن تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي ينقطع التيار عن Coil الكونتاكتور KM2 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و يتوقف M2

تمرين (37):

- صمم دائرة لتشغيل 2 Motor بحيث عند الضغط علي مفتاح Start يعمل الـ 2 Motors و بعد زمن T1 يوقف M1 و بعد زمن T2 من وقوف M1 يوقف M2 .



T1: ON Delay Timer

T2: OFF Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S1(Start) يصل التيار الي الكونتاكتور KM1 و تغذية التيمر T1 و التيمر T2.
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يعمل M1.
- تيمر T1 يبدأ العد التنازلي للوقت المضبوط عليه.
- تيمر T2 يغير وضع نقاط تلامسه لحظة وصول التيار له و بالتالي يصل التيار للكونتاكتور KM2 و يعمل M2.
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي ينقطع التيار عن كل من T1 & T2 و KM1 و بالتالي يتوقف الموتور M1.
- يبدأ التيمر T2 العد التنازلي للزمن المضبوط عليه.
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي ينقطع التيار عن الكونتاكتور KM2 فيتوقف M2

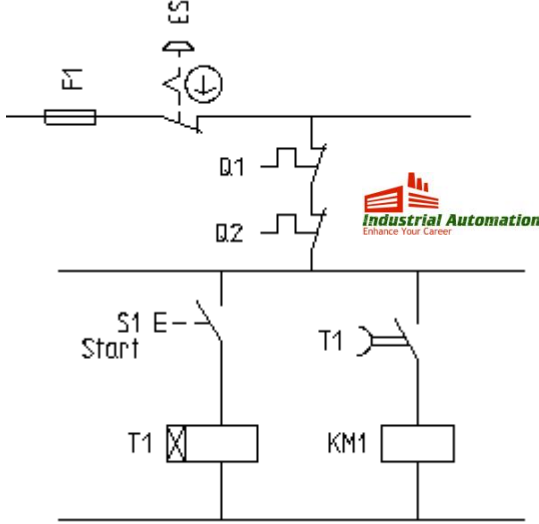
تمرين (39):

- صمم دائرة لـ Motor واحد بالضبط علي مفتاح Start P.B يعمل لمدة T و يقف باستخدام interval OFF Timer . Or ONE-Shot Timer .
- مكونات الدائرة:

T1 : Interval Timer

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S1(Start) يصل التيار الي التيمر T1 و لكن لحظيا لانه لا يوجد نقطة تثبيت .
- عند وصول التيار للتيمر T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظيا و يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عندما يغير T1 وضع نقاط تلامسه لحظيا يصل التيار الي الكونتكتور KM1 و بالتالي يعمل M1
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمر تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي ينقطع التيار عن KM1 فيتوقف M1 .
- Off-Delay Timer لا يصلح



تمرين (40):

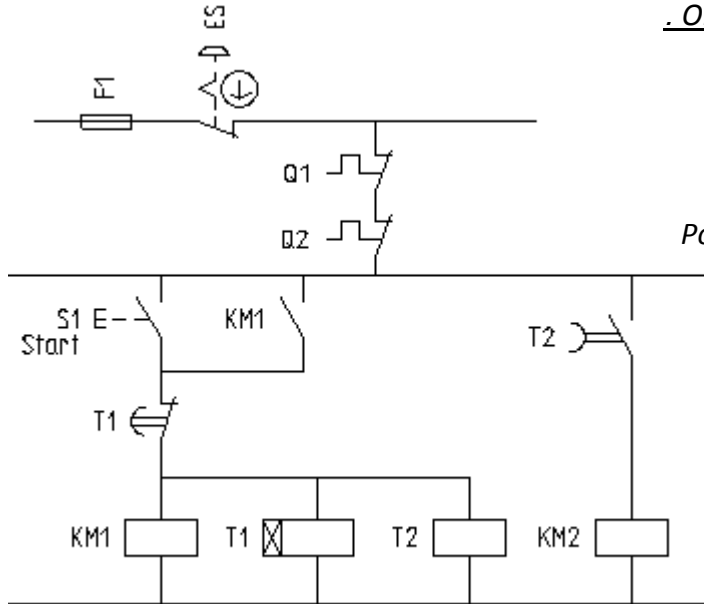
- صمم دائرة لتشغيل 2 Motors بحيث بالضبط علي Start يعمل M1 ثم بعد زمن T1 يقف M1 و يعمل M2 لزمن T2 . باستخدام ON & OFF Delay Timer .
- مكونات الدائرة:

T1: ON-Delay Timer

T2: Interval OFF Timer

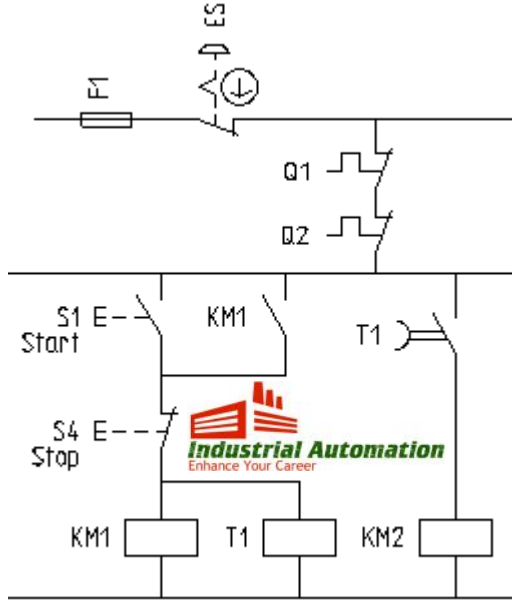
التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح Start يصل الـ Power الي T1 & T2 و الي KM1 & T1 & T2
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يعمل M1
- T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي ينقطع الـ Power عن T1 & T2 و KM1
- KM1 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي يتوقف M1
- عند انقطاع التيار عن T1 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي
- T2 يغير وضع نقاط تلامسه لحظة انقطاع التيار عنه و يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- يصل الـ Power للكونتاتور KM2 و بالتالي يغير وضع نقاط تلامسه و يعمل M2
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي و بالتالي ينقطع التيار عن KM2 و يتوقف M2 .



تمرين (41):

- صمم دائرة لتشغيل 2 Motors بحيث بالضغط علي Start يعمل M1 و بالضغط علي Stop يعمل M2 لزم T.
- مكونات الدائرة:



T1: Interval OFF Timer

التشغيل:

- بالضغط علي المفتاح S1(Start) يصل تيار الي KM1 & T1
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يعمل M1 .
- بالضغط علي المفتاح Stop ينقطع التيار عن KM1 & T1
- KM1 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي و يتوقف M1
- T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظيا عند انقطاع الـ Power عنه و يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي
- ينقطع الـ Power عن KM2 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و يتوقف M2

تمرين (42):

- صمم دائرة control لتشغيل 3 Motors بحيث بالضغط علي Start يعمل M1 و M2 و بعد زمن معين T1 يوقف M2 و عند الضغط علي Stop يوقف M1 و يعمل M3 لمدة T2.
- مكونات الدائرة:



T1: Interval-ON Timer

T2: Interval-OFF Timer

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح Start يصل الـ Power الي KM1 & T1 & T2
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يعمل M1
- T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظيا و يبدأ في العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- يصل التيار الي KM2 و بالتالي يغير وضع نقاط تلامسه و يعمل M2
- بعد انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي
- ينقطع التيار عن KM2 و تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي يتوقف M2
- عند الضغط علي المفتاح Stop ينقطع الـ Power عن KM1 & T1 & T2
- عند انقطاع الـ Power عن T2 يغير وضع نقاط تلامسه لحظيا و يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي
- ينقطع الـ Power عن KM3 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي يتوقف M3

تمرين (43):

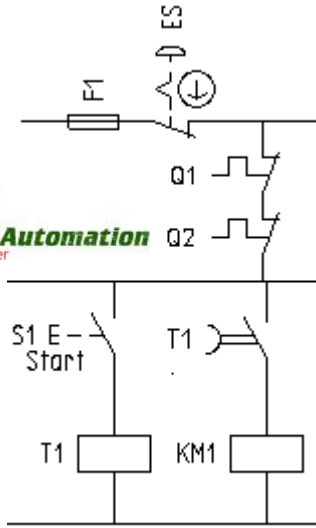
- صمم دائرة بالضغط علي مفتاح Start يعمل الموتور لزمان T و يقف بعد ذلك

مكونات الدائرة:

T1: Interval-ON Timer

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح Start يصل الـ Power لحظي Impulse الي T1
- T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظيا عند وصول الـ Power اليه و يبدأ في العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- يصل الـ Power الي KM1 و بالتالي يغير وضع نقاط تلامسه فيعمل M1
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي
- فينقطع الـ Power عن KM1 فتعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي و يتوقف M1 .



تمرين (44):

- صمم دائرة كنترول لتشغيل Motor متقاب في اتجاهين من مفتاحين منفصلين و عند ايقاف الـ Motor من اي من الاتجاهين تعمل طلبية التبريد لوقت محدد و تتوقف بعد ذلك . و اثناء عمل طلبية التبريد لا نستطيع تشغيل اي من الاتجاهين.

مكونات الدائرة:

T1: Interval-OFF Timer

التشغيل:

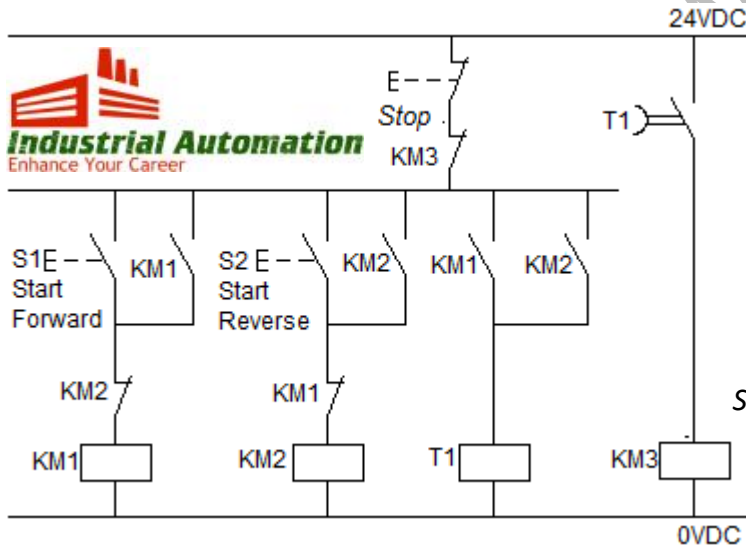
- عند الضغط علي المفتاح S1 (Start Forward) يصل التيار الي الكونتاكتر KM1
- يغير وضع نقاط تلامسه فيعمل M1 في الاتجاه Forward

- تغلق النقطة الـ Normally Open في مسار T1
- يصل الـ Power الي T1

- عند الضغط علي المفتاح Stop ينقطع الـ Power عن الدائرة كلها و بالتالي عن T1
- T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظيا عند انقطاع التيار و يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- يغلق نقطته المفتوحة في مسار KM3 و يصل الـ Power الي KM3 فتعمل طلبية التبريد

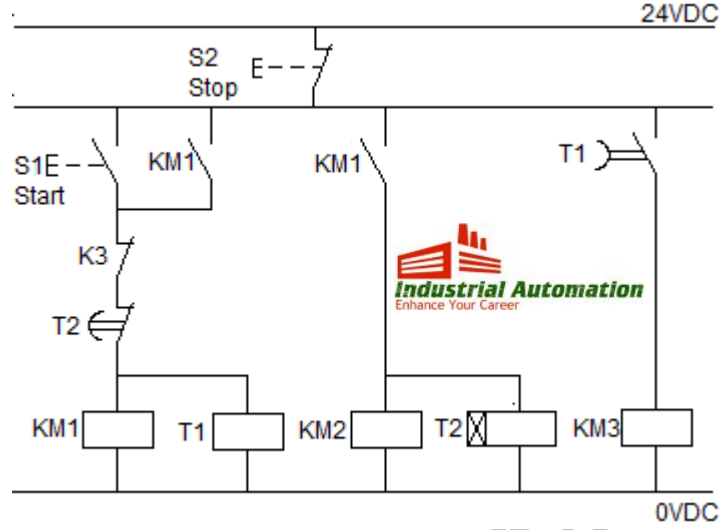
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 تعود نقاط تلامسه لوضعها الطبيعي
- تفتح نقطته التي في مسار KM3 و بالتالي ينقطع التيار عن KM3 و تتوقف طلبية التبريد

- النقطة المغلقة من KM1 في مسار KM2 و النقطة المغلقة من KM2 في مسار KM1 هي عبارة عن Interlock حتي لا يتم تشغيل الاتجاهين في نفس الوقت و بالتالي لا يحدث S.C
- نفس الخطوات السابقة تحدث في حالة تشغيل الاتجاه المعاكس Reverse عند الضغط علي المفتاح S2



تمرين (45):

- صمم دائرة كنترول لثلاث محركات بالضبط علي مفتاح Start يعمل المحرك الاول و الثاني لزمن T1 و عندما يفصل المحركين يبدأ تشغيل المحرك الثالث في نفس اللحظة لزمن T2 و اثناء عمل M3 لا نستطيع تشغيل M1&M2 بالضبط علي مفتاح الـ Stop يقف جميع المواتير التي تعمل



مكونات الدائرة:

T1: Interval-OFF Timer

T2: ON-Delay Timer

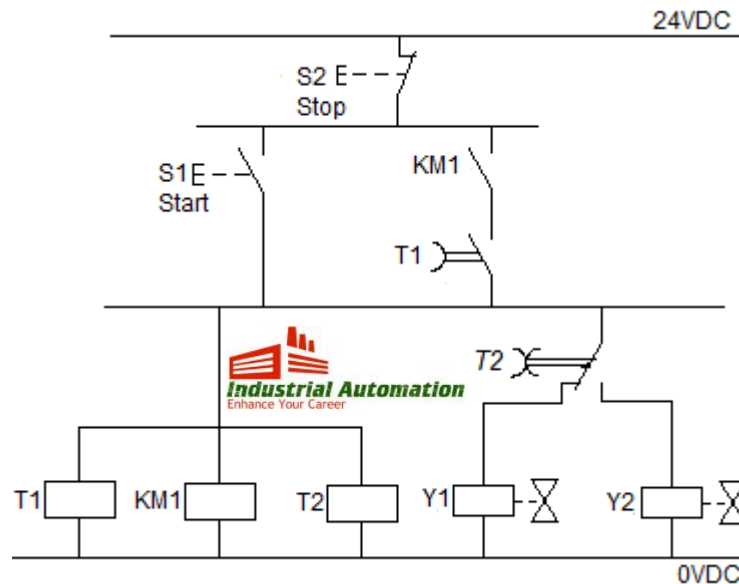
التشغيل:

- عند الضغط علي S1(Start) يصل التيار الي T1 و KM1
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يعمل M1
- يغلق نقطته المفتوحة في مسار KM2 فيصل التيار الي T2 و KM2
- KM2 يغير وضع نقاط تلامسه فيعمل M2
- T2 يبدأ في العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 يغير وضع نقاط تلامسه
- يفصل التيار عن T1 و KM1
- KM1 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي فيتوقف M1 و تفتح نقطته في مسار KM2 و T2
- ينقطع التيار عن KM2 و تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي فيتوقف M2
- T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظة انقطاع التيار عنه و يبدأ في العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- T1 يغلق نقطته المفتوحة في مسار KM3 و يصل التيار الي KM3 و يعمل M3
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي
- يفتح نقطته التي في مسار KM3 و بالتالي ينقطع التيار عن KM3 و يتوقف M3

تمرین (46):

- صمم دائرة كنترول لتشغيل خلاط الوان عند الضغط علي المفتاح Start P.B يبدأ موتور الخلاط في العمل و يتم تشغيل بلعين لوقت معين T1 بحيث في هذا الوقت يتم التبديل بين البلفين حيث يفتح EV1 لزمن T2 و يفتح EV2 لزمن T3 .

الحالة الاولى: عند انتهاء الزمن T1 يتوقف موتور الخلاط و يتوقف البلفين و تتوقف الخلطة نهائيا



مكونات الدائرة:

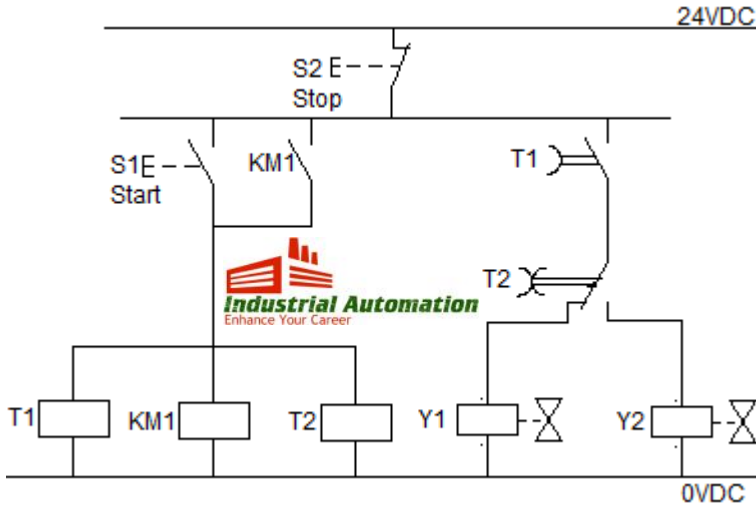
T1: Interval-ON Timer

T2: Flasher Timer Starting with ON or OFF

التشغيل:

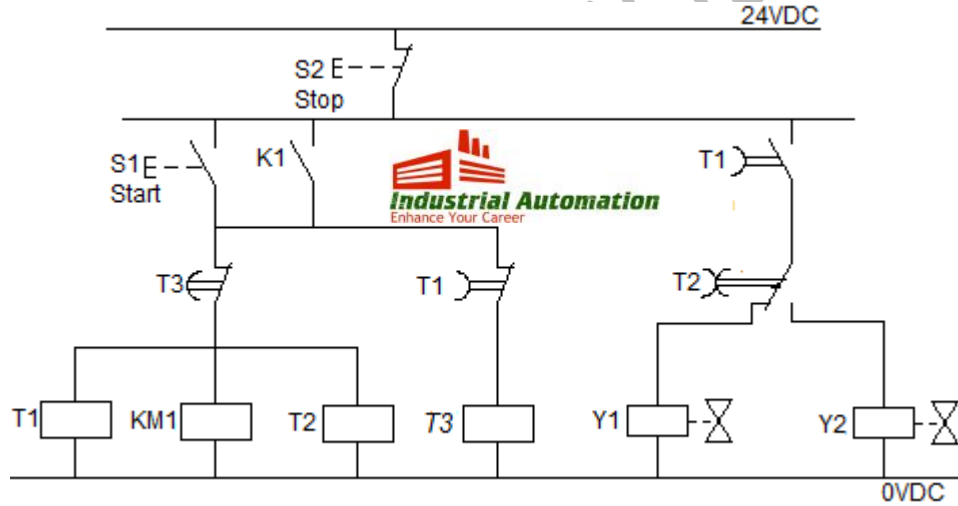
- عند الضغط على المفتاح S1(Start) يصل التيار الي KM1 & T1 & T2
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه
- يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل الموتور الرئيسي للخلاط و يغلق النقطة المساعدة
- T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظيا عند وصول التيار اليه و يبدأ في العد التنازلي للزمن المضبوط عليه.
- الا اصبحت النقطة المساعدة من KM1 مغلقة و النقطة الخاصة بـ T1 ايضا مغلقة و الاثنين في مسار واحد يؤدي الي النقطة الخاصة بـ T2 و من ثم البلوف
- T2 يبدأ في العد التنازلي للزمن الاول t1 و بعد انتهائه يغير وضع نقاط تلامسه و يبدأ في العد التنازلي للزمن الثاني t2 و عند انتهاء الزمن الثاني تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي حتي انتهاء الزمن الاول مرة اخري و يغير وضع نقاط تلامسه و هكذا
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي تفتح النقطة التي في مسار نقطة التثبيت و عندها تتوقف الدائرة

الحالة الثانية: البلوف تبديل بينها لمدة T1 و لكن موتور الخلاط لا يتوقف الا بالضغط علي المفتاح Stop :



في هذه الحالة يتم التبديل بين البلوف لزمن T1 و بعدها لا يتوقف موتور الخلاط بعد انتهاء الزمن T1 و لكن يتوقف الموتور فقط عند الضغط علي المفتاح S2(Stop)

الحالة الثالثة: بعد انتهاء T1 يفضل الخلاط شغال لمدة محددة T4 و بعدها يفصل اوتوماتيك

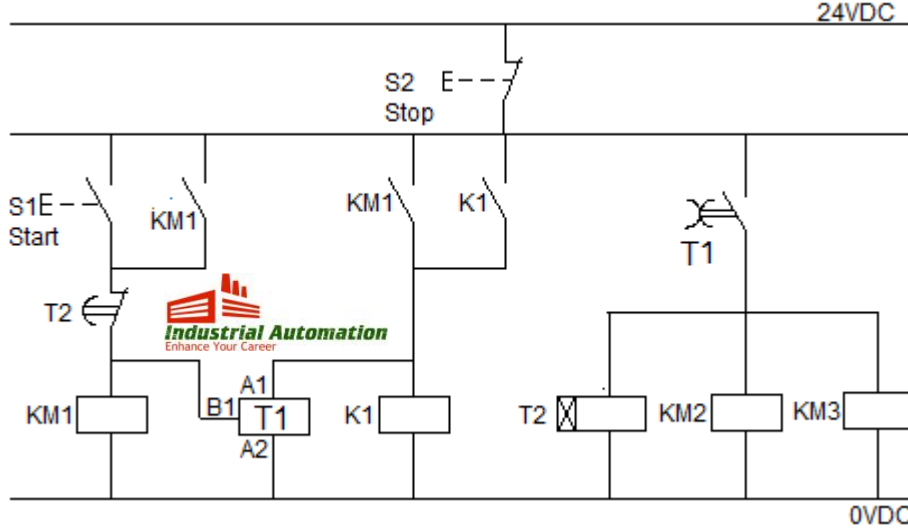


T3: ON-Delay Timer

- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي تغلق النقطة التي في مسار T3
- يبدأ T3 العد التنازلي للزمن المضبوط عليه و عند انتهاءه يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يفصل التيار عن T1 & KM1 & T2 و بالتالي عن T3 نفسه

تمرين (47) :

- صمم دائرة كنترول لتشغيل 3 Motors بحيث بالضغط علي مفتاح Start يعمل المحرك الاول M1 و بعد زمن T1 يعمل المحرك الثاني M2 و الثالث M3 و بعد زمن T2 يفصل M1 و بعد زمن T3 يفصل الثاني M2 و الثالث M3.



مكونات الدائرة :

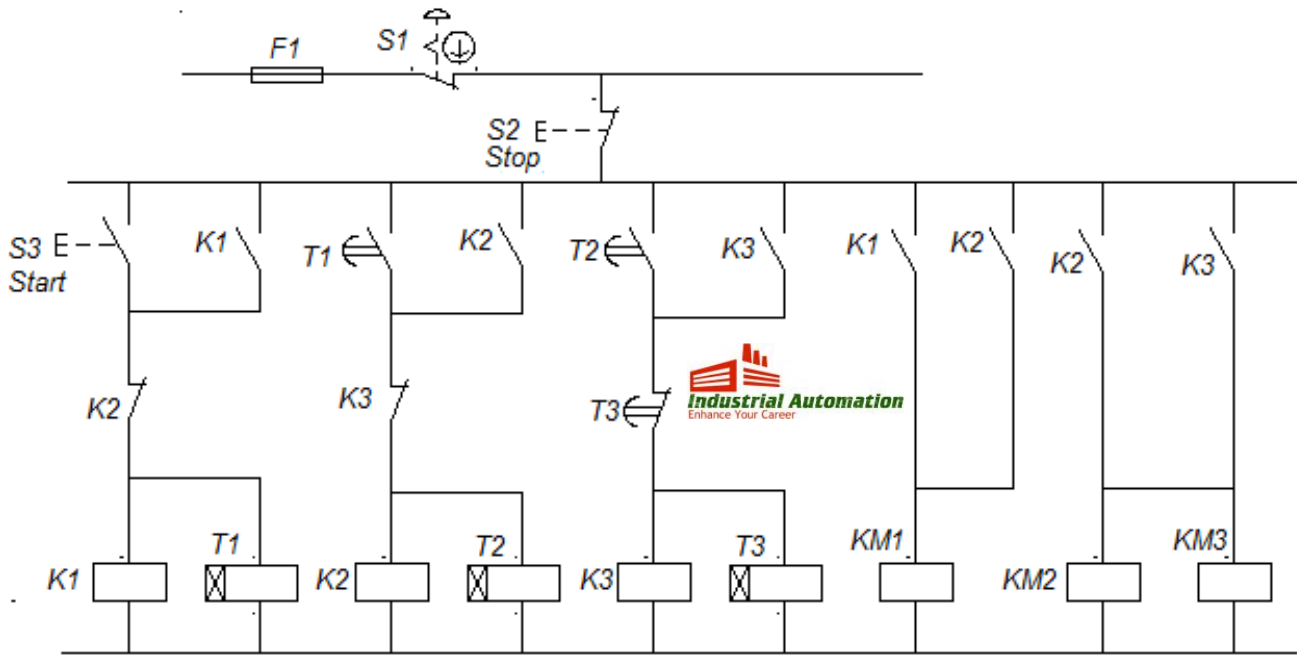
T1: ON&OFF-Delay Timer

T2: ON-Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S1(Start) يصل التيار الي الكونتاكتور KM1 و ايضا يصل الي اشارة البدء B1 - T1
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه فيعمل M1 و يغلق ايضا النقطة المساعدة التي تغذي T1 & K1 بالتيار
- T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه Ton
- عند انتهاء Ton يغير T1 وضع نقاط تلامسه فيصل التيار الي T2 & KM2 & KM3
- T2 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- KM2 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يعمل M2
- KM3 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يعمل M3
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يفصل التيار عن KM1 & Signal Of T1(B1)
- KM1 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي فيتوقف M1
- T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه Toff
- عند انتهاء الزمن Toff تعود نقاط T1 الي وضعها الطبيعي و بالتالي ينقطع التيار عن T2 & KM2 & KM3
- T2 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي (لا تؤثر)
- KM2 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي يتوقف M2
- KM3 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي يتوقف M3

- طريقة اخرى لعمل تصميم للدائرة السابقة باستخدام 3 ON-Delay Timer



- مكونات الدائرة:

T1, T2, T3 : ON-Delay Timer

K1, K2, K3 : Relay

KM1, KM2, KM3 : Contactor

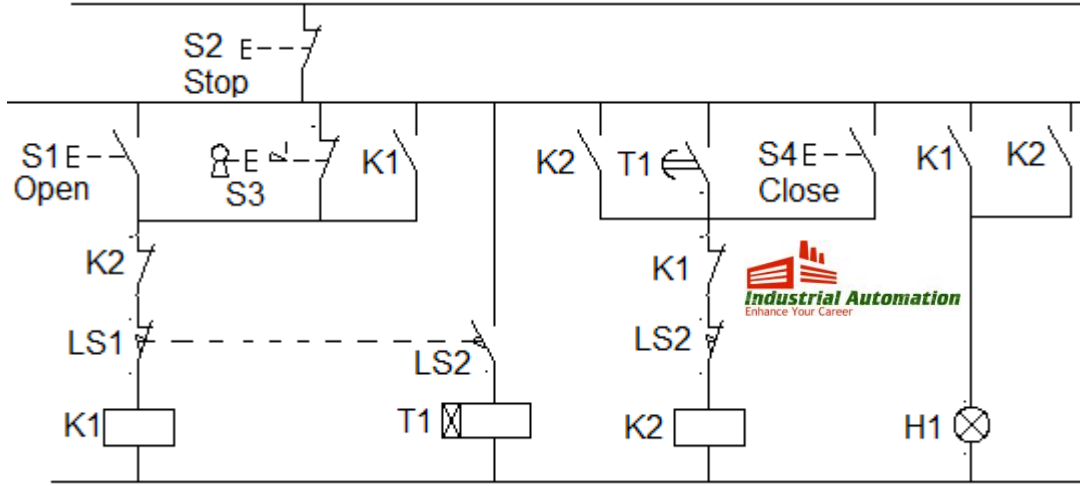


التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح Start يصل التيار الي K1 & T1
- T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- K1 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يصل التيار الي KM1 فيعمل M1 .
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه فيصل التيار الي K2 & T2 .
- T2 يبدأ العد التنازل للزمن المضبوط عليه
- K2 يغير وضع نقاط تلامسه فيفصل التيار عن K1 و يوصل التيار الي KM2 & KM3
- K1 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي و بالتالي تقطع التيار من مسارها عن KM1 و لكن هناك مسار اخر K2
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 يغير وضع نقاط تلامسه فيصل التيار الي K3 & T3
- T3 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- K3 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي فصل التيار عن K2 و يصل التيار الي KM2 & KM3
- K2 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي يفصل التيار عن KM1 و لا يوجد مصدر اخر للتيار
- KM1 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي يتوقف M1
- يفصل التيار عن KM2 & KM3 و لكن هناك مصدر تغذية اخر عن طريق K3 و لذلك يظل M1 & M2 يعمل
- بعد انتهاء الزمن المضبوط عليه T3 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي فصل التيار عن K3
- K3 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي ينقطع التيار عن KM2 & KM3 فيتوقف M2 & M3

تمرين (48):

- صمم دائرة كنترول للتحكم في باب كهربى كالآتى:
يتم فتح الباب بواسطة S1(Open) وهو مفتاح P.B عادي يكون موجود داخل الفيلا او من مفتاح S3(Key Switch)
غلق الباب يتم اوتوماتيك بعد زمن محدد من فتحه



مكونات الدائرة:

S3: Key Switch

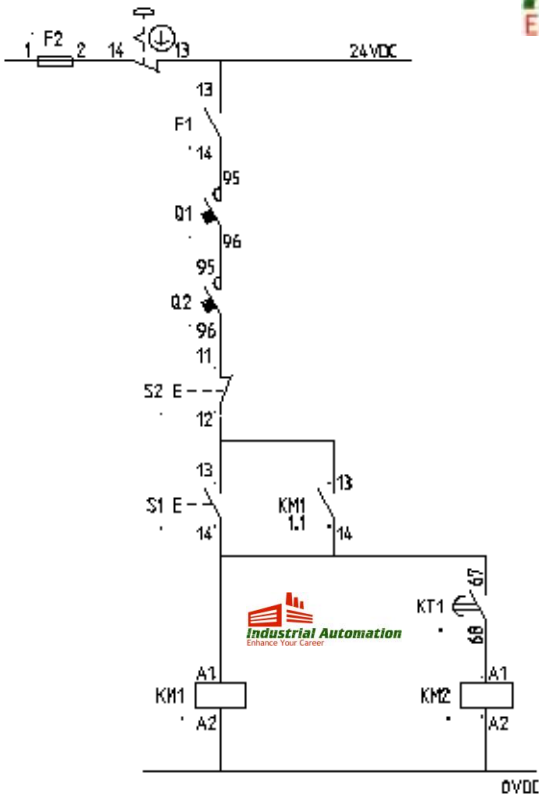
هو P.B SW لا نستطيع الضغط عليه الا في حالة وجود مفتاح خاص به وذلك حماية لعم امكانية ضغطه من اي شخص غير حامل هذا المفتاح .

T1: ON-Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S1 OR S3 يصل التيار الي K1 فيعمل M1 في الاتجاه Forward فيفتح الباب
- عند وصول الباب الي اخر المشوار يضغط علي الـ Limit SW (LS1) وبالتالي ينقطع التيار عن K1
- و يصل التيار الي T1 فيبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغلق نقطته التي في مسار K2
- يصل التيار الي K2 فيعمل M1 في الاتجاه Reverse فيغلق الباب
- عند وصول الباب الي اخر المشوار يضغط علي الـ Limit Switch (LS2) وبالتالي ينقطع التيار عن K2
- في حالة ان العربيه تحركت من امام الباب قبل انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمر
- من الممكن الضغط علي المفتاح S4 (Close)
- فيصل التيار الي K2 فيعمل M1 في الاتجاه Reverse فيغلق الباب
- عند وصول الباب الي اخر المشوار يضغط علي الـ Limit Switch (LS2) وبالتالي ينقطع التيار عن K2

التمرين (49):



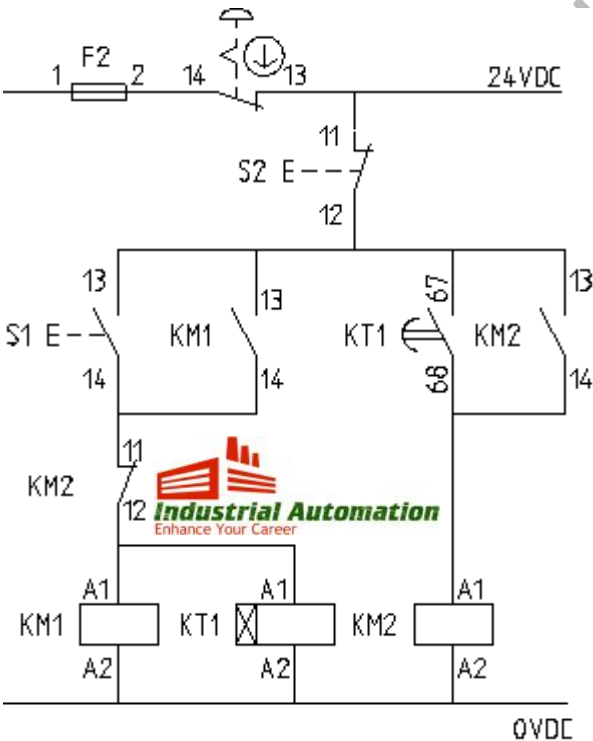
- صمم دائرة لـ 2 motors بحيث يتم تشغيل المحرك الاول يدويا و بعد مرور زمن معين يعمل المحرك الثاني Automatic باستخدام تيمر هوائي
- مكونات الدائرة:

KM1: Contactor + ON-Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S1 يصل التيار الي KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه و يبدأ التيمر العد التنازلي للزمن المضبوط عليه.
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M1
 - يغلق نقطة التثبيت KM1(13/14)
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمر يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطته KT1(67/68) فيصل التيار الي KM2
- KM2 يغير وضع نقاط تلامسه و يعمل M2 .

التمرين (50):

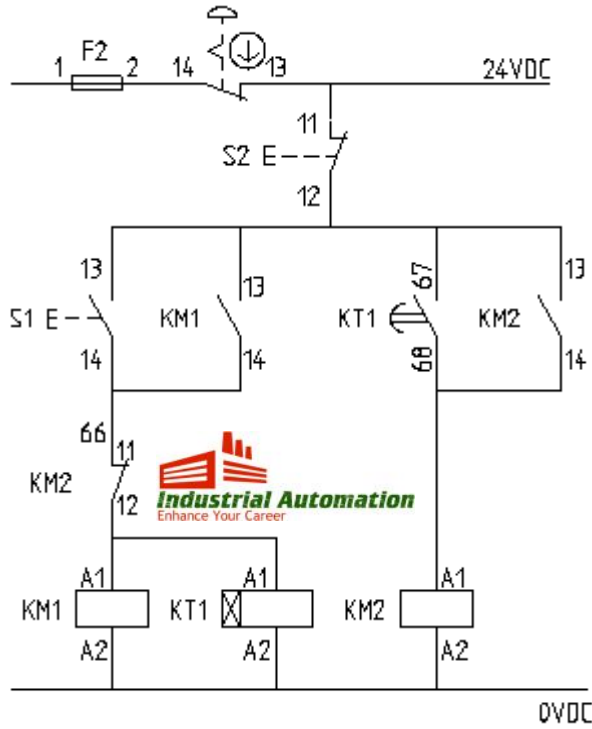


- صمم دائرة لـ 2 motor بحيث يتم تشغيل M1 يدويا و بعد مرور زمن معين يعمل M2 و يفصل M1 اوتوماتيك

التشغيل:

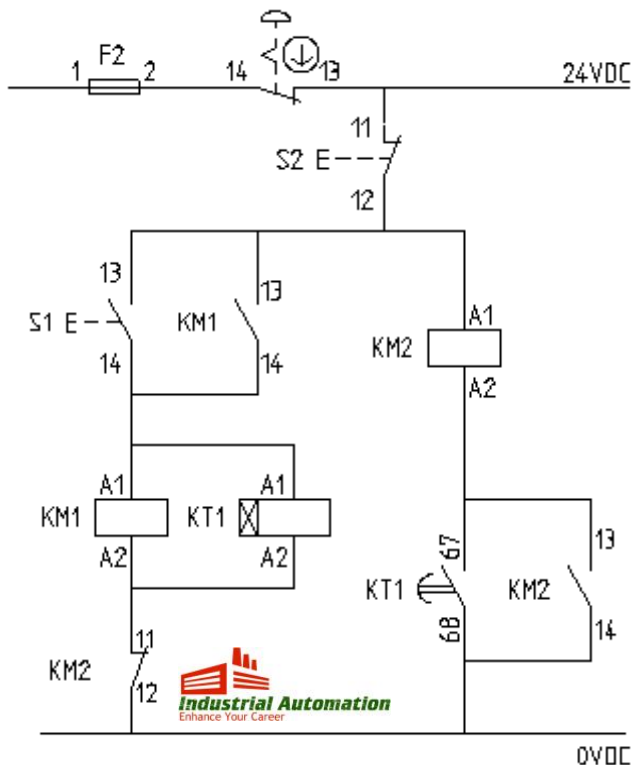
- عند الضغط علي المفتاح S1(Start) يصل التيار الي KM1 & KT1
 - KM1 يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M1
 - KM1 يغلق نقطة التثبيت KM1(13/14)
 - KT2 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه KT1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطته KT1(67/68) فيصل التيار الي KM2
 - KM2 يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M2
 - يغلق نقطة التثبيت KM2(13/14)
 - يفتح النقطة KM2(11/12)
 - يفصل التيار عن KM1 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي
- تفتح نقاطه الرئيسية فيتوقف M1 .

تصحيح التمرين (50):



التشغيل:

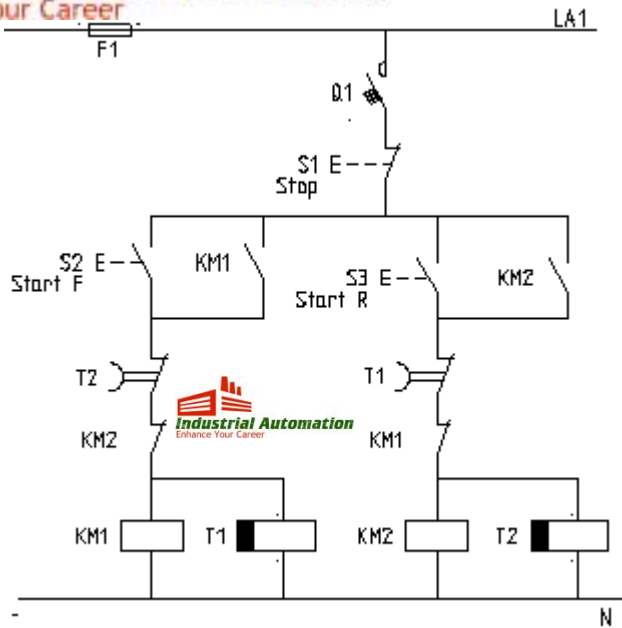
- عند الضغط على المفتاح S1
 - يصل التيار الي KM1 & T1
 - KM1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يخلق نقاطه الرئيسية فيعمل M1
 - يخلق نقطة التثبيت KM1(13/14)
 - KT1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه KT1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يخلق النقطة (67/68) KT1 فيصل التيار الي KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يخلق نقاطه الرئيسية فيعمل M2
 - يخلق نقطة التثبيت KM2(13/14)
 - يفتح النقطة (11/12) KM2 وبالتالي ينقطع التيار عن KM1 & KT1
 - KM1 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي
 - تفتح نقاطه الرئيسية فيتوقف M1 عن العمل
 - KT1 تعود نقاطه الي طبيعتها
- عند الضغط على المفتاح S2 يتوقف ينقطع التيار عن الدائرة بالكامل فيتوقف M2.



هذه الدائرة نفس الدائرة السابقة ولكن مع

اختلاف ترتيب الـ Components





التمرين (51):

- صمم دائرة لـ motor اتجاهين بحيث في حالة إيقاف أي اتجاه لا يمكن تشغيل المحرك في الاتجاه المعاكس إلا بعد مرور زمن محدد
- التشغيل:**

- عند الضغط على المفتاح S2(Start F) يصل التيار الي KM1 & T1
 - T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظيا و يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
 - KM1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M1 في الاتجاه Forward
 - يفتح نقطة الـ Interlock

- عند الضغط على المفتاح S3(Start R) لا يصل التيار الي KM2 لان المسار مقطوع بالنقطة T1 & KM1
- عند الضغط على المفتاح S1(Stop) يتوقف M1
- عند الضغط على المفتاح S3(Start R) لا يصل التيار الي KM2 لان المسار مقطوع بالنقطة T1
- يجب ان ننتظر حتى انتهاء الزمن المضبوط عليه T1**
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و في هذه الحالة ممكن تشغيل M1(Reverse) عند تشغيل و إيقاف الاتجاه الآخر يجب ايضا الانتظار حتى انتهاء الزمن المضبوط عليه T2

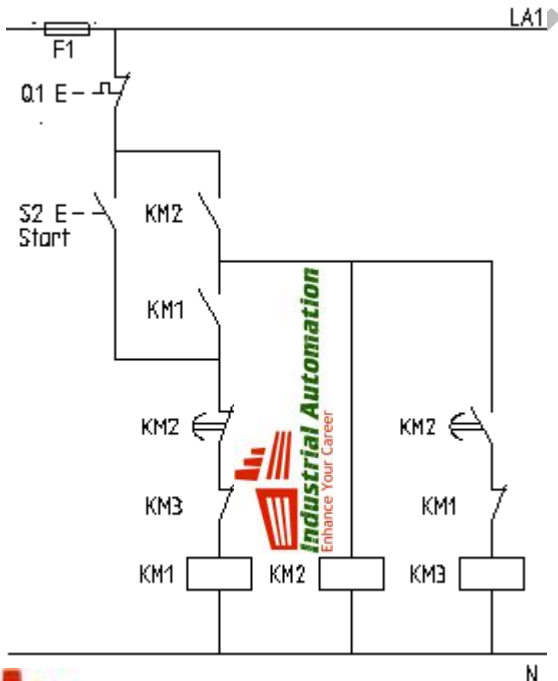
التمرين (52):

- صمم دائرة لتشغيل 3 motors بحيث M1, M2 يعمل عن طريق مفتاح تشغيل و بعد زمن محدد يفصل M1 و يعمل M3 مع M2 اتوماتيكيا باستخدام تيمر هوائي
- مكونات الدائرة:**

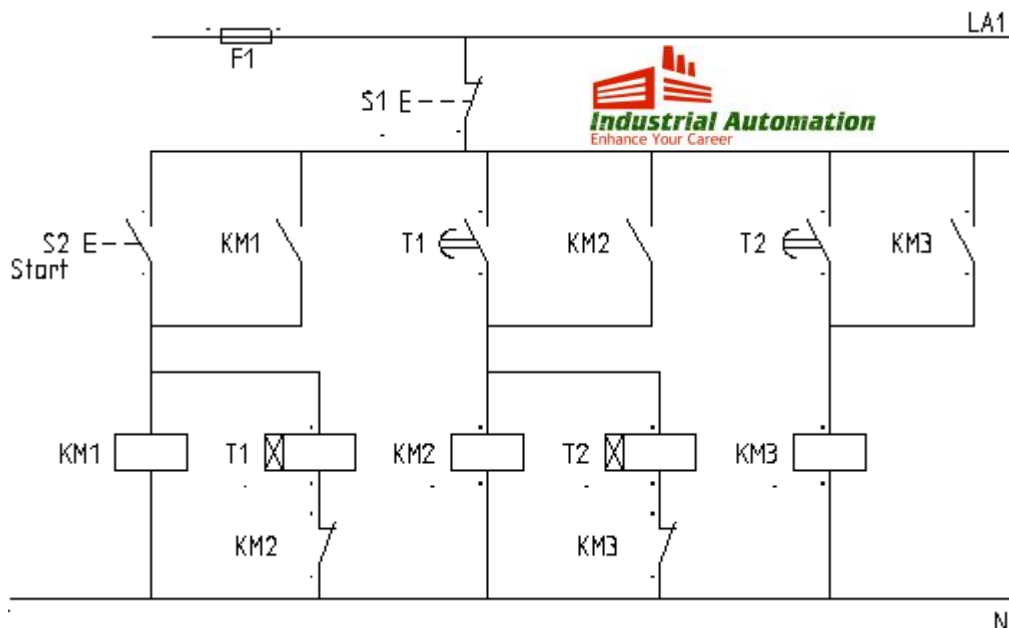
KM2: Contactor + Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(Start) يصل التيار الي KM1
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M1
 - يغلق نقطة التثبيت فيصل التيار الي KM2
- KM2 يغير وضع نقاط تلامسه و يبدأ التيمر العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
 - يغلق نقطة التثبيت
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M2
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمر يغير وضع نقاط تلامسه
 - يفتح نقطته التي في مسار KM1 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي
 - يتوقف M1 عن العمل
 - يغلق نقطته التي في مسار KM3 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M3



- صمم دائرة لتشغيل 3 motors بحيث M1 يعمل يدويا وبعد زمن محدد يعمل M2 و بعد زمن اخر يعمل M3



مكونات الدائرة:

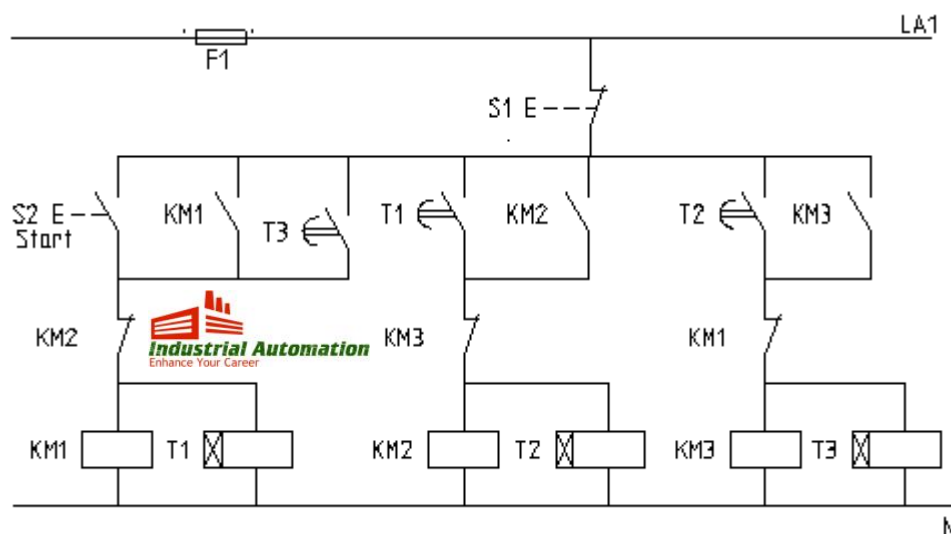
T1: ON-Delay Timer

T2: ON-Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S2(Start) يصل التيار الي T1 & KM1
 - KM1 يغير وضع نقاط تلامسه :
 - يغلق نقطة الـ Interlock الموازية للمفتاح S2(Start)
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M1
 - T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه .
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطته التي في مسار KM2
- يصل التيار الي T2 & KM2
 - KM2 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطة التثبيت
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M2
 - يفتح نقطته المغلقة في مسار T1 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي
 - T2 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطته التي في مسار KM3
- يصل التيار الي KM3 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطة التثبيت
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M3
 - يفتح نقطته التي في مسار T2 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي

- صمم دائرة لتشغيل 3 motors بحيث يتم تشغيل M1 يدويا و بعد زمن يعمل M2 و يفصل M1 و بعد زمن يعمل M3 و يفصل M2 و يفصل M1 و يفصل M3



مكونات الدائرة:

T1, T2, T3: ON-Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(Start) يصل التيار الي KM1 & T1
 - T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
 - KM1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يطلق نقاطه الرئيسية فيعمل M1 و يفتح نقطته المغلقة التي في مسار KM3 فيقف M3
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه فيصل التيار الي KM2 & T2
 - T2 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
 - KM2 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يطلق نقاطه الرئيسية فيعمل M2 و يفتح نقطته المغلقة التي في مسار KM1 فيقف M1
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 يغير وضع نقاط تلامسه فيصل التيار الي KM3 & T3
 - T3 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
 - KM3 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يطلق نقاطه الرئيسية فيعمل M3 و يفتح نقطته المغلقة التي في مسار KM2 فيقف M2
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T3 يغير وضع نقاط تلامسه فيصل التيار الي KM1 & T1
 - T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
 - KM1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يطلق نقاطه الرئيسية فيعمل M1 و يفتح نقطته المغلقة التي في مسار KM3 فيقف M3

و هكذا حتى يتم الضغط على المفتاح S1(Stop)

Industrial Automation World

Follow Us :

Group: <https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

Page :

Assistants:

<https://www.facebook.com/profile.php?id=100005424076451&fref=ts>

<https://www.facebook.com/industrial.automation.35?fref=ts>





Industrial Automation Group Link :

<https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

CLASSIC CONTROL COURSE

Chapter 7: Starting Of Motors

Prepared By: Eng, Abd ulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

E-Mail: Eng.Abdelkawy.Mobarak@Gmail.com

Starting Current of Motors:

تيار بدأ الحركة للمواتير :

- هو الـ current المسحوب في بداية تشغيل الـ motor وهو يكون اكبر من الـ current المسحوب اثناء الـ normal operation
- يعتمد قيمة الـ starting current علي طريقة تشغيل الموتور و طريقة توصيله .

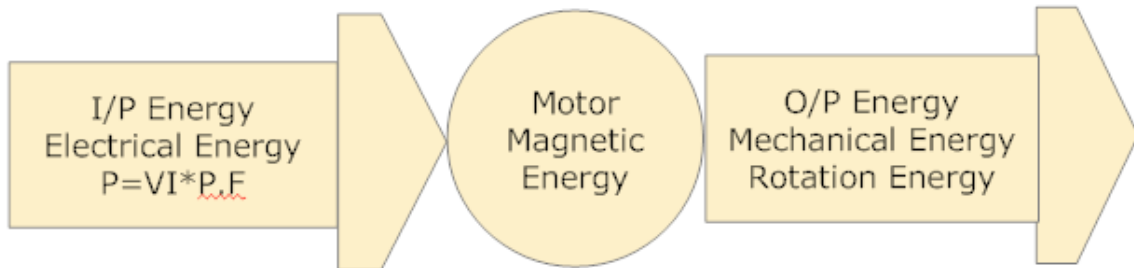
لماذا يحدث Starting Current للمواتير؟

السبب الاول:

- في حالة تشغيل الموتور من السكون تحتاج الي torque اكبر من حالة ان الموتور يعمل اصلا و بالتالي ينعكس ذلك علي التيار
- حيث هناك علاقة طردية بين الـ torque & current بمعنى انه كلما زاد الـ torque المطلوب كلما زاد الـ current .
- و بالتالي يكون السبب الاول للـ starting current هو انه في حالة التشغيل الطبيعي او اثناء دوران الموتور اصلا يكون الموتور يدور بقوة القصور الذاتي و التيار المسحوب هو فقط للحفاظ علي سرعة الموتور و جعله يظل يعمل.
- اما في حالة الـ starting ليس عندنا عزم قصور ذاتي يساعد في عمل الموتور (او يكون عزم القصور الذاتي في هذه الحالة يساعد علي ثبات المحرك و ليس عمله)

السبب الثاني:

- الطاقة الداخلة للموتور I/P Energy هي في صورة طاقة كهربية و تتمثل في التيار الكهربائي نتيجة الجهد علي اطرافه.
- الطاقة الخارجة من الموتور O/P Energy هي طاقة دوران اي طاقة حركة (طاقة ميكانيكية).
- كيف تتحول الطاقة الكهربائية الي طاقة ميكانيكية داخل الموتور ؟



- عن طريق طاقة وسيطة بين الاثنين طاقة مختزنة داخل الموتور متمثلة في مجالات كهربية تكون مغناطيسيات (بين الـ Rotor و الـ Stator) تتجاذب و تتنافر في sequence معين فيؤدي الي دوران الـ Rotor
- هذه الطاقة المغناطيسية المتولدة عن مجالات كهربية لا تكون مختزنة داخل الموتور الا في حالة عمل الموتور فقط.
- بمعنى انه في حالة توقف الموتور لا تكون هذه الطاقة موجودة و عند عمل الموتور يسحب الموتور تيار لبناء هذه الطاقة و اختزانها داخله لتكوين الوسط المغناطيسي المناسب لعمل الموتور .
- و تظل هذه الطاقة موجودة بعد انقطاع التيار عن الموتور و تتبدد في صورة عزم قصور ذاتي للموتور يظل يعمل بعد انقطاع الكهرباء عنه و لا يتوقف فجأة.
- في حالة وجود brake علي الموتور تتحول لطاقة حرارية نتيجة احتكاك تيل الـ brake بجسم الموتور.
- او اي صورة من صور الطاقة الي ان تصبح قيمتها = zero

- يوجد طرق متعددة لعمل الـ Start للموتور
 - 1. DOL (direct on line) $I_{starting} = 6 * I_{normal}$
 - 2. Star-Delta Starting $I_{starting} = 3 * I_{normal}$
 - 3. Soft Starting $I_{starting} = 2 * I_{normal}$
 - 4. With group of Resistance $I_{starting} = \text{Depends on the Resistance Value}$
 - 5. With group of Resistance series with Rotor coils $I_{starting} = \text{Depends on the Resistance Value}$

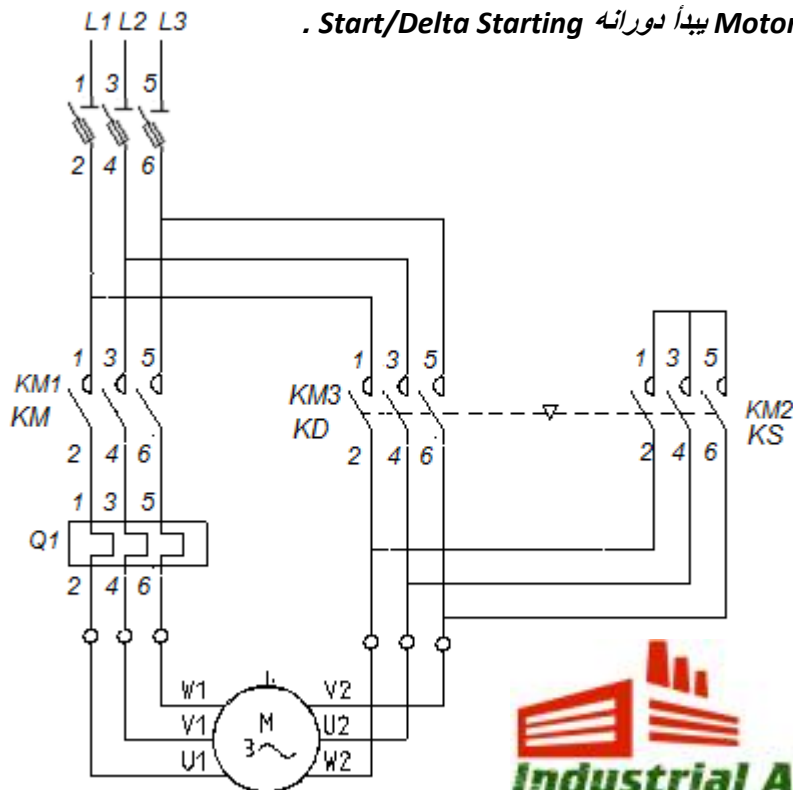
DOL (Direct On Line) Startting Method:

- هي توصيل الموتور مباشرة على الـ Source
في هذه الحالة يكون الـ Starting Current يساوي 6 أضعاف الـ Normal Current .

Star-Delta Starting:

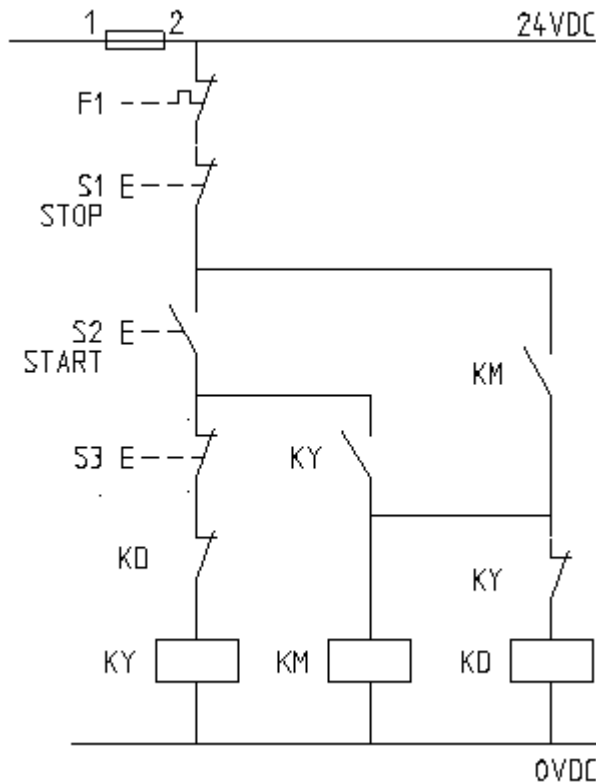
- وهو توصيل الموتور في بداية التشغيل الـ Star و عندما يصل للـ Full Speed اوصله الـ Delta :
في هذه الحالة يكون الـ Starting Current يساوي 3 أضعاف الـ Normal Current .

دائرة الـ Power الـ Motor يبدأ دورانه الـ Start/Delta Starting .



- الدائرة السابقة توضح توصيل موتور يبدأ دورانه الـ Star ثم بعد ذلك يقلب الـ Delta حيث:
- KM1 (KM) هو الكونتاكتور الرئيسي Main Contactor يجب ان يكون مغلق في الحالتين Star or Delta
- KM2 (KS) هو كونتاكتور الستار Star Contactor يعمل في حالة توصيل الـ Star
- KM3 (KD) هو كونتاكتور الدلتا Delta Contactor يعمل في حالة توصيل الـ Delta

يجب مراعاة عدم تشغيل الـ KS و الـ KD في نفس الوقت لانه في حالة تشغيلهم في نفس الوقت سوف يحدث S.C

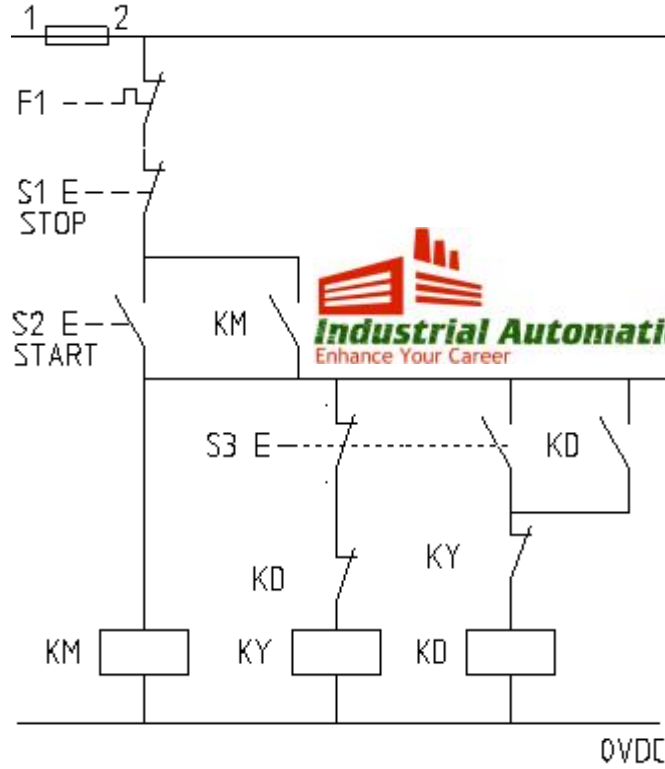


- صمم دائرة تحكم لبدأ دوران موتور
star/delta starting بدون timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(Start) يصل التيار الي KY فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية Main Contacts
 - يفتح نقطته في مسار KD
 - يغلق نقطته في مسار KM و بالتالي يصل التيار الي KM فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية
 - يغلق نقطته في مسار KD و لكن لا يصل التيار الي KD لان نقطة KY مفتوحة
- و في هذه الحالة يكون KM & KY موصلين و بالتالي يعمل الموتور Star
- يظل الموتور يعمل Star حتي يري عامل التشغيل ان الموتور وصل الي سرعته و استقر فيضغط على المفتاح S3 .
- عند الضغط على المفتاح S3 يقطع التيار عن KY و بالتالي تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي
 - تفتح نقاطه الرئيسية
 - تغلق نقطته التي في مسار KD و بالتالي يصل التيار الي KD فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية
 - يفتح نقطته المغلقة في مسار KY و بالتالي لا يصل تيار الي KY مرة اخري عندما نرفع يدينا من على المفتاح
- في هذه الحالة يكون KM & KD موصلين و بالتالي يعمل الموتور Delta
- لا يمكننا تغيير الموتور الي Star مرة اخري
- عند الضغط على المفتاح S1(Stop) يتوقف الموتور عن العمل

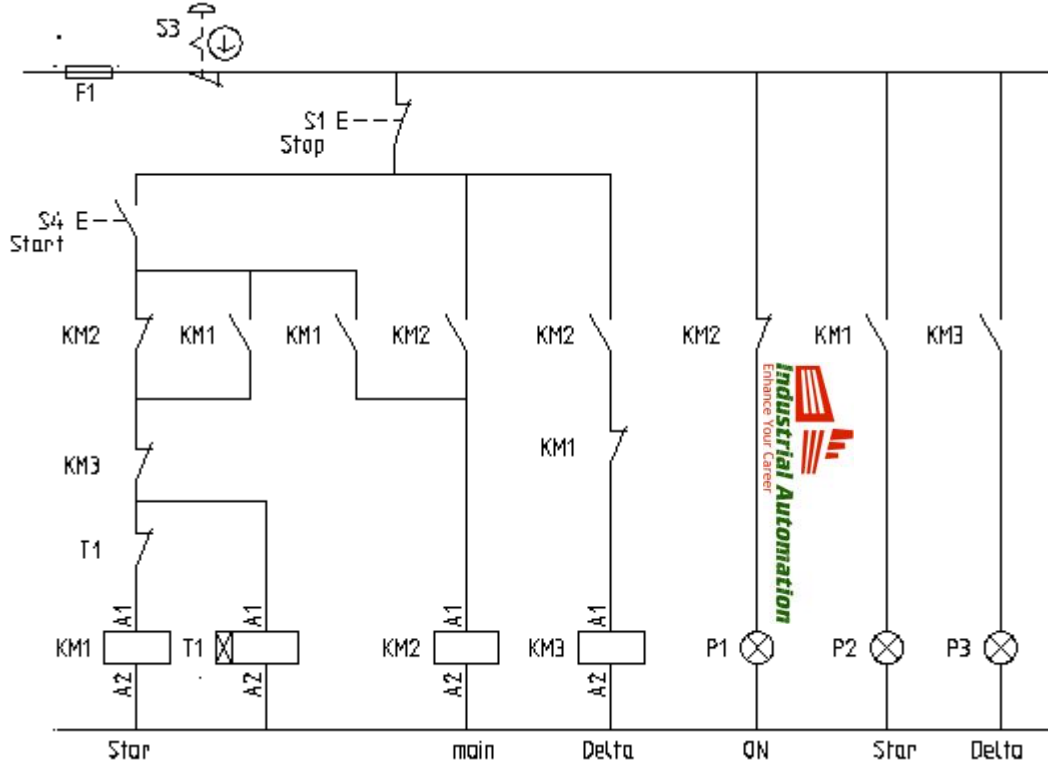
- صمم دائرة تحكم لبدأ دوران موتور star/delta starting يدويا بدون timer مع اضافة لمبات اشارة لتوضيح حالة الموتور متوقف / يعمل دلتا / يعمل ستار / فاصل اوفر لود



التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S2(start) يصل التيار الي KM فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية
 - يغلق نقطة التثبيت (بالتوازي مع مفتاح الـ Start)
- و يصل التيار الي KY فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية
 - يفتح نقطة الـ Interlock في مسار KD و بالتالي لا يعمل KD طوال فترة عمل KY .
- و في هذه الحالة يكون KM & KY موصلين و بالتالي يعمل الموتور Star
- يظل الموتور يعمل Star حتي يري عامل التشغيل ان الموتور وصل الي سرعته و استقر فيضغط علي المفتاح S3 .
- عند الضغط علي المفتاح S3 يقطع التيار عن KY و بالتالي تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي.
 - تفتح نقاطه الرئيسية
 - تغلق نقطة الـ Interlock في مسار KD .
- و يوصل التيار الي KD فيغير وضع نقاط تلامسه:
 - تغلق نقاطه الرئيسية
 - تفتح نقطة الـ Interlock في مسار KY و بالتالي لا يعمل KY طوال فترة عمل الـ KD .
- و في هذه الحالة يكون KM & KD موصلين و بالتالي يعمل الموتور Delta
- يظل الموتور يعمل Delta حتي نقوم بإيقافه بالضغط علي المفتاح S1(Stop) .

- صمم دائرة star/delta starting باستخدام timer الالكتروني



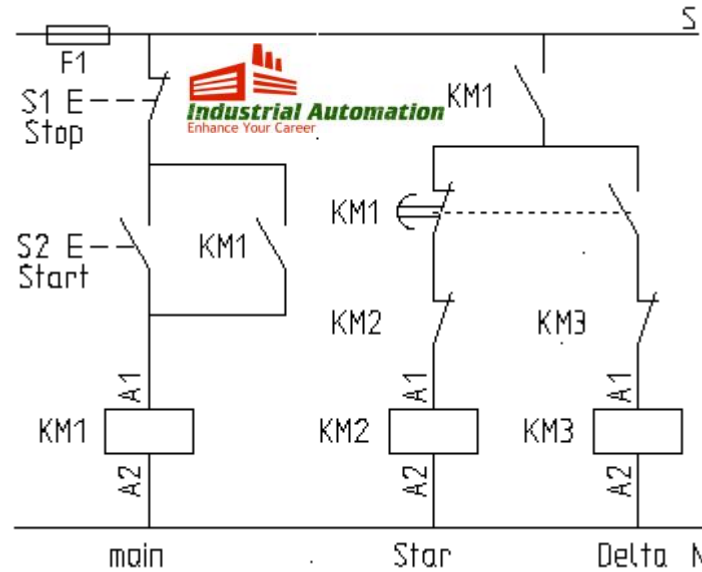
مكونات الدائرة

T1: ON Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح Start يصل التيار الي KM1(Star) فيغير وضع نقاط تلامسه :
 - يغلق نقاطه الرئيسية
 - يغلق نقطته المساعدة التي في مسار لمبة الاشارة
 - يغلق نقاطه المساعدة الاخرى
 - يفتح نقطة الـ Interlock التي في مسار KM3(Delta)
- يصل التيار الي T1 فيبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- يصل التيار الي KM2(Main) فيغير وضع نقاط تلامسه:
 - يغلق نقطة التثبيت
 - يغلق نقاطه الرئيسية
 - يغلق نقطته التي في مسار KM3(Delta) و لكن لا يصل تيار الي KM3 نتيجة نقطة KM1 المفتوحة.
- في هذه الحالة يكون موصل KM2 (Main) & KM1(Star) وبالتالي يعمل الموتور Star
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يفتح نقطته التي في مسار KM1 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي
 - تغلق نقطة الـ Interlock التي في مسار KM3 فيوصل التيار الي KM3 ويغير وضع نقاط تلامسه.
 - يفتح نقطة الـ Interlock التي في مسار KM1 فيفصل التيار عن التيمر
- في هذه الحالة يكون موصل KM3 (Delta) & KM2 (Main) وبالتالي يعمل الموتور Delta حتي يتم الضغط علي المفتاح Stop و يتوقف الموتور .

- صمم دائرة star/delta starting باستخدام تيمر هوائي

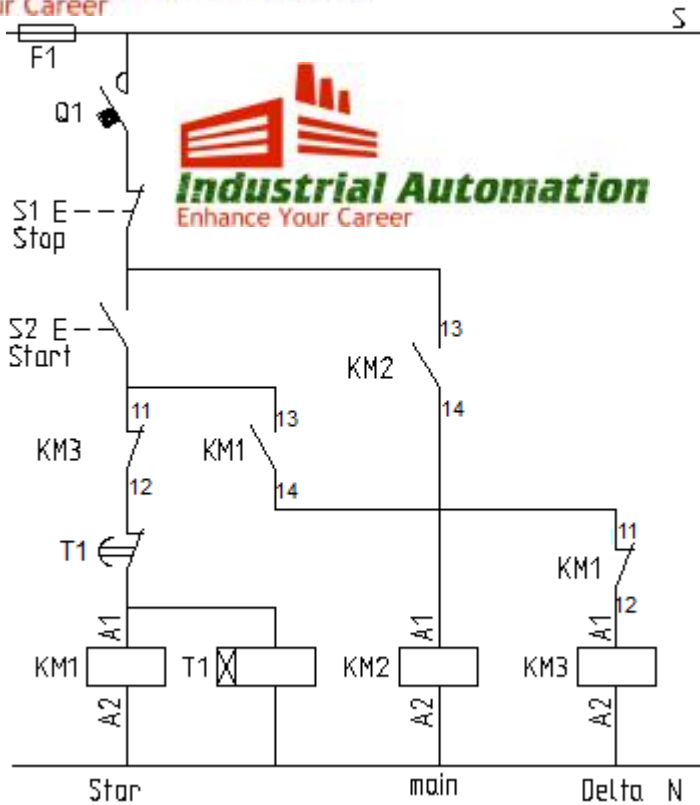


- مكونات الدائرة:

KM1 : كونتاكتور مركب معه تيمر هوائي

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح Start يصل التيار الي KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه و يبدأ التيمر الهوائي المركب عليه العد التنازلي للزمن المضبوط عليه.
 - يغلق نقطته المساعدة فيصل التيار الي KM2(Star) فيغير وضع نقاط تلامسه.
 - يغلق نقاطه الرئيسية
 - يفتح نقطة الـ Interlock التي في مسار KM3(Delta)
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمر يغير وضع نقاط تلامسه
 - يفتح نقطته المغلقة في مسار KM2 و يغلق نقطته المفتوحة في مسار KM3
 - ينقطع التيار عن KM2 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي
 - تفتح نقاطه الرئيسية
 - تغلق نقطة الـ Interlock التي في مسار KM3 .
 - يصل التيار الي KM3 فتتغير وضع نقاط تلامسه
 - تغلق نقاطه الرئيسية
 - تفتح نقطة الـ Interlock في مسار KM2



التمرين (55):

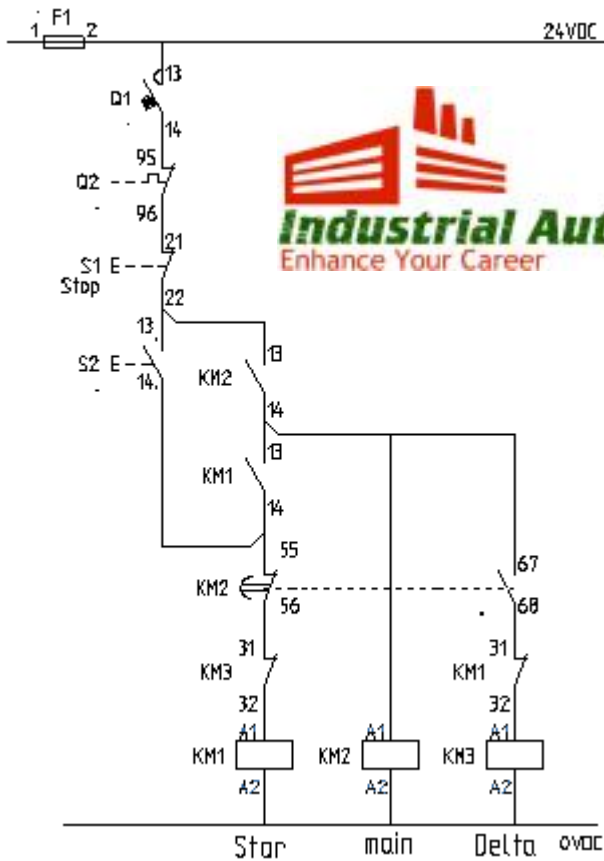
- صمم دائرة star/delta starting باستخدام timer الالكتروني

مكونات الدائرة:

T1: ON-Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S2(Start) يصل التيار الي KM1 (Star) يغير وضع نقاطه
 - يخلق نقاطه الرئيسية.
 - يفتح نقطته KM1(11/12)
 - يغلقه نقطته KM1(13/14) فيصل التيار الي KM2(Main)
 - يخلق نقطته KM2(13/14)
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يفتح نقطته
 - ينقطع التيار عن KM1(Star) فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي
 - تفتح نقطته KM1(13/14)
 - تغلق نقطته KM1(11/12)
- يصل التيار الي KM3(Delta) فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يفتح نقطته KM3(11/12)
- النقطة KM1(11/12) & KM3(11/12) هما الـ Interlock
- عند الضغط علي المفتاح S1(Stop) ينقطع التيار عن الدائرة تماما فيتوقف الموتور



التمرين (56):

- صمم دائرة star/delta starting باستخدام timer هوائي.

مكونات الدائرة:

KM2: Contactor + Air Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(Start) يصل التيار الي KM1(Star) فيغير وضع نقاط تلامسه ☐ يخلق النقطة KM1(13/14) فيصل التيار الي KM2(Main)
 - KM2 يغير وضع نقاط تلامسه
 - التيمر المركب علي KM2 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمر يغير وضع نقاط تلامسه ☐ يفتح نقطته KM2(55/56) فيقطع التيار عن KM1(Star) ☐ يخلق نقطته KM2(67/68) فيصل التيار الي KM3(Delta)

التمرين (57):

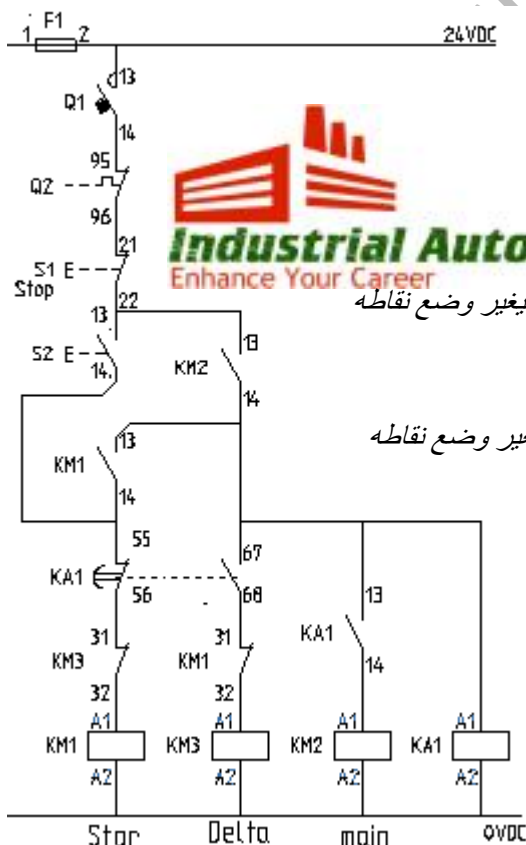
- صمم دائرة star/delta starting باستخدام ريلاي مساعد بالتيمر

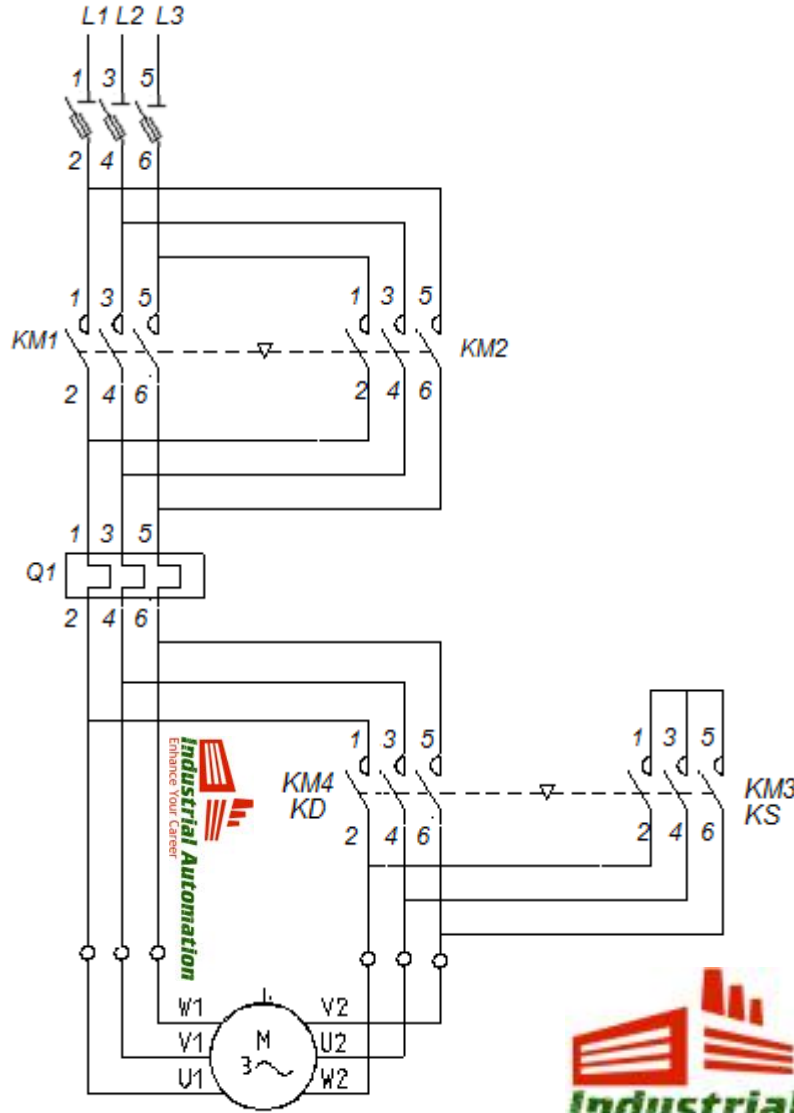
مكونات الدائرة:

KA1: Auxiliary Contactor + Air Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(Start) يصل التيار الي KM1(Star) فيغير وضع نقاطه ☐ يخلق نقطته KM1(13/14) فيصل التيار الي KA1
- التيمر المركب علي KA1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- KA1 يخلق نقطته KA1(13/14) فيصل التيار الي KM2(Main) فيغير وضع نقاطه ☐ يخلق نقطته KM2(13/14) و هي بمثابة نقطة التثبيت
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمر يغير وضع نقاط تلامسه ☐ يفتح نقطته KA1(55/56) و يقطع التيار عن KM1(Star) ☐ يخلق نقطته KA1(67/68) فيصل التيار الي KM3(Delta)
- النقطتين KM1(31/32) & KM3(31/32) هما عبارة عن Interlock
- عند الضغط على المفتاح S1(Stop) ينقطع التيار عن الدائرة و بالتالي يقف الموتور





- الدائرة السابقة هي دائرة Star/Delta-Starting لموتور اتجاهين
- KM1 & KM2 كونتاكتورات لتوصيل الموتور في الاتجاهين عن طريق عكس فازتين في الموتور و بينهم Mechanical Interlock و عند توصيل اي من الكونتاكتورين يقوم بوظيفة الكونتاكتور الرئيسي Main Contactor في دائرة الـ Star/Delta-Starting
- KM3(KS) كونتاكتور الـ Star
- KM4(KD) كونتاكتور الـ Delta
- و بالتالي عند تشغيل هذه الدائرة يكون خطوات التشغيل كالآتي :
- عمل KM1 OR KM2 (كونتاكتورات الاتجاهين) و يقوم بوظيفة الكونتاكتور الرئيسي Main Contactor
- عمل KM3(KS) كونتاكتور الـ Star .
- عمل KM4(KD) كونتاكتور الـ Delta بعد الزمن المحدد

Star/Delta Starting Timers:

- من الدوائر السابقة نلاحظ اننا في حالة Start/Delta Starting نفصل الـ Start contactor و نوصل بعدها مباشرة Delta contactor في نفس اللحظة.
- لكن هذا لا يفضل مع المحركات ذات القدرات العالية ؟؟؟؟؟؟ لان ذلك يؤثر بالسلب علي ملفات المحرك حيث ان المجال المغناطيسي لا يتلاشي في نفس اللحظة التي يفصل فيها التيار.
- وبالتالي عند تغيير التوصيل الي دلتا في نفس لحظة فصل Start contactor يرتفع تيار الـ motor اعلي من الـ Rated Current المقتن له في توصيلة الـ Delta خاصة اذا كان المحرك قدرته عالية
- لذلك عن تصميم دوائر بدء الحركة لمثل تلك المحركات يراعي ان يكون هناك فترة زمنية قصيرة بين فصل كونتاكتور ستار و توصيل كونتاكتور دلتا
- لا يجب ان تزيد هذه الفترة الزمنية عن حدود معينة بحيث لا تكون سرعة المحرك قد انخفضت فأذا حدث ذلك سيسحب الـ Motor تيار اعلي من لو غير من ستار الي دلتا مباشرة
- (الفترة الزمنية بين فصل ستار و توصيل دلتا تتراوح بين 50 msec & 90 msec)
- ذلك يحتاج الي تيمرات معينة تم تصنيعها خصيصا لهذه الدائرة (Start/Delta Starting Circuit)
- هذه التيمرات تحتوي علي فترتين زمنيتين T1&T2.
- الفترة الزمنية الاولى (T1): هي الفترة الزمنية التي يبقى فيها الـ Motor في وضع الـ Star.
- هذه الفترة الزمنية يمكن التحكم فيها عن طريق تدريج Controlled.
- الفترة الزمنية الثانية (T2): هي الفترة الزمنية بين فصل Start Contactor و توصيل Delta Contactor
- هذه الفترة الزمنية لا يمكن التحكم فيها UnControlled تعتمد علي نوع التيمر المستخدم

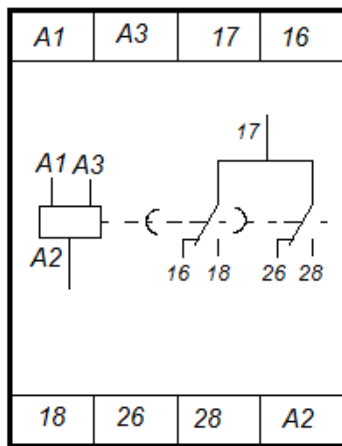
ملحوظة :

- يمكن ان تجد في الحياة العملية بعض دوائر Start-Delta Starting لمحركات قدرات مرتفعة الي حد ما
- لكن بفضل لطول عمر الـ Motor ان يترك اجزاء من الثانية بين فصل ستار و توصيل دلتا خاصة اذا كان الـ Motor قدرته اكبر من 100KW.

النوع الاول:



- (1) : Power ON & T1 Start
- (2) : Power OFF
- (3) : T1 End & T2 Start
- (4) : T2 End



- A1 : +ve power branch for 24VDC
- A3 : +ve Power branch for 220VAC
- A2 : 0VDC in case of 24VDC
Neutral in case of 220VAC
- 17/16 : N.C Contact Open After (T1+T2)
- 17/18 : N.O Contact Close After (T1+T2)
- 17/26 : N.C Contact Open Immediately & Close After (T1)
- 17/26 : N.O Contact Close Immediately & Open After (T1)

وظيفة الـ Contacts المختلفة للـ Timer :

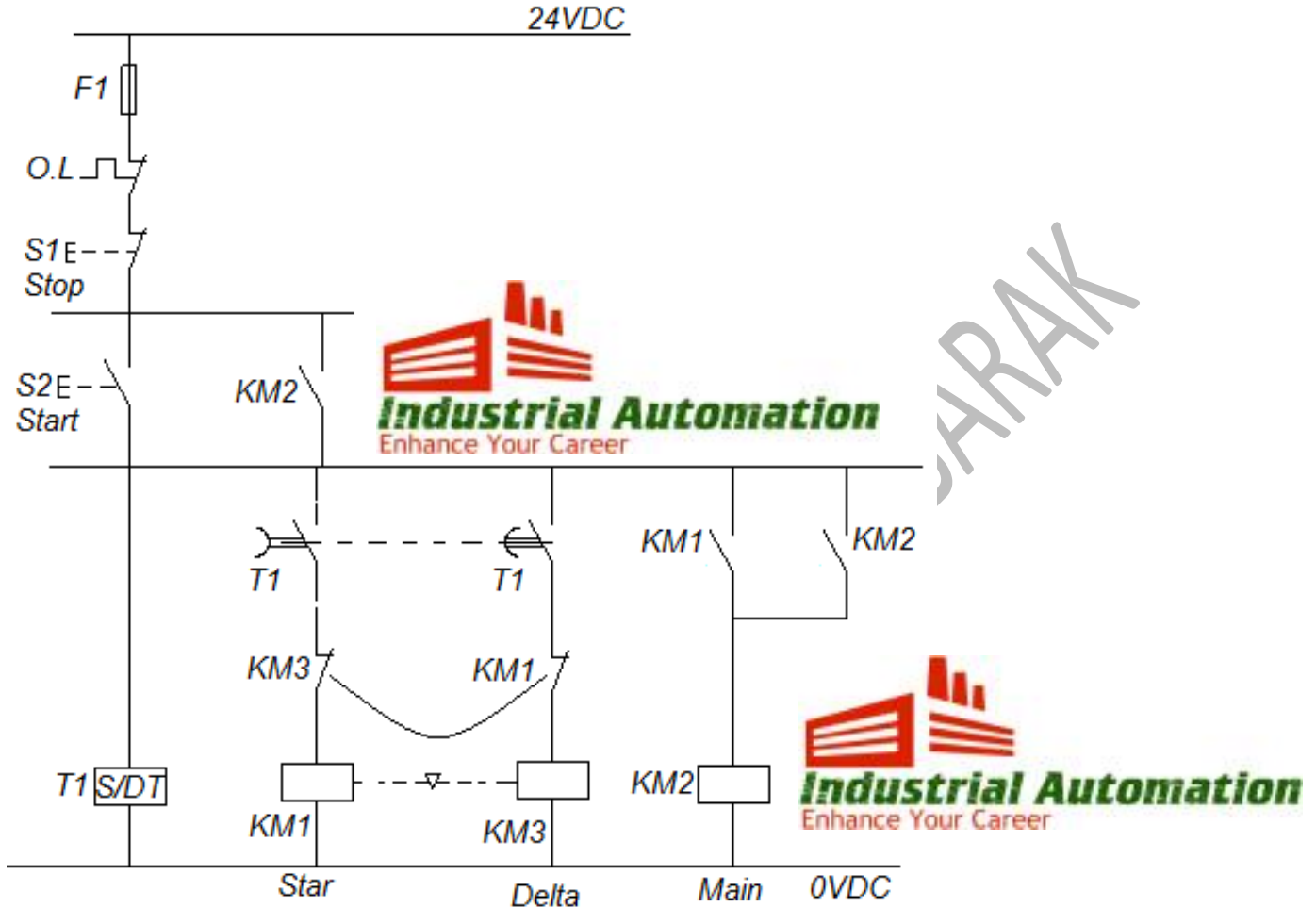
- **T1(A1/A2): 24VDC Power Terminals**
اطراف توصيل التيار للـ Timer في حالة استخدام 24VDC
- **T1(A1/A3): 220VAC Power terminals**
اطراف توصيل التيار للـ Timer في حالة استخدام 220VAC
- **T1(17/16): N.C Contact**
نقطة مغلقة تفتح بعد زمن T1+T2 وتعود لوضعها الطبيعي بعد فصل الـ Power من علي الـ Timer
- **T1(17/18): N.O Contact**
نقطة مفتوحة تغلق بعد زمن T1+T2 وتعود لوضعها الطبيعي بعد فصل الـ Power من علي الـ Timer
- **T1(17/26): N.C Contact**
نقطة مغلقة تفتح لحظيا عند توصيل الـ Power للـ Timer وتعود لوضعها الطبيعي بعد زمن T1
- **T1(17/28): N.O Contact**
نقطة مفتوحة تغلق لحظيا عند توصيل الـ Power للـ Timer وتعود لوضعها الطبيعي بعد زمن T1



Industrial Automation
Enhance Your Career

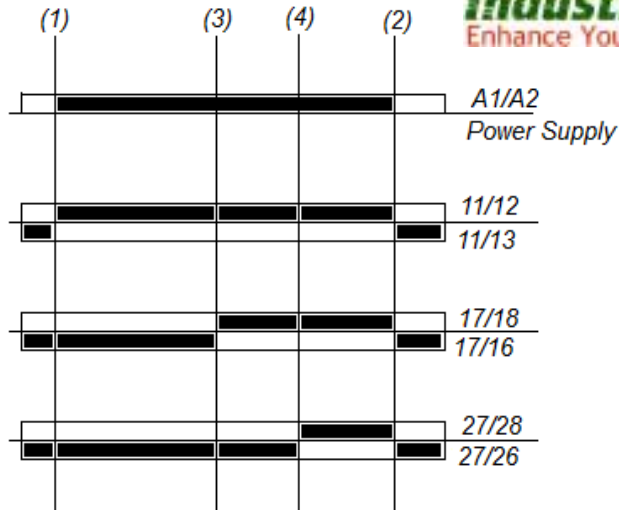
التمرين (57):

- صمم دائرة Start/Delta Starting باستخدام التيمر السابق.

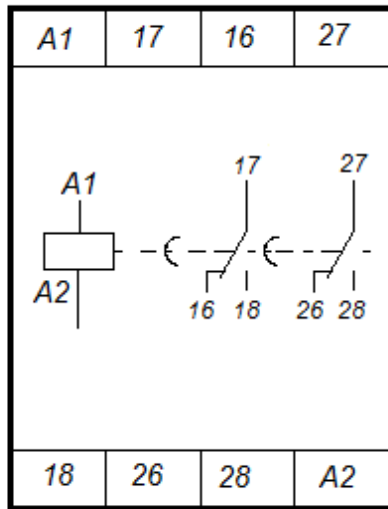


التشغيل:

- عند الضغط علي مفتاح S2(Start) يصل التيار الي S/DT (Start/Delta Starting Timer) و في هذه اللحظة يخلق نقطته S/DT(17/28) لحظة وصول التيار للـ Timer
- فيصل التيار للـ Start Contactor فيغير وضع نقاط تلامسه كالآتي:
يفتح نقطته KM1(13/14) وهي نقطة الـ interlock مع الـ Delta Contactor وبالتالي عندما نترك S2(Start) لن ينقطع التيار عن الدائرة
- يغلق نقطته KM1(11/12) وبالتالي يصل التيار للـ Main contactor فيغير وضع نقاط تلامسه كالآتي:
يغلق نقطته KM2(11/12) و هي نقطة الـ تثبيت وبالتالي عندما نترك S2(Start) لن ينقطع التيار عن الدائرة
- يخلق نقطته المفتوحة KM2(21/22) و هي نقطة تثبيت للـ كونتاكتور نفسه
- بعد زمن t1 يتم ضبطه عن طريق تدريج علي الـ Timer تعود النقطة S/DT(17/28) لوضعها الطبيعي Open. وبالتالي فصل التيار عن الـ Star Contactor ولا يفصل عن الـ Main Contactor نتيجة الـ Latching.
- بعد زمن (t2) (لا يمكن ضبطه) يغير الـ Timer وضع نقطته S/DT(17/18) فيصل التيار للـ KM3(Delta Contactor) وبالتالي يغير وضع نقاط تلامسه كالآتي:
يفتح نقطته KM3(13/14) و هي نقطة الـ Interlock مع الـ Start Contactor.
- عند الضغط علي Stop تتوقف الدائرة تماما



- (1) : Power ON & T1 Start
- (2) : Power OFF
- (3) : T1 End & T2 Start
- (4) : T2 End

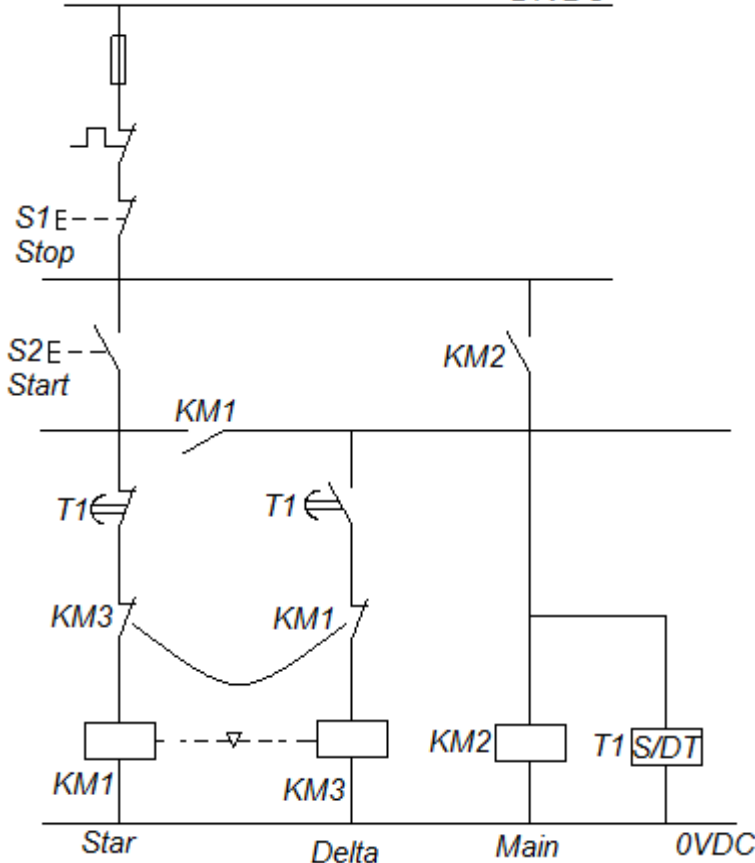


- A1 : 24VDC
- A2 : 0VDC
- 17,27 : Main Contacts
- 17/16 : N.C Contact, Open After (T1)
- 17/18 : N.O Contact, Close After (T1)
- 27/26 : N.C Contact, Open After (T1+T2)
- 27/28 : N.O Contact, Close After (T1+T2)

وظيفة الـ Contacts المختلفة للـ Timer :

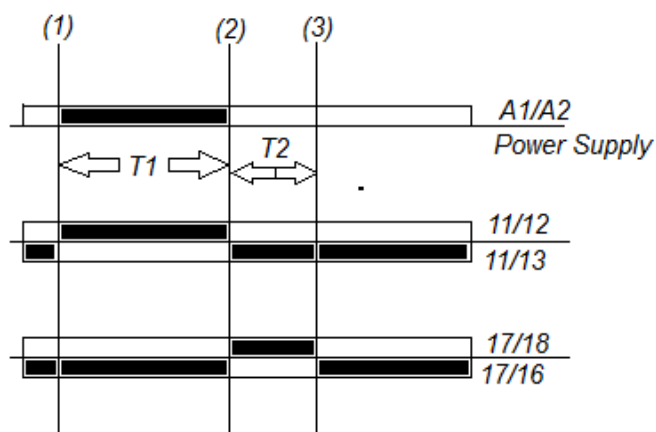
- **T1(A1/A2): 24VDC Power Terminals**
- اطراف توصيل التيار للـ Timer في حالة استخدام 24VDC
- **T1(17/16): N.C Contact**
- نقطة مغلقة تفتح بعد زمن T1 وتعود لوضعها الطبيعي بعد فصل الـ Power من علي الـ Timer
- تستخدم لتوصيل كونتاكتور الـ Star لمدة T1 ثم فصله مرة اخري
- **T1(17/18): N.O Contact**
- نقطة مفتوحة تغلق بعد زمن T1 وتعود لوضعها الطبيعي بعد فصل الـ Power من علي الـ Timer
- **T1(27/26): N.C Contact**
- نقطة مغلقة تفتح بعد زمن (T1+T2) وتعود لوضعها الطبيعي بعد فصل الـ Power عن الـ Timer.
- **T1(17/28): N.O Contact**
- نقطة مفتوحة تغلق بعد زمن (T1+T2) وتعود لوضعها الطبيعي بعد فصل الـ Power عن الـ Timer.

- صمم دائرة Start/Delta Starting باستخدام التيمر السابق.

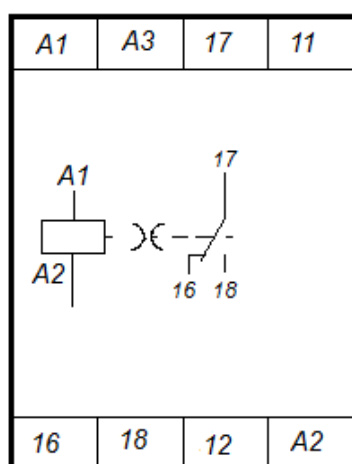


التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S2(Start) يكون المسار الوحيد المغلق لمرور التيار الكهربائي به هو المسار - Coil - الـ Contactor KM1 وهو الخاص بتوصيلة الـ Star فيصل التيار - Coil - الـ Contactor KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية الـ Main Contacts فيوصل توصيلة الـ Star في الـ Power Circuit
 - يفتح نقطته المغلقة في مسار الـ Coil الـ Contactor KM3 و الخاص بتوصيلة الـ Delta
 - يغلق نقطته المفتوحة في المسار الافقي فيصل التيار الي الجزء الثاني من الدائرة الذي يتضمن كونتاكتور الـ Delta (KM3) و الكونتاكتور الرئيسي الـ Main(KM2) فلا يصل التيار الي كونتاكتور الـ Delta(KM3) نتيجة النقطة الـ N.C من KM1 المفتوحة الان لوصول التيار اليه و يصل - Coil - الكونتاكتور الرئيسي الـ Main(KM2) فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيصل الـ Motor بالـ Power فيعمل الموتور
 - يغلق نقطته المفتوحة و يعمل Bridge علي الـ Start Sw (و بذلك تكون هي نقطة التثبيت) و يصل التيار الي الـ Timer(T1) و يبدأ في عد الزمن المضبوط عليه
- بعد مرور زمن T1 يفتح الـ Timer نقطته المغلقة في مسار كونتاكتور الـ Star(KM1) و تعود نقاطه الي الوضع الطبيعي
- بعد مرور زمن T2 يغلق الـ Timer(T1) نقطته المفتوحة في مسار كونتاكتور الـ Delta(KM3) فيصل التيار الي الـ Coil الكونتاكتور و يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاط تلامسه الرئيسية الـ Main Contacts فيوصل توصيلة الـ Delta .
 - يفتح نقطته المغلقة في مسار كونتاكتور الـ Star .
- عند الضغط علي مفتاح S1(Stop) يتم فصل التيار عن الدائرة بالكامل و يتوقف الموتور



- (1) : Power ON & T1 Start
- (2) : T1 End & Power OFF & T2 Start
- (3) : T2 End



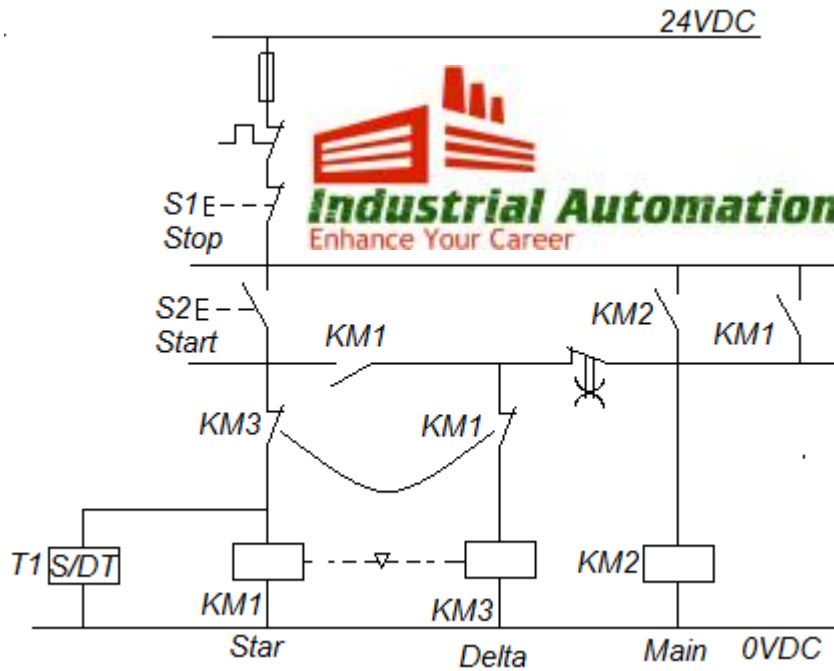
- A1 : +ve Power branche for 24VDC
- A3 : +ve Power branch for 220VAC
- A2 : 0VDC For 24VDC.
Neutral For 220VAC.
- 11/12 : N.O Contacts , Relay Contacts
- 16/17 : N.C Contact, Open After T1 & Close Again After T2
- 18/17 : N.O Contact, Close After T1 & Open Again After T2

وظيفة الـ Contacts المختلفة للـ Timer :

- **T1(A1/A2): 24VDC Power Terminals**
- اطراف توصيل التيار للـ Timer في حالة استخدام 24VDC
- **T1(17/16): N.C Contact**
- نقطة مغلقة تفتح بعد زمن T1 وتعود لوضعها الطبيعي بعد زمن T2
- **T1(17/18): N.O Contact**
- نقطة مفتوحة تغلق بعد زمن T1 وتعود لوضعها الطبيعي بعد زمن T2

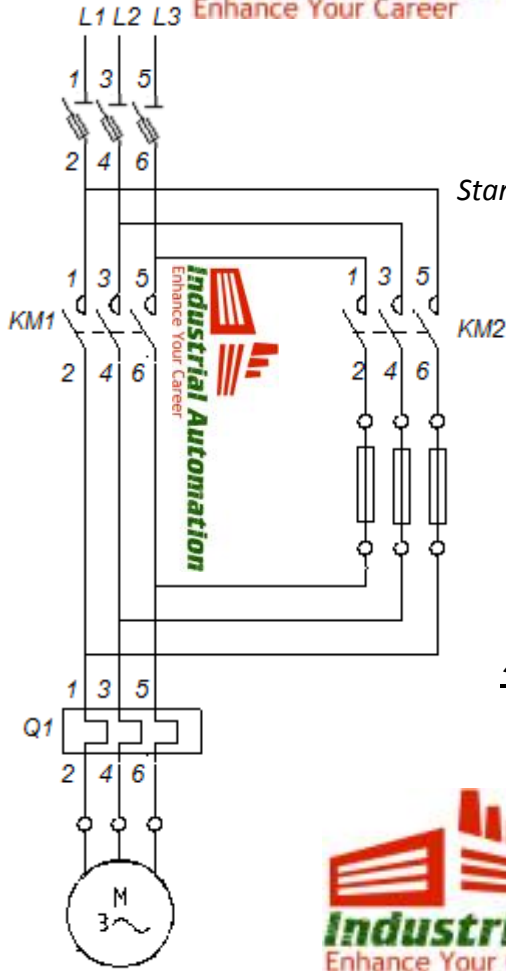
التمرين (59):

- باستخدام التيمر السابق صمم دائرة Stare/Delta Starting.



التشغيل:

- عند الضغط علي مفتاح S2(Start) يكون المسار الوحيد المغلق امام التيار هو مسار كونتاكتور الـ Star و الـ Timer(T1) فيصل التيار الي كونتاكتور الـ Star(KM1) فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطاه الرئيسية فيوصل توصيلة الـ Star في دائرة الـ Power .
 - يفتح نقطته المغلقة في مسار كونتاكتور الـ Delta(KM3) و بالتالي لا يصل التيار الي كونتاكتور الـ Delta(KM3) نهائيا في حالة عمل كونتاكتور الـ Star(KM1) .
 - يغلق نقطته المفتوحة الموازية لمفتاح الـ Start و بالتالي يصل التيار للجزر الاخر من الدائرة
 - يغلق نقطته المفتوحة في المسار الافقي و التي توصل نصف الدائرة ببعضهم
- عند وصول التيار للجزء الاخر من الدائرة لا يوجد سوي مسار الكونتاكتور الرئيسي مغلق و بالتالي يصل التيار الي Coil الكونتاكتور الرئيسي Main(KM2) فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطاه الرئيسية فيوصل التيار الي الـ Motor و بالتالي يعمل الـ Motor علي وضع الـ Star.
 - يغلق نقطته المفتوحة الموازية لـ مفتاح الـ Start و بالتالي تكون هي نقطة التثبيت
- بعد زمن T1 يفتح الـ Timer نقطته
 - يفصل التيار عن الجزء الاول من الدائرة و بالتالي يفصل كونتاكتور الـ Star(KM1) و تعود نقطاه الي وضعها الطبيعي.
 - تعود نقطته الـ Normally Close في مسار كونتاكتور الـ Delta(KM3) الي وضعها الطبيعي مغلقة.
 - تعود نقطته الـ Normally Open في المسار الافقي الي وضعها الطبيعي مفتوحة.
 - يفصل الـ Power عن الـ Timer نفسه
- بعد زمن T2 تعود نقطة الـ Timer الي وضعها الطبيعي مغلقة
 - يصل التيار الي كونتاكتور الـ Delta(KM3) و يغير وضع نقاط تلامسه .
 - يغلق نقطاه الرئيسية فيوصل توصيلة الـ Delta.
 - يفتح نقطته المغلقة في مسار كونتاكتور الـ Star(KM1) و بالتالي لا يصل تيار الي كونتاكتور الـ Star طوال فترة عمل الـ Motor علي وضع الـ Delta.
- عند الضغط علي مفتاح S1(Stop P.B) ينقطع التيار عن الدائرة بالكامل و يتوقف الموتور



دائرة القوى لمحرك يبدأ دورانه بالتوالي مع مجموعة من المقاومات:

- من الطرق المستخدمة لتلافي شدة تيار بدأ دوران المحرك العالية **Motor Starting Current** طريقة **مقاومات التوالي**
- وهي تؤدي نفس الغرض لدوائر ستار - دلتا **Start/Delta-Starting**
- ولكنها أقل انتشارا
- فكرة تشغيلها هي انه يبدأ دوران المحرك بالتوالي مع مجموعة او اكثر من المقاومات
- وبالتالي ينخفض فرق الجهد الواصل الي المحرك وبالتالي تقل قدرته و شدة تياره و بعد ان يأخذ المحرك سرعته
- يصل اليه التيار مباشرة دون المرور بالمقاومات
- و يعمل المحرك بكامل قدرته

هذه الطريقة تستخدم مع **Squirrel Cage Induction Motor**

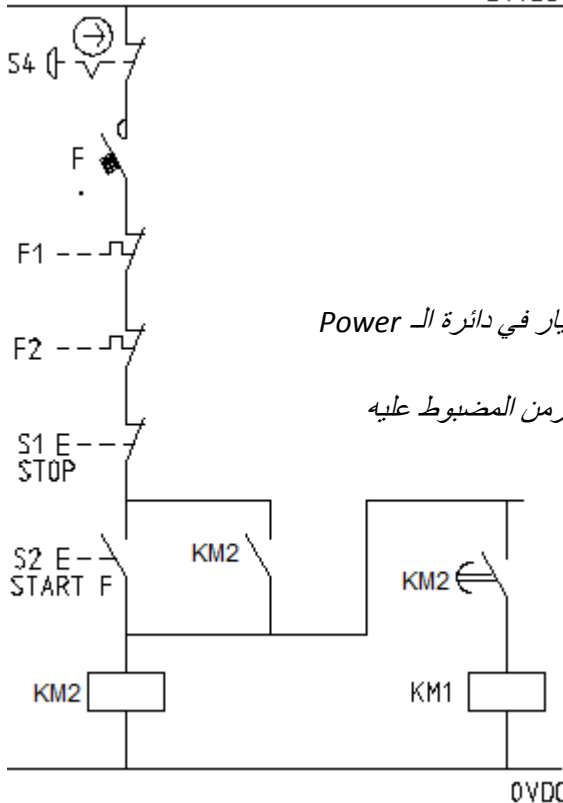
هذه الدائرة هي مثال لدوائر القوى لبداية الدوران بالتوالي مع مجموعة

من المقاومات و سوف نرى مجموعة اخرى من الدوائر المختلفة

التمرين (60):

- صمم دائرة القوى و التحكم لـ motor يبدأ دورانه بالتوالي مع مجموعة من المقاومات باستخدام تيمر هوائي

24VDC

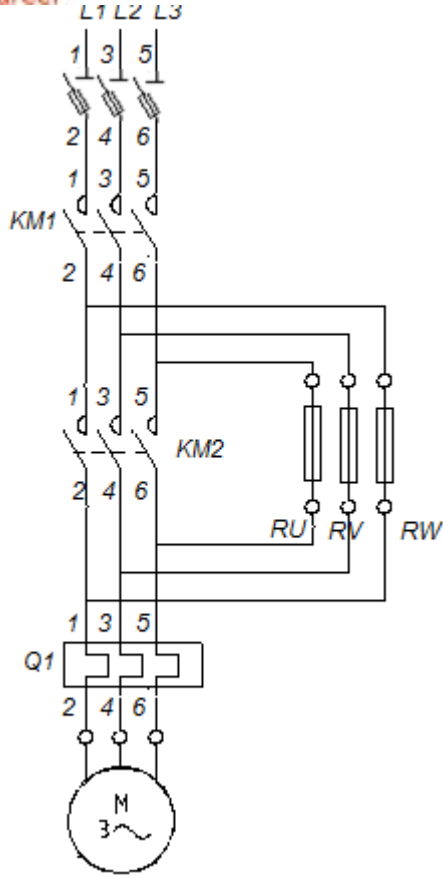


مكونات الدائرة :

KM2: Contactor + Air Timer

التشغيل:

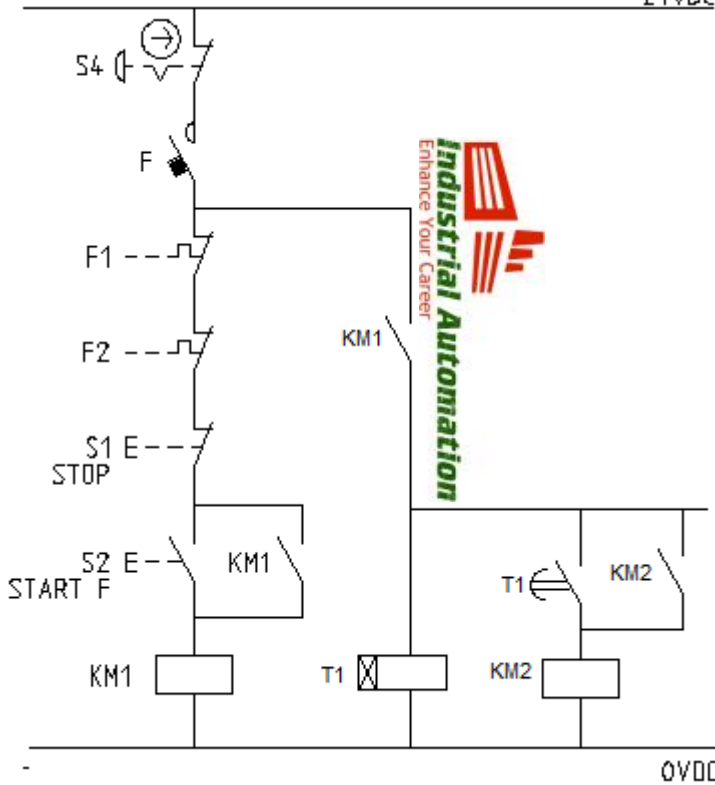
- عند الضغط علي المفتاح **S1(Start)** يصل التيار الي **KM2**
 - **KM2** يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطة التثبيت
 - يغلق نقاطه الرئيسية و بالتالي يكون مسار التيار في دائرة الـ **Power** هو المقاومات فينخفض الجهد
 - التيمر المركب مع **KM2** يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمر يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطته و بالتالي يصل التيار الي **KM1** فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية و بالتالي يكون مسار التيار في دائرة الباور مباشرة دون المقاومات
- طبيعة التيار الكهربائي انه يتجه للمسار الذي لا يوجد به معاوقات



دائرة القوى لمحرك يبدأ دورانه بالتوالي مع مجموعة من المقاومات:

- في هذه الدائرة يعمل اولا الكونتاكتور KM1 فيصل التيار الي المحرك من خلال المقاومات
- بعد زمن محدد يعمل الكونتاكتور KM2 فيجد التيار طريق اسهل غير المرور علي المقاومات فيعمل المحرك بكامل قدرته
- هنا لان الكونتاكتورين في وضع توالي يجب اختيار كلا من الكونتاكتورين علي اساس ان يتحمل كل واحد فيهم قيمة تيار المحرك بالكامل.
- اما بالنسبة لدائرة التحكم فهي مثل الدائرة السابقة لا يوجد تغيير سوي ان التيمر مركب علي ريلاي منفصل KA1 او من الممكن استخدام تيمر الكتروني

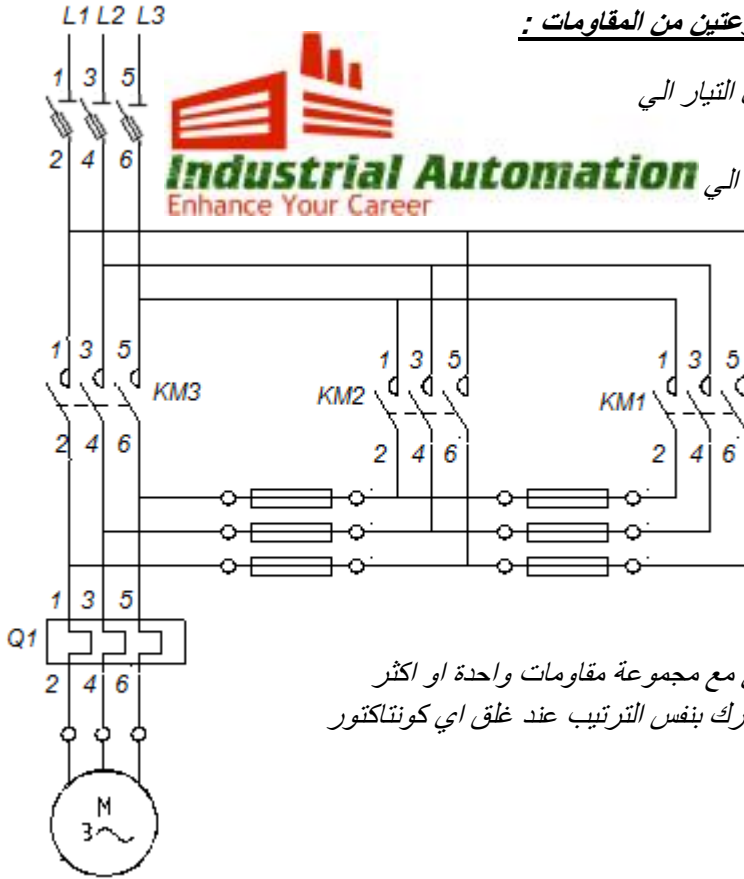
- صمم دائرة التحكم لـ motor يبدأ دورانه بالتوال مع مجموعة من المقاومات باستخدام تيمر إلكتروني 24VDC.



التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S2(Start) يصل التيار الي KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيوصل التيار الي الموتور من خلال مجموعة المقاومات
 - يغلق نقطة التثبيت الموازية لـ S2
 - يغلق نقطته التي في مسار T1 فيوصل التيار الي T1
 - T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطة التي في مسار KM2 فيوصل التيار الي KM2
 - KM2 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيوصل التيار الي الـ Motor مباشرة
 - يغلق نقطة التثبيت الموازية لنقطة التيمر T1 .

دائرة القوى لمحرك يبدأ دورانه بالتوالي مع مجموعتين من المقاومات :



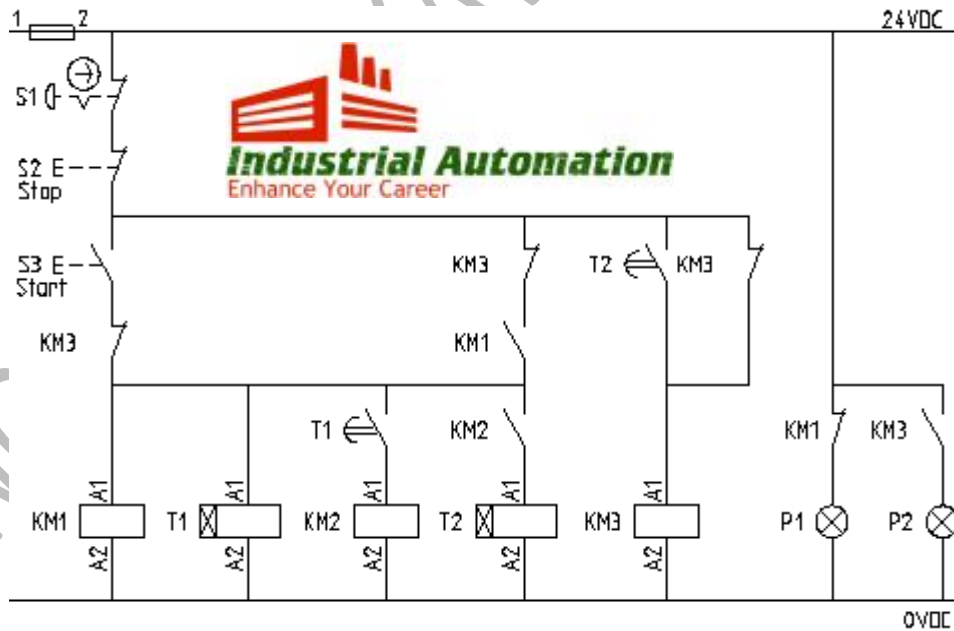
- في بداية التشغيل يصل التيار الي KM1 فيصل التيار الي الـ Motor مارا بالمجموعتين
- بعد زمن يغلق الكونتاكتر KM2 فيصل التيار الي الـ Motor مارا بمجموعة واحدة من المقاومات
- فيعمل الـ Motor بقدرة اكبر نسبيا و بعد زمن يغلق الكونتاكتر KM3 فيصل التيار الي الـ Motor مباشرة دون المرور علي اي مقاومة
- فيعمل الـ Motor في هذه الحالة بقدرة كاملة.

ملحوظة:

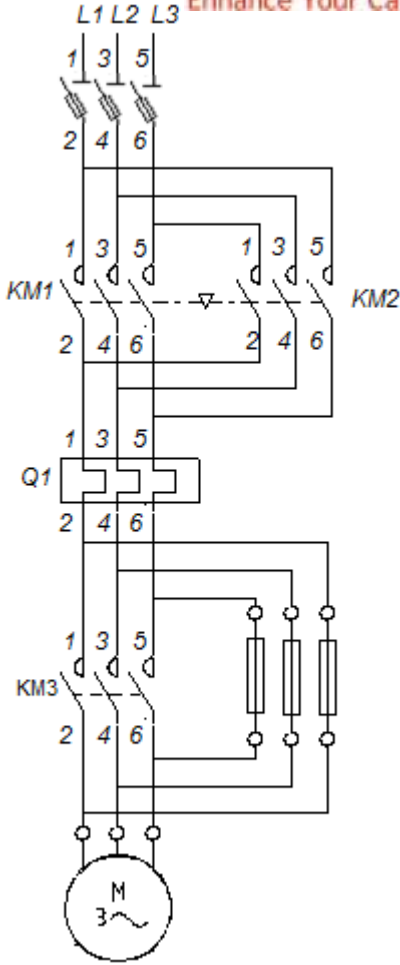
- عند توصيل دائرة القوى لمحرك يعمل بالتوالي مع مجموعة مقاومات واحدة او اكثر
- يجب التأكد من وصول الثلاث فازات الي المحرك بنفس الترتيب عند غلق اي كونتاكتور

التمرين (62):

- صمم دائرة القوى و التحكم لـ motor يبدأ دورانه مع مجموعتين من المقاومات



- عند الضغط علي مفتاح التشغيل S3 يصل التيار الي KM1 & T1
- بعد زمن يغلق التيمر نقطته T1 فيصل تيار الي KM2 فتغلق نقطتها ليصل التيار الي T2
- بعد زمن يغلق التيمر T2 نقطته فيصل التيار الي KM3 فيغلق نقطة التعويض
- و يفتح نقطته المغلقة فيفصل التيار عن KM1 & KM2 & T1 & T2
- **P1 & P2** لمبات اشارة توضح حالة التشغيل مرحلة الـ Starting ام مرحلة الـ Normal

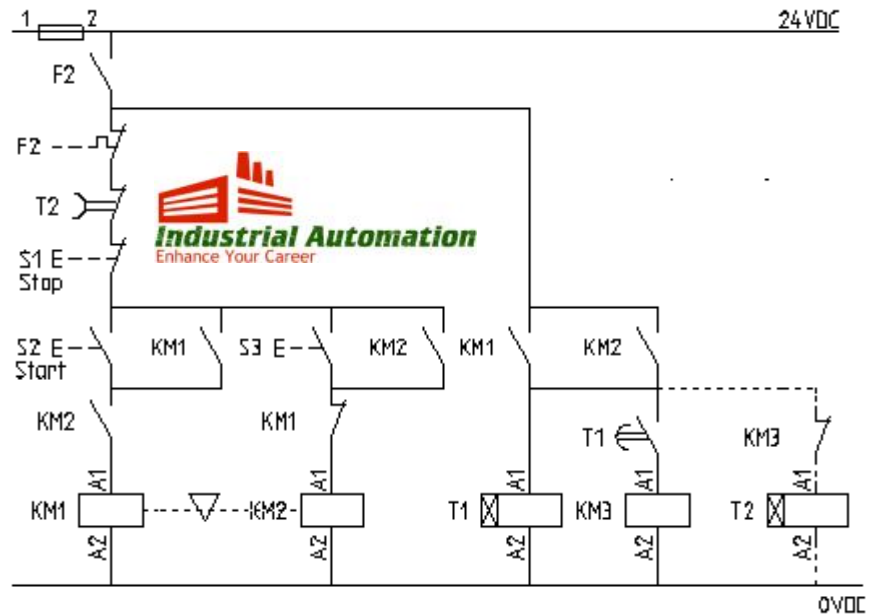


دائرة القوى لمحرك اتجاهين يبدأ دورانه مع مجموعة من المقاومات

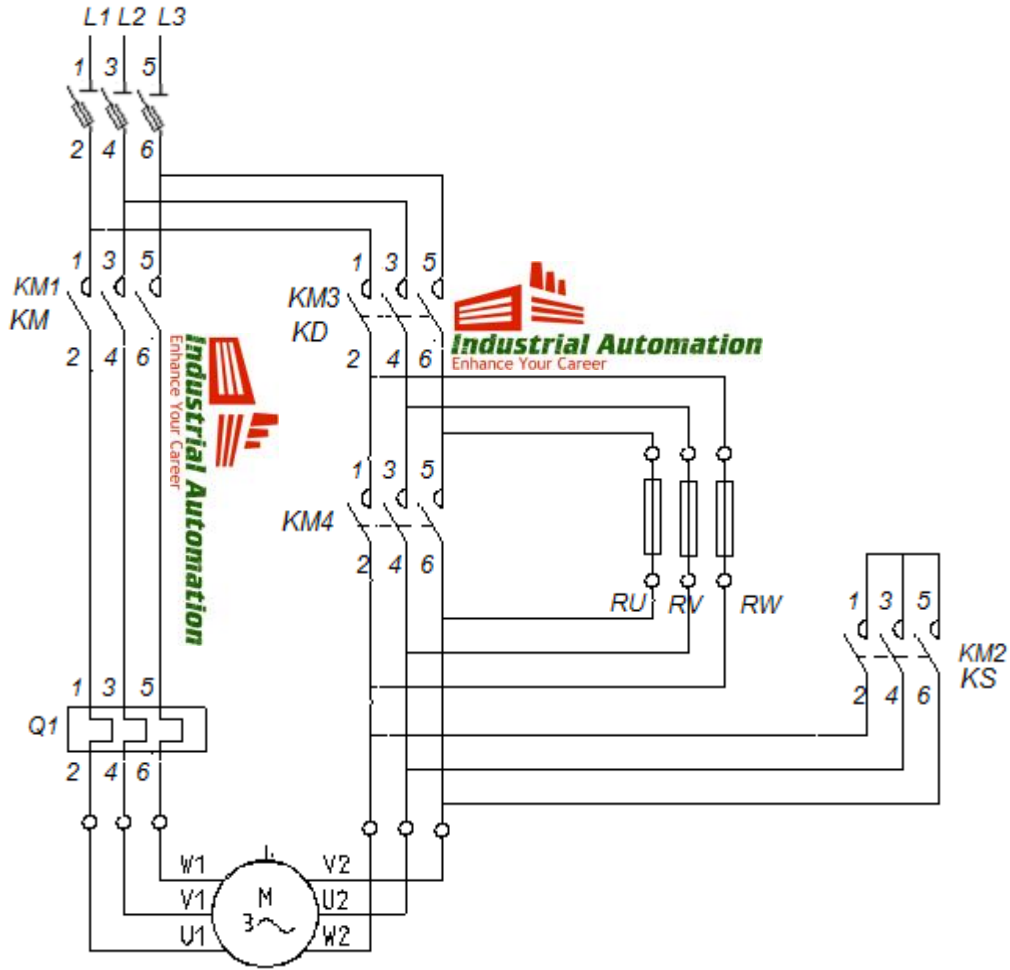
- عند تشغيل الكونتاكتور KM1 يصل التيار الي المحرك من خلال المقاومات و يعمل في اتجاه معين
- بعد زمن معين يعمل الكونتاكتور KM3 فيصل التيار مباشرة الي المحرك و يعمل بكامل قدرته
- ما يحدث في حالة تشغيل الاتجاه الاول هو ما يحدث في حالة تشغيل الاتجاه الثاني بواسطة الكونتاكتور KM2

التمرين (63):

- صمم دائرة التحكم لـ motor اتجاهين يبدأ دورانه مع مجموعة من المقاومات



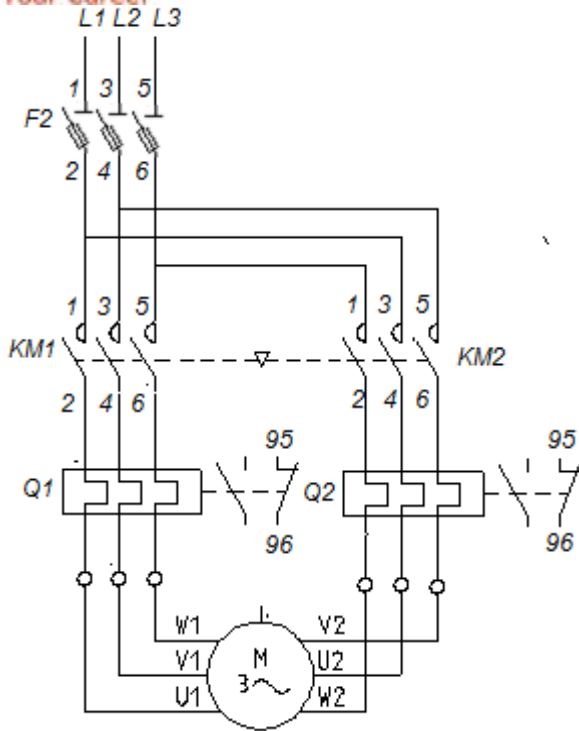
- عند الضغط علي المفتاح S2 يصل التيار الي KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيصل التيار الي الـ Motor عن طريق المقاومات
 - يغلق نقطته المفتوحة فيصل التيار الي T1
- T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط علي T1 يغلق نقطته المفتوحة فيصل التيار الي KM3 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيصل التيار الي الـ Motor مباشرة فيعمل بكامل قدرته
- ما يحدث في حالة تشغيل الاتجاه الاول يحدث في حالة تشغيل الاتجاه الاخر



- في بعض المحركات ذات القدرات العالية جدا لا يكفي فقط بدائرة Star/Delta-Starting او مقاومات بالتوالي لتخفيض شدة تيار بدء الدوران Starting Current ولكنه يضم الاثنين معا فتتخفف قدرة المحرك اكثر و بالتالي شدة تيار البدء (Starting Current)
- في هذه الدائرة يعمل الكونتاكتور KM1 مع الكونتاكتور KM2 فيعمل الـ Motor ستار و بعد زمن يفصل KM2 و يعمل KM3 فيعمل الـ Motor دلتا بالتوالي مع المقاومات
- و بعد زمن يغلق الكونتاكتور KM4 فيعمل المحرك دلتا مباشرة بكامل قدرته

شرح مجموعات مختلفة من الدوائر و الافكار و التطبيقات

دائرة القوى لكباس تكييف



- بعض انواع الكباسات الخاصة بالتكييف المركزي يتم تقسيم المحرك من الداخل الي نصفين و كل نصف له ثلاث بدايات و نهاياته متصلة من الداخل ستار و لتشغيل هذا المحرك يتم توصيل التيار الي بدايات النصف الاول و بعدها بأجزاء من الثانية الواحدة او اكثر قليلا يصل التيار الي اطراف النصف الثاني بترتيب معين بحيث نفس التيار الذي يصل الي بداية النصف الاول للفاز الاول يصل لبداية النصف الثاني للفاز الاول.

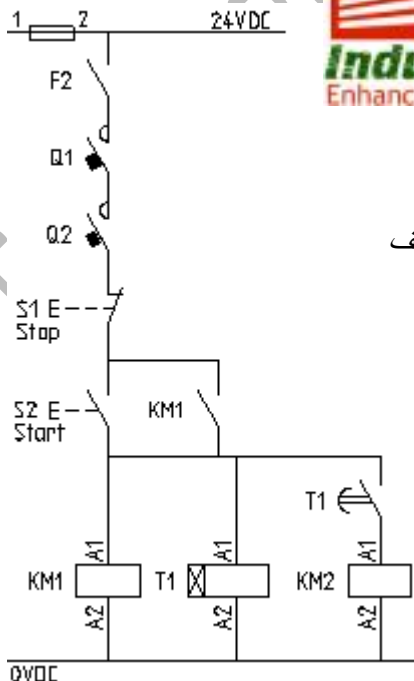
ملاحظات:

- هذا النوع من اللف ليس سرعتين و لكن سرعة واحدة و هذه طريقة من طرق بدء المحرك تلافيا لشدة تيار بدأ الدوران العالية.
- يجب التأكد تماما عند نزول الكونتاكتور الثاني من ترتيب غلق كل بداية من النصف الثاني مع مثيلتها من النصف الاول.
- و عادتا يكون رموز هذه الاطراف :
 - بدايات النصف الاول 1 - 2 - 3
 - بدايات النصف الثاني 7 - 8 - 9
- عند غلق الكونتاكتور الثاني يجب ان يصل :
 - 7 مع 1 -- 8 مع 2 -- 9 مع 3
- يضبط تدريج كل Overload علي قيمة تيار المحرك مقسومة علي 2 و كذلك قيمة كل كونتاكتور.

التمرين (64):

- صمم دائرة التحكم لكباس تكييف

التشغيل:



- عند الضغط علي المفتاح S2(Start) يصل التيار الي KM1 & T1

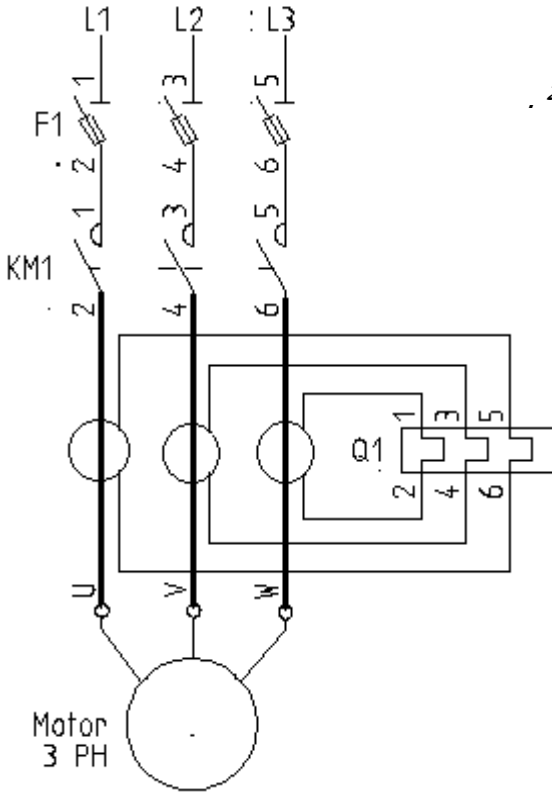
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية و بالتالي يصل التيار الي نصف الملفات و يعمل الـ Motor بنصف قدرته
 - يغلق نقطة التعويض الموازية لـ S2
 - T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطته التي في مسار KM2 و بالتالي يصل التيار الي KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيصل التيار الي النصف الاخر من الملفات و بالتالي يعمل الـ Motor بكامل قدرته

اوفرلود خاص لحماية المحركات ذات القدرات العالية:

- كما علمنا انا الملفات الحرارية للأوفرلود تتصل بالتوالي مع المحرك و لذلك يجب ان تتحمل قيمة تيار بالكامل
- في دوائر المحركات ذات القدرات العالية و نتيجة لارتفاع قيمة تيارها لا يمكن استخدام Overload عادي مباشرا حيث ستكون درجة حساسية الملفات الحرارية منخفضة
- لذلك فهو يستعمل في هذه الحالة overload مزود بمحول تيار Current Transformer .
- و هو مكون من مجموعة شرائح يلف حولها عدد لفات سلك معين و يمر الكابل المراد قياس تياره داخل مجموعة الشرائح. فاذا مر داخل هذا الكابل تيار يولد مجال مغناطيسي و بالتالي سينشأ تيار في اللفات تبعاً لعددها .
- اذا مر بالكابل مثلاً 100 امبير يتولد في اللفات 5 امبير اي كل 20 امبير تمر في الكابل يتولد في لفات محول التيار 1 امبير فقط و هكذا
- كلما ارتفعت شدة التيار المارة في الكابل ترتفع في اللفات بنسبة معينة و يصل طرفي لفات كل فاز من المحول بطرفي ملف حراري من الاوفرلود ذات القيمة المنخفضة تبعاً لنسبة المحول
- و يصل نقطة تلامس الاوفرلود في الدائرة مثل اي اوفرلود عادي.

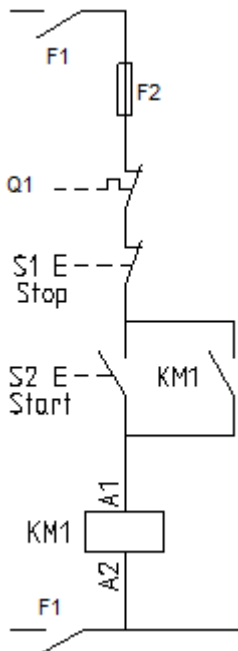


دائرة القوى لمحرك بأوفرلود مزود ب Current Transformer :



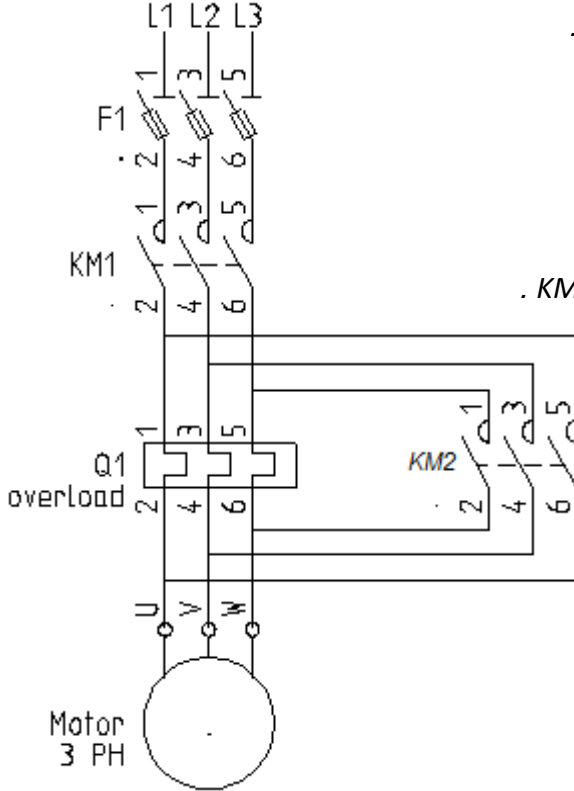
- الاختلاف في هذه الدائرة عن الدوائر المزودة بأوفرلود عادي هو ان تيار المحرك لا يمر بأكمله مباشرة داخل الملفات الحرارية .
- لكن التيار الذي يمر بالمفات الحرارية هو التيار المخفض بواسطة محول التيار
- فاطراف المحرك هنا تمر داخل بوبينة محول التيار Current Transformer و طرفي كل بوبينة لمحول التيار تتصل بملف حراري من الاوفرلود اما بالنسبة للنقطة المغلقة للأوفرلود تتصل في دائرة التحكم مثل الاوفرلود العادي تماما

دائرة التحكم لمحرك ب Overload مزود ب Current Transformer



دائرة القوي و التحكم لحماية الموتور من تيار البدء : Starting Current

- هناك مشكلة اخري للـ Overload الذي يستخدم لحماية المحركات ذات القدرات العالية .
- و هي شدة تيار بدء دوران المحرك Starting Current و التي تكون اضعاف شدة التيار الطبيعية و التي يضبط عليها تدريج الـ Overload .
- فكثيرا يفصل الـ Overload نقطة تلامسه بمجرد تشغيل المحرك .



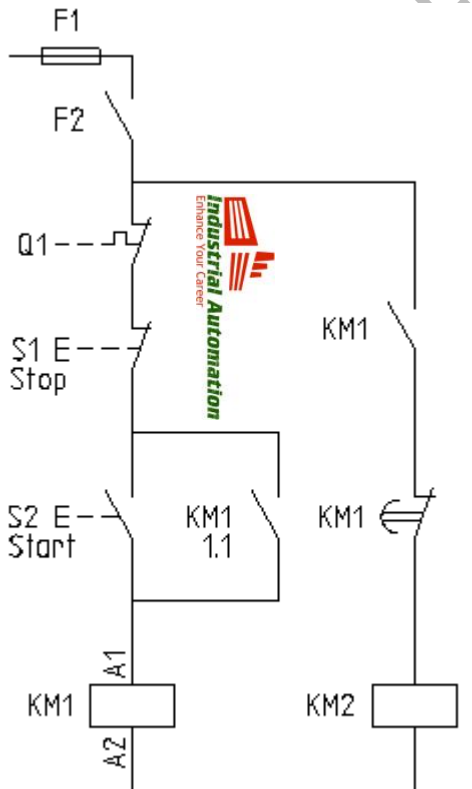
- في هذه الدائرة استخدم الكونتاكتور KM1 لتشغيل المحرك و الكونتاكتور KM2 وصل نقاط تلامسه الرئيسية بالتوازي مع الملفات الحرارية للاوفر لود .
- في بداية التشغيل يعمل الكونتاكتوران معا فيمر اكبر جزء من تيار الـ Motor من خلال نقاط التلامس الرئيسية للكونتاكتور KM2 .
- فلا تتأثر الملفات الحرارية في هذه اللحظة بارتفاع قيمة الـ Starting Current
- بعد ان ياخذ الـ Motor سرعته و بواسطة التيمر يفصل الكونتاكتور KM2 و يمر تيار المحرك الطبيعي من خلال الملفات الحرارية

التمرين (65):

- صمم دائرة الكنترول لعمل الوظيفة السابقة.

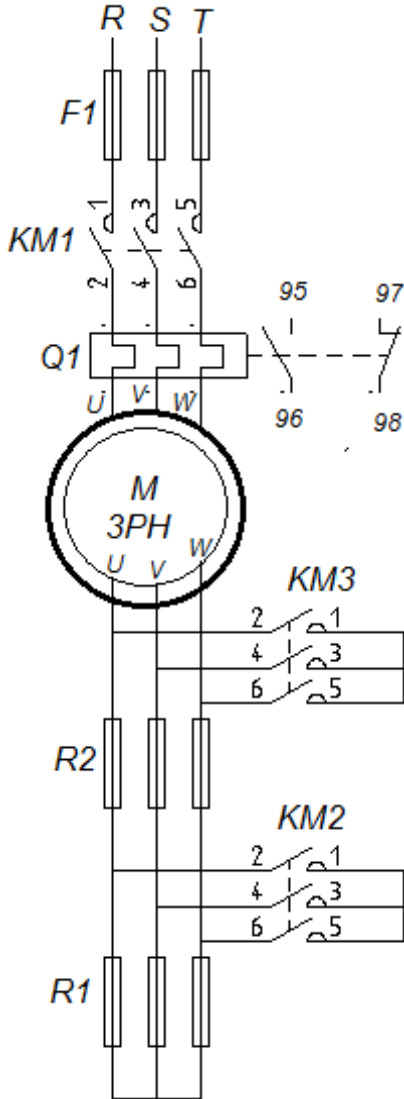
التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S2(Start) يصل التيار الي KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يخلق نقاطه الرئيسية فيعمل الموتور
 - يخلق نقطته الي في مسار KM2 فيخلق نقاطه الرئيسية
 - التيمر الهوائي المركب علي KM1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه يفتح نقطته التي في مسار KM2 و بالتالي ينقطع التيار عن KM2 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي



دائرة القوى لمحرك يبدأ دورانه مع مجموعتين من المقاومات بالتوالي مع ملفات العضو المتحرك:

- تنفذ مثل هذه الدوائر للمحركات التي يكون فيها العضو المتحرك من النوع الملفوف (Slip Ring).
- و الجزء الثابت لمثل هذه المحركات (Stator) يقسم بنفس قوانين محركات الـ Squirrel Cage Induction Motor و يوصل خارجيا ستار او دلتا تبعا لل فولت الذي سيعمل عليه .
- اما بالنسبة للعضو المتحرك (Rotor) تتصل اطراف ملفاته بثلاث حلقات نحاسية مركبة علي العمود الدوار AXE و معزولة عنه . و تعرف الحلقات الثلاثة بحلقات الانزلاق . و يتميز هذا النوع من المحركات بإمكانية توصيل مقاومات خارجية بالتوالي مع ملفات العضو المتحرك (Rotor) و ذلك عن طريق الشربون الملامس للحلقات (قطع من الكربون تلامس الحلقات النحاسية) و كلما زادت قيمة مقاومة ملفات العضو المتحرك زاد عزم بدأ الدوران (Starting Torque) و في نفس الوقت تقل قيمة شدة تيار البدء (Starting Current) . و بالتالي عند بدأ الدوران يصل قيمة المقاومة الخارجية كاملة بالتوالي مع ملفات الروتور ثم يخفض هذه القيمة تدريجيا اثناء الدوران حتي يقصر اطراف ملفات الروتور معه (يعمل S.C بينهم بمعنى انه يوصلهم مباشرة مع بعض) ليعمل بكامل سرعته .
- و اذا اردت تشغيل هذه المحركات بدون مقاومات خارجية من كوبري بين الحلقات الثلاث . اي انك ستقصر ملفات العضو المتحرك علي نفسها و يبدأ المحرك بعزم دوران عادي مثله مثل محرك القفس السنجابي.
- و بالطبع اذا وصل تيار لملفات الجسم الثابت بدون عمل قصر علي ملفات العضو المتحرك سيسحب المحرك شدة تيار عالية و يدور ببطء شديد فيحترق



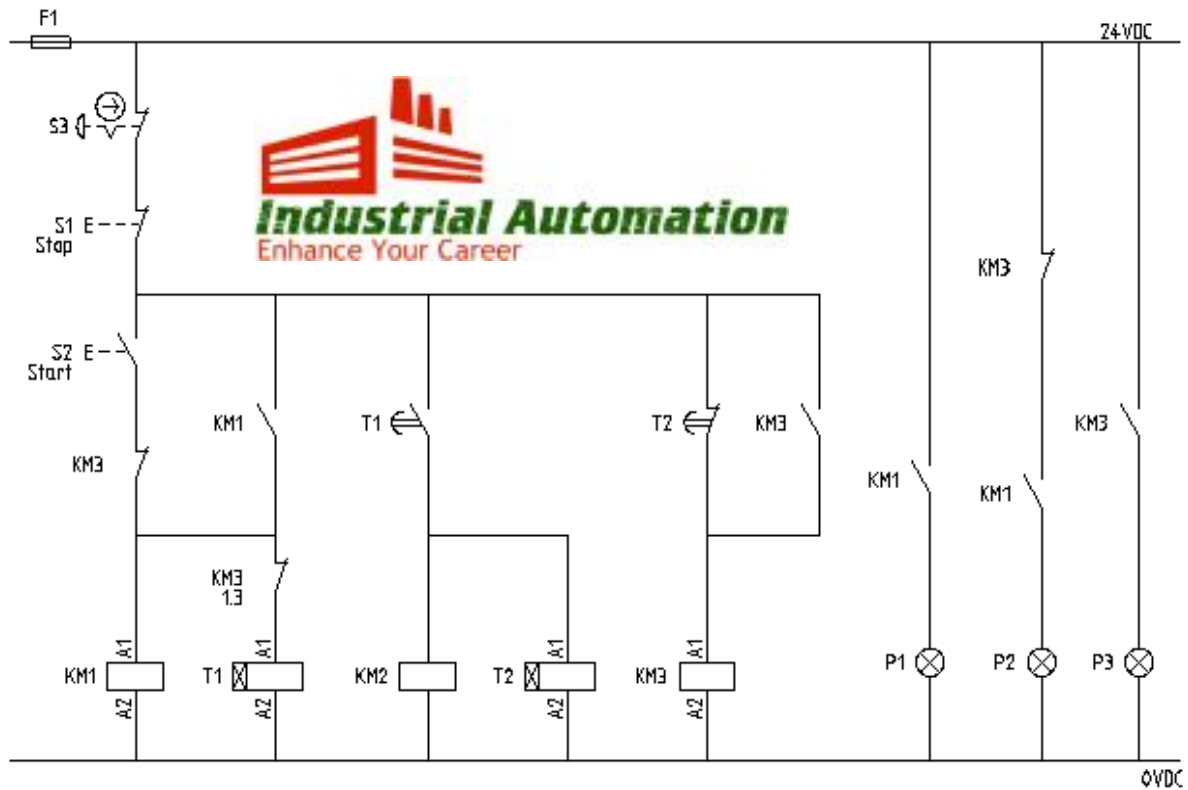
في هذه الدائرة :

- KM1 كونتاكتور خاص بتوصيل التيار الي ملفات الجسم الثابت
- KM2 كونتاكتور خاص بالغاء مجموعة المقاومات الاولى R1
- KM3 كونتاكتور خاص بالغاء مجموعة المقاومات الثانية R2

مميزات استخدام هذه الدائرة:

- عزم بدأ دوران عالي High Starting Torque
- تيار بدأ دوران منخفض Low Starting Current

- صمم دائرة التحكم لمحرك يبدأ دورانه مع مجموعتين من المقاومات بالتوالي مع ملفات العضو المتحرك

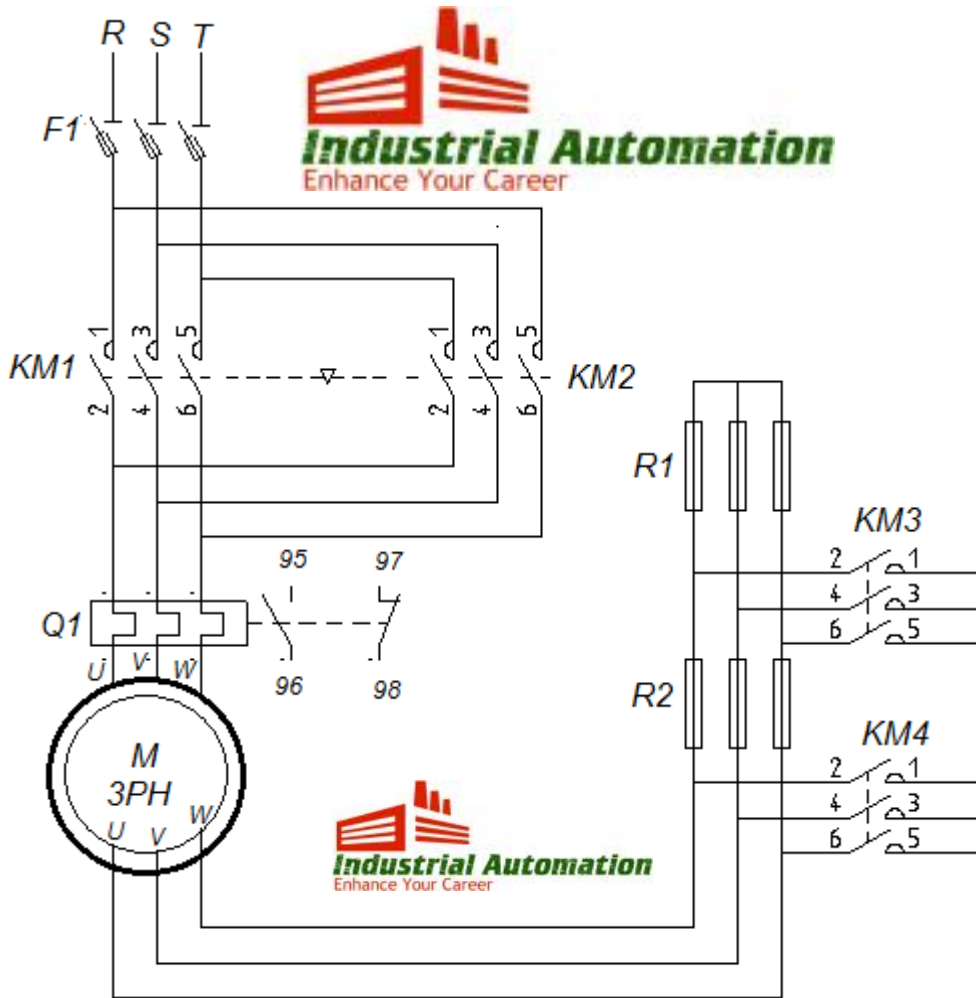


التشغيل:

- بالضغط علي مفتاح التشغيل S2(Start) يصل التيار الي KM1 & T1
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه فيغلق نقطته المفتوحة في مسار KM2
- يصل التيار الي T2 & KM2
- بعد انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 يغير وضع نقاط تلامسه فيغلق نقطته الي في مسار KM3 فيصل التيار الي KM3
- KM3 يغير وضع نقاط تلامسه فيفصل التيار عن T1 فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي
- فيفصل التيار عن KM2 & T2 .

ملحوظة:

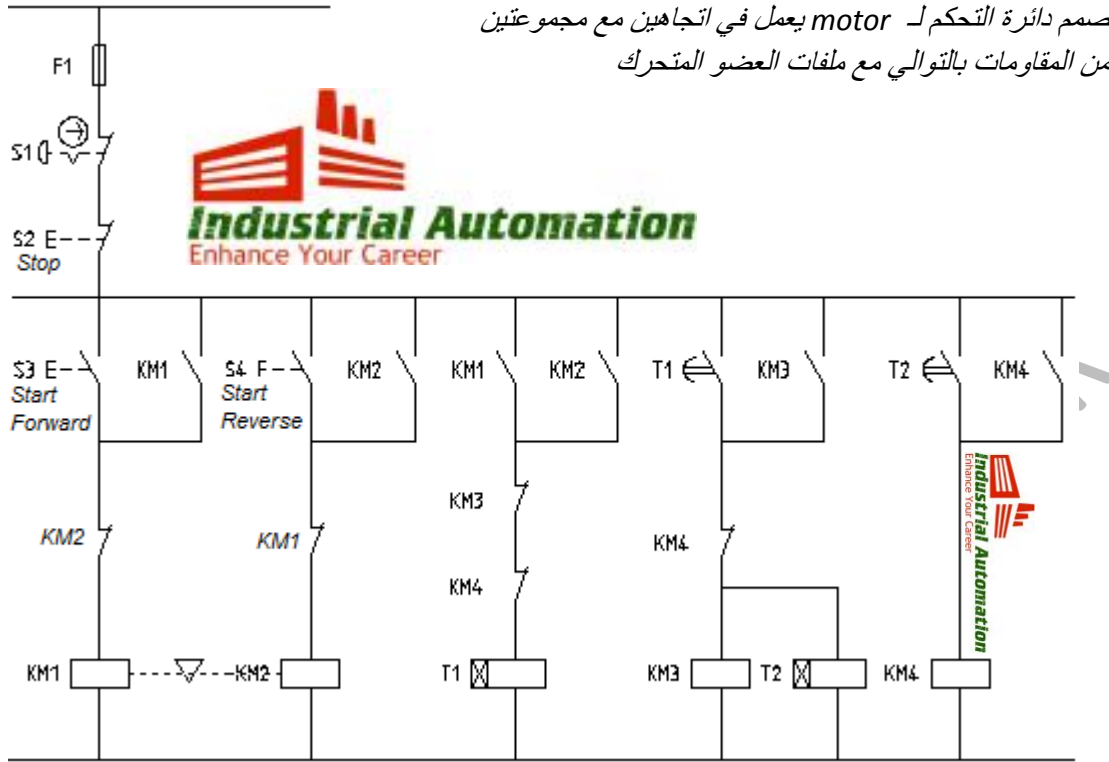
- وصل نقطة مغلقة من الكونتاكتور KM3 بالتوالي مع KM1 بحيث يضمن عدم بدء تشغيل المحرك بدون مقاومات اذا كان KM3 في وضع تشغيل.



كونتاكتور لتوصيل التيار الي ملفات الجسم الثابت في اتجاه
كونتاكتور لتوصيل التيار الي ملفات الجسم الثابت في الاتجاه المعاكس
كونتاكتور لألغاء مجموعة المقاومات الاولى
كونتاكتور لألغاء مجموعة المقاومات الثانية

KM1 -
KM2 -
KM3 -
KM3 -

- صمم دائرة التحكم لـ motor يعمل في اتجاهين مع مجموعتين من المقاومات بالتوالي مع ملفات العضو المتحرك



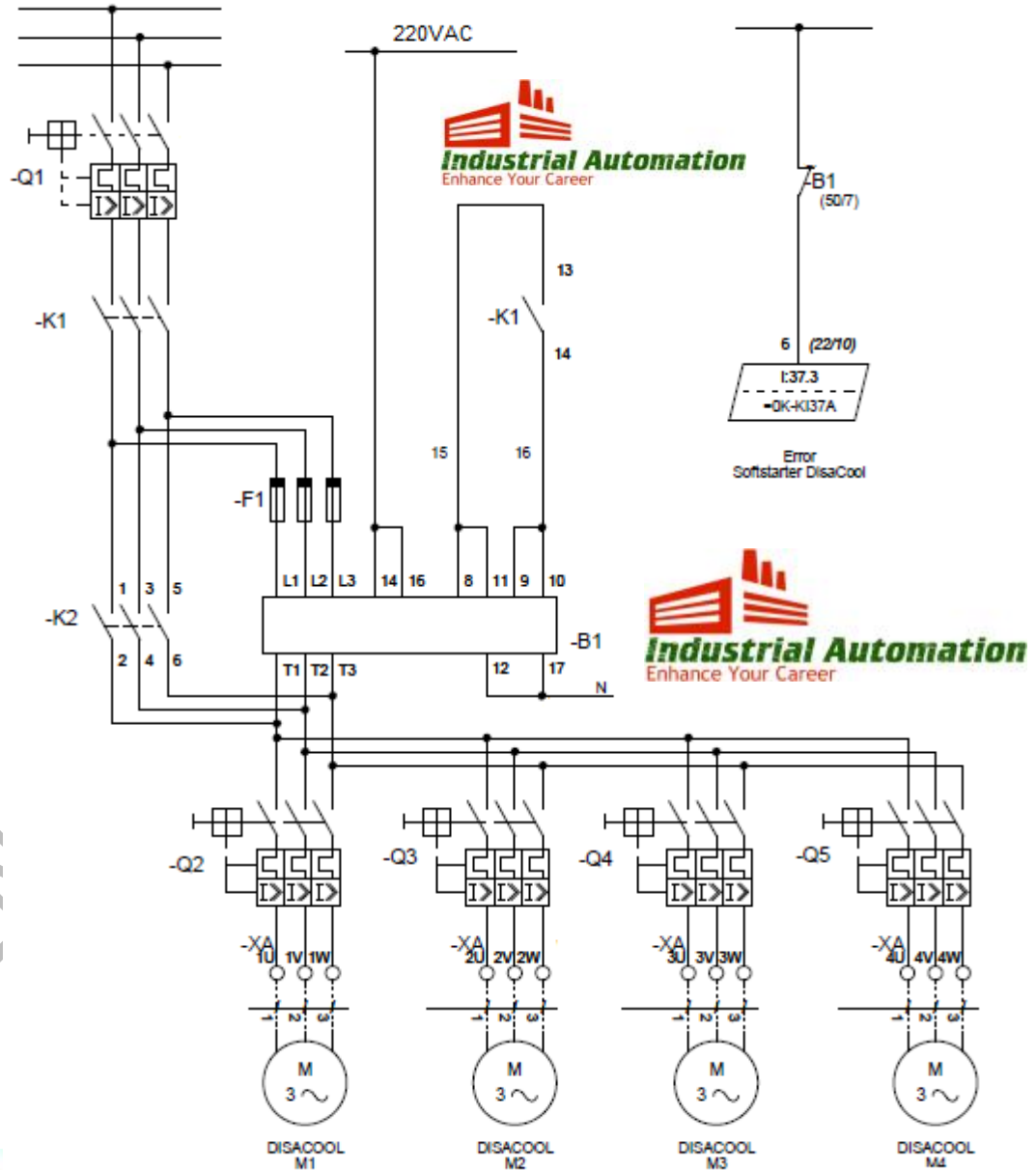
التشغيل:

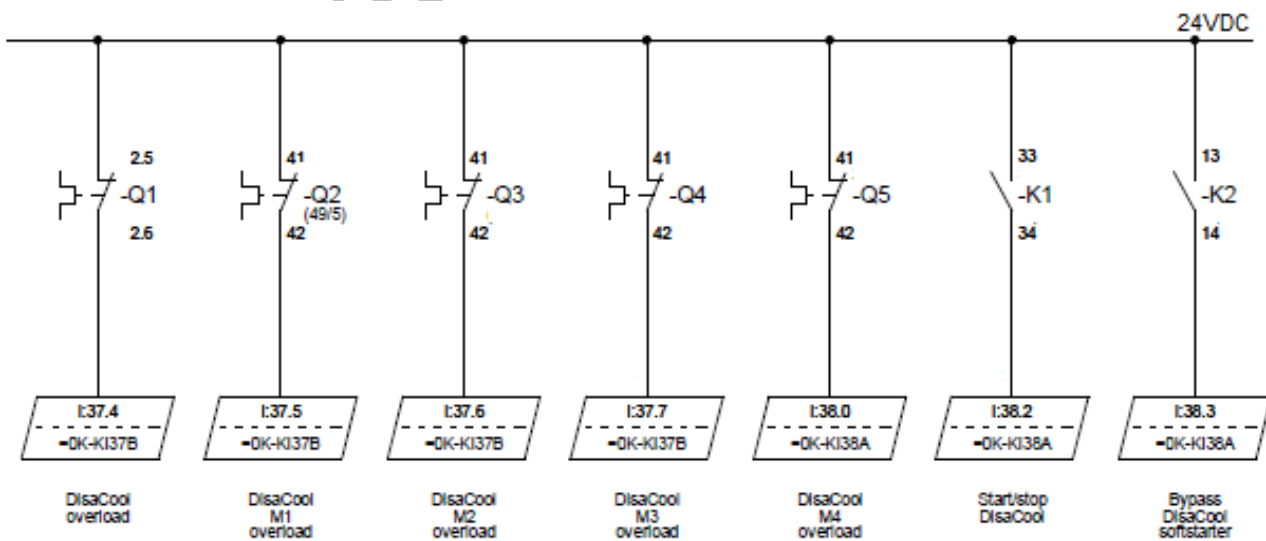
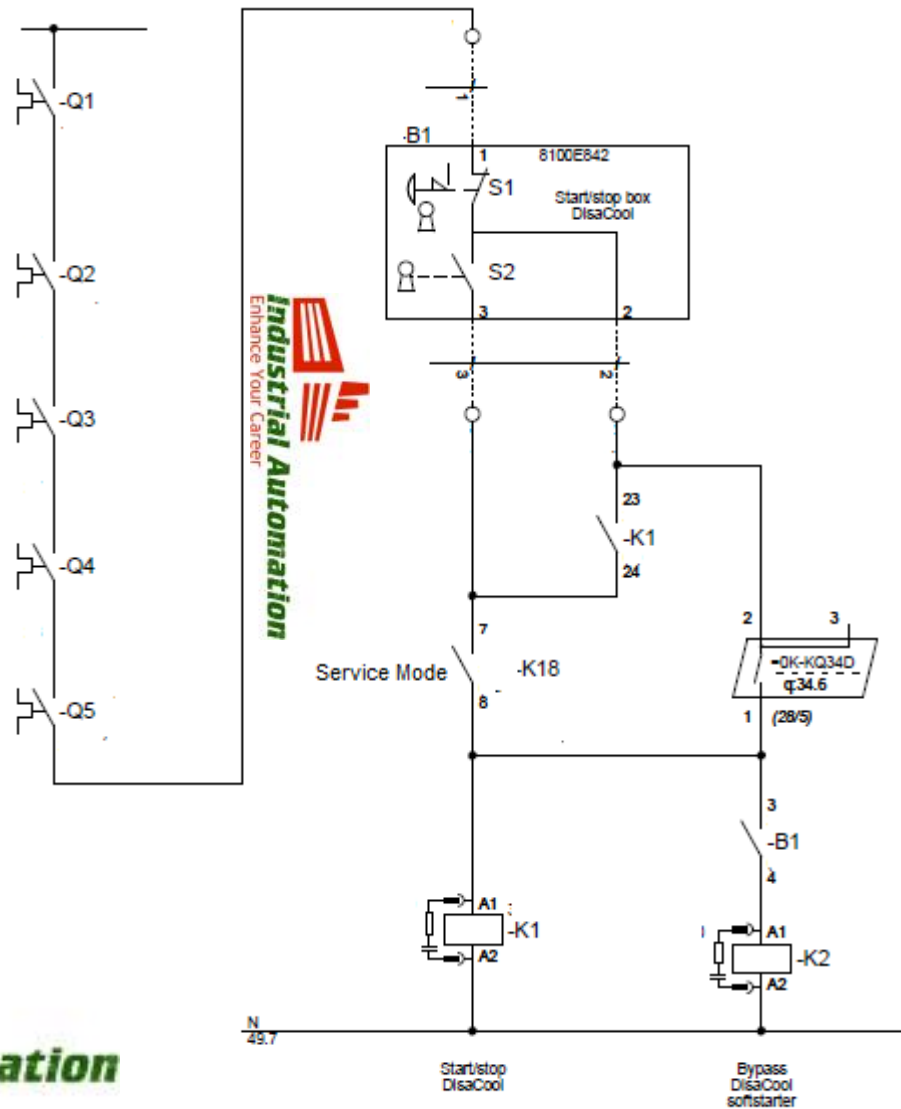
- عند الضغط على المفتاح S3(Start Forward) يصل التيار الي KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطاه الرئيسية فيعمل الموتور في الاتجاه الـ Forward
 - يفتح نقطة الـ Interlock التي في مسار KM2
 - يغلق نقطة التثبيت الموازية للمفتاح S3
 - يغلق النقطة التي في مسار T1 فيصل التيار الي T1
 - يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطته التي في مسار KM3 & T2 فيصل التيار الي KM3 & T2
 - KM3 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطاه الرئيسية فيلغي المجموعة الاولى من المقاومات R1
 - يغلق نقطة التثبيت
 - يفتح نقطته التي في مسار T1 فتعود نقطاه الي وضعها الطبيعي
 - T2 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطاه الرئيسية فيلغي المجموعة الثانية من المقاومات R2 و يقصر اطراف ملفات الـ Rotor .
- عند الضغط على المفتاح S2(Stop) ينقطع التيار عن الدائرة و بالتالي يتوقف الموتور
- عند الضغط على المفتاح S4(Start Reverse) يصل التيار الي KM2 و يحدث نفس الـ Sequence في التشغيل و لكن للاتجاه الاخر Reverse .

بادئات الحركة التدريجية للمحركات Soft Starter

- كما علمنا انه من الضروري تلافي شدة التيار العالية التي تصحب بدء دوران المحركات خاصا ذات القدرات العالية حفاظا علي صلاحية الـ Motor نفسه و قيمة عزله و ايضا حفاظا علي مصدر الشبكة المغذية . فكلما زادت قدرة الموتور ارتفع امبير الموتور المسحوب في الـ Starting في حالة ان الموتور شغال Direct On Line او حتي Star/Delta Starting و خصوصا في حالة بدأ الموتور الحركة و هو علي الحمل مما يزي من المقاومة الميكانيكية للموتور في بداية التشغيل و بالتالي ارتفاع الـ Starting Current

دائرة القوى لمحرك يبدأ دورانه باستخدام Soft Starter





Industrial Automation World

Follow Us :

Group: <https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

Assistants:

<https://www.facebook.com/profile.php?id=100005424076451&fref=ts>

<https://www.facebook.com/industrial.automation.35?fref=ts>



Industrial Automation Group Link :

<https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

CLASSIC CONTROL COURSE

Chapter 8: Motor Speed Control

Prepared By: Eng, Abd ulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

E-Mail: Eng.Abdelkawy.Mobarak@Gmail.com

التحكم في سرعة المحرك:

كيف يتم تغيير سرعة المحرك :

Synchronouse Speed:

- هي سرعة المجال الكهربائي داخل الموتور.

$$n_s = \frac{60 F}{.5 * 2P} \text{ rpm}$$

Where:

- n_s : Synchronus Speed
- 60 : 60 Sec
- F: Frequency
- 2P : # of Poles
- rpm : وحدة قياس السرعة وتعني لفة / دقيقة

Rotor Speed:

- هي سرعة الجزء الدوار Rotor و بالتالي تعني سرعة الموتور الفعلية
- و هي السرعة التي تكتب علي جسم المحرك

$$n_r = n_s (1 - S) \text{ rpm}$$

Where:

- S : Slip of the Motor
- وتعني مقدار تغير سرعة المجال بالنسبة لسرعة الجزء الدوار

$$n_r = \frac{60 * F}{.5 * 2P} (1 - S) \text{ rpm}$$

S : Slip

- مقدار تغير سرعة المجال بالنسبة لسرعة الجزء الدوار.

$$S = \frac{n_s - n_r}{n_s}$$

- و ده Parameter خاص بتصميم الـ Motor
- ليس لها وحدة قياس.
- لو عاوز اصمم Motor يعمل علي $\text{Freq} = 60 \text{ Hz}$ و عدد اقطابه $(2P = 4)$ و عاوز سرعته تكون 1450 rpm يجب تصميم الـ Slip الخاص بالموتور كالآتي:

$$S = \frac{1500 - 1450}{1500} = 0.03333$$

من معادلة سرعة الموتور (الجزء المتحرك Rotor) نجد الاتي :

- لتغيير سرعة الموتور من الممكن تغيير مجموعة من الـ Parameter
- 1. تغيير الـ frequency حيث انه كلما زادت الـ frequency زادت سرعة الموتور و العكس و تغيير سرعة الموتور يتم عن طريق Inverter .

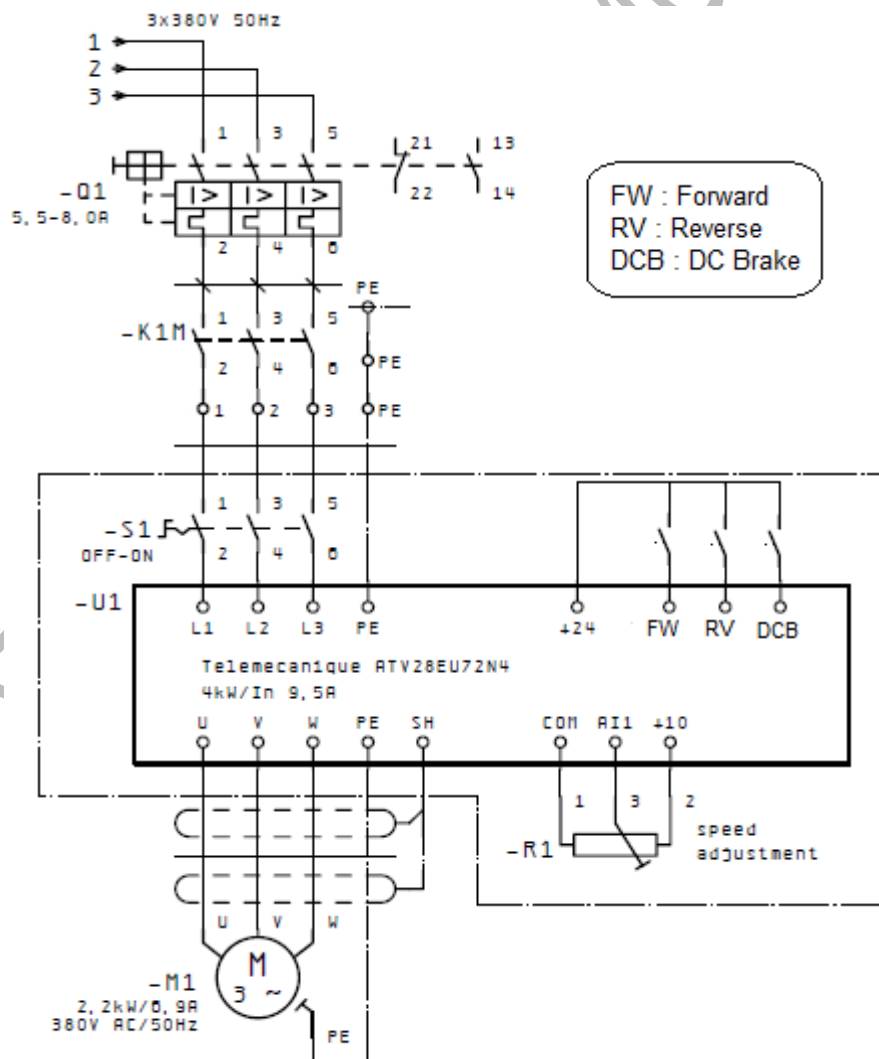
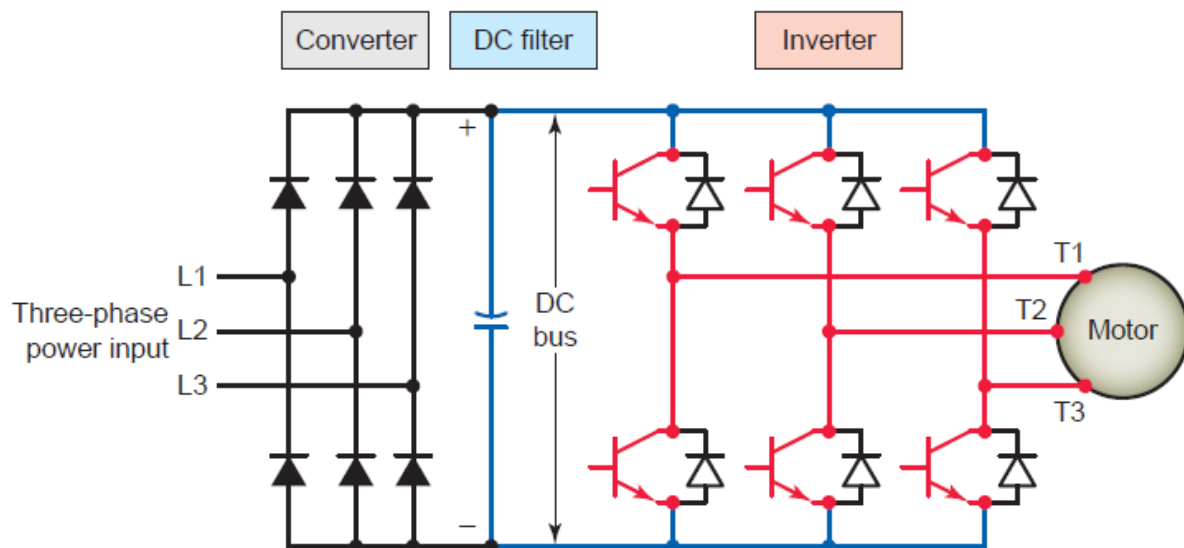
2. تغيير عدد الاقطاب (2P) حيث كلما زاد عدد الاقطاب قلت السرعة و العكس.

☒ تغيير سرعة الـ Motor عن طريق تغيير الـ Frequency باستخدام inverter :

- تطورت اجهزة مغيرات السرعة و انتشرت بصورة واضحة و الان نادر ان يحتاج احد تركيب محرك تيار مستمر جديد
- تركيب محرك عادي Induction Motor + مغير سرعة inverter افضل من تركيب DC-Motor نظرا لكثرة اعطاله
- نظرية الـ inverter تعتمد علي التحكم في قيمة تردد التيار الواصلة للـ Motor و بالتالي يمكنه التحكم في سرعته تدريجيا و للاحتفاظ بقيمة قدرة الـ Motor ثابتة يغير ايضا فرق الجهد بنفس نسبة تغييره للتردد .
- من هنا نشأ تعريف V/F controller بمعنى ان نسبة الـ volt علي الـ Freq ثابتة لا تتغير.
- يحتوي الـ inverter بالاضافة الي وظيفته الاساسية علي العديد من الامكانيات الاخرى:



- قياس قيمة الـ Current المسحوب من الـ Motor.
- اكثر وسائل الحماية ضد ارتفاع الـ current و ارتفاع او انخفاض الجهد و سقوط فازه من الموتور.
- يمكن تغيير اتجاه دوران الـ Motor من الـ inverter دون الحاجة لدائرة عكس اتجاه دوران.
- لا يتأثر بتبديل الفازات لمصدر التيار
- يمكن ضبط اقصى تردد و اقل تردد بحيث لا يستطيع مشغل الماكينة الذي يمكنه الذي يمكنه التحكم في تدريج السرعة بواسطة مقاومة متغيرة خارجية ان يتعدي السرعة القصوي او المنخفضة التي ضبط عليها الجهاز .
- ضبط تدريج تشغيل الـ Motor من 1 ← 60 ثانية.
- اي عند بداية دوران الـ Motor لا ياخذ سرعة مرة واحدة بل يدرجها حتي يأخذ المحرك سرعته بالكامل في خلال الزمن المضبوط . كذلك بالنسبة لتدريج الوقوف Deceleration
- يمكنه فرملة المحرك عن طريق توصيل تيار مستمر الي ملفاته.



⊠ التحكم في سرعة المحرك عن طريق تغيير عدد الاقطاب:

طريقة تغيير سرعات المحرك الـ *Squerril Cage Induction Motor* عن طريق تغيير عدد الاقطاب ينتج عنها سرعات محدودة متباعدة و ليست سرعات تدريجية كما هو الحال عند تغيير قيمة التردد . كما نري من الجدول التالي

# of Poles	Speed at 50 HZ	Speed at 60 HZ
2	3000 rpm	3600 rpm
4	1500 rpm	1800 rpm
6	1000 rpm	1200 rpm
8	750 rpm	900 rpm
10	600 rpm	720 rpm

تنقسم طريقة لف هذه المحركات الي قسمين:

i. اذا كانت سرعات المحرك المطلوبة غير متضاعفة .

مثال: 2 & 10 poles او 4 & 6 poles .

و في هذه الحالة يسمى المحرك **Separate Windings Induction Motor**

ii. اذا كانت سرعات المحرك المطلوبة متضاعفة .

مثال: 2 & 4 Poles او 4 & 8 Poles .

و في هذه الحالة يسمى المحرك **Dahlander Motor**

الحالة الاولى: Separate Windings Induction Motor

اذا كانت سرعات الـ **Motor** المطلوبة غير متضاعفة .

يتم لف المحرك علي اساس انه محركين اذا كان سرعتين .

او ثلاث محركات اذا كان ثلاث سرعات . اذا كان المحرك

36 مجري و مطلوب لفة ليعطي سرعة 1000 & 1500 rpm

اي 4 & 6 قطب فيتم تقسيم الـ 36 مجري علي اساس 6 قطب

بالكامل كأنه محرك منفصل له عدد لفاته و قطر سلكه

و خطوة ملفاته و طريقة توصيله . و بعد الانتهاء من لف

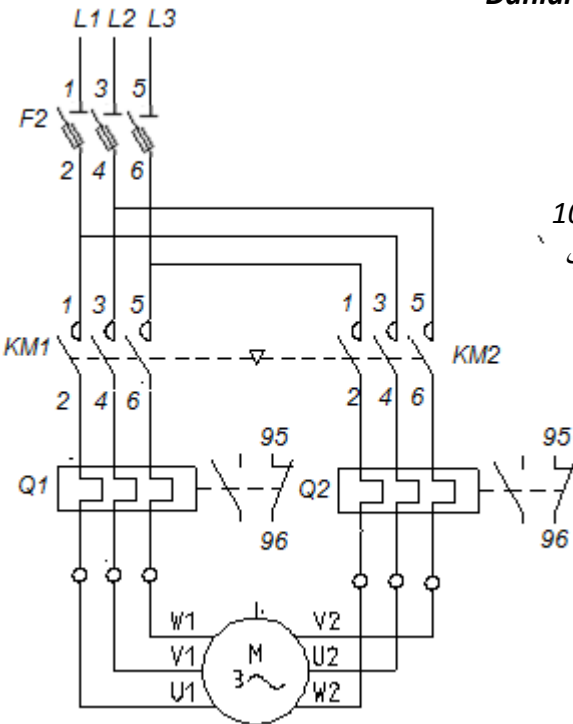
هذه السرعة بالكامل يتم تقسيم نفس المجاري علي

اساس السرعة الثانية 4 poles و يتم تسقيط ملفاته

فوق ملفات السرعة الاولى و كأنها محرك اخر . عند

تشغيله يصل التيار الي ملفات سرعة او ملفات

السرعة الاخرى و ليس الاثنين معا .

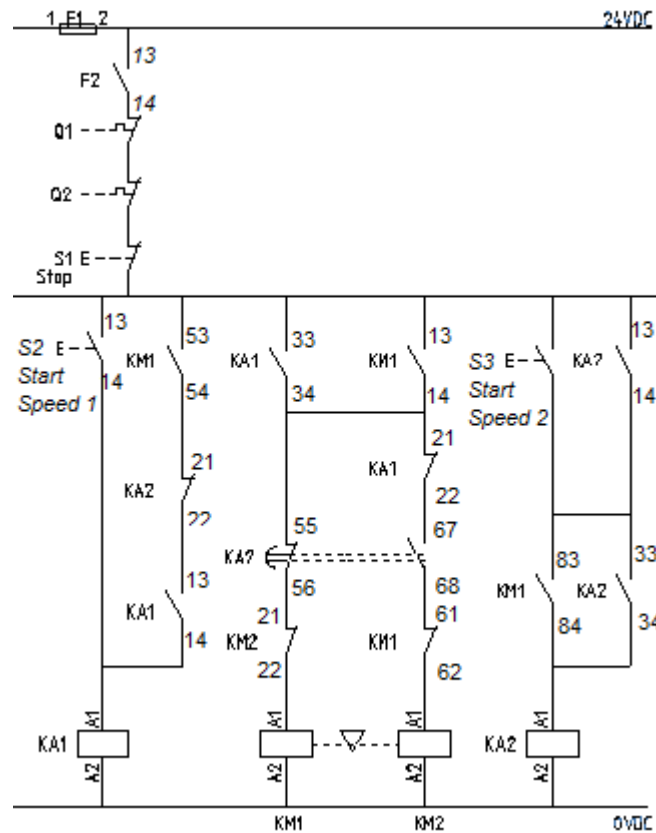


ملاحظات:

- من الممكن ان يكون عدد اطراف روزيتة هذه المحركات 12 طرف لكل سرعة 6 اطراف تتصل ستار او دلتا تبعا لقيمة الفولت الذي سيعمل عليه المحرك . او يتم توصيل كل سرعة *Star OR Delta* داخليا و يخرج ثلاث اطراف فقط .
- حجم مثل هذه الانواع من المحركات يكون كبيرا بالنسبة لقدرته . لانه يعمل بقوة مجال جزء من الملفات الموجودة بداخله و ليست جميعها .
- لكل سرعة قدرة و شدة تيار مختلفة عن السرعة الاخرى و لذلك يكون لكل سرعة الـ *او فولد* الخاص بها .
- اذا حدث خطأ و تم توصيل التيار الي ملفات السرعتين معا يؤدي الي احتراق المحرك .

التمرين (68):

- نفس الدائرة السابقة ولكن عند الضغط علي مفتاح السرعة العالية لا يغير السرعة مباشرة و لكن بعد time



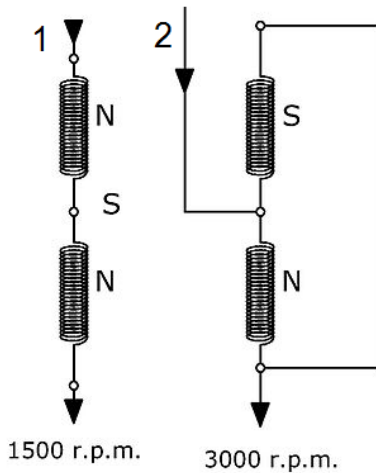
التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S2 يصل التيار الي KA1 فتغلق النقطة KA1(33/34) فيصل التيار الي KM1 و يعمل المحرك بالسرعة البطيئة .
- عند الضغط علي المفتاح S3 يصل التيار الي KA1 (النقطة KA1(83/84) مغلقة حيث ان المحرك يعمل بالسرعة البطيئة) فيبدأ التيمر المركب عليه في العد التنازلي و بعد انتهاء الزمن المضبوط عليه يفصل نقطته KA2(55/56) فيفصل السرعة البطيئة و في نفس الوقت يغلق النقطة KA2(67/68) فيصل التيار الي كونتاكتور السرعة العالية KM2 فيغير المحرك الي السرعة العالية
- اثناء تشغيل السرعة العالية اذا تم الضغط علي مفتاح تشغيل السرعة البطيئة S2 يصل التيار الي KA1 و تظل مغلق الي ان ترفع يدك من فوق المفتاح فتفصل و لا يحدث اي تغيير في دوران المحرك فإذا اراد تشغيل السرعة البطيئة الان يجب الضغط اولا علي مفتاح الايقاف S1 .

الحالة الثانية: Dahlander Motor

إذا كانت سرعات الـ Motor المطلوبة متضاعفة.

- تستخدم هذه الطريقة في السرعات المتضاعفة فقط. مثلاً 1500/3000 rpm او 750/1500 rpm و هكذا.
- هذه المحركات توصل بطريقة خاصة بحيث انه يستغل نفس الملفات لتشغيل السرعة البطيئة او العالية.
- يعتمد علي اتجاه مرور التيار داخل الملفات
 - إذا سار التيار في اتجاه واحد داخل المجموعات فأن عدد الاقطاب يساوي ضعف عدد المجموعات
 - إذا سار التيار عكس الاتجاه فأن عدد الاقطاب يساوي عدد المجموعات
- مثلاً اذا كان يريد محرك 2/4 قطب اي بسرعة 3000/1500 rpm يقسم المحرك علي ان يكون عدد مجموعات الفاز الواحد يساوي عدد اقطاب السرعة العالية اي مجموعتين
- فإذا مر التيار في اتجاه واحد داخل المجموعتين يدور المحرك بالسرعة البطيئة 4 Poles و اذا مر التيار في نفس المجموعتين عكس الاتجاه يدور المحرك بالسرعة العالية 2 Poles.

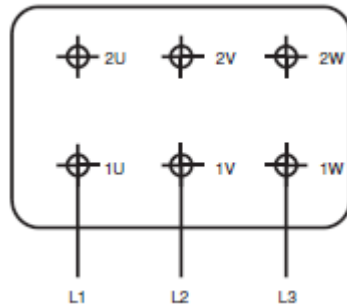
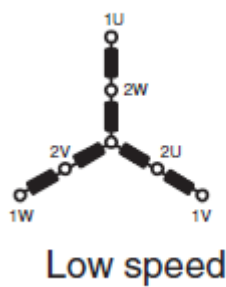


- إذا مر التيار بالطرف رقم (1) فإنه سيمر في اتجاه واحد داخل المجموعتين و تكون هذه هي السرعة البطيئة 4 Poles.
- إذا مر التيار بالطرف رقم (2) سيمر في المجموعتين في اتجاه معاكس و تكون هذه هي السرعة العالية 2 Poles.

التوصيل الخارجي لمحرك سرعتين (DAHLANDER) :

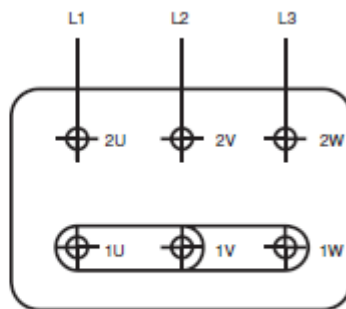
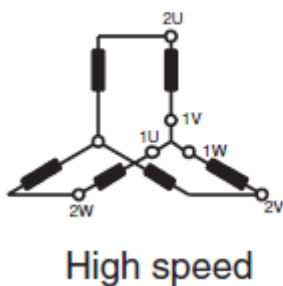
- الروزيتة الخارجية للمحرك DAHLANDER روزيتة عادية الموجودة بمحركات السرعة الواحدة لها 6 اطراف.

❖ في حالة تشغيل السرعة البطيئة:



- يطل التيار الي الاطراف U1,V1,W1 و تطل الاطراف U2,V2,W2 حرة.

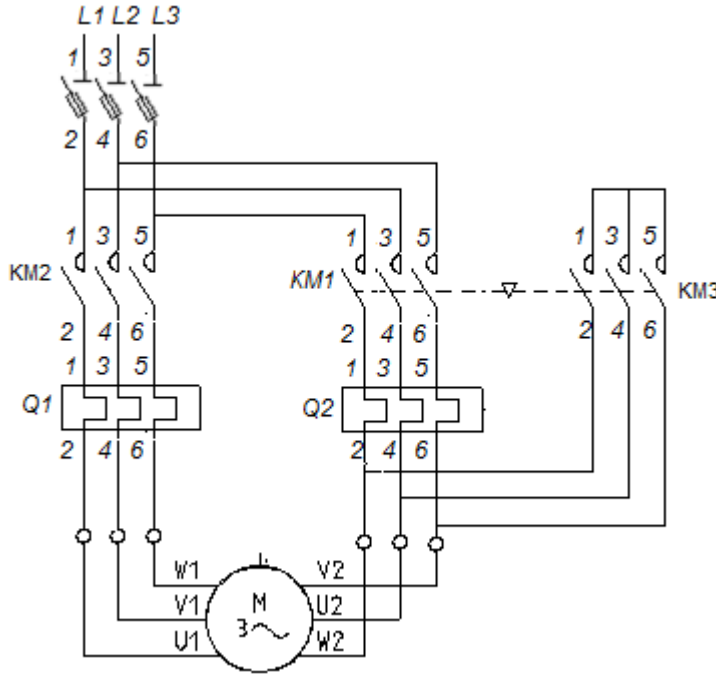
❖ في حالة تشغيل السرعة العالية:



- يصل التيار الي الاطراف U2,V2,W2 و تجمع الاطراف U1,V1,W1 معا.

من الممكن ايضا ان يكتب علي روزيتة مثل هذه المحركات الحروف X-Y-Z, U-V-W و في هذه الحالة عند تشغيل السرعة البطيئة يصل التيار الي الاطراف X-Y-Z فقط . و عند تشغيل السرعة العالية يصل التيار الي الاطراف U-V-W ويجمع الاطراف X-Y-Z معا .

دائرة القوى لمحرك سرعتين Dahlander :



- KM1 كونتاكتور السرعة البطيئة
- KM2 & KM3 كونتاكتورات السرعة العالية

التمرين (69):

- صمم دائرة الكنترول لمحرك 3 فاز سرعتين (DAHLANDER)
- بحيث يكون لكل سرعة مفتاح تشغيل خاص بها ولا نستطيع تشغيل السرعة الاخرى قبل ايقاف المحرك

التشغيل:

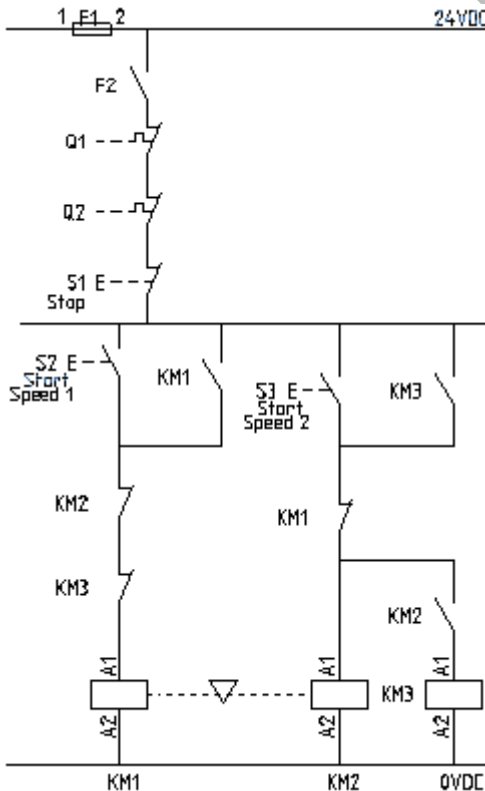
- عند الضغط علي المفتاح S2(Start Speed 1) يصل التيار لـ KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه

- يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل الموتور علي السرعة الاولى
- يفتح نقطة الـ Interlock التي في مسار KM2 & KM3
- يغلق نقطة التثبيت الموازية للمفتاح S2(Start Speed 1)

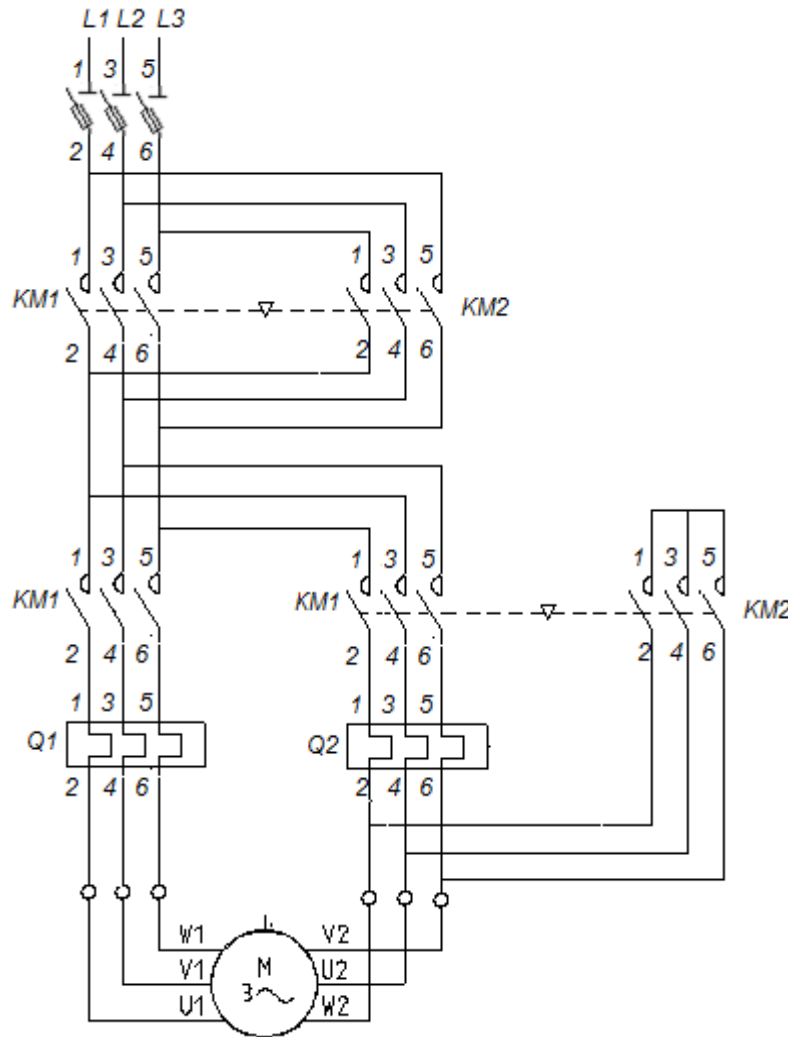
- يظل الموتور يعمل علي السرعة الاولى حتي نقوم بالضغط علي Stop فيتوقف

- عند الضغط علي المفتاح S3(Start Speed 2) يصل التيار الي KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه

- يغلق نقاطه الرئيسية
- يفتح نقطة الـ Interlock التي في مسار KM1
- يغلق نقطته التي في مسار KM3 فيوصل التيار الي KM3 فيغير وضع نقاط تلامسه
- يغلق نقاطه الرئيسية
- يفتح نقطة الـ Interlock التي في مسار KM1
- يغلق نقطة التثبيت الموازية للمفتاح S3(Start Speed 2)



دائرة القوى لتغيير اتجاه محرك 3 فاز سرعتين (DAHLANDER)

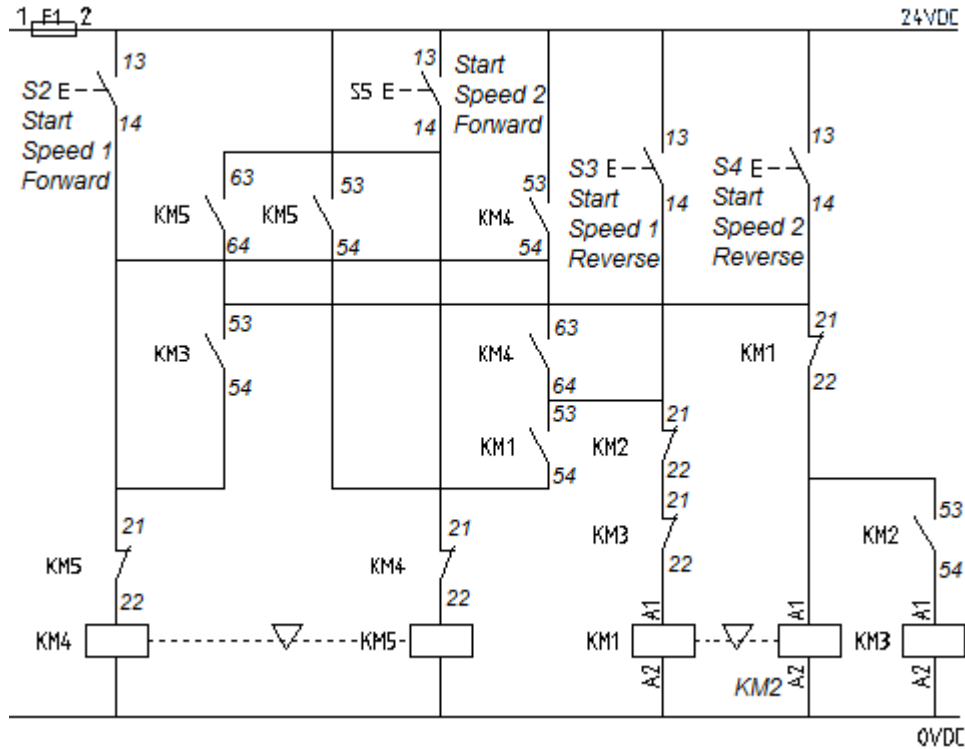


محتويات الدائرة:

- KM1 كونتاكتور السرعة البطيئة.
- KM2 + KM3 كونتاكتورات السرعة العالية.
- KM4 كونتاكتور تشغيل المحرك في الاتجاه الاول (Forward)
- KM5 كونتاكتور تشغيل المحرك في الاتجاه الثاني (Reverse)

التشغيل:

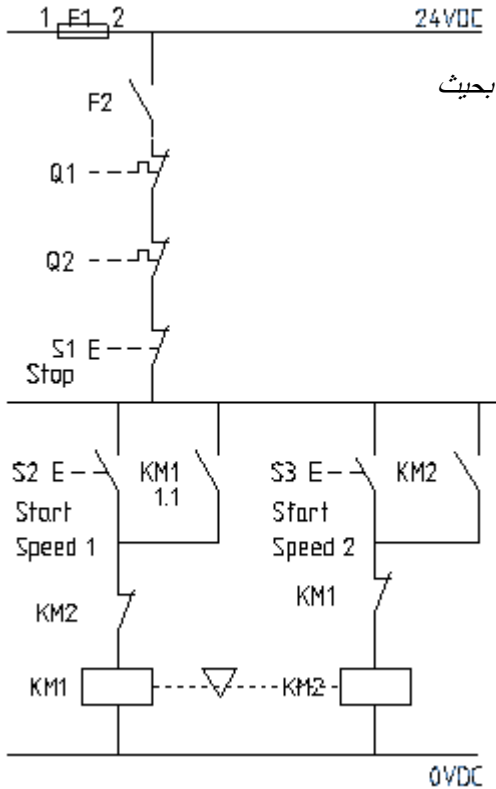
- عند تشغيل السرعة البطيئة في الاتجاه الاول (Forward) يعمل الكونتاكتور الخاص بالاتجاه الاول KM4 + KM1 كونتاكتور السرعة البطيئة KM1
- و عند تشغيل السرعة البطيئة في الاتجاه الثاني (Reverse) يعمل الكونتاكتور الخاص بالاتجاه الثاني KM5 + KM1 كونتاكتور السرعة البطيئة KM1
- لتشغيل السرعة العالية في الاتجاه الاول يعمل كونتاكتور الاتجاه الاول KM4 + كونتاكتورات السرعة العالية KM2 + KM3
- لتشغيل السرعة العالية في الاتجاه الثاني يعمل كونتاكتور الاتجاه الثاني KM5 + كونتاكتورات السرعة العالية KM2 + KM3



التشغيل

- عند الضغط علي المفتاح S2 يصل التيار الي KM4 فتفصل نقطتها المغلقة KM4(21/22) لتضمن عدم تشغيل KM5. و تغلق نقطتها KM4(63/64) ليصل التيار الي KM1 (يعمل الموتور بالسرعة البطيئة في الاتجاه الاول) النقطة KM4(53/54) تعتبر نقطة تعويض للمفتاح S2. النقطة KM1(21/22) تفصل التيار عن كونتاكتورين السرعة العالية KM2-KM3
- لتشغيل المحرك بالسرعة البطيئة في الاتجاه الثاني يتم الضغط علي المفتاح S3 فيصل التيار الي KM1 فتفتح نقطتها KM1(21/22) فتضمن عدم تشغيل كونتاكتورات السرعة العالية KM2-KM3 وتغلق النقطة KM1(53/54) فيصل التيار الي KM5 (يعمل المحرك بالسرعة البطيئة في الاتجاه الثاني) وتغلق النقطة KM5(53/54) وتعتبر نقطة تعويض للمفتاح S3.
- لتشغيل السرعة العالية في الاتجاه الاول يتم الضغط علي مفتاح التشغيل S4 فيصل التيار الي KM2 فيغلق نقطته KM2(53/54) فيعمل الكونتاكتور KM3 و يفصل التيار الي عن KM1 بواسطة النقطة المغلقة KM2(21/22) & KM3(21/22) ثم تغلق النقطة KM3(53/54) فيصل التيار الي KM4 فتفتح نقطتها المغلقة KM4(21/22) لتضمن عدم تشغيل KM5. النقطة KM4(53/54) تعتبر نقطة تعويض عن مفتاح التشغيل S4.
- لتشغيل السرعة العالية في الاتجاه الثاني يتم الضغط علي المفتاح S5 فيصل التيار الي KM5 فتفتح نقطتها KM5(21/22) لتضمن عدم تشغيل KM4. و تغلق نقطتها المفتوحة KM5(63/64) ليصل التيار الي KM2 التي تغلق نقطتها KM2(53/54) فيصل التيار الي KM3 (يعمل المحرك بالسرعة العالية في الاتجاه المعاكس) و يفصل التيار عن KM1 بواسطة نقطة مغلقة من KM2 و اخري من KM3(21/22) و النقطة KM5(53/54) تعتبر نقطة تعويض لمفتاح التشغيل S5.

التمرين (71):

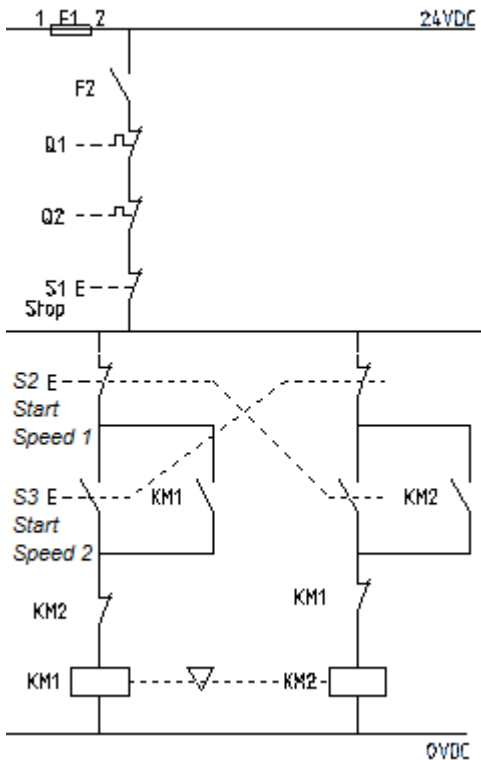


- صمم دائرة التحكم لمحرك سرعتين عادي (separate windings) بحيث تعمل كل سرعة من مفتاح منفصل
- و بحيث لا نستطيع تشغيل سرعة قبل ايقاف السرعة الاخرى

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S2(Start Speed 1) يصل التيار لـ KM1 فيعمل الـ Motor علي السرعة الاولى
- عند الضغط علي المفتاح S3(Start Speed 2) يصل التيار لـ KM2 فيعمل الـ Motor علي السرعة الثانية
- النقطة المغلقة من KM1 في مسار KM2 و النقطة المغلقة من KM2 في مسار KM1 تعمل كـ Interlock بين الاثنين كونتاكتور
- كما يوجد Interlock ميكانيكي بين الاثنين كونتاكتور
- وبالتالي عند عمل احد السرعتين يجب الضغط علي المفتاح Stop لاييقاف المحرك قبل تشغيل السرعة الاخرى

التمرين (72):



- صمم دائرة التحكم لمحرك سرعتين عادي (separate windings) بحيث يتم فصل كل سرعة و تشغيل الاخرى من نفس المفتاح

مكونات الدائرة:

S2: Double Pole Switch (N.O+N.C)

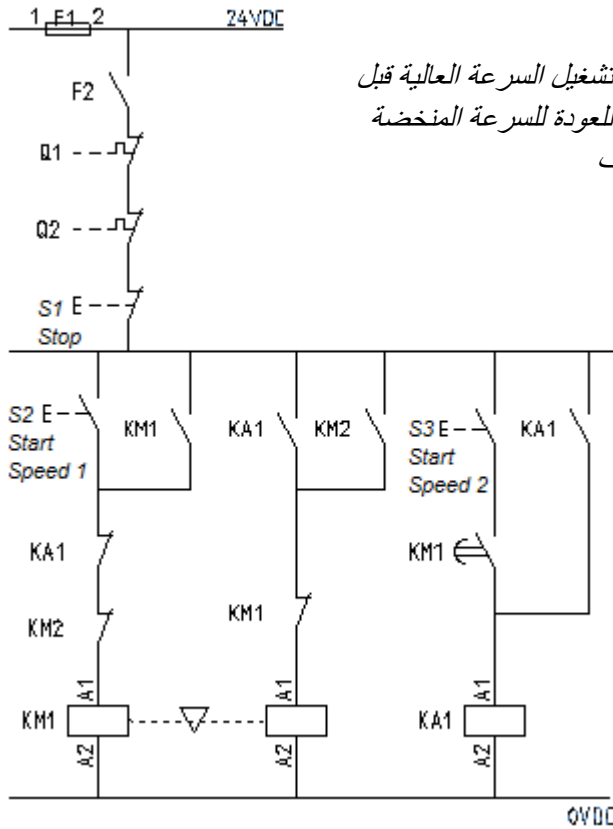
S3: Double Pole Switch (N.O+N.C)

التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S2(Start Speed 1) يغلق النقطة التي في مسار KM2 فيصل التيار الي KM2 و يعمل الموتور علي السرعة الاولى
- عند الضغط علي المفتاح S3(Start Speed 2) يفتح النقطة التي في مسار KM2 و بالتالي ينقطع التيار عن KM2 و تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي تقف السرعة الاولى و يغلق النقطة التي في مسار KM1 فيصل التيار الي KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه فتعمل السرعة الثانية
- عند الضغط علي المفتاح S2(Start Speed 1) يفصل السرعة الثانية و تعمل السرعة الاولى بنفس الطريقة
- عند الضغط علي المفتاح S1(Stop) في اي وقت يفصل التيار عن الدائرة و يوقف الموتور

التمرين (73):

- صمم دائرة التحكم لمحرك سرعتين بحيث لا يمكنني تشغيل السرعة العالية قبل تشغيل السرعة المنخفضة وقت محدد و عند الحاجة للعودة للسرعة المنخفضة مرة اخري لا يستطيع الا بالضغط علي مفتاح الايقاف



التشغيل:

- عند الضغط علي المفتاح S2(Start Speed 1) يصل التيار الي KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطاه الرئيسية فيعمل الموتور علي السرعة الاولى
 - يفتح نقطة الـ Interlock التي في مسار KM2
 - يغلق نقطة التثبيت الموازية للمفتاح S2(Start Speed 1)
 - التيمر الهوائي المثبت علي KM1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمر الهوائي يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطته التي في مسار KA1
- عند الضغط علي المفتاح S3(Start Speed 2) يصل التيار الي KA1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطة التثبيت الموازية للمفتاح S3(Start Speed 2) & نقطة التيمر KM1
 - يفتح نقطته المغلق في مسار KM1 فيفصل التيار عن KM1 فتعود نقطاه الي وضعها الطبيعي
 - تفتح نقطاه الرئيسية
 - تغلق نقطة الـ Interlock التي في مسار KM2
 - يغلق نقطته المفتوحة في مسار KM2 فيصل التيار الي KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطاه الرئيسية فيعمل الموتور علي السرعة العالية
 - يغلق نقطة التثبيت الموازية للنقطة الخاصة بـ KA1
 - يفتح نقطة الـ Interlock التي في مسار KM1 .
- KM1 & KM2 بينهم Mechanical Interlock يمنع تشغيلهم في نفس الوقت.

Industrial Automation World

Follow Us :

Group: <https://www.facebook.com/groups/722593891132335/>

Page :

https://www.facebook.com/pages/Industrial-Automation/770062656359594?ref_type=bookmark

Assistants: <https://www.facebook.com/profile.php?id=100008386088429&fref=ts>
<https://www.facebook.com/profile.php?id=100005424076451&fref=ts>
<https://www.facebook.com/industrial.automation.35?fref=ts>



Industrial Automation Group Link :

<https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

CLASSIC CONTROL COURSE

Chapter 9: Special Relays

Prepared By: Eng, Abd ulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

E-Mail: Eng.Abdelkawy.Mobarak@Gmail.com

Special Relays:

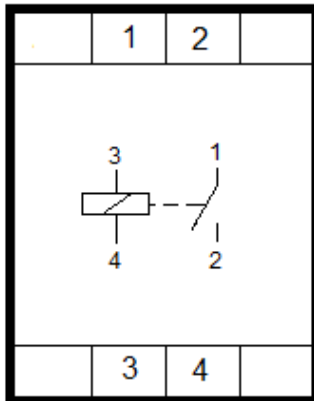
- هناك بعض الوظائف التي نقوم بتنفيذها في دوائر الـ Classic Control هذه الوظائف متكررة
- مما ادي الي تفكير بعض الشركات في اصدار Compact Components تقوم بهذه الوظائف
- جميع هذه الـ Components تدعي Relays مع اختلاف الوظائف و من امثلة هذه الـ components :

○ Solid State Relay



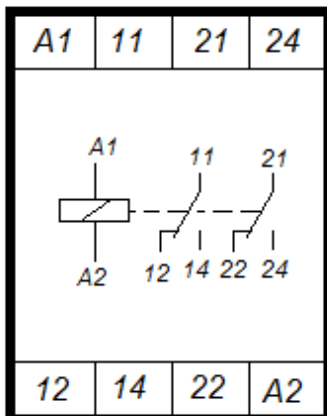
- عبارة عن Relay الكتروني مكوناته الداخلية كلها اجزاء الكترونية لا يحتوي علي ملفات كهرومغناطيسية Coil او نقاط تلامس متحركة Contacts او الاجزاء الميكانيكية التي يحتويها الـ Relay العادي .

❖ ريلاي الكتروني بنقطة تلامس واحدة في وضع مفتوح NO .



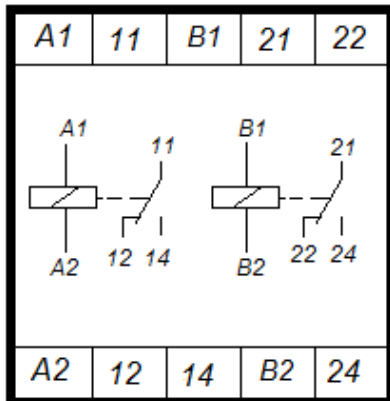
- (3/4) : Control Voltage (3-32)VDC
- (1/2) : NO Contact Change with Control
- Control Voltage (Load Connected)
- Load Voltage (24-440)VAC

❖ ريلاي الكتروني له نقطتين تلامس كلا منها تحتوي علي نقطة (NO+NC)



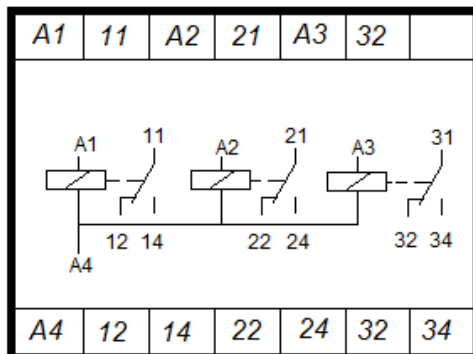
- A1/A2 : Control Voltage
- 11/12 : Contact (1) , NC Contact
- 11/14 : Contact (1) , NO Contact
- 21/22 : Contact (2) , NC Contact
- 21/24 : Contact (2) , NO Contact

❖ 2 ريلاي كل ريلاي يحتوي علي نقاط **Control Voltage & NOContact & NC Contact**



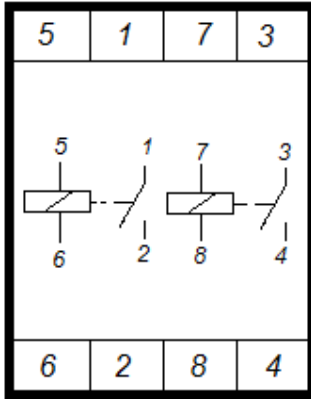
- A1/A2 : Relay (1) Control Voltage
- 11/12 : Relay (1) , NC Contact
- 11/14 : Relay (1) , NO Contact
- B1/B2 : Relay (2) Control Voltage
- 21/22 : Relay (2) , NC Contact
- 21/24 : Relay (2) , NO Contact

❖ 3 ريلاي كل ريلاي يحتوي علي نقاط **Control Voltage & NOContact & NC Contact**

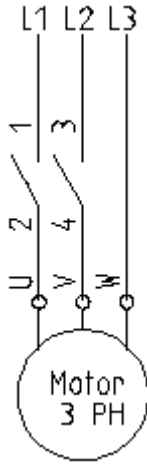


- A1/A4 : Relay (1) , Control Voltage
- 11/12 : Relay (1) , NC Contact
- 11/14 : Relay (1) , NO Contact
- A2/A4 : Relay (2) , Control Voltage
- 21/22 : Relay (2) , NC Contact
- 21/24 : Relay (2) , NO Contact
- A3/A4 : Relay (3) , Control Voltage
- 31/32 : Relay (3) , NC Contact
- 31/34 : Relay (3) , NO Contact

❖ 2 ريلاي كل ريلاي له نقطة تلامس (380VAC,25A).NO



- 5/6 : Relay (1) , Control Voltage
- 1/2 : Relay (1) , NO Contact
- 7/8 : Relay (2) , Control Voltage
- 3/4 : Relay (2) , NO Contact

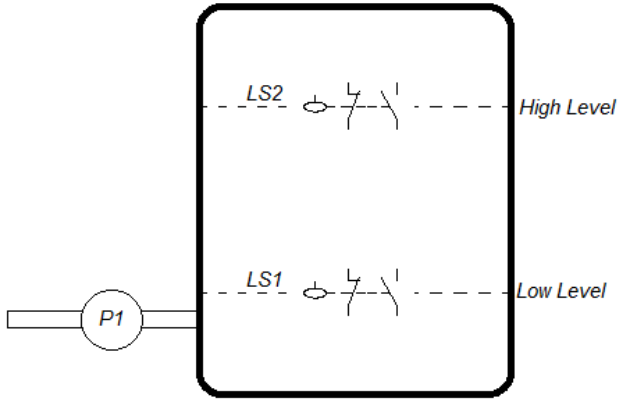


- لأستخدام مثل هذا الـ Relay في تشغيل 3 PH Motor يصل فاز مباشرة بالـ Motor و الفازتين الاخرين يتم توصيلهما مع نقطتي التلامس (1/2)&(3/4) كما هو موضح بالشكل
- و بالطبع عند توصيل او فصل تغذية الـ INPUT الاثنتين معا اي يصل الطرفين 6&7 معا و 5&8 معا

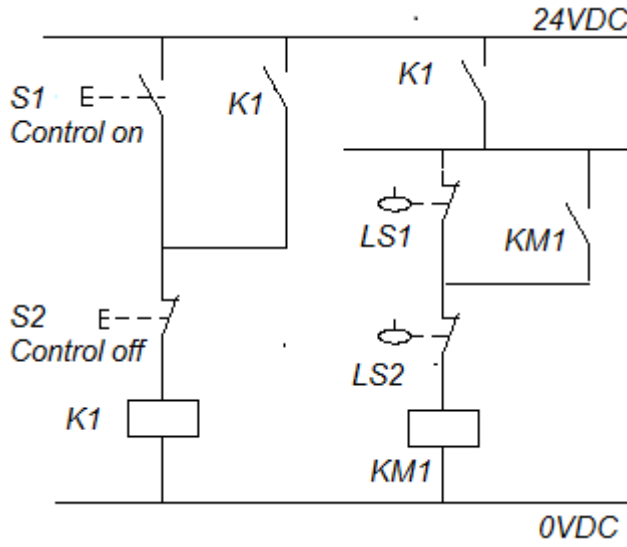
يتميز الـ Solid Stat Relay بالاتي :

- لا يصدر اي صوت عند تشغيله
- يتحمل سرعة فصل و توصيل في زمن قصير جدا افضل من الـ Relay العادي.
- لا يحدث توليد شرارة و تآكل لنقاط التلامس لانه لا يحتوي علي ريش توصيل و بالتالي فهو اطول عمرا خاصا في العمليات الشاقة.
- يتحمل درجات الحرارة المرتفعة لذلك فهو يعمل في الاماكن ذات الحرارة العالية

التمرين (74):



- لدينا خزان مياه كما هو موضح بالشكل :
- صمم دائرة كنترول للتحكم في مستوى المياه بحيث لا يزيد عن الـ high level ولا يقل عن الـ Low level باستخدام (Float) 2 Level Switch
- LS1 = Low Level Switch
- LS2 = High Level Switch
- عن طريق تشغيل (Pump(1)



مكونات الدائرة :

LS1: Float Switch (NC)

LS2: Float Switch (NC)

الوضع الطبيعي و الخزان فارغ:

- الـ LS1 تكون في وضعها الطبيعي مغلقة
- الـ LS2 تكون في وضعها الطبيعي مغلقة

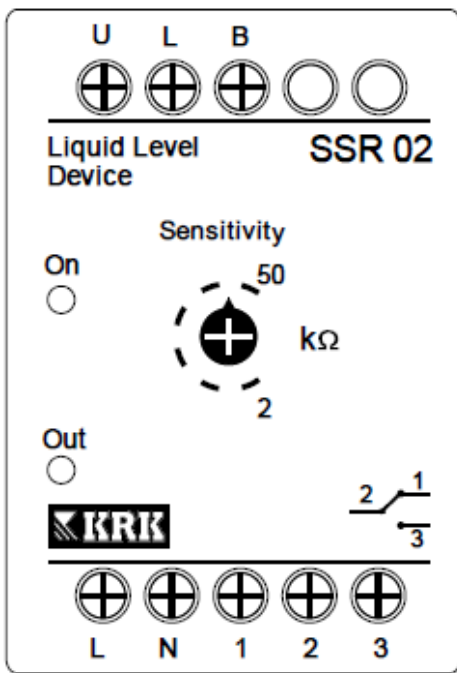
التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S1(Control ON)
- يصل التيار الي K1 و بالتالي يغير وضع نقاط تلامسه
- K1 يغلق نقطته المفتوحة و بالتالي يصل التيار الي KM1 نتيجة انا المسار الخاص به مغلق
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه فتعمل P1
- يبدأ مستوى المياه في الارتفاع في الخزان حتي يصل للمستوي المضبوطة عليه LS1 فتغير LS1 و تضع نقاط تلامسها فتصبح مفتوحة و لكن لا تتوقف P1 نتيجة وجود نقطة تثبيت من KM1
- يظل مستوى المياه في الارتفاع الي ان يصل الي المستوي المضبوطة علي LS2 فتغير LS2 و تضع نقاط تلامسها فتصبح مفتوحة و بالتالي ينقطع التيار عن KM1 فتتوقف P1
- يتم السحب من مياه الخزان و بالتالي يقل مستوى المياه في الخزان عن المستوي المضبوطة علي LS2 فتعود نقطتها الي وضعها الطبيعي مغلقة ولكن لا تعمل P1 نتيجة ان LS1 مازالت مفتوحة
- يصل مستوى المياه في الخزان يقل حتي يصل الي المستوي المضبوطة عليه LS1 و عندها تعود نقطتها الي وضعها الطبيعي مغلقة فيصل التيار الي KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه و تعمل P1 و هكذا تظل طاملا ان K1 يعمل
- عند الضغط على المفتاح S2(Control OFF) تتوقف الدائرة بالكامل

○ Liquid level Relay:



- عبارة عن ريلاي الكتروني يقوم بنفس الوظيفة السابقة باستخدام ثلاث الكترود يتم توصيلهم معه.
- يستخدم في الاغراض المنزلية او الصناعية .
- يستخدم في ملء او تفويغ السوائل
- يستخدم مع السوائل الغير قابلة للاشتعال.
- يستخدم 3 Electrodes (Upper, Lower , Base)
- ال Electrodes تكون معزولة و يمكن استخدامها بدون خوف من الصدمات الكهربائية



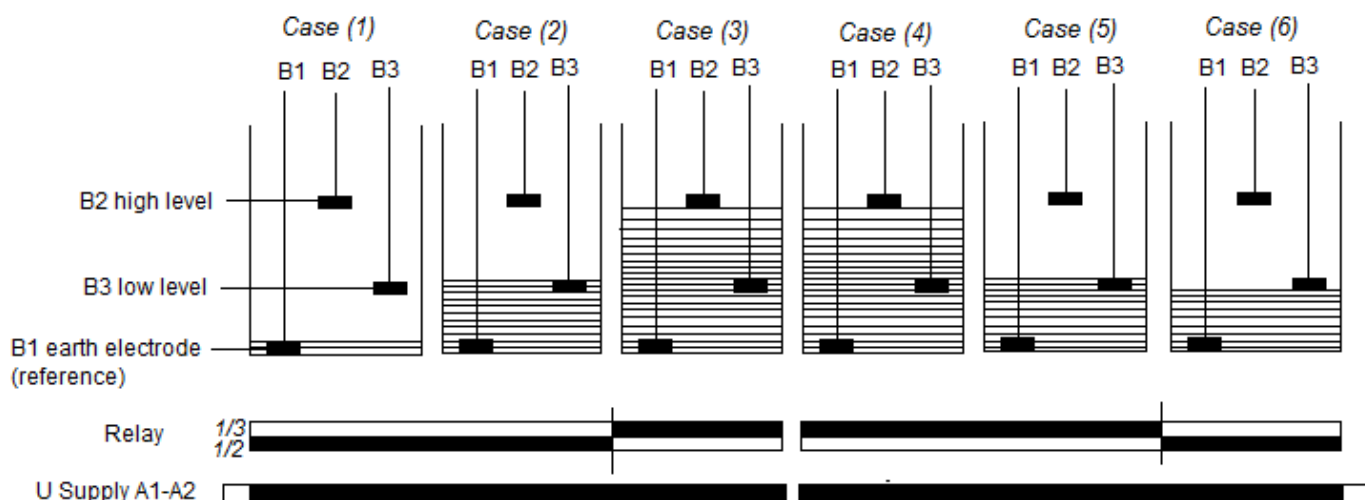
- U : Upper Electrode High Level ال Electrode نقطة توصيل
- L : Lower Electrode Low Level ال Electrode نقطة توصيل
- B : Base Electrode Electrode المثبت عند قاعدة الخزان
- ON : Power OK Relay ال Power لمبة اشارة توضح توصيل
- OUT : O/P OK Relay ال O/P لمبة اشارة توضح حالة
- L : Power Connection (220 VAC) 220VAC ال نقطة توصيل الطرف
- N : Power Connection (Nutral) Nutral ال نقطة توصيل الطرف
- (1/2) : NC Contact نقطة مغلقة في الحالة العادية
- (1/3) : NO Contact نقطة مفتوحة في الحالة العادية

- من الشكل السابق نجد ان هناك تدريج للحساسية (Sensitivity) يتم ضبط الحساسية منه اعتمادا على المسافة بين Electrodes ال الاستخدام:

- في الحالة العادية يتم استخدام 3 Electrodes مع ال Relay اما في حالة استخدام تانك معدن او موصل من الممكن استخدام 2 Electrodes فقط و توصيل طرف ال Base Electrode بالتانك المعدن .
- عندما يرتفع مستوي السائل اعلي من ال Upper Electrode يغير ال Relay وضع نقاط تلامسه و في هذه الحالة يكون ال (O/P = 1 , 1/2 = Open , 2/3 = Close)
- و يظل ال Relay علي هذا الوضع حتي ينخفض مستوي السائل اقل من ال Lower Electrode
- عندما ينخفض مستوي السائل اقل من ال Lower Electrode يعود ال Relay لل Normal Case و في هذه الحالة يكون ال (O/P = 0 , 1/2 = Close , 2/3 = Open)

❖ Operation of the Relay:

- من الشكل التالي نستطيع معرفة طبيعة عمل الـ Liquid Level Control Relay :



- Case (1) :

- الخزان فارغ او بمعنى ادق مستوي السائل اقل من الـ Low Level Electrode

يكون الـ Relay في حالة الـ Normal Case & $O/P = 0$

$1/2 = \text{Close}$ $1/3 = \text{Open}$

- Case (2):

- مستوي السائل اعلي من او يلامس الـ Low Level Electrode و اقل من الـ High Level Electrode

يكون الـ Relay في حالة الـ Normal Case & $O/P = 0$

$1/2 = \text{Close}$ $1/3 = \text{Open}$

- Case (3):

- مستوي السائل اعلي من الـ Low Level Electrode و يلامس الـ High Level Electrode

يكون الـ Relay في حالة الـ Non-Normal Case & $O/P = 1$

$1/2 = \text{Open}$ $1/3 = \text{Close}$

- Case (4):

- مستوي السائل اعلي من الـ Low Level Electrode و يلامس الـ High Level Electrode

يكون الـ Relay في حالة الـ Non-Normal Case & $O/P = 1$

$1/2 = \text{Open}$ $1/3 = \text{Close}$

- Case (5):

- مستوي السائل اعلي من الـ Low Level Electrode و اقل من الـ High Level Electrode

يكون الـ Relay في حالة الـ Non-Normal Case & $O/P = 1$

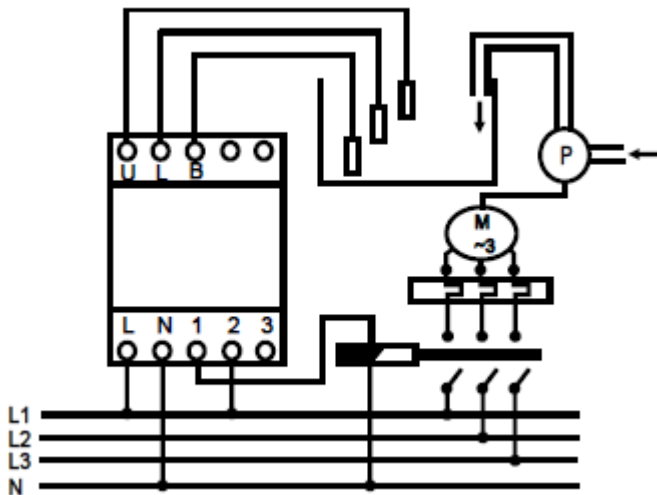
$1/2 = \text{Open}$ $1/3 = \text{Close}$

- Case (6):

- الخزان فارغ او بمعنى ادق مستوي السائل اقل من الـ Low Level Electrode

يكون الـ Relay في حالة الـ Normal Case & $O/P = 0$

$1/2 = \text{Close}$ $1/3 = \text{Open}$



عند استخدامه لمليء تانك :

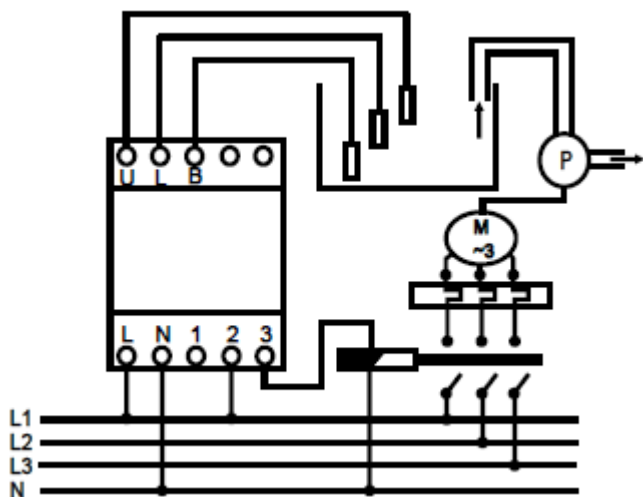
- يتم استخدام النقطة (1/2) لتشغيل الكونتاكطور في هذه الحالة:

تكون النقطة $Close = (1/2)$ و بالتالي يصل التيار للكونتاكتور فيغير وضع نقاط تلامسه و يعمل الموتور حتي يمتليء حتي يصل مستوي السائل الي الـ Upper Level Electrode ثم يغير وضع نقاط تلامسه الي ان يقل مستوي السائل عن الـ Lower Level Electrode فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و يعمل الموتور مرة اخري و هكذا

عند استخدامه لتفريغ تانك:

- يتم استخدام النقطة (2/3) لتشغيل الكونتاكطور في هذه الحالة:

تكون النقطة $Open = (2/3)$ وتظل هكذا حتي يرتفع مستوي السائل الي الـ Upper Level Electrode و عندها يغير وضع نقاط تلامسه فتصبح النقطة $Close = (2/3)$ و بالتالي يعمل الموتور حتي يقل مستوي السائل عن الـ Lower Level Electrode فتعود نقاطه الي وضعها الطبيعي مرة اخري فيتوقف الموتور حتي يرتفع مستوي السائل مرة اخري الي الـ Upper Level Electrode و هكذا



- مميزات استخدام الـ Liquid Level Control Relay :

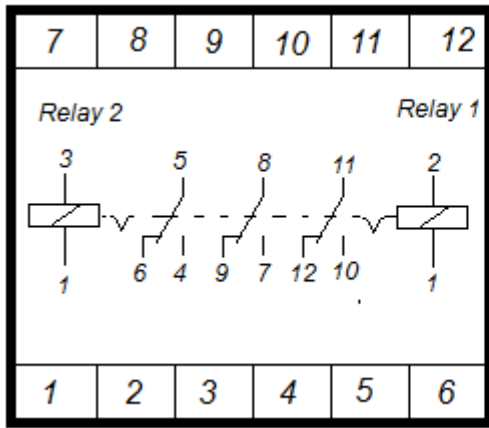
- الدقة: هذا الريلاي يكون اكثر دقة من الدائرة السابقة.
- سهولة التوصيل
- الـ Electrodes تكون عملية اكثر من الـ Floats .

- ملاحظات :

- الـ Liquid Level Relay غير مخصص للاستخدام مع السوائل القابلة للاشتعال
- اذا لم يتم توصيل الـ Base Electrode لن يعمل الـ Relay
- استخدام 2 Electrodes (وهذا غير محبب) يتم التوصيل بين النقطتين U & L و يتم توصيل الـ First Electrode بهذه النقطة و يتم توصيل الـ Second Electrode بالنقطة B .

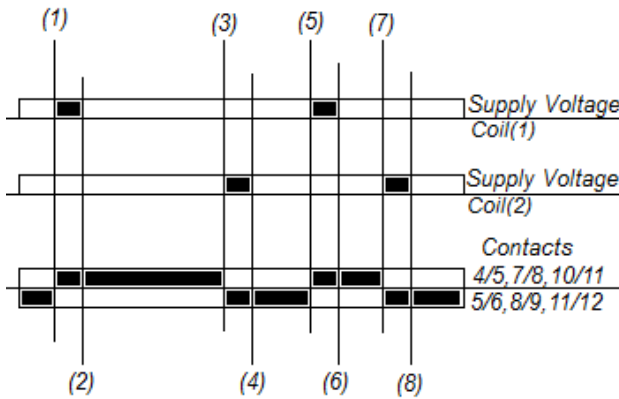
○ Electromechanical Latching Relay

- هذا النوع من الريليهات يحتوي علي 2 Coils طرفي الـ Coil الاول (1/2) و طرفي الـ Coil الثاني (1/3) و مجموعة من نقاط التلامس المساعدة :



- (1/2) : Coil(1) Terminals
- (1/3) : Coil(2) Terminals
- (4/5), (7/8), (10/11) : N.O Contacts
- (5/6), (8/9), (11/12) : N.C Contacts

- لحظة توصيل التيار الـ Coil الاول (1/2) يتغير وضع نقاط التلامس و يظل الوضع الجديد حتي بعد فصل التيار عن الـ Coil
- عندا تريد اعادة النقاط الي وضعها الطبيعي في اي وقت تصل تيار الي الـ Coil الثاني (1/3) فتعود النقاط الي وضعها الطبيعي.



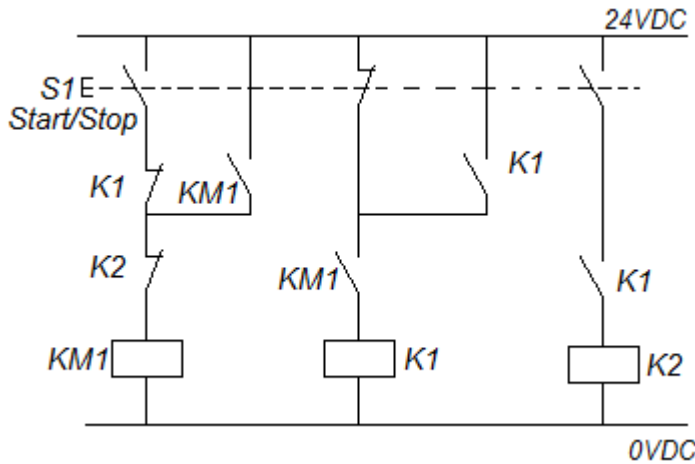
- (1),(5) : Supply Voltage Coil(1) ON
& Relay OutPut ON
- (2),(6) : Supply Voltage Coil(1) OFF
- (3),(7) : Supply Voltage Coil(2) ON
& Relay OutPut OFF
- (4),(8) : Supply Voltage Coil(2) OFF

ملاحظات:

- في مثل هذه الريليهات يمكن توصيل التيار لاي Coil لحظيا فقط.
- لا يمكن ان توصل تيار الي الـ 2 Coils معا في نفس الوقت. فأذا حدث هذا يؤدي الي اتلاف الـ Relay.
- توجد نوعيات كونتاكتور عادية يركب عليها جزء الـ Latching Relay و يكون به طرفي الـ Coil الثاني في هذه الحالة يستخدم الكونتاكتور تماما مثل Latching.
- اذا ضغط علي الكونتاكتور يدويا . لا يعود الي وضعه الطبيعي الا اذا تم توصيل التيار للـ Coil الثاني.

التمرين (75):

- صمم دائرة كنترول لتشغيل و ايقاف موتور من نفس المفتاح Start/Stop P.B.



مكونات الدائرة :

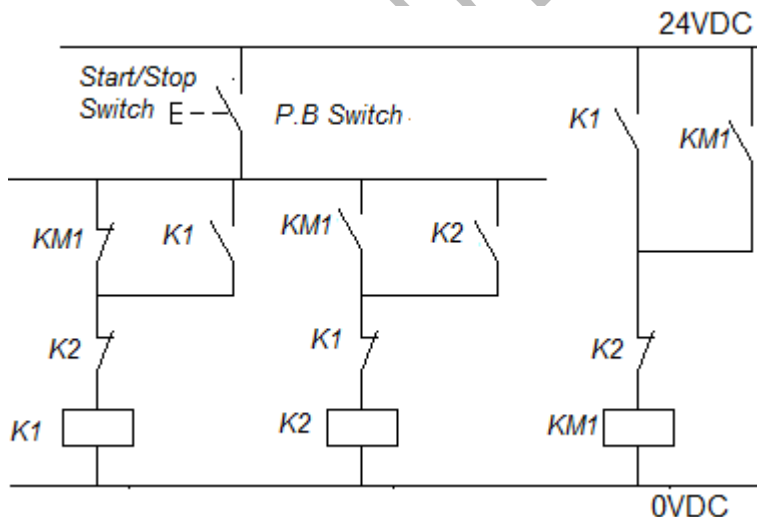
S1 : Start/Stop (3 Pole P.B)

2 NO Contact + 1 NC Contact

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S1(Start/Stop) تتغير وضع نقاط تلامسه
- يصل تيار الي KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه و يعمل M1
- تغلق نقطته المفتوحة في مسار K1
- عندما نشيل يدنا من علي المفتاح S1 تعود نقاط تلامسه الي وضعها الطبيعي و بالتالي
- KM1 يظل يعمل لان هناك نقطة تثبيت منه بالتوازي مع S1
- تغلق نقطته التي في مسار K1 و بالتالي يصل التيار الي K1 فيغير وضع نقاط تلامسه
- تغلق نقطة التثبيت الخاصة به و بالتالي لا يفصل عن الضغط علي المفتاح S1 مرة اخري.
- تغلق نقطته التي في مسار K2 و لكن لا يصل اليه تيار لان هناك نقطة مفتوحة من S1 في نفس المسار
- K1 يفتح نقطته التي في مسار مفتاح S1 و KM1 و بالتالي يلغي تأثير S1 في حالة الضغط عليه مرة اخري
- عند الضغط مرة اخري علي المفتاح S1 تتغير وضع نقاط تلامسه
- S1 يغلق نقطته المفتوحة في مسار K2 و بالتالي يغير وضع نقاط تلامسه تفتح نقطته التي في مسار KM1
- KM1 تعود نقاطه الي وضعها الطبيعي و بالتالي يتوقف M1

فكرة اخري:

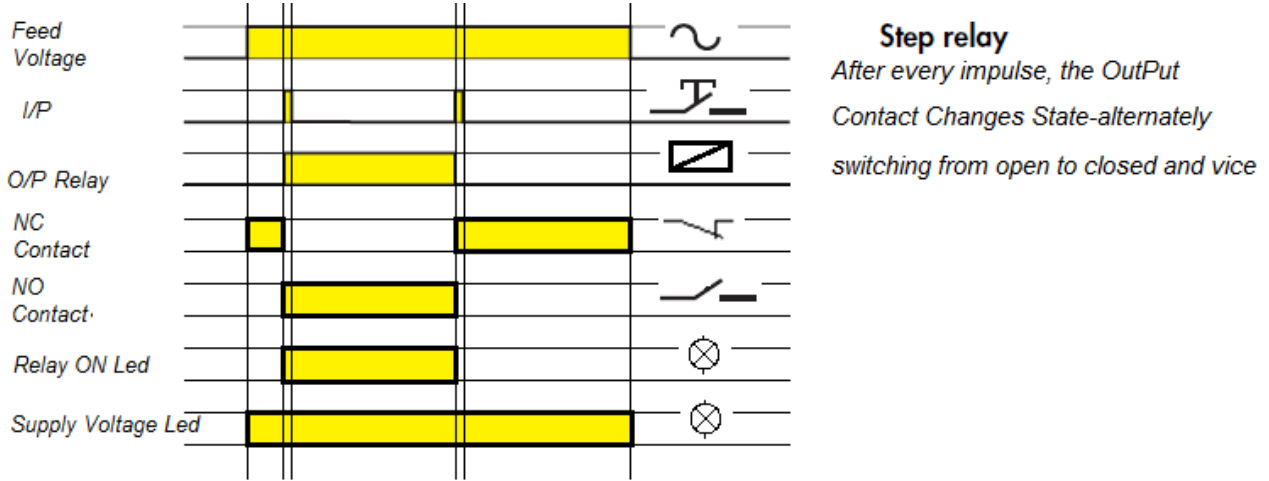


التشغيل:

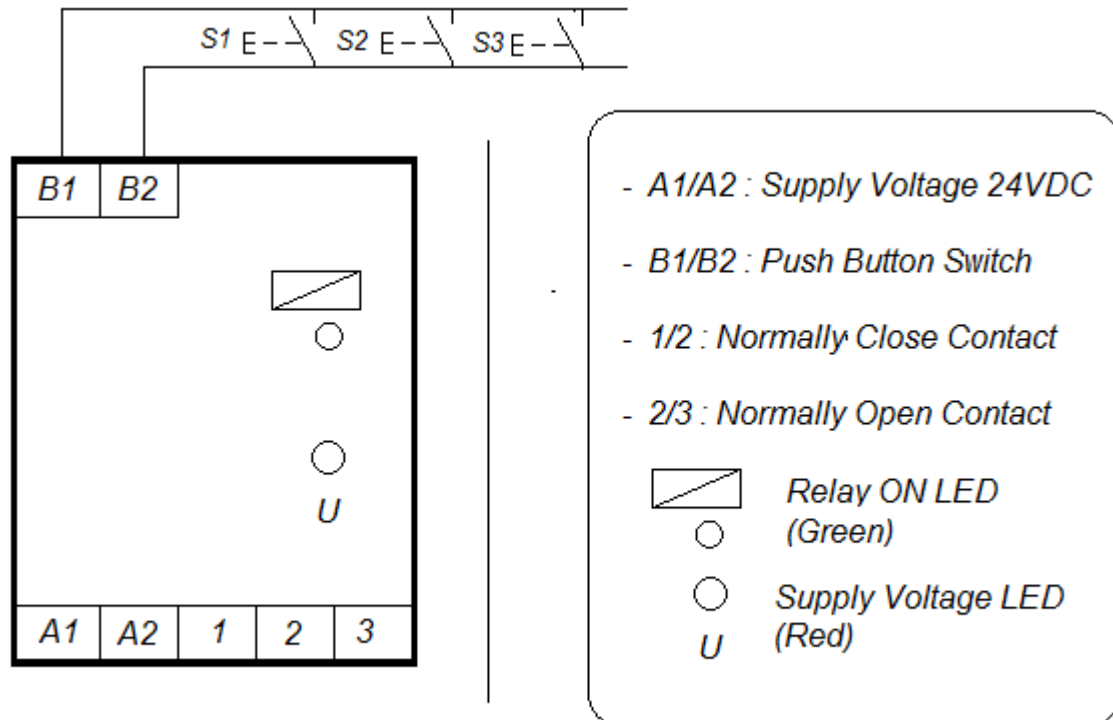
- عند الضغط علي المفتاح S1
- يصل التيار الي K1 فيغير وضع نقاطه
- K1 يغلق نقطته المفتوحة في مسار KM1
- يصل التيار الي KM1 و بالتالي يعمل M1
- KM1 يفتح نقطته التي في مسار K1
- KM1 يغلق نقطته المفتوحة في مسار K2
- عند الضغط مرة اخري علي المفتاح S1 يصل التيار في هذه المرة الي K2 لا يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي
- يفتح نقطته المغلق في مسار KM1
- ينقطع التيار عن KM1 و يغير وضع نقاط تلامسه و يتوقف M1 و تعود الدائرة الي وضعها الاساسي الـ Normal
- و بالتالي بالضغط مرة اخري علي المفتاح S1 يعمل M1 مرة اخري و هكذا

○ Start/Stop Relay

- هو Electronic Relay يقوم بعمل Start & Stop للـ M/C من مفتاح واحد.
- بعد كل اشارة بين B1/B2 يغير الـ Relay وضع نقاط التلامس الخاصة به بالتبادل من Open الي Close و العكس.



- في الدوائر التقليدية . عندما كنت تريد تشغيل و ايقاف آلة ما من عدة اماكن مختلفة. يتم توصيل مفاتيح التشغيل بالتوازي معا و مفاتيح الايقاف علي التوالي في مسار الدائرة.
- هذا الـ Relay يؤدي نفس الوظيفة بطريق ايسر



- فيتم توصيل عدة مفاتيح تشغيل بالتوازي بين الطرفين B1/B2 (في نفس عدد الاماكن التي تريد ان تشغل او توقف منها الالة).
- يغذي الـ Relay بمصدر تيار بين الطرفين A1/A2 .
- يوصل الـ (2/3) Normally Open Contact بالتوالي في مسار دائرة التحكم
- عند الضغط علي اي مفتاح تشغيل يتغير وضع كونتاكت الـ Relay

- و بالتالي تتغير حالة الدائرة من الابقاف الي التشغيل و العكس.

ملحوظة:

- لا يمكن استخدام مفاتيح Toggel SW مع مثل هذه الدوائر .

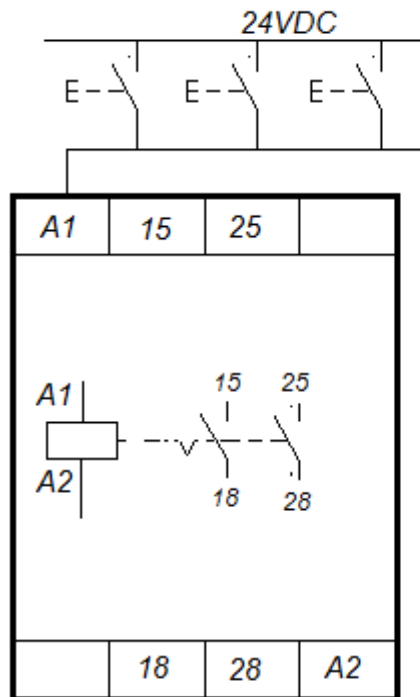
○ Step Relay

- نفس وظيفة و فكرة الـ Relay السابق و لكن الاختلاف الوحيد :

لا يحتاج الي مصدر تغذية دائمة مثل الـ Start/Stop Relay

يصل مفتاح التشغيل في طريق الـ Coil(A1/A2) و يصل اي عدد اخر من المفاتيح بالتوازي مع المفتاح الاخر لتشغيل و فصل الدائرة من اكثر من مكان

- يوجد منه بنقطة توصيل واحدة و منه بنقطتين توصيل.

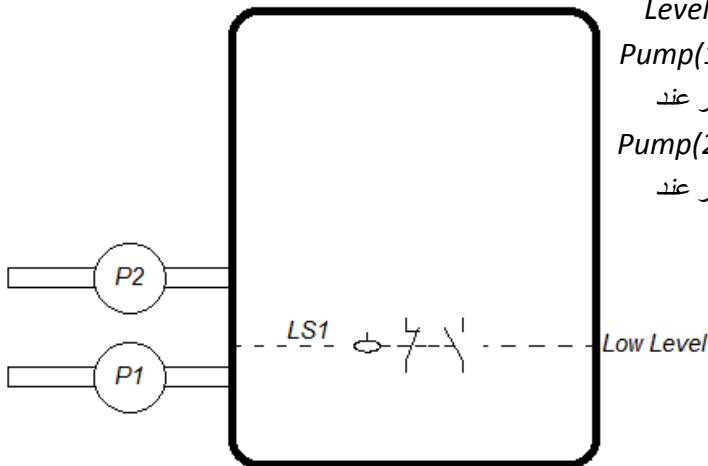


- A1/A2 : Coil Terminals

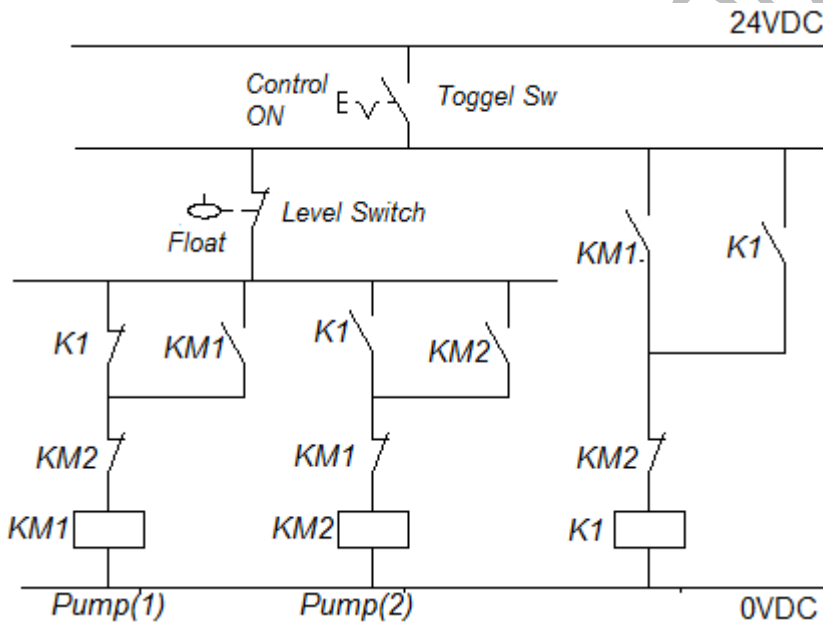
- 15/18 : N.O Contact

- 25/28 : N.O Contact

التمرين (76):



- صمم دائرة لتشغيل 2 Pumps بالتبادل بواسطة Level Switch بحيث عند قراءة الـ Level Sw بأن التانك فاضي تعمل Pump(1) وعند قراءة الـ Level Sw بأن التانك امتلأ تتوقف P(1) وعند قراءة الـ Level Sw بأن التانك فارغ مرة أخرى تعمل Pump(2) وعند قراءة الـ Level Sw بأن التانك امتلأ تتوقف P(2) وعند قراءة الـ Level Sw بأن التانك فارغ مرة أخرى تعمل Pump(1) وهكذا.



مكونات الدائرة:

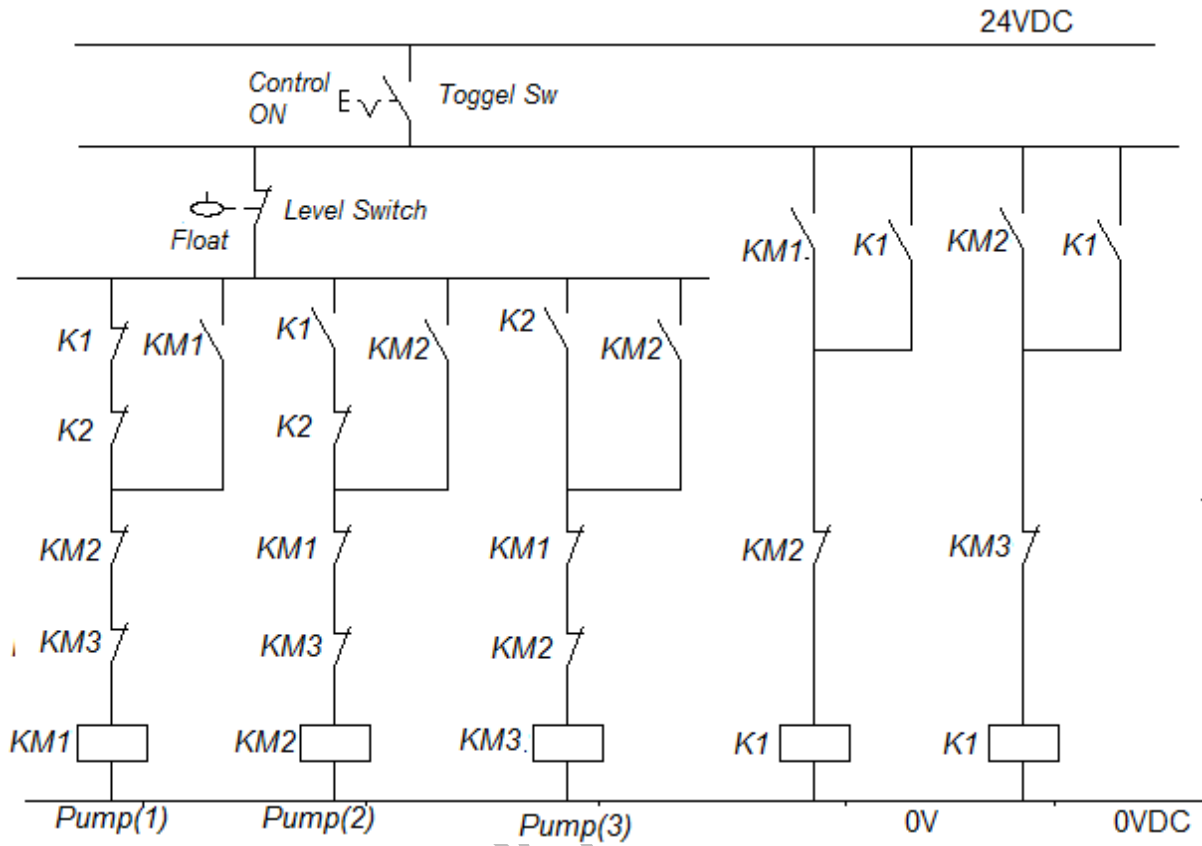
LS1: Liquid Level Switch (Float)

التشغيل:

- عندما يكون التانك فارغ يكون الـ Liquid Level SW في الحالة الـ Normal و هي NC و بالتالي يصل التيار الي الكونتاكتور KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه فتعمل Pump(1) و يصل التيار الي K1 فيغير وضع نقاط تلامسه.
- و يظل الوضع هكذا حتي يمتلأ التانك فتفصل نقطة الـ Liquid Level SW و بالتالي يفصل التيار وتتوقف الطلمبة Pump(1).
- بظل الوضع هكذا حتي تنخفض المياه مرة أخرى و تعود نقاط الـ Liquid Level Switch الي وضعها الطبيعي مغلقة
- في هذه المرة يصل التيار الي KM2 و تعمل Pump(2) و ذلك لان K1 يعمل في هذه الحالة فيفصل مسار KM1 و يغلق مسار KM2
- KM2 يغير وضع نقاط تلامسه فتعمل P2 و يفصل التيار عن K1 و بالتالي المرة القادمة سوف تعمل P1 و هكذا

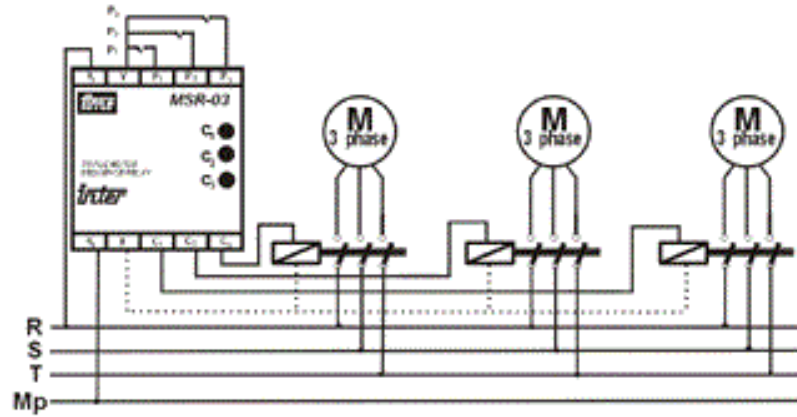
التمرين (77):

- صمم دائرة كنترول للتحكم في تشغيل 3 Pumps بالتبادل كما في المثال السابق.



- هذه الدائرة نفس فكرة الدائرة السابقة ولكن هنا مطبقة علي 3 Motors باستخدام 2 Relay

○ Motor Sequence Relay

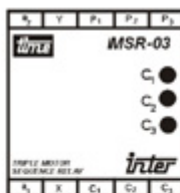


- يستخدم هذا الـ Relay في تشغيل اكثر من Motor بالتبادل (موتورين او ثلاث مواتير)
- يستخدم اكثر في تشغيل طلمبات المياه فأذا كانت العمارة بها محركين لرفع المياه . يعمل بالتبادل .
- بمعنى يبدأ تشغيل الموتور الاول حتي يفصل مفتاح الضغط الخاص به (P1) فيتوقف ، و عندما يقل الضغط بدلا من ان يعاود نفس المحرك الاول العمل . يعمل المحرك الثاني و يظل الاول في فترة راحة بالرغم من ان كونتاك مفتاح الضغط في وضع توصيل و عندما يقف المحرك الثاني و يقل الضغط يعمل المحرك الاول و هكذا .
- مفتاح الضغط Pressure Switch يكون N.C بمعنى انه عند الضغط العادي يكون مغلق فيعطي اشارة للـ Relay فيعمل الموتور كلا في دوره .
- وعند ضغط معين يغير مفتاح الضغط Pressure Switch وضع نقطته من Close الي Open فيفصل الاشارة عن الـ Relay فيتوقف الموتور الذي يعمل .
- بمعنى ان اي مفتاح ضغط عندما يفصل و يقف المحرك ثم يعود في وضع توصيل مرة اخري لا يصل اشارة لنفس الـ Motor و لكن يصل اشارة للموتور التالي له في الترتيب و يعود مرة اخري من الموتور الاول



Motor Sequence Relay

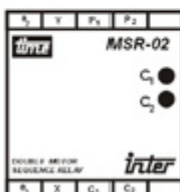
للتحكم في تشغيل ثلاث محركات بالتبادل



- ← Type
- ← First Motor ON LED
 - ← Second Motor ON LED
 - ← Third Motor ON LED

Terminals

- a₁, a₂ : Supply Voltage
- C₁, C₂, C₃ : Contact Outputs
- P₁, P₂, P₃ : Terminals of Pressure Power Switches
- X : C Motor Common Terminals
- Y : P Button Common Terminals



- ← Type
- ← 1 Numbered Motor ON LED
 - ← 2 Numbered Motor ON LED

Motor Sequence Relay

للتحكم في تشغيل محركين بالتبادل

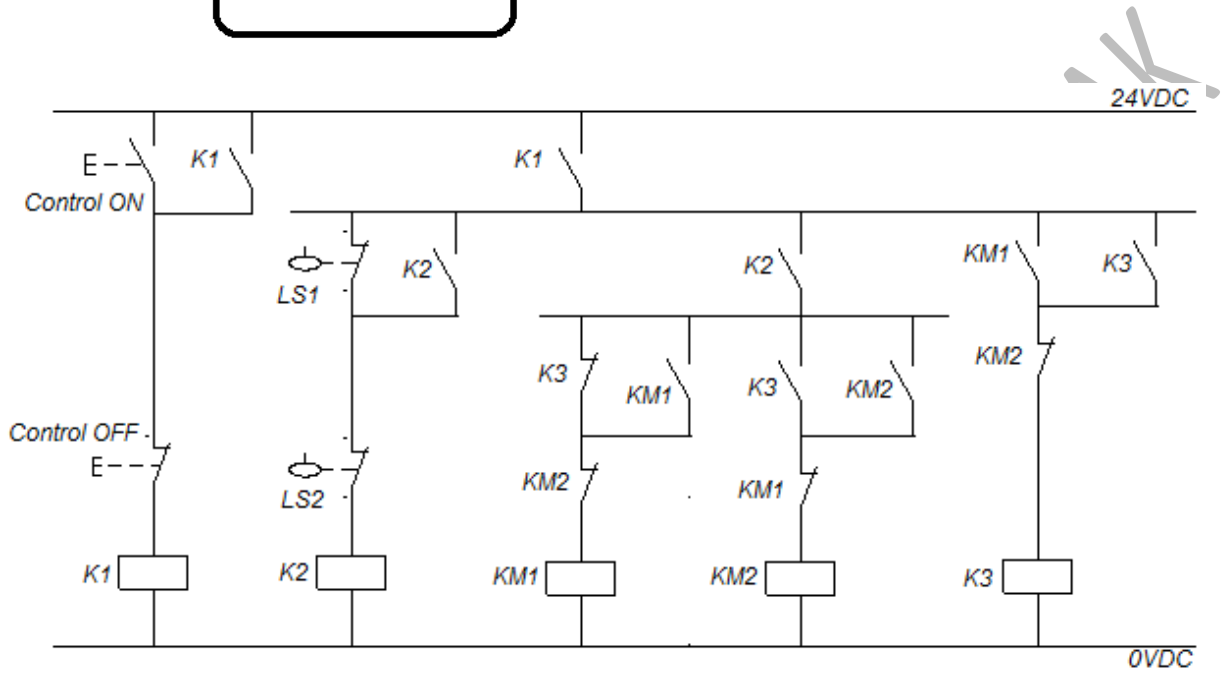
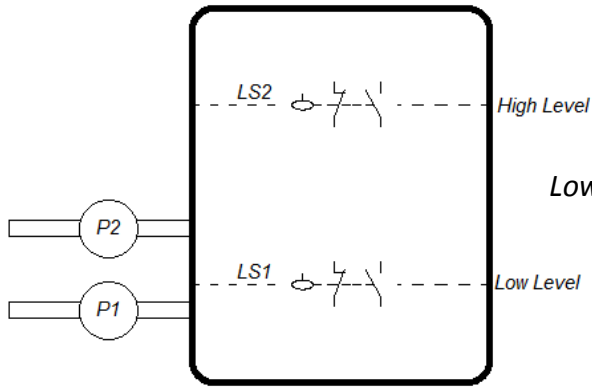
التمرين (78):

- لدينا تانك مياه كما بالشكل يعمل مع 2 Pumps
- المطلوب :

صمم دائرة كنترول للتحكم في مستوي المياه

بحيث يكون مستوي المياه بين الـ High level و الـ Low level

و يتم التبديل في الـ 2 Pumps في كل مرة



- هذه الدائرة عبارة عن دمج دائرة الـ 2 Pumps بالتبادل مع دائرة الـ 2 Liquid level SWs معا في دائرة واحدة

Industrial Automation World

Follow Us :

Group: <https://www.facebook.com/groups/722593891132335/>

Page :

https://www.facebook.com/pages/Industrial-Automation/770062656359594?ref_type=bookmark

Assistants: <https://www.facebook.com/profile.php?id=100008386088429&fref=ts>
<https://www.facebook.com/profile.php?id=100005424076451&fref=ts>
<https://www.facebook.com/industrial.automation.35?fref=ts>



Industrial Automation Group Link :

<https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

CLASSIC CONTROL COURSE

Chapter 10: Pneumatic Examples

Prepared By: Eng, Abd ulkawy Mobarak

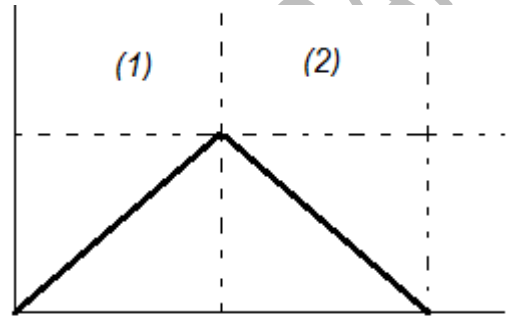
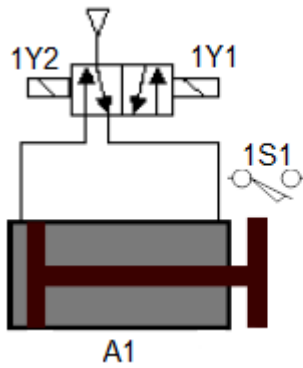
Tel: 01014871075

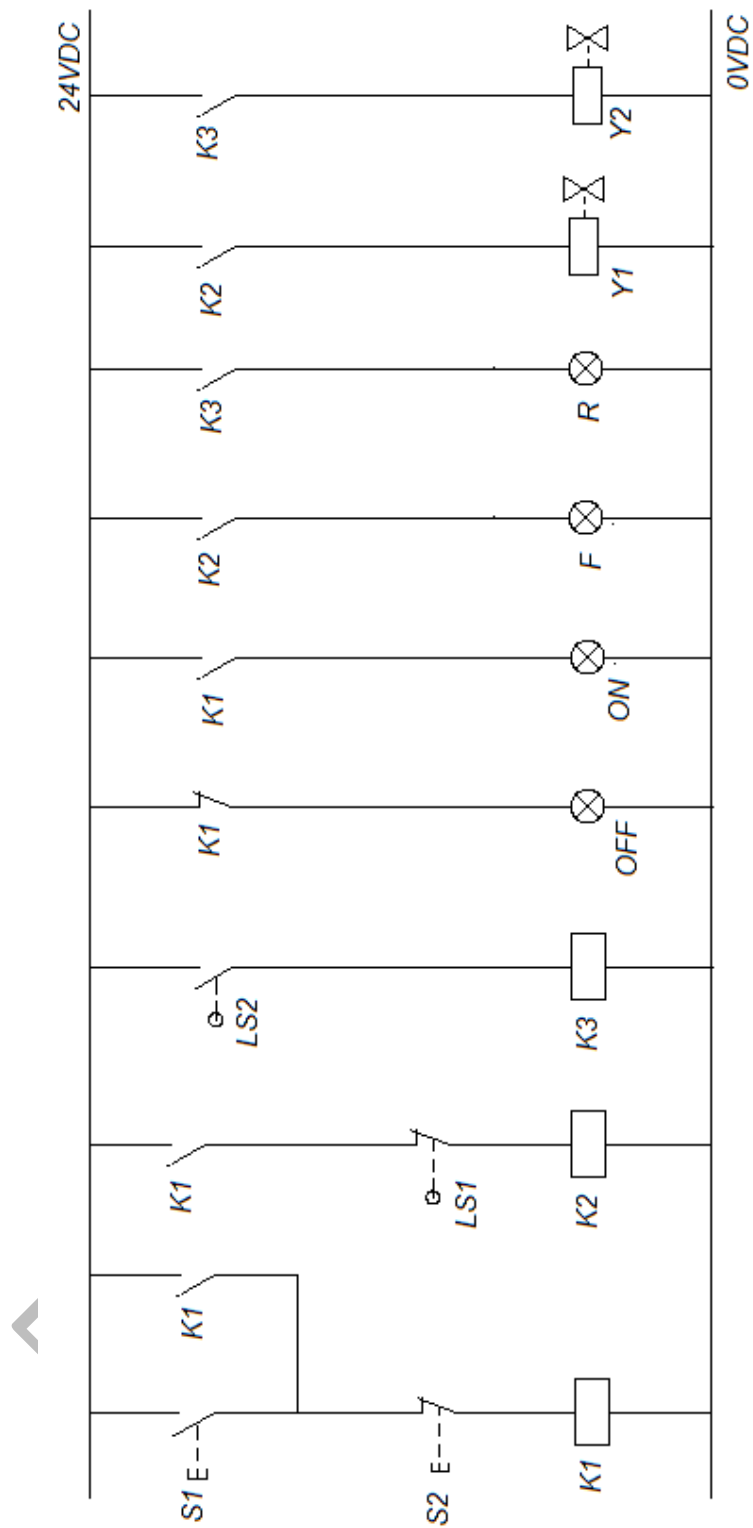
E-Mail: Eng.Abdelkawy.Mobarak@Gmail.com

Electro-Pneumatic Circuits

التمرين (1):

- صمم دائرة لتشغيل الـ Piston السابق كالآتي :
عند الضغط علي مفتاح Start الـ Piston يتحرك Forward حتي يصل الي الـ Limit SW (LS2) و يعود مرة
اخرى Reverse حتي يصل الي الـ Limit SW (LS1) بصورة متكررة Cycled حتي نقوم بالضغط علي المفتاح
.Stop

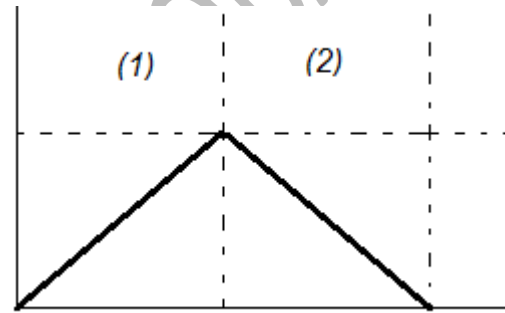
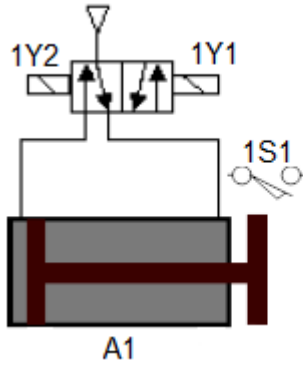


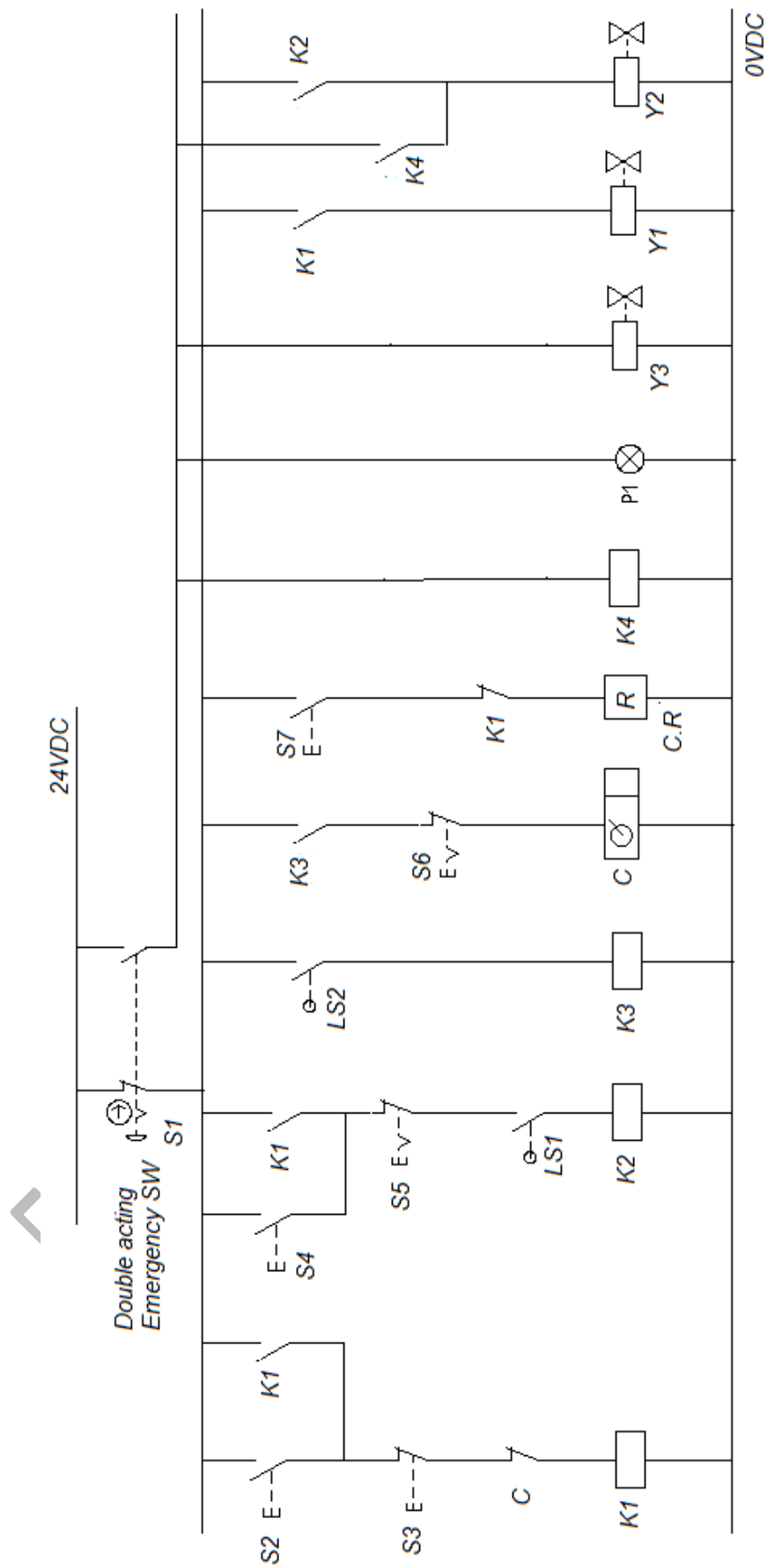


التمرين (2):

- صمم دائرة لتشغيل الـ Piston السابق كالآتي :
عند الضغط علي مفتاح Start الـ Piston يتحرك Forward حتي يصل الي الـ Limit SW(LS2) و يعود مرة
اخرى Reverse حتي يصل الي الـ Limit SW(LS1) مع
اضافة الامكانيات الآتية:

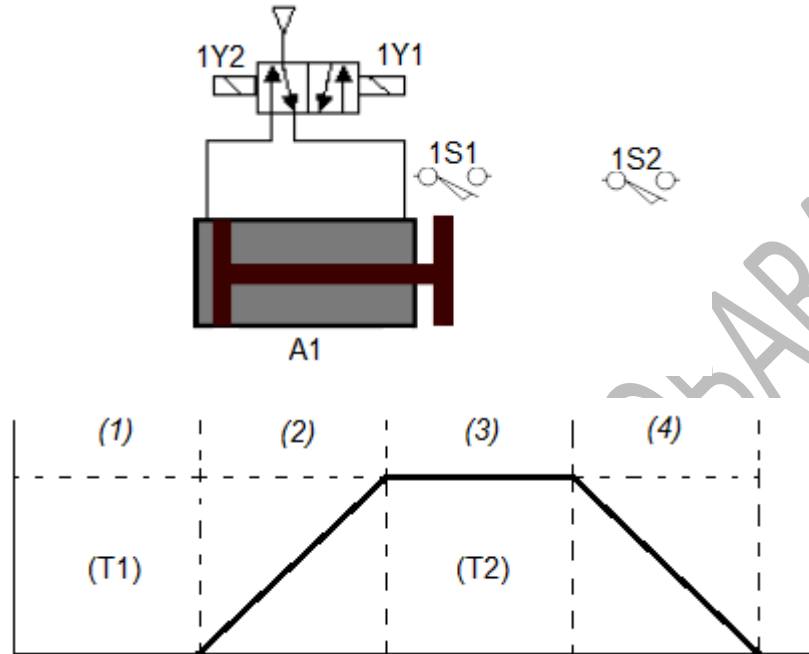
- العمل بصورة متكررة Cycled.
- عمل Pause في منتصف العمل.
- اضافة Counter.
- امكانية عمل Counter Isolation
- امكانية عمل Counter Rest
- فقط و الـ M/C متوقفة.
- اضافة Double Acting
- Emergency Switch



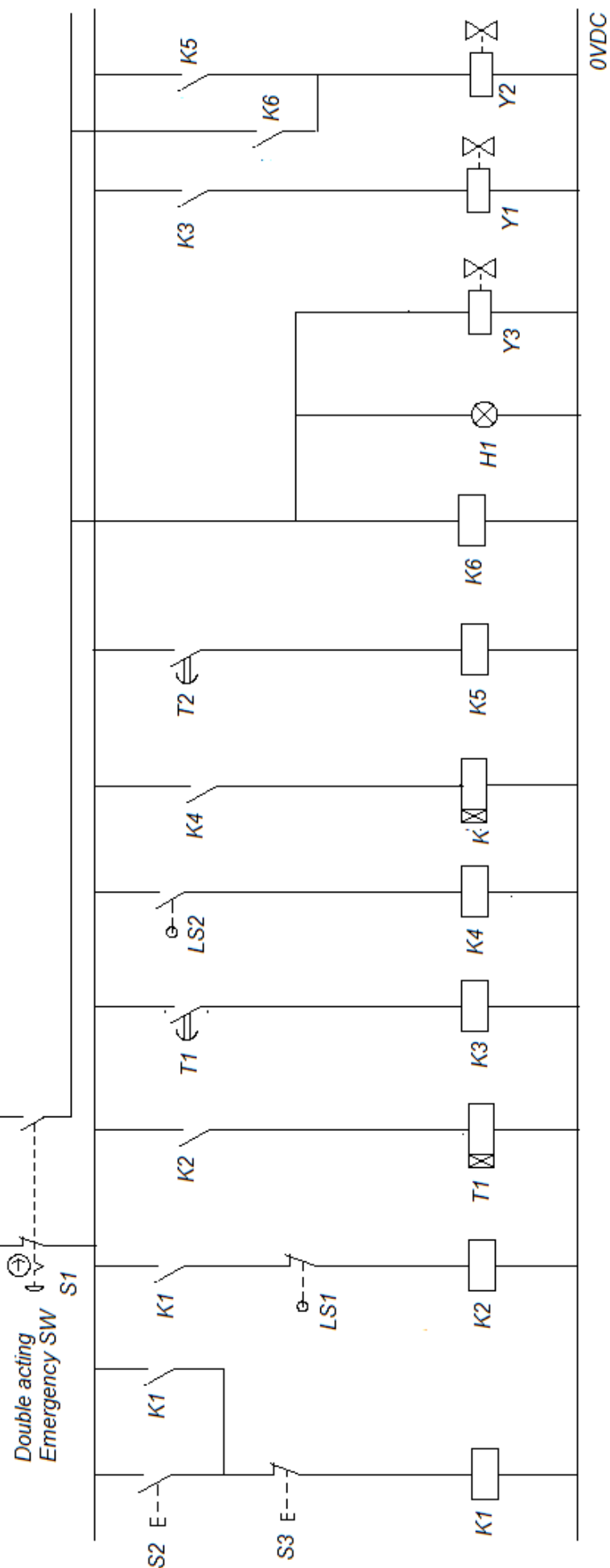


التمرين (3):

- صمم دائرة لتشغيل الـ Piston السابق كالآتي :
عند الضغط علي مفتاح Start الـ Piston يتحرك Forward حتي يصل الي الـ Limit SW(LS2) و يقف لزمن T
ثم يعود مرة اخري Reverse حتي يصل الي الـ Limit SW(LS1) بصورة متكررة Cycled .



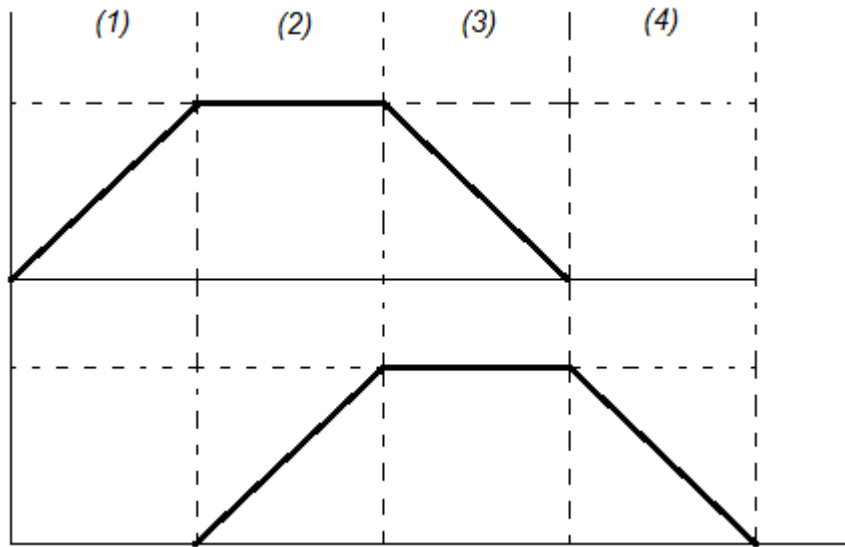
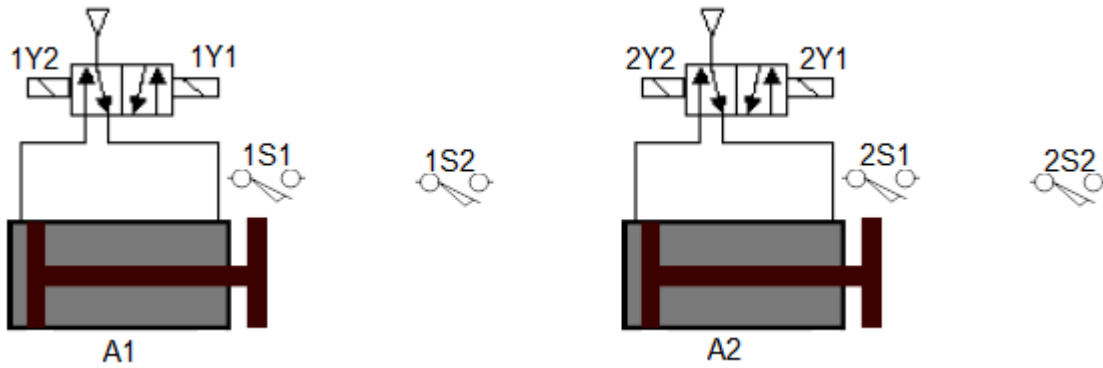
24VDC

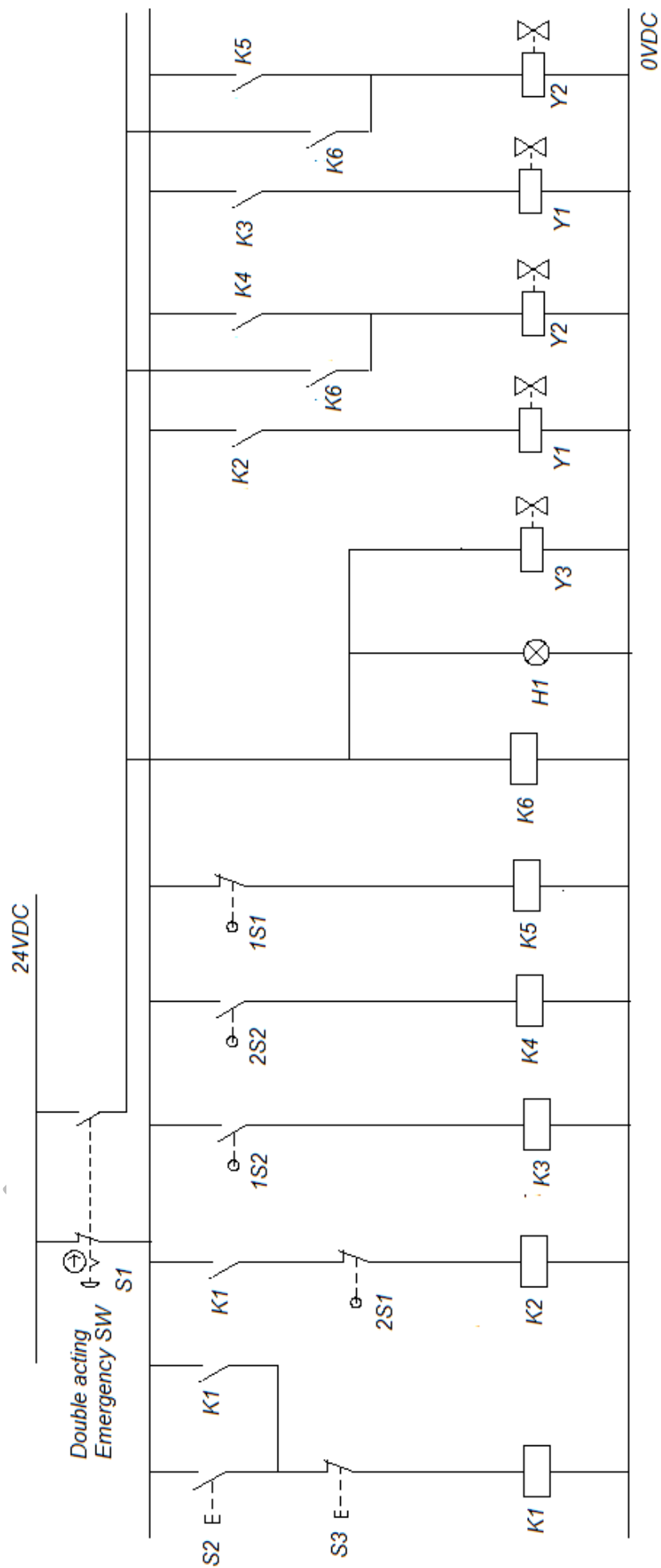


التمرين (4):

- صمم دائرة لتشغيل الـ 2 Pistons السابقين كالآتي:

عند الضغط علي مفتاح Start P.B الـ Piston(A1) يتحرك Forward حتي يصل الي الـ Limit SW(1S2) ثم يتوقف و الـ Piston(A2) يتحرك Forward حتي يصل الي الـ Limit SW (2S2) ثم يتوقف و الـ Piston(A1) يتحرك Reverse حتي يصل الي الـ Limit SW(1S1) ثم يتوقف و الـ Piston(A2) يتحرك Reverse حتي يصل الي الـ Limit SW(2S1) وهكذا تتكرر الـ Operation بصورة متكررة Cycled.

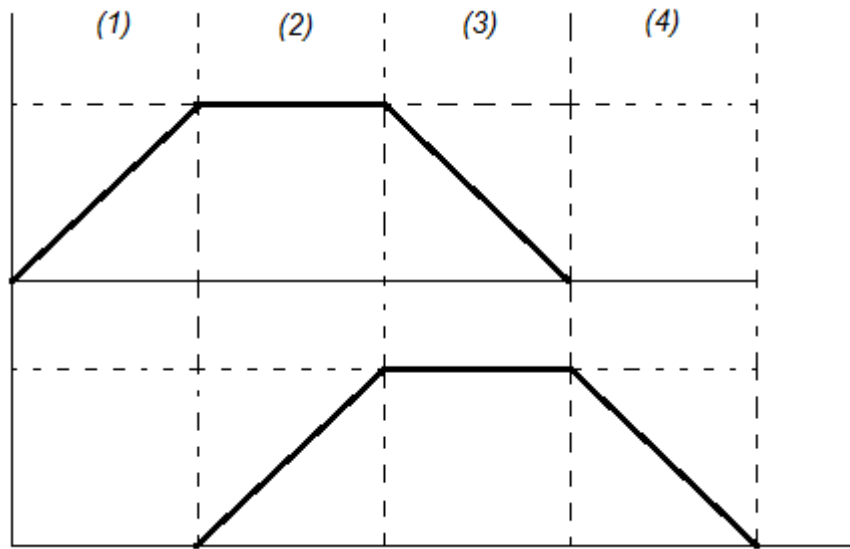
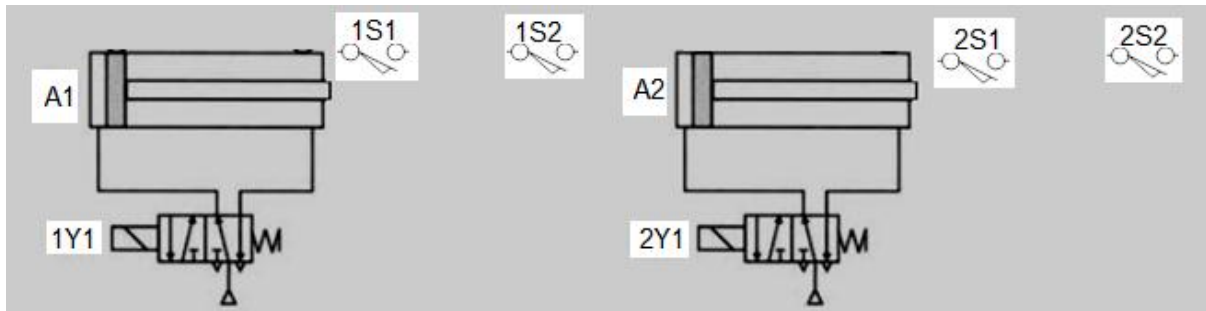


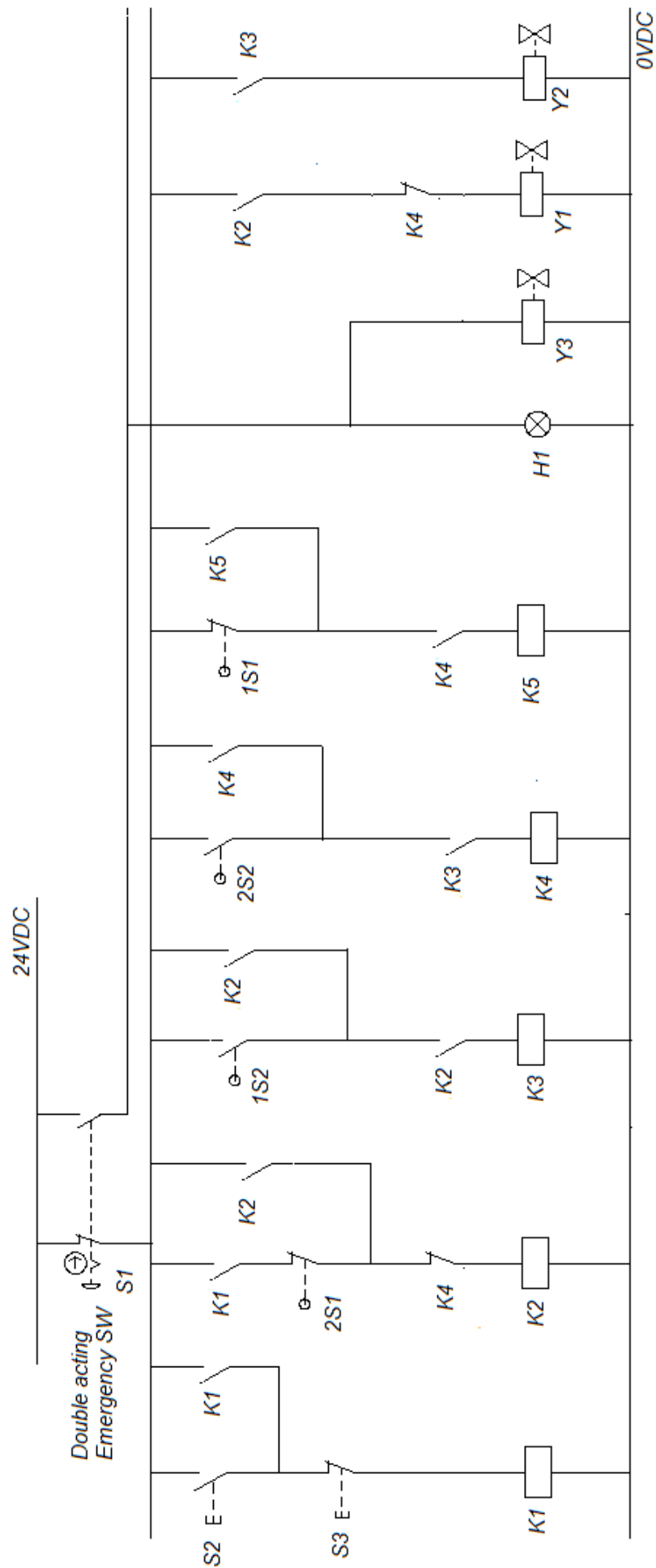


UBARAK

التمرين (5):

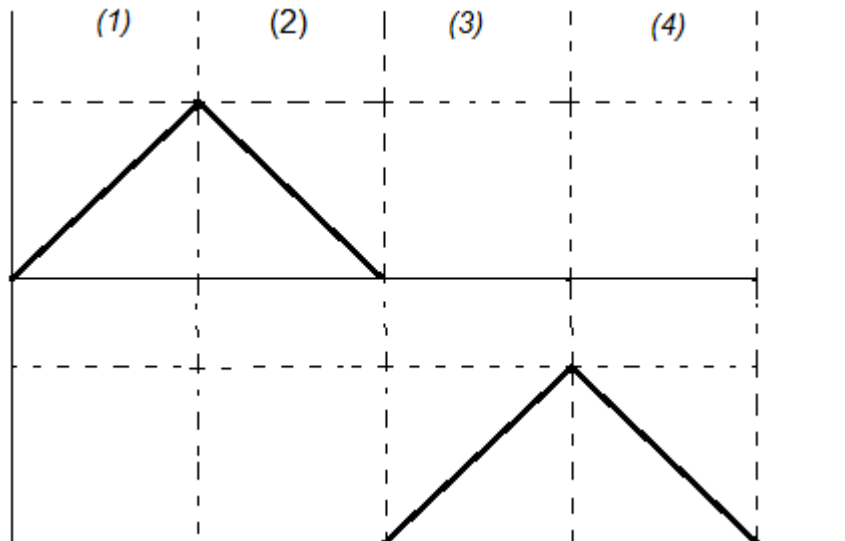
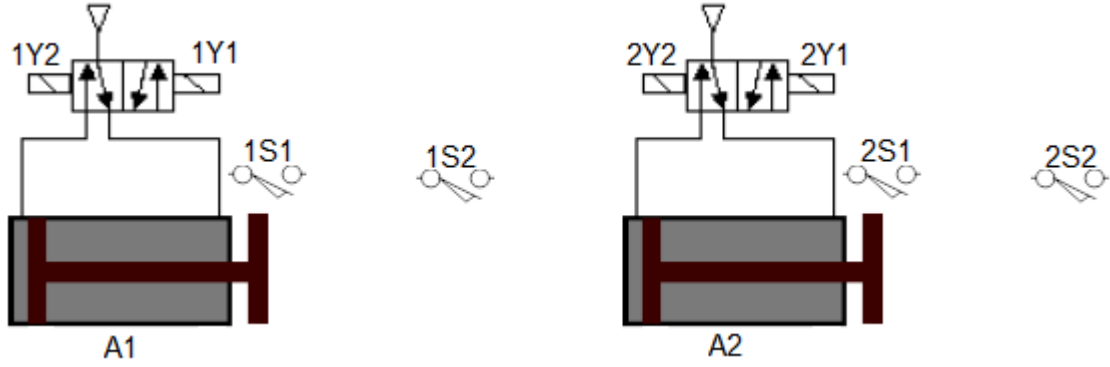
- صمم دائرة لتشغيل الـ 2 piston السابقين كالآتي:

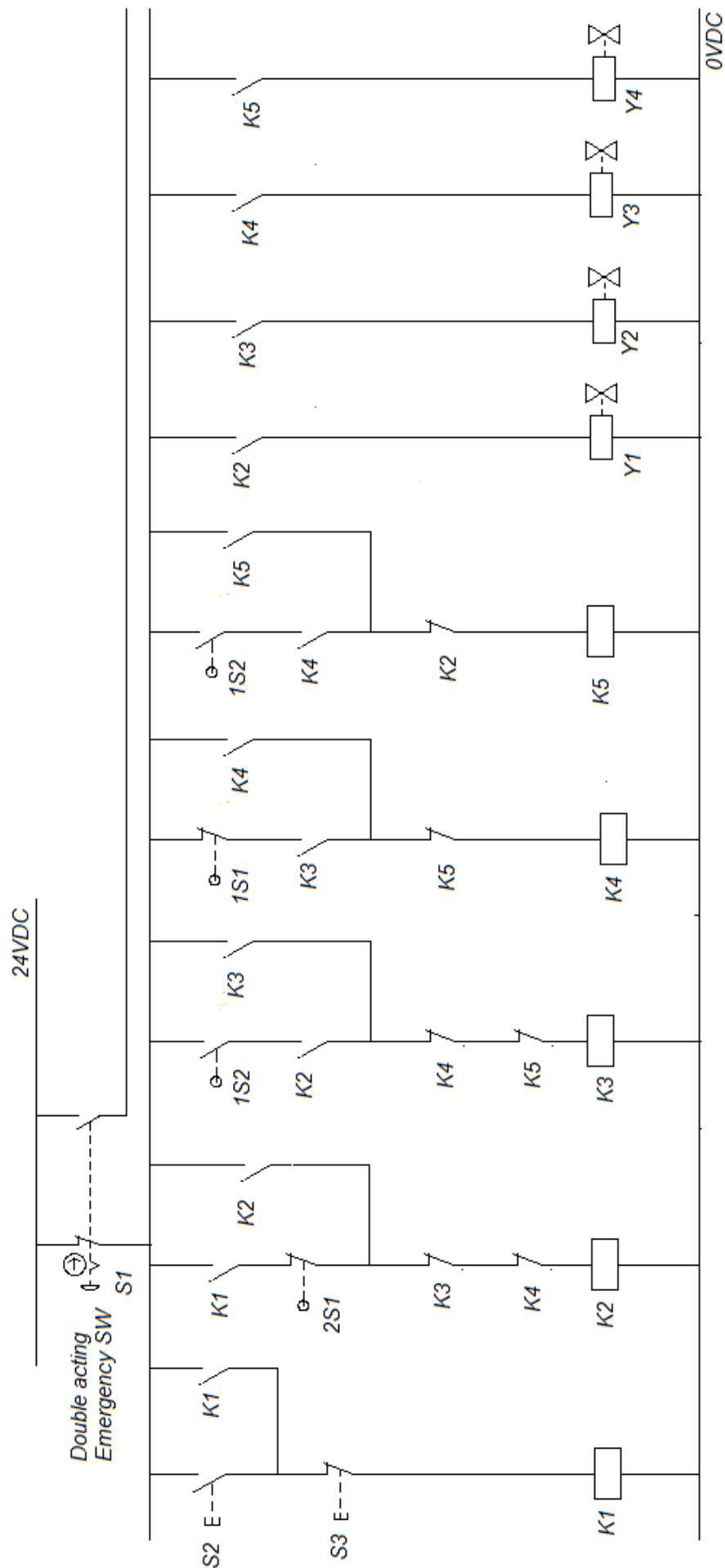




التمرين (6):

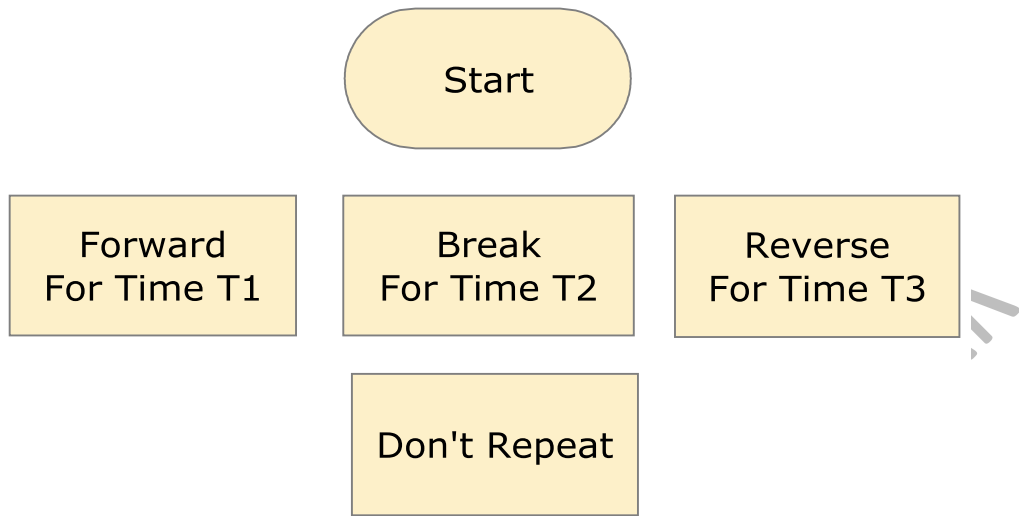
- صمم دائرة لتشغيل الـ 2 pistons السابقين بالـ Sequence الاتي :
- باستخدام 2 Bi-Stable Valves





التمرين (7):

- صمم دائرة لتشغيل Motor بالـ Sequence الاتي:

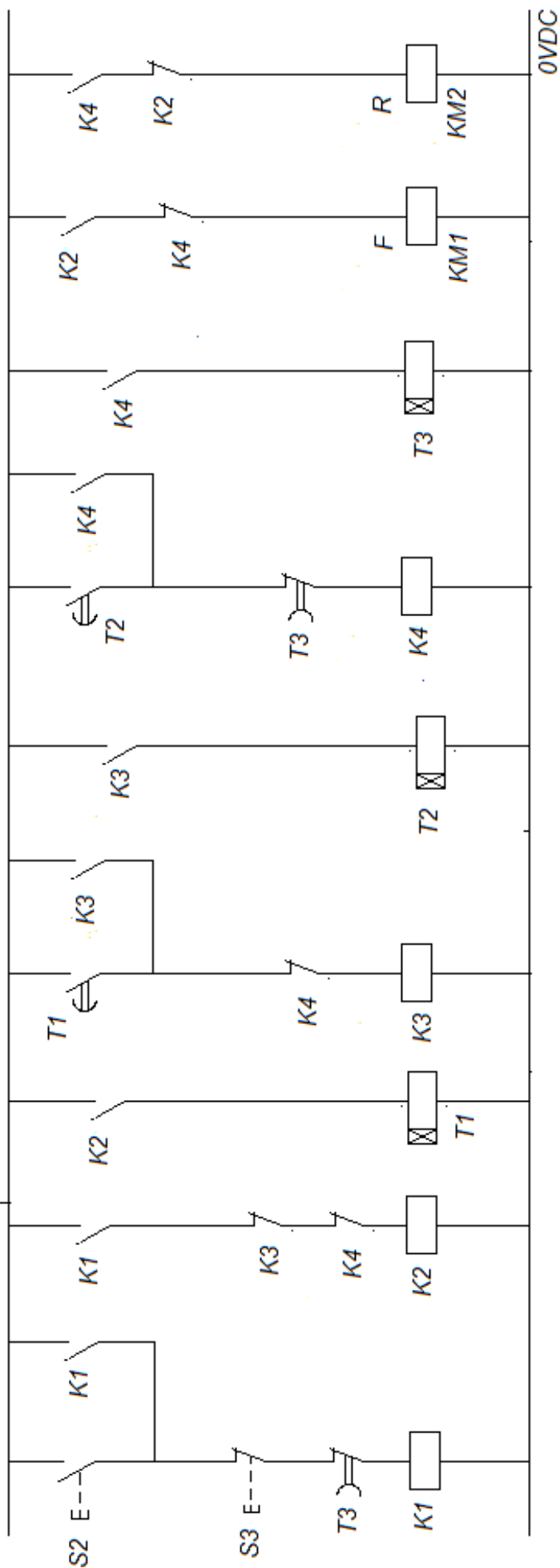


24VDC

S1 E

S2 E

S3 E



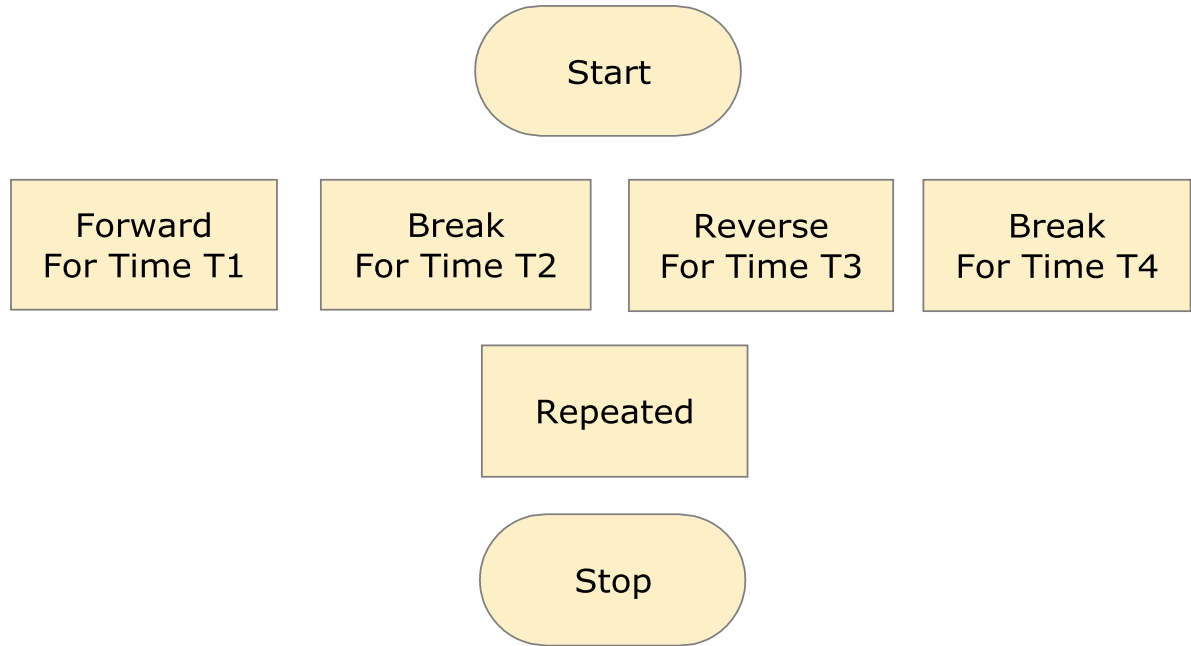
Forward

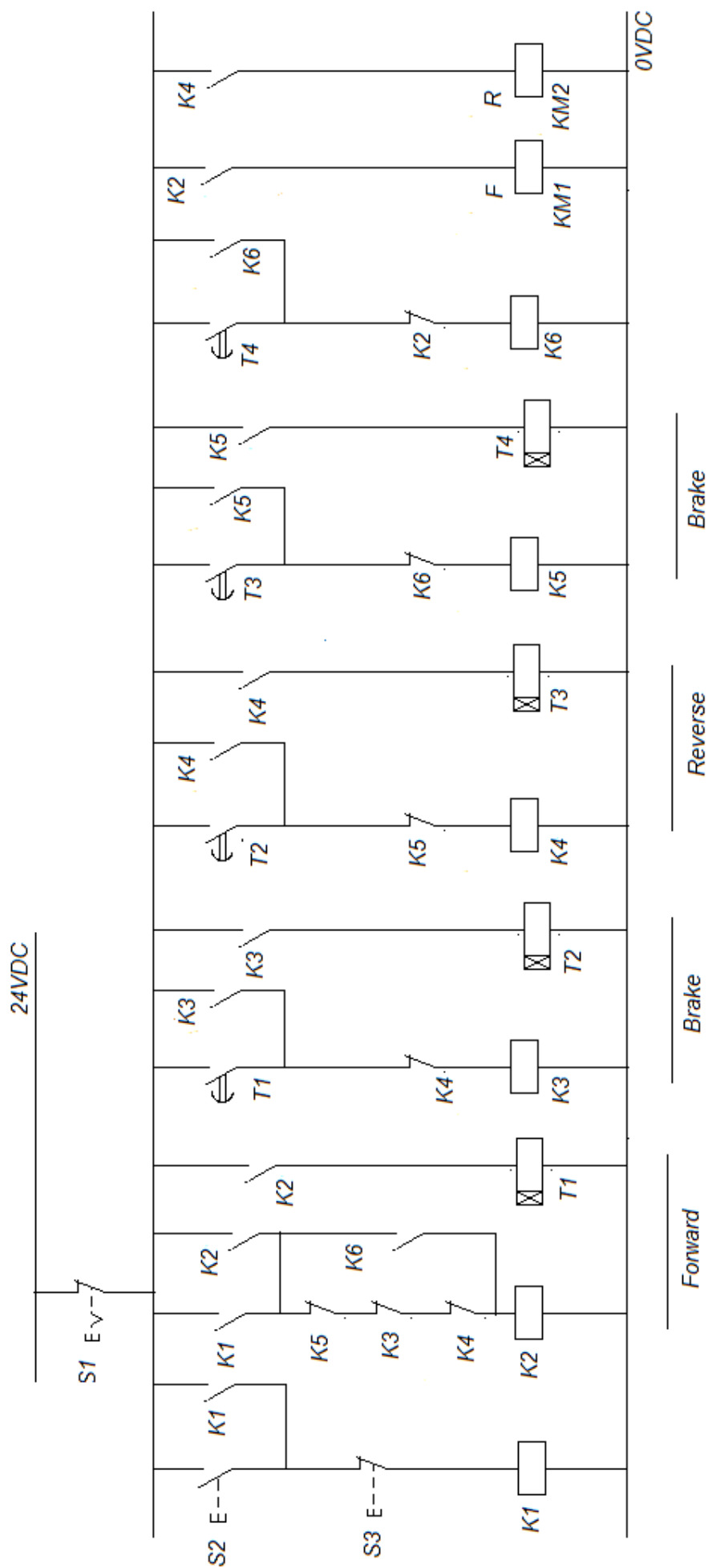
Brake

Reverse

التمرين (8):

- صمم دائرة لتشغيل موتور بالـ Sequence الاتي:





Industrial Automation World

Follow Us :

Group: <https://www.facebook.com/groups/722593891132335/>

Page :

https://www.facebook.com/pages/Industrial-Automation/770062656359594?ref_type=bookmark

Assistants: <https://www.facebook.com/profile.php?id=100008386088429&fref=ts>

<https://www.facebook.com/profile.php?id=100005424076451&fref=ts>

<https://www.facebook.com/industrial.automation.35?fref=ts>



Industrial Automation Group Link :

<https://www.facebook.com/groups/1485569765018920/>

CLASSIC CONTROL COURSE

Chapter 11: Complete Projects

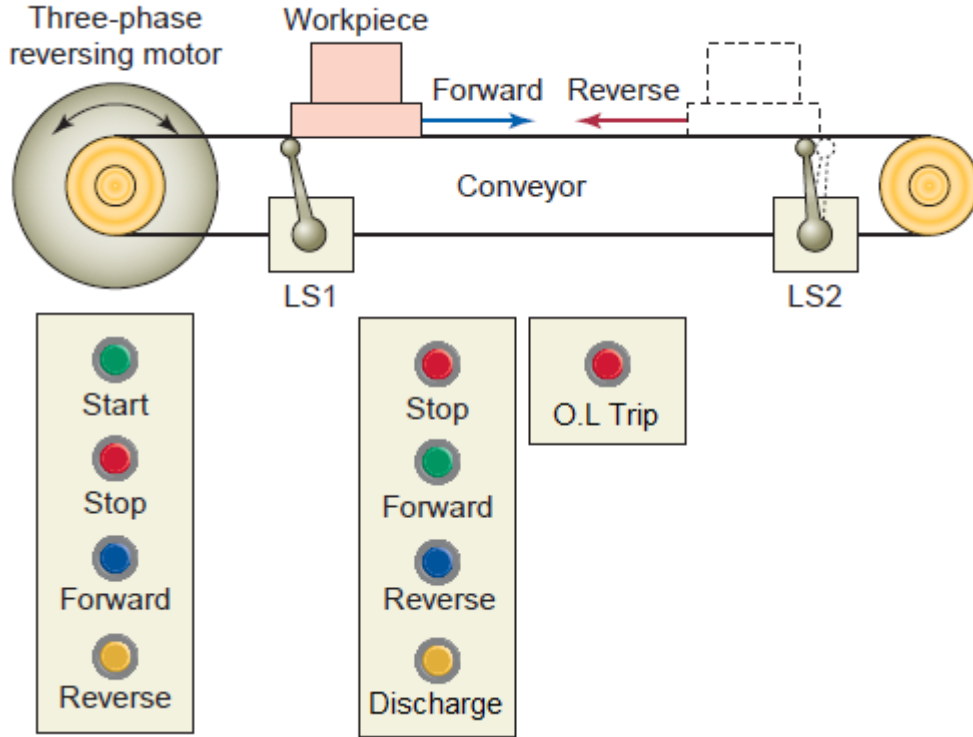
Prepared By: Eng, Abd ulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

E-Mail: Eng.Abdelkawy.Mobarak@Gmail.com

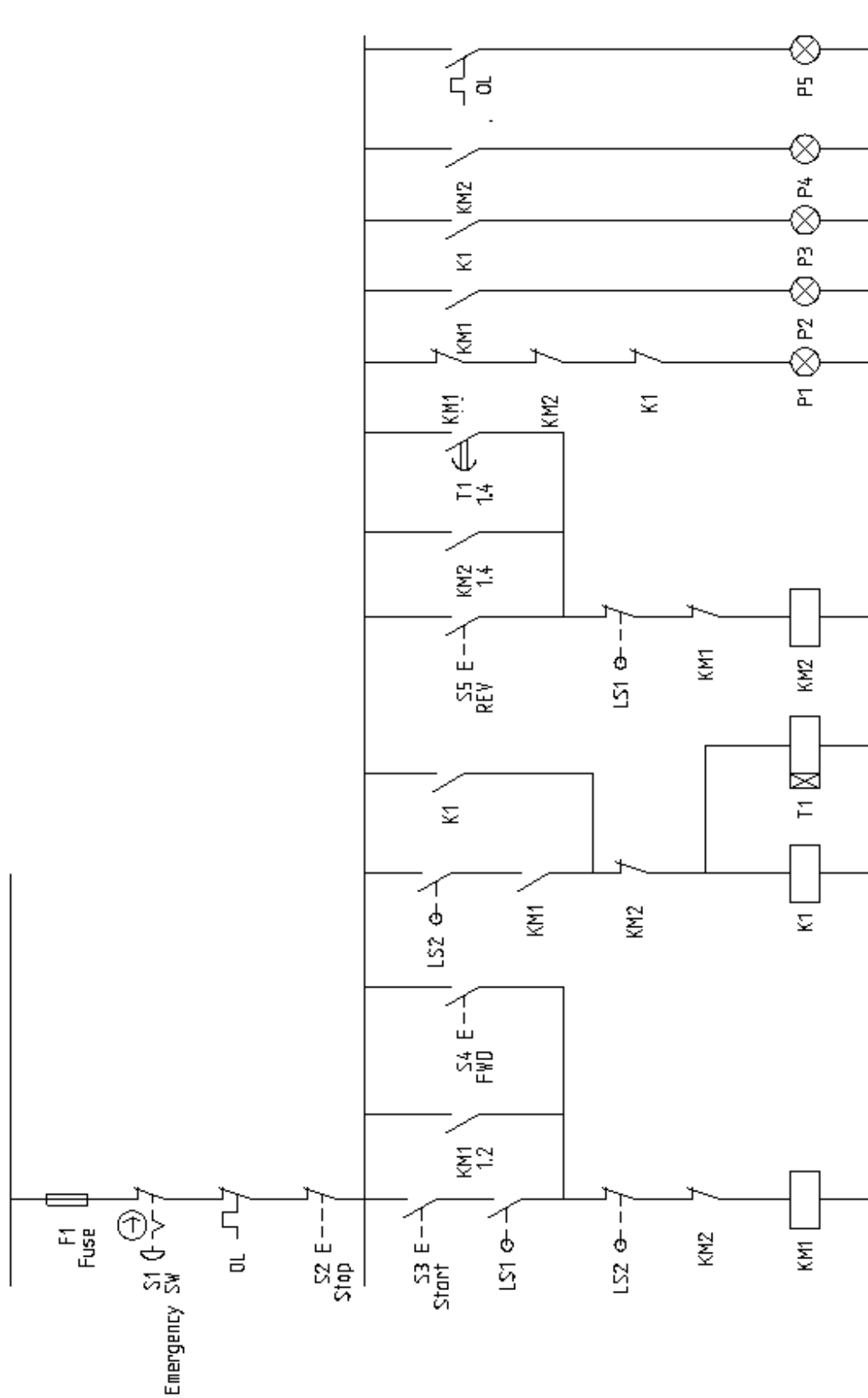
Complete Projects

Project (1):

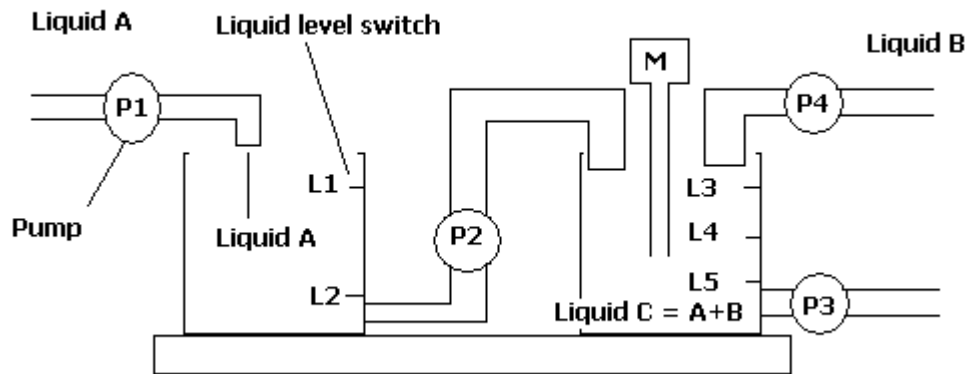


الشكل السابق يوضح سير يعمل كالآتي :

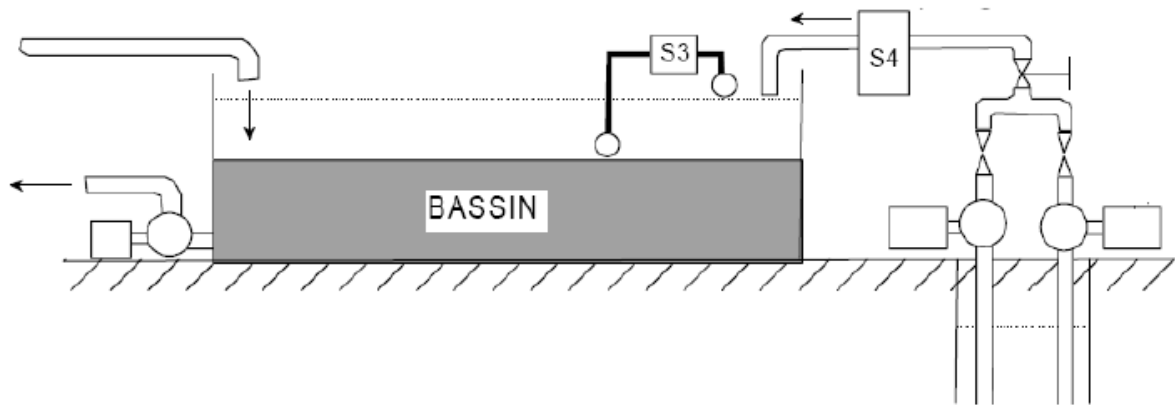
- سير يحمل Tank يمثل بالمنتجات عند النقطة A و يتم تفريغه عند النقطة B يعمل كالآتي :
- يبدأ هذه النظام بالعمل بشرط ان تكون العرببة عند النقطة A
- بعد ان تمتلأ العرببة يقوم العامل بالضغط علي المفتاح Start P.B
- تتحرك العرببة في اتجاه B و تتوقف عند B لمدة 3 Min لتفريغ العرببة و تعود اوتوماتيك للنقطة A في انتظار الشحنة لتعاد العملية مرة اخري عند الضغط علي المفتاح Start مرة اخري
- في حالة انقطاع التيار او ضرب الـ Emergency Sw او الضغط علي المفتاح Stop و العرببة بين A & B و من ثم عودة التيار مرة اخري لن يعمل النظام (شرط بدأ النظام ان تكون العرببة عند النقطة A)
- لذلك تم وضع مفتاح Forward & Reverse لبدأ العملية في المنتصف سواء للاتجاه الـ Forward او الـ Reverse



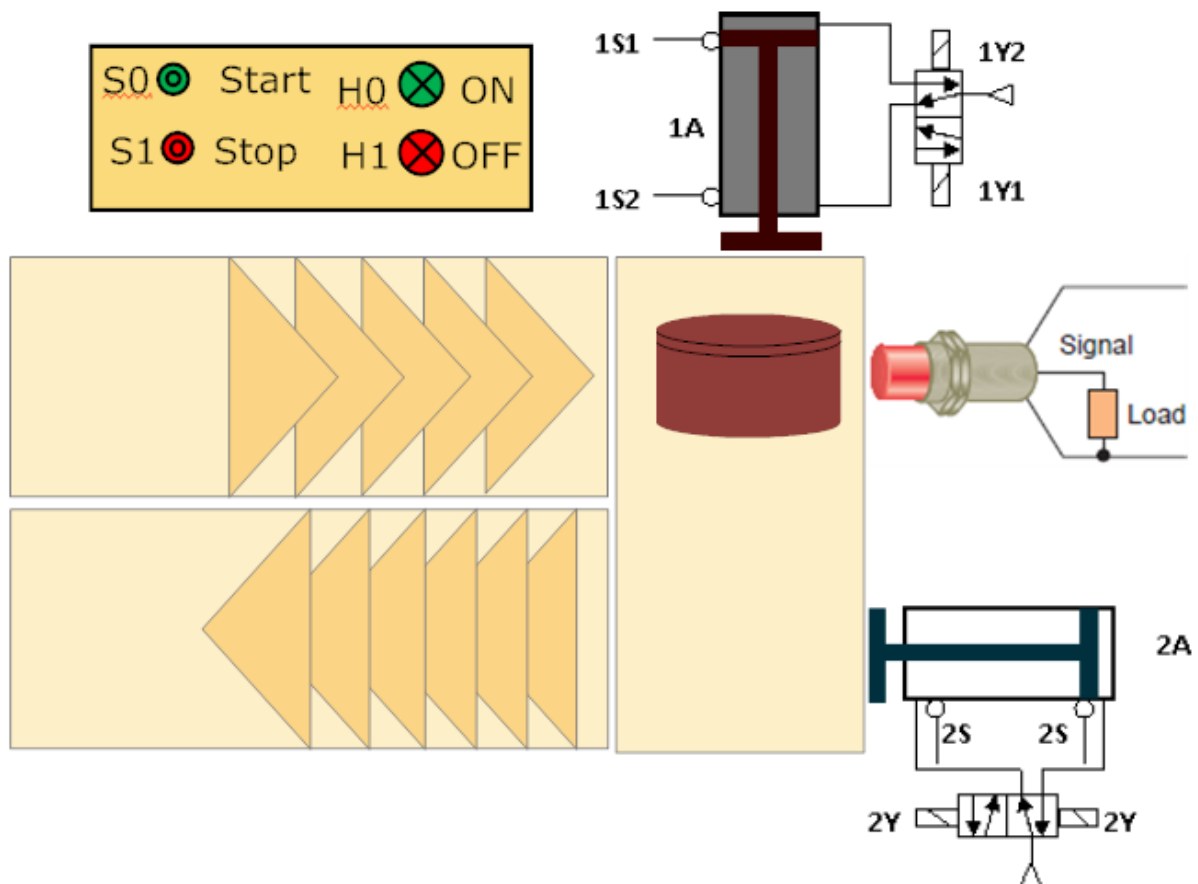
Project (2) :



Project (3):



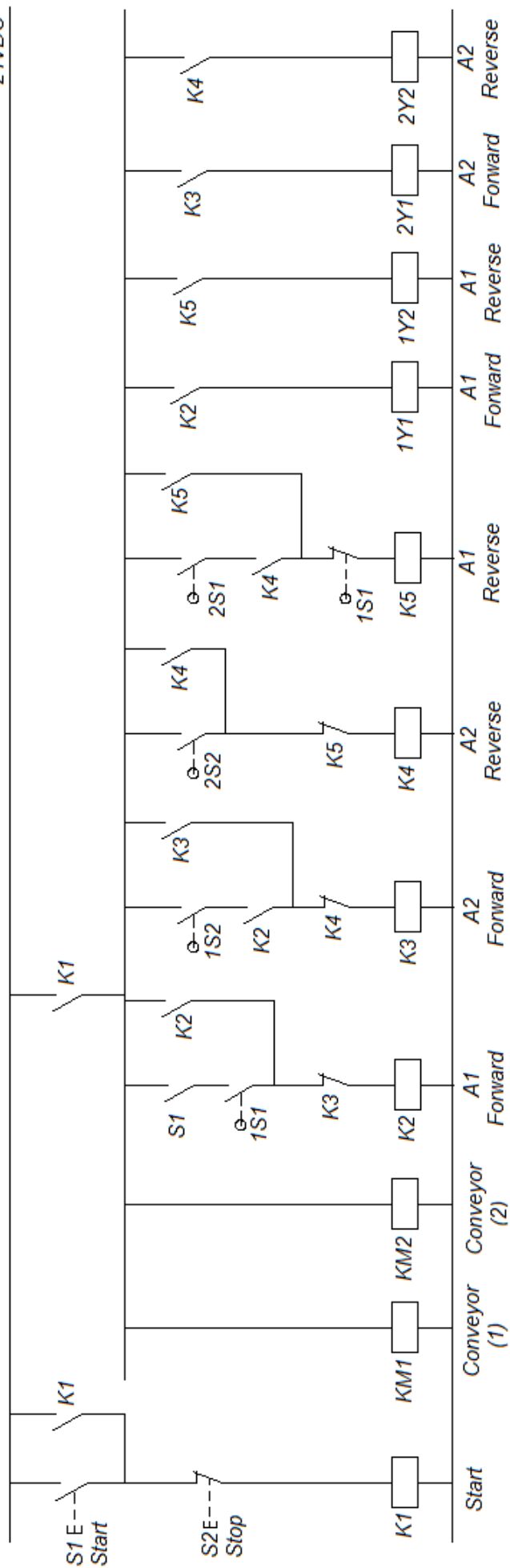
Project (4) :



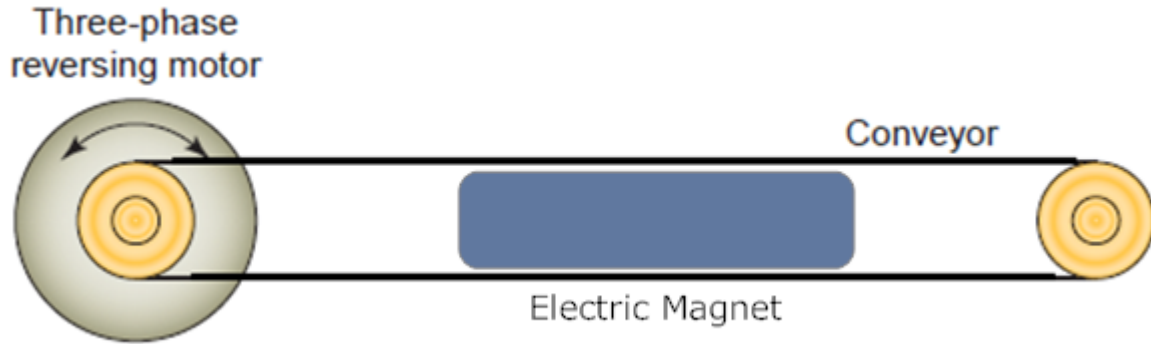
صمم دائرة للـ M/C السابقة بحيث تعمل كالآتي:

- عند الضغط على المفتاح Start يعمل كلا من Conveyour 1 & Conveyour 2
- عند وصول المنتج الي (S1) Sensor
- Piston (1A) : Forward untile reach to 1S2
- Piston (2A) : Forward untile reach to 2S2
- Piston (2A) : Reverse untile reach to 2S1
- Piston (1A) : Reverse untile reach to 1S1
- و يظل الـ 2 Conveyour يعملون و الـ 2 Pistons في انتظار منتج اخر يشعير به S1 حتي يعمل الـ Sequence مرة اخري .

لازم نراجع الـ Initial Condition & Initial Position بعد عمل الـ Design



Project (5):



الرسمه السابقة هي لـ **Electrical Magnet Conveyor** :

فكرة السير كالاتي :

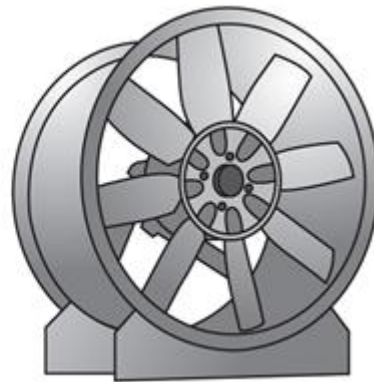
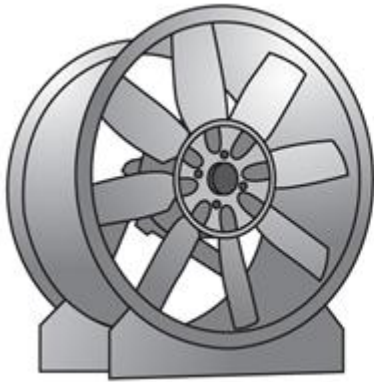
هذا السير يتم تركيبه بحيث يكون عموديا علي سير اخر يمر من اسفله يحمل رمال تستخدم في صناعة المسبوكات و بالتالي من الممكن ان يكون بها رايش حديد من الخطأ ان يعود مرة اخري مع الرمال و استخداماه في الماكينات هكذا .

مجموعة من الشروط يجب مراعتها عند عمل الـ **Design** .

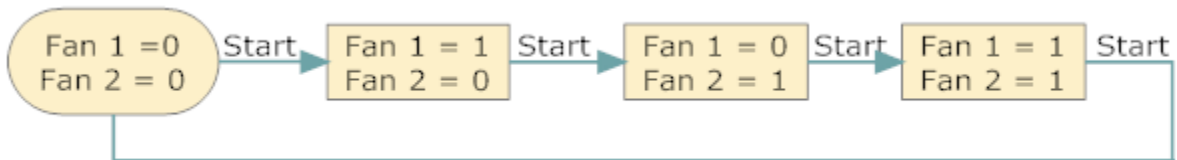
- عند توقف المغناطيس لا يتوقف السير :
- لان الرمال تكون ساخنة مما يؤدي الي احتراق السير اثناء توقفه
- عند توقف السير يتوقف المغناطيس:
- لان ذلك يؤدي الي تراكم الرايش علي السير و يؤدي الي احتكاكه في السير السفلي و بالتالي يؤدي الي قطعه.

ENG. ABD EL-KAWY MOBARAK

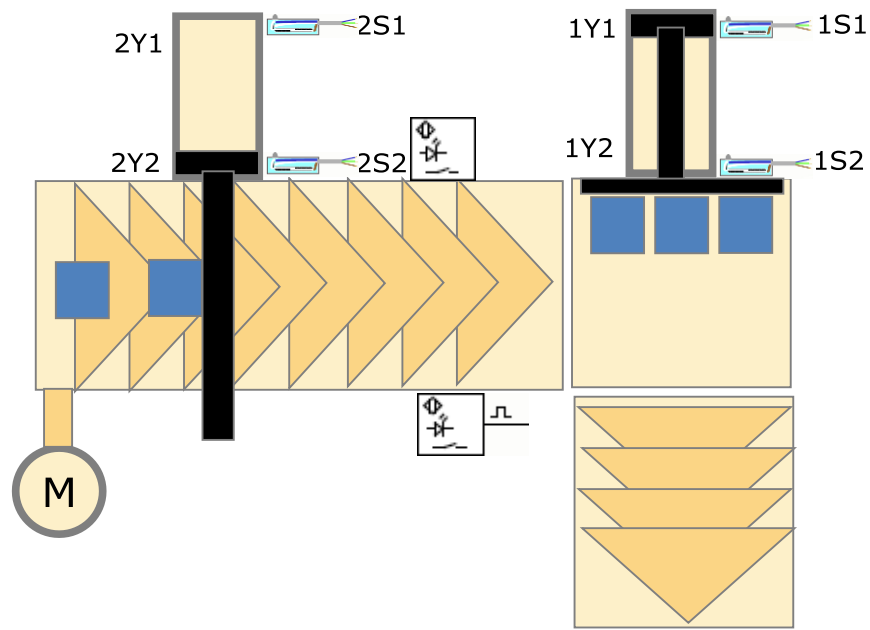
Project (6):



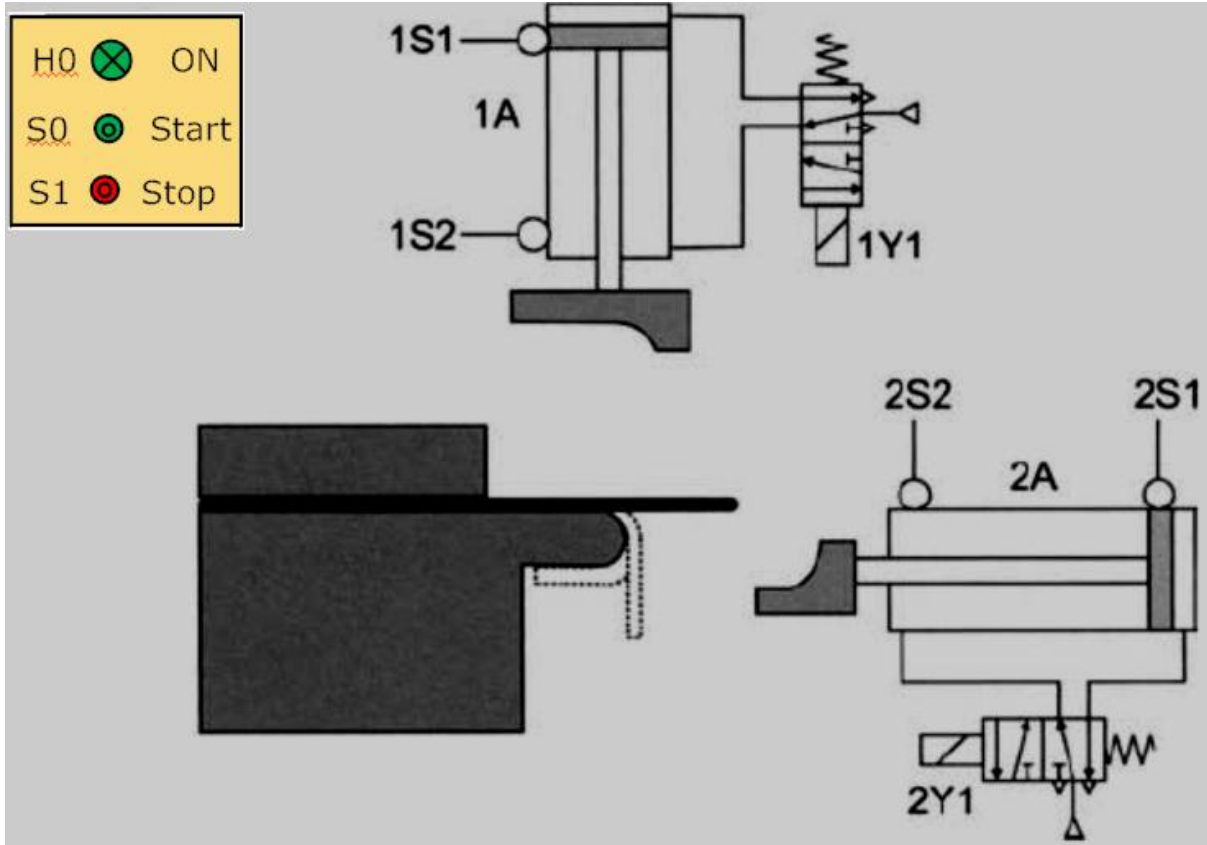
صمم دائرة للـ 2Fans السابقين بحيث تعمل بالـ Sequence الاتي :



Project (7) :



Project (8) :



الـ M/C السابقة هي ماكينة ثني صاج في شكل معين تعمل كالآتي:

ملحوظة: يتم تثبيت الصاج باستخدام تجهيزة ميكانيكية و يتم تثبيت يدويا

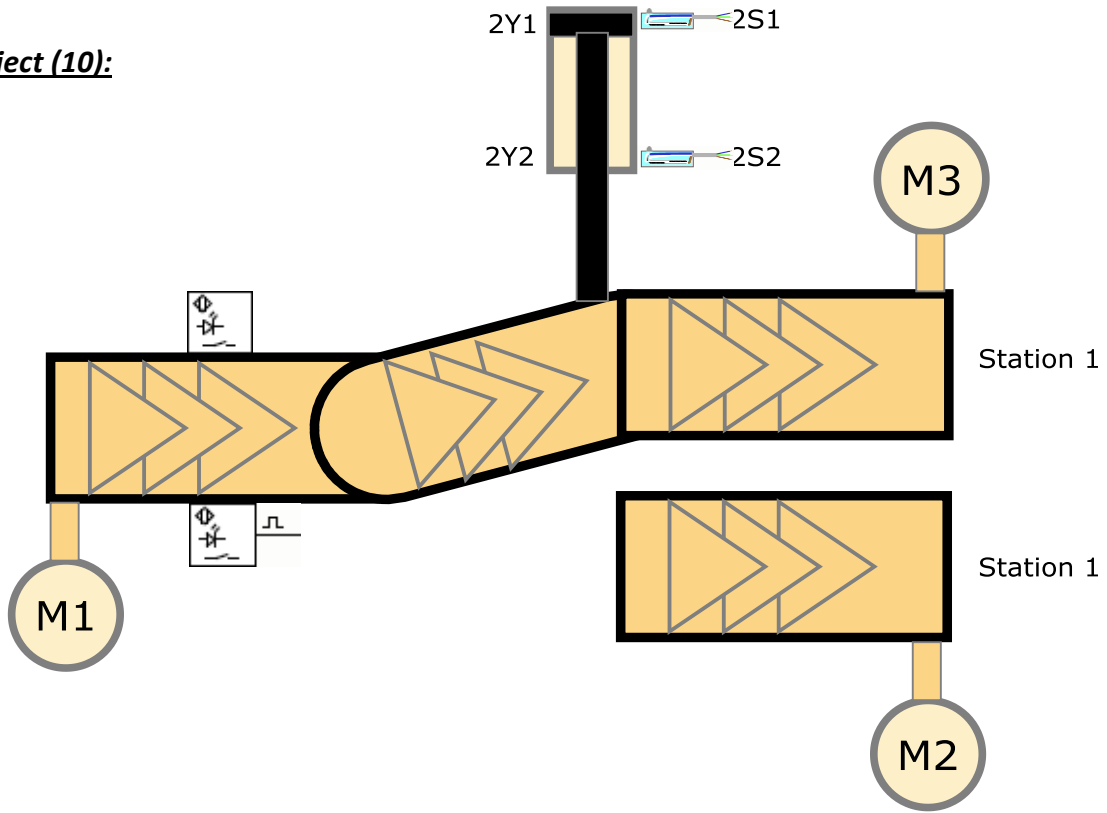
- عند الضغط علي مفتاح الـ Start تبدأ الـ M/C العمل بالـ Sequence الآتي:

- Piston(1A): Forward Untile reach 1S2
- Piston(2A): Forward Untile reach 2S2
- Piston(2A): Reverse Untile reach 2S1
- Piston(1A): Reverse Untile reach 1S1

هذه العملية ليست متكررة الا بالضغط علي المفتاح Start مرة اخري

ENG. ABD EL-KAWY MOBARAK

Project (10):

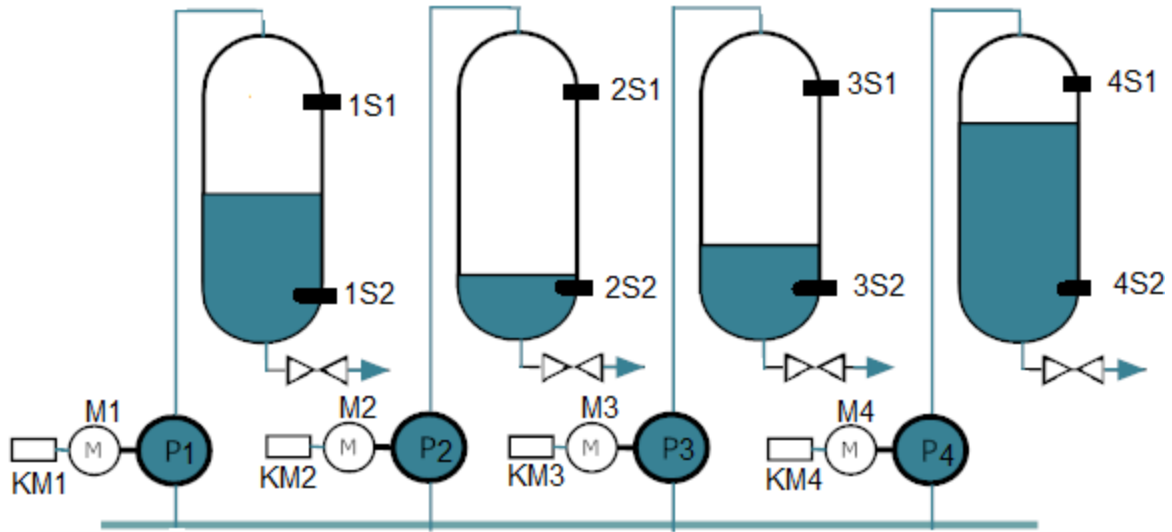


الشكل السابق يوضح توزيع المنتجات علي خطين انتاج كالاتي :

- عند الضغط علي المفتاح Start يعمل كلا من Convyour 1 & 2 & 3 عن طريق M1 & M2 & M3
- عند مرور 12 قطعة من المنتجات لـ Station 1 يجب ان ينتقل التوزيع لـ Station 2 بعد 2 Sec من عد اخر قطعة
- و هكذا عند مرور 12 قطعة من المنتجات لـ Station 2 يجب ان ينتقل التوزيع لـ Station 1
- حتي يتم الضغط علي المفتاح Stop يتوقف الماكينة

ENG. ABD EL-KAWY MOBARAK

Project(11):



الشكل السابق يوضح 4 Tanks يتم افراغهم Manual و ملاءهم عن طريق Pumps
قدرة المحركات التي تقوم بتشغيل الطلمبات كالآتي:

$P1 = 3KW$; $P2 = 4KW$; $P3 = 7KW$; $P4=5KW$

- يتم تحديد ما اذا كان كل خزان ممتليء ام فارغ عن طريق 2 Level SW لكل خزان
- و عندما يفرغ اي خزان يتم ملؤها عن طريق عمل الطلمبة الخاصة به

بشرط:

- مصدر الكهرباء العمومي لا يتحمل اكثر من 10KW

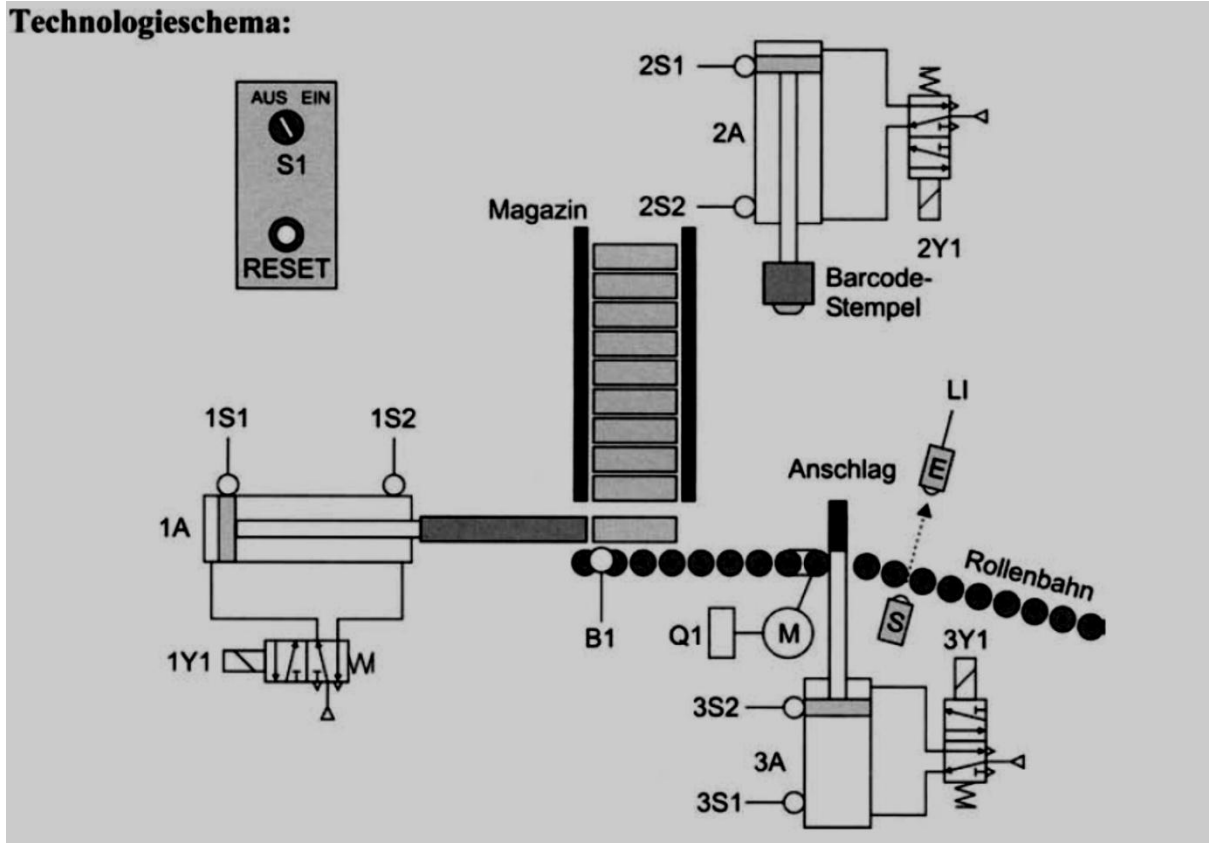
ENG. ABD EL-KAWY MOBARAK

ENG . ABD EL-KAWY MOB.



Project (13):

Technologieschema:

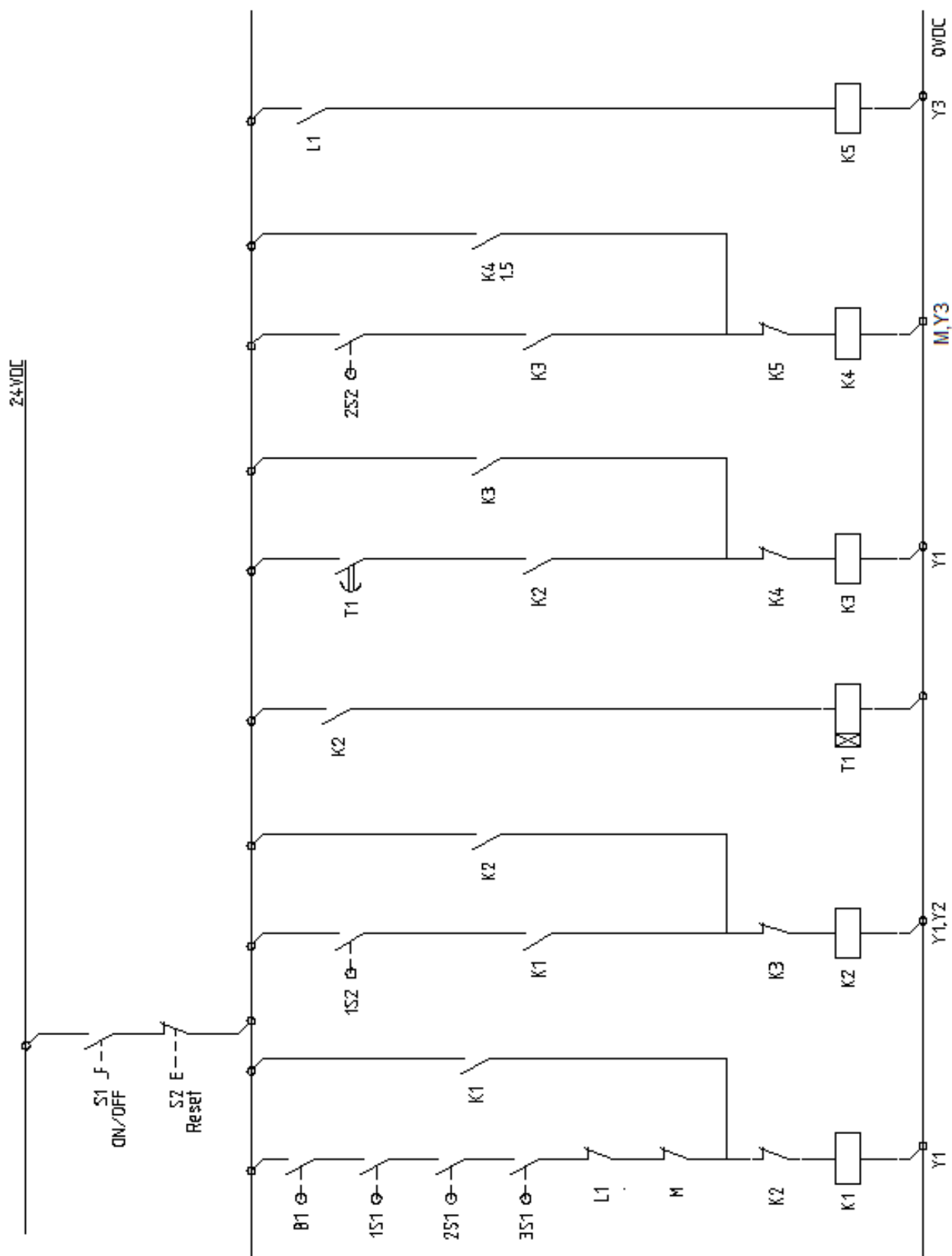


لدينا الشكل السابق وهو عبارة عن بداية خط انتاج يعمل كالآتي:

- الغرض منه هو طباعة الـ Bar Code علي المنتجات
- لدينا مفتاح (ON/OFF) Selector عند وضع المفتاح علي الوضع ON وتكون الـ M/C في الـ Initial Position تبدأ في العمل بصورة Repeated
- عند حدوث اي مشكلة في الـ Sequence يتم الضغط علي المفتاح Reset فتعود الي الـ Initial Position و تعاود العمل مرة اخري

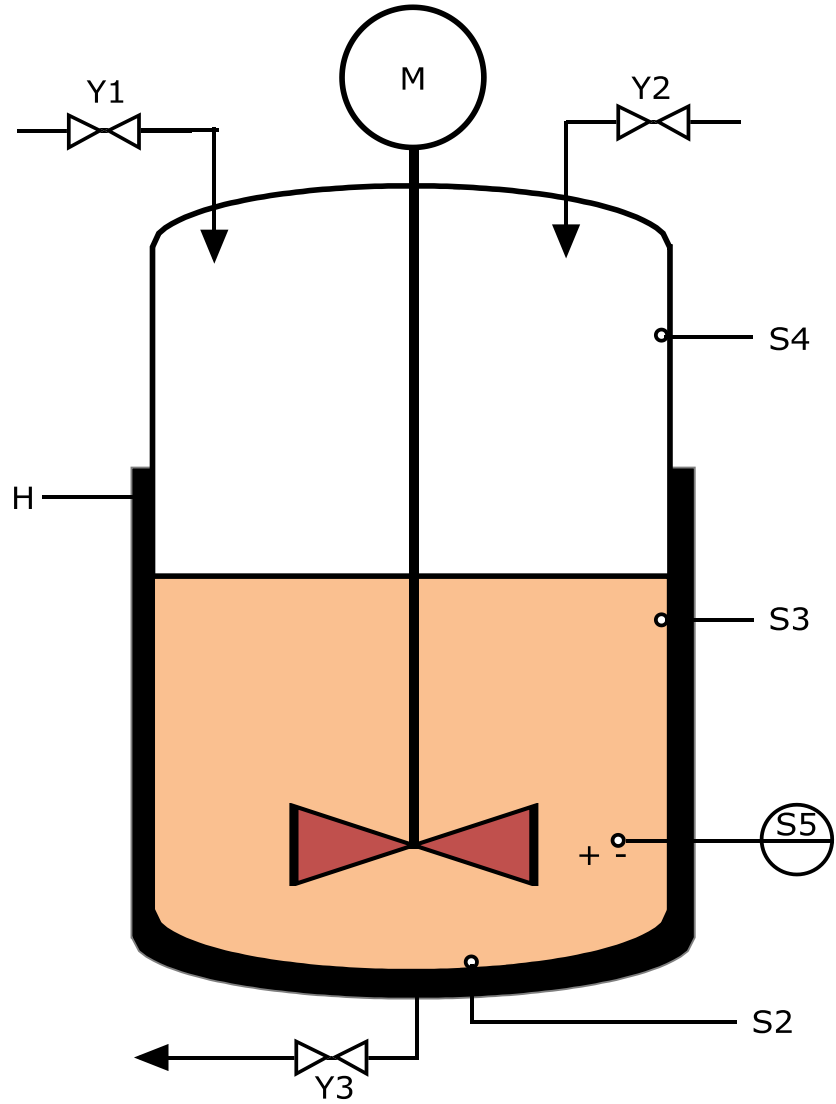
الـ Sequence :

1. عندما تكون الـ M/C في الـ Initial Position و الـ Selector (ON/OFF) علي الوضع ON
2. يخرج البستم 1A ليدفع الصندوق حتي يصل الي 1S2
3. ثم يخرج البستم 2A لطبع الـ Bar Code علي الصندوق و يظل في الخارج لمدة 2 min
4. ثم يعمل الموتور M و يعود البستم 3A حتي يمر المنتج من الـ Photo Sensor
5. فيتوقف M عن العمل و يعود البستم 3A الي وضعه الطبيعي و تعود مرة اخري الـ Sequence



Project (13):

H0		ON
H1		OFF
S0		Start
S1		Stop



لدينا تانك تفاعلات كيميائية كما هو موضح بالشكل:

- حيث يقوم بعمل تفاعل بين 2 Chemical Materials مختلفين تحت تأثير الحرارة و الخلط المستمر

تعمل الـ M/C كالآتي :

- اولا يجب ان يكون الـ Tank فارغ تماما $S2=0$ و الـ (Y3) Outlet Valve مغلق
- 1. عند الضغط علي المفتاح Start يفتح الـ Inlet Valve 1 (Y1) ليدخل الـ Liquid الاول حتي يصل مستوي السائل الي S3 (S3=1)
- 2. يفتح الـ Inlet Valve 2 (Y2) حتي يمتلأ الـ Tank الي S4 (S4=1)
- 3. يعمل الـ Heater حتي تصل درجة الحرارة الي الدرجة المضبوط عليها (S5=1)
- 4. يعمل الـ Mixer لمدة 10 min
- 5. يفتح الـ Outlet Valve (Y3) حتي يفرغ التانك مرة اخري

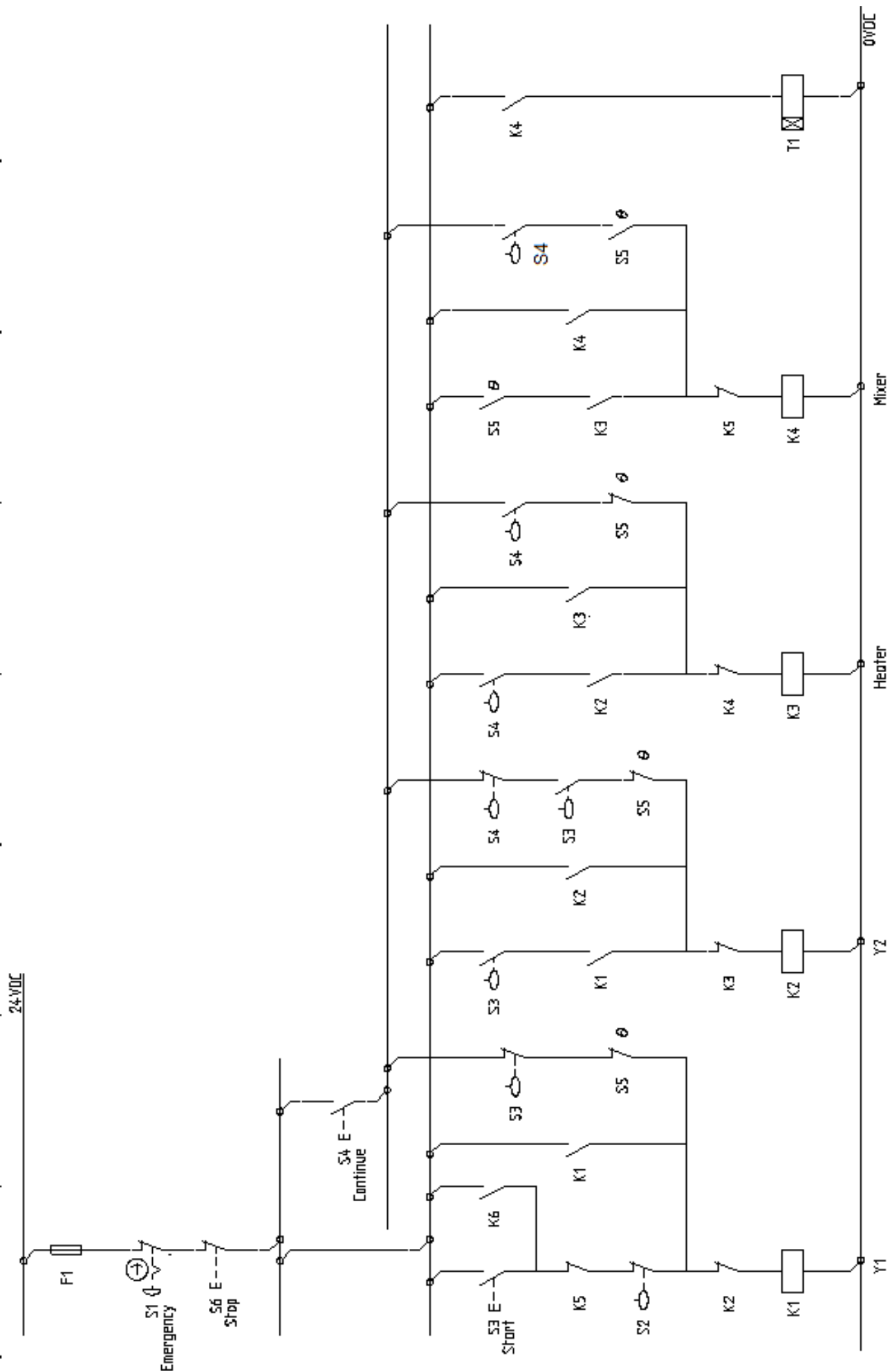
يجب توفير الـ Features الاتية

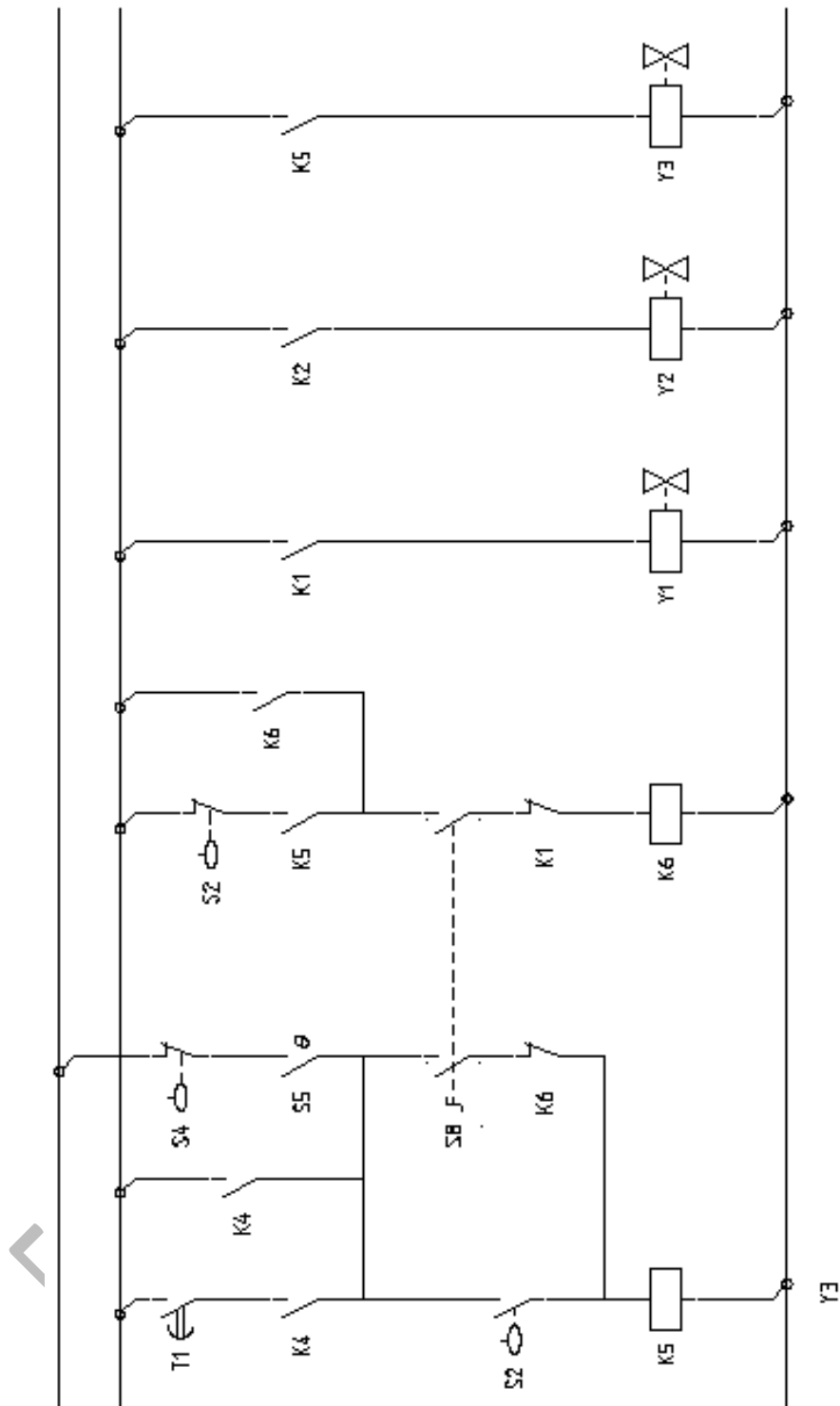
Start/Stop SWs

Emergency SW

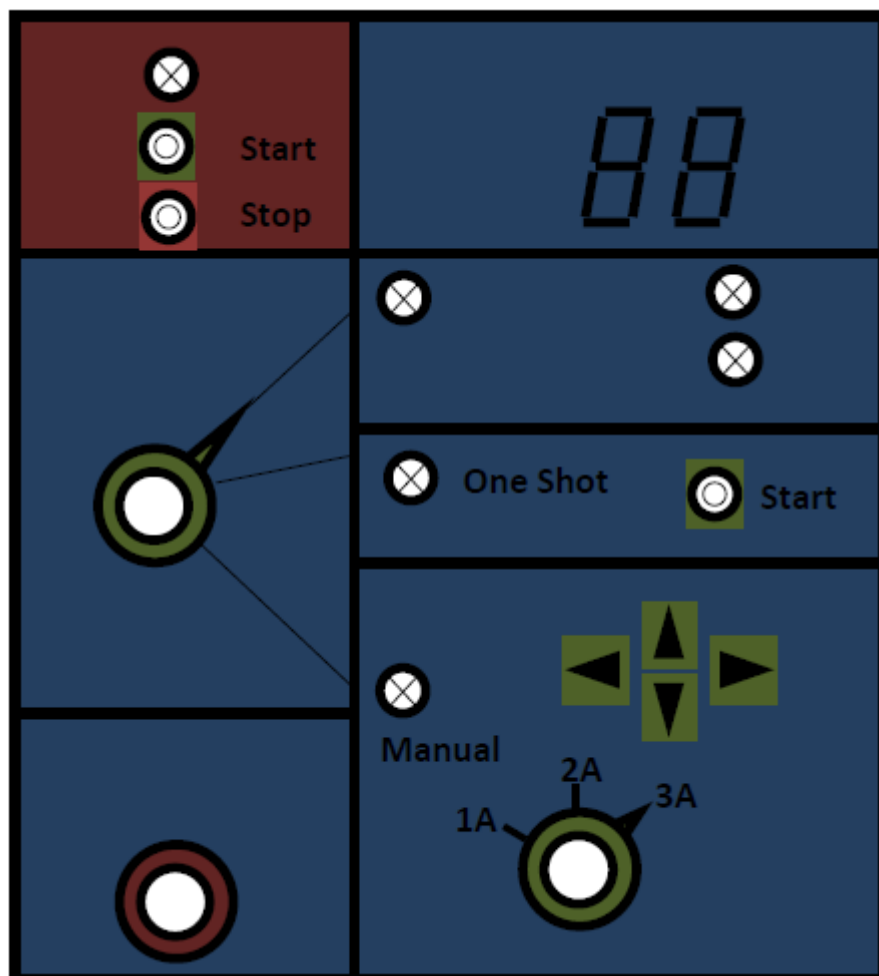
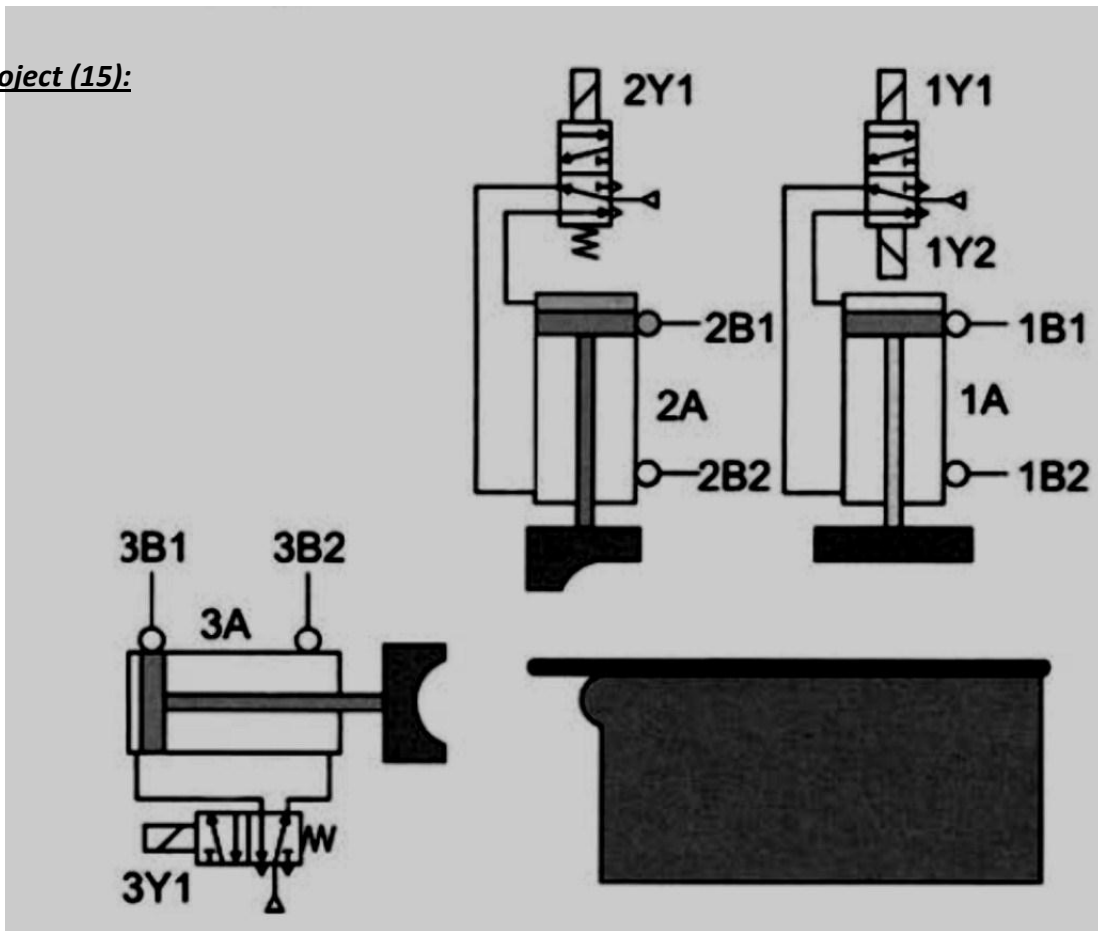
Continue SW

Repeated /One Cycle Selector SW

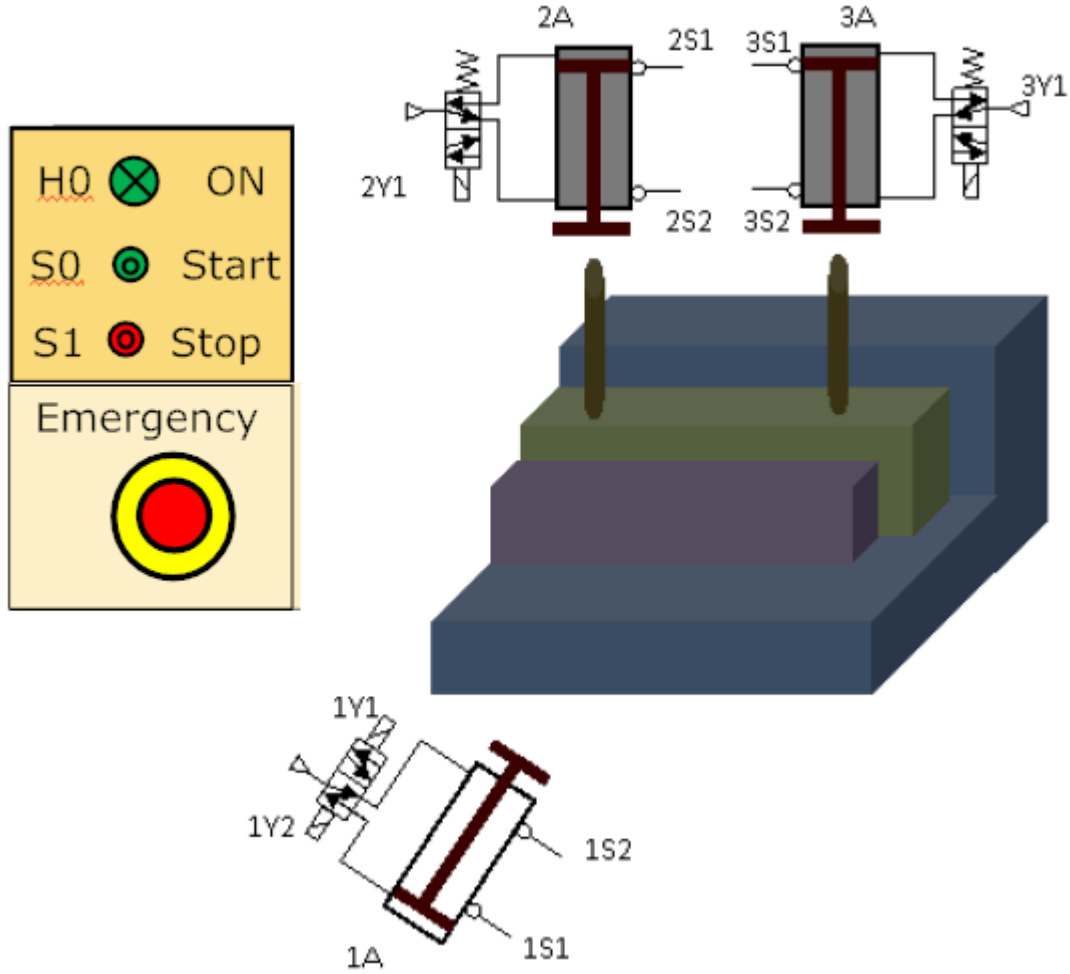




Project (15):



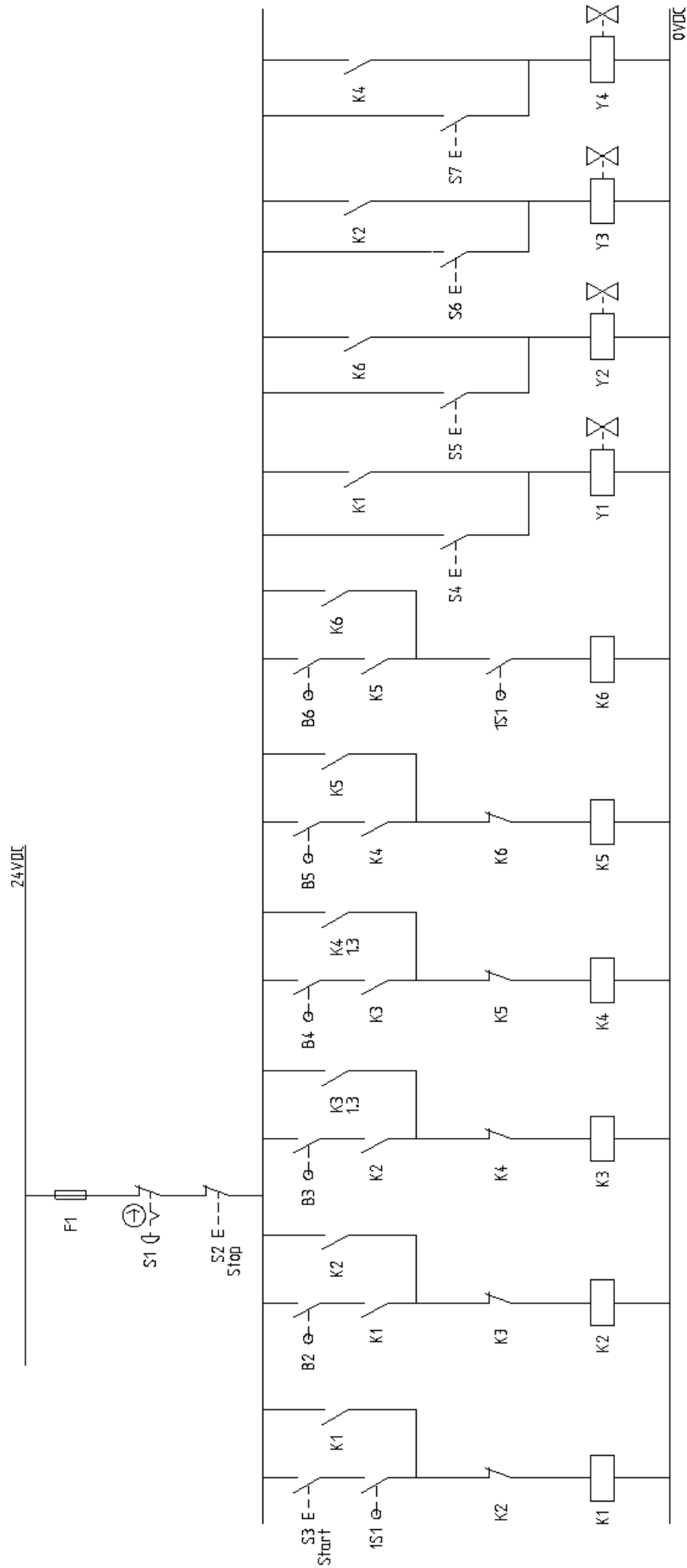
Project (17):



لدينا M/C بالشكل الموضح المطلوب هو تثبيت 2 Work Pieces مع بعض باستخدام 2 Rods بالخطوات التالية :

- بالضغظ علي المفتاح Start بضغظ الـ Piston(1A) علي الـ Work Piece لتثبيتها.
- ينزل الـ Piston(2A) لضغظ الـ 1st Rod و يعود مرة اخري .
- ينزل الـ Piston(3A) لضغظ الـ 2nd Rod و يعود مرة اخري.
- يعود الـ Piston(1A) الي مكانه مرة اخري.

هذه الدائرة لا تصلح ان تكون Cycled و ذلك لان هناك وقت بين كل Cycle و الاخري لازالة الـ Work Piece و وضع الاخري لا يتحدد بزمان معين و لكن يعتمد علي سرعة العامل



Industrial Automation World

Follow Us :

Group: <https://www.facebook.com/groups/722593891132335/>

Page :

https://www.facebook.com/pages/Industrial-Automation/770062656359594?ref_type=bookmark

Assistants: <https://www.facebook.com/profile.php?id=100008386088429&fref=ts>
<https://www.facebook.com/profile.php?id=100005424076451&fref=ts>
<https://www.facebook.com/industrial.automation.35?fref=ts>