



Industrial Automation
Enhance Your Career



Industrial Automation

Classic Control HMI

PLC Siemens

S7-200/1200/300/400

SCADA System

Sensors & Instrumentation

Industrial Power Distribution



Industrial Automation Group Link :

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

CLASSIC CONTROL

COURSE

Chapter 1 : Basics & Introduction

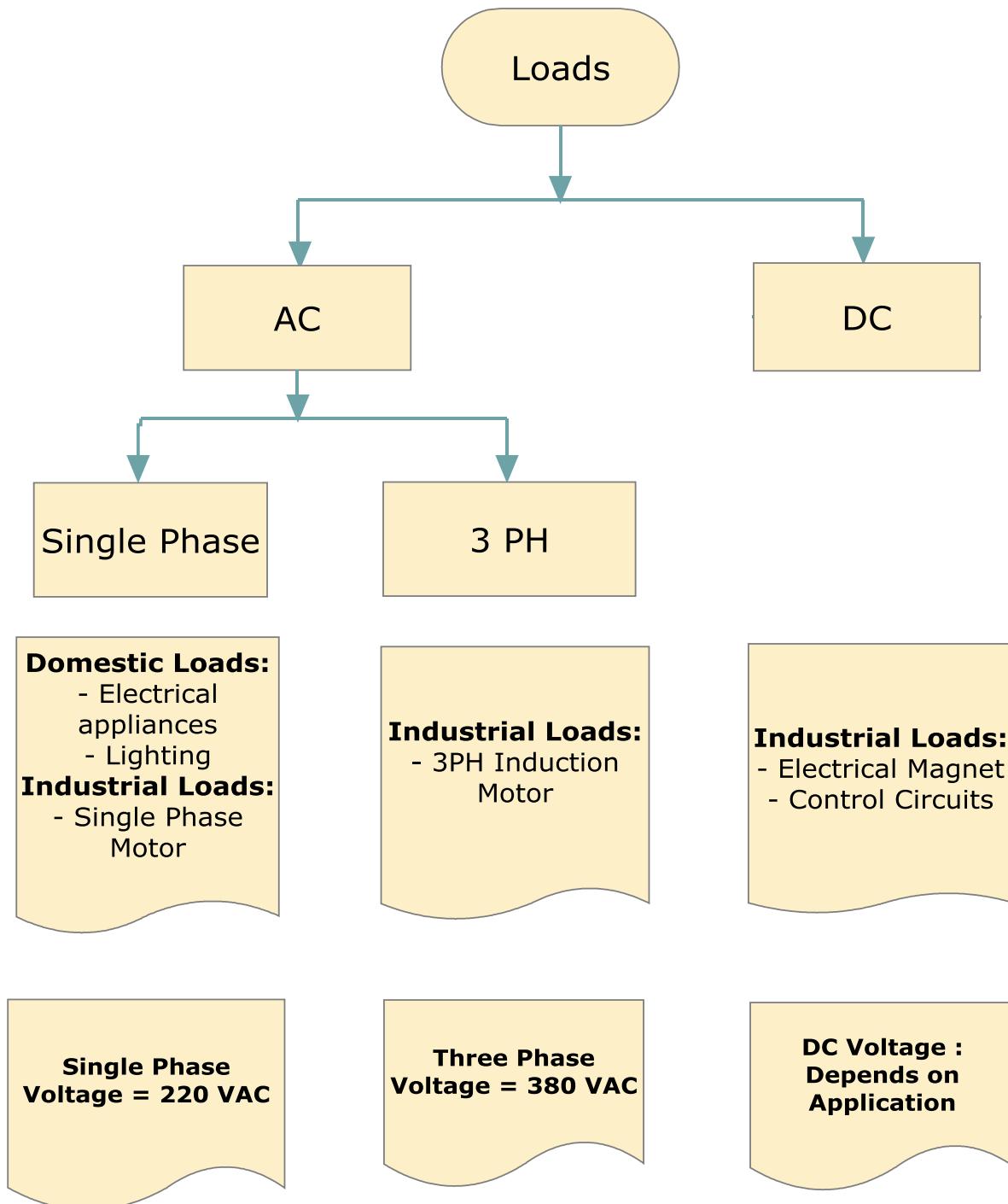
Prepared By: Eng, Abdulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

E-Mail: Eng.Abdulkawy.Mobarak@gmail.com

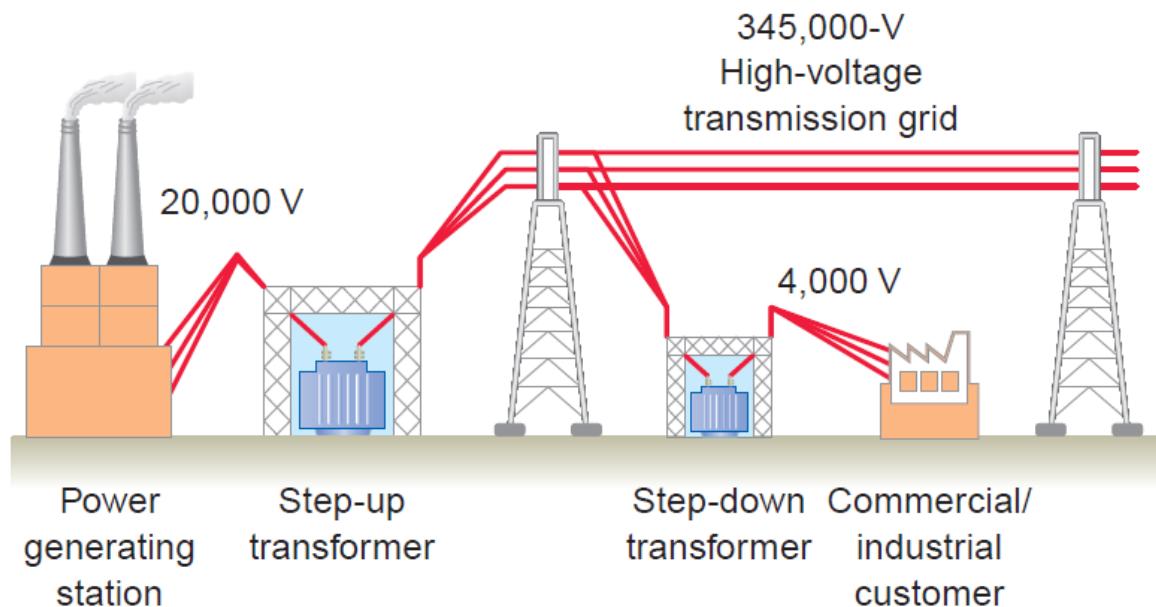
- نحتاج للطاقة الكهربائية لتغذية الاحمال المختلفة.

Types of electrical Loads:

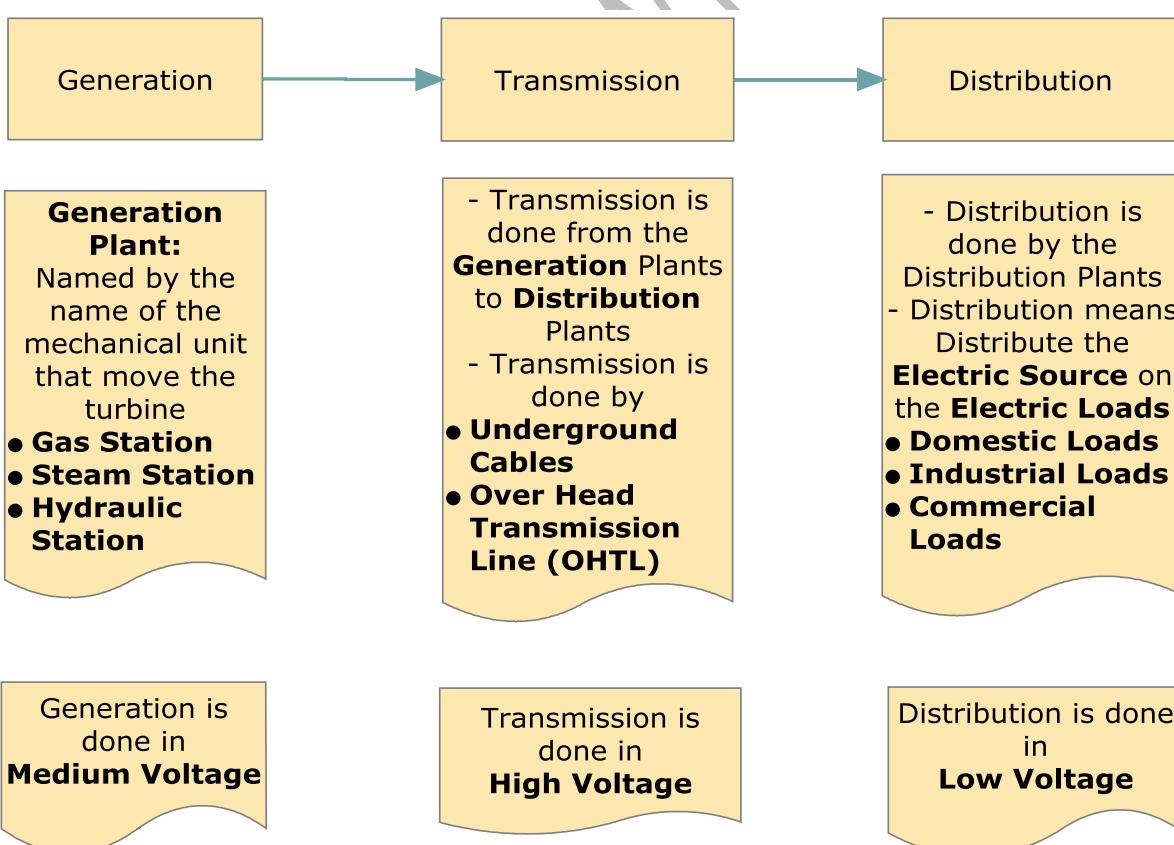




The Stages Of the Electrical Power until reaching the Electrical Loads



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



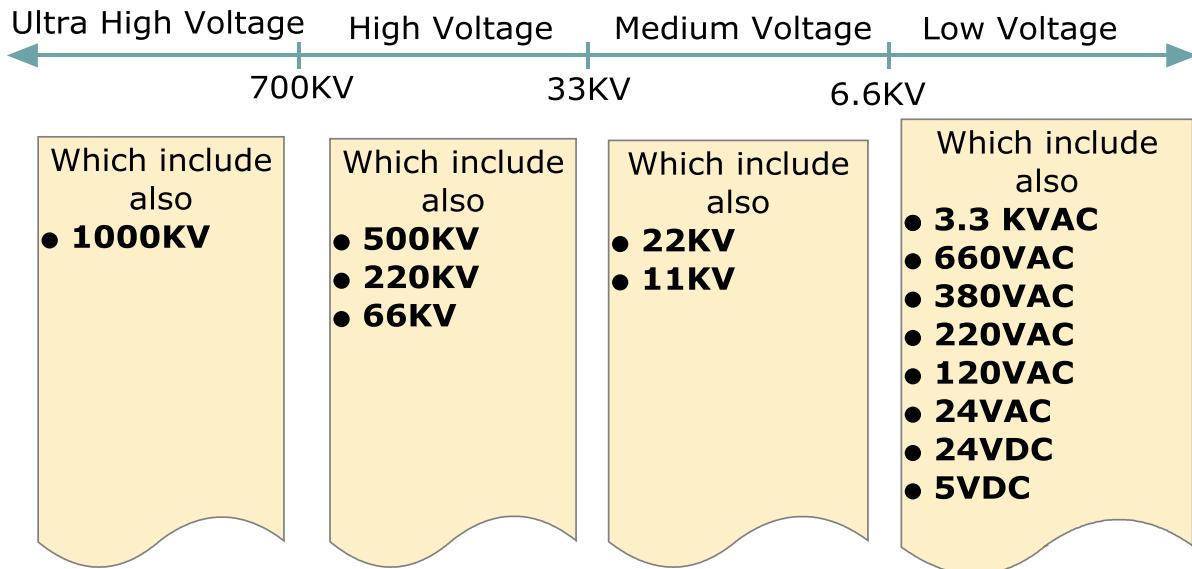


$$\text{Power (P)} = \text{Volt (V)} * \text{Current (I)}$$

(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 على وجود محطات كهرباء في اماكن متفرقة من الجمهورية و كل محطة كهرباء مسؤولة 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

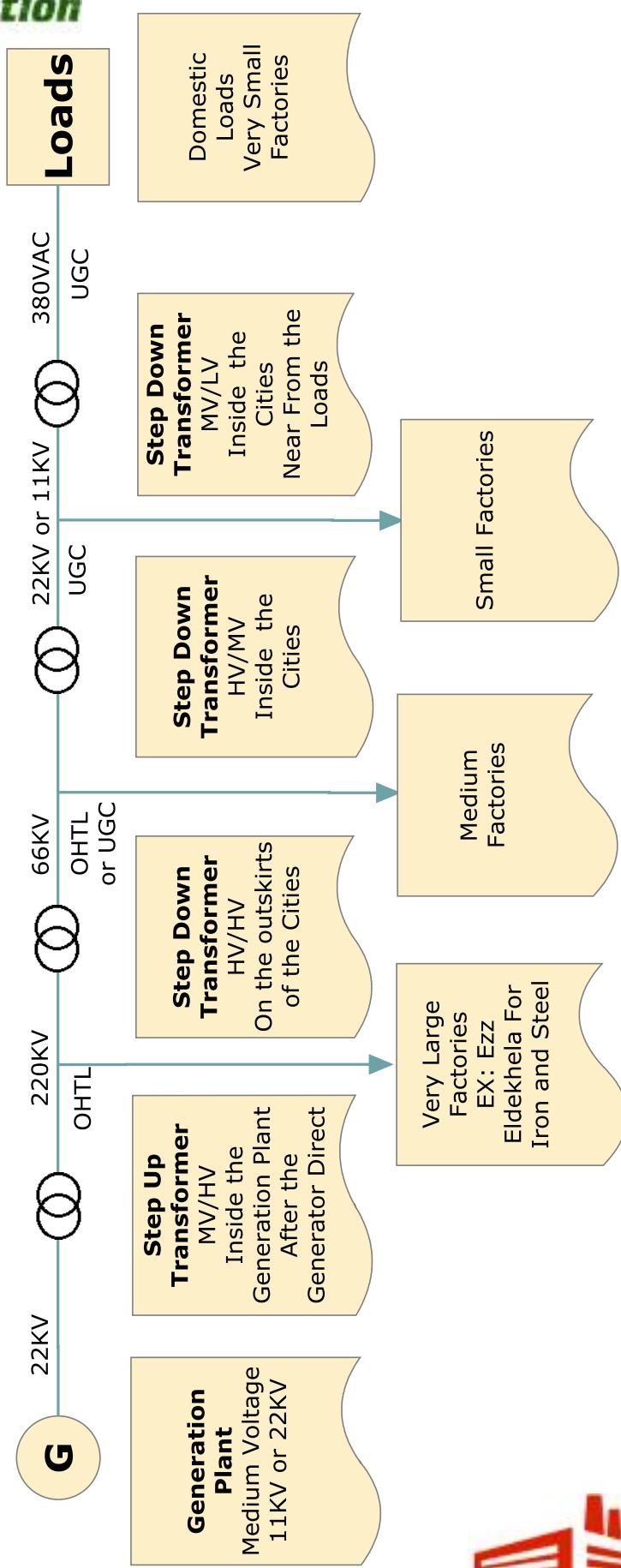
النظام الجديد:

- يعتمد هذا النظام على ربط جميع محطات الكهرباء علي مستوى الجمهورية ببعضها عن طريق الشبكة القومية على جهد عالي (220KV)
- هذا النظام افضل من النظام السابق More reliable حيث انه في حالة حدوث عطل في احد المحطات و خروجها من الخدمة لا يتاثر اي من الاحمال
- من الممكن ايقاف اي محطة توليد لعمل الصيانة الدورية لها دون تأثير 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



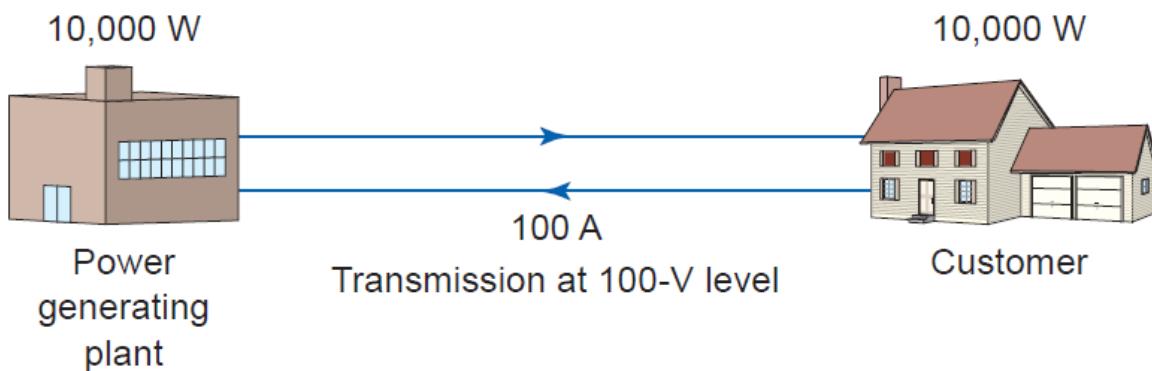
ENG

AK



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

- الفولت من الممكن التحكم بقيمتة 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 على قيمة الـ Power الذي يستهلكه الحمل و قيمة الـ volt الذي يعمل عليه الحمل



مثال:

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

مثال:

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

مثال:

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

مثال:

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

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

→ **Volt is Controllable But Current is UnControllable**

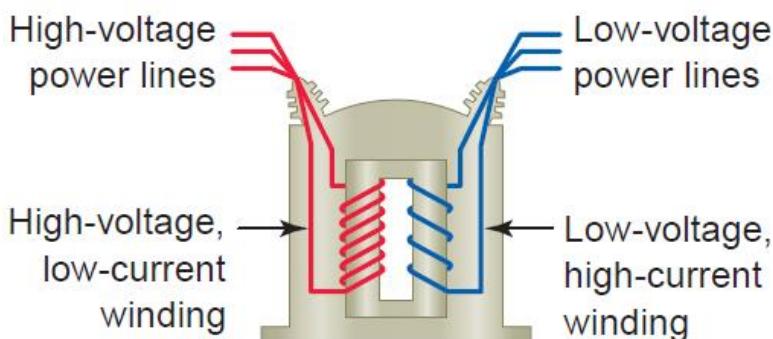


Types Of Transformers:

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

→ **Power Transformer:**

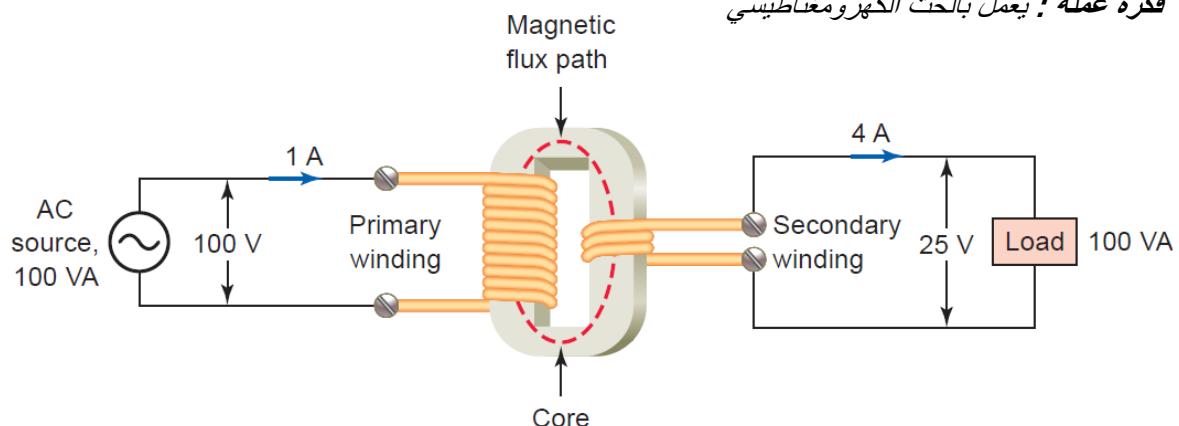
- ✓ وظيفته: رفع او خفض قيمة الجهد الكهربائي المتغير AC
- ✓ استخداماته : نقل الطاقة الكهربائية من اماكن تولیدها الى اماكن استهلاكها
- ✓ تركيبه:



- **Primary Windings :** ملف من سلك نحاسي معزول عدد لفاته N_1
- **Secondary Windings :** ملف من سلك نحاسي معزول عدد لفاته N_2
- **القلب الحديد:**

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

✓ **فكرة عمله :** يعمل بالاحت الكهرومغناطيسي



عند دخول التيار الكهربائي الى 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 أكبر من عدد لفات الجهد المنخفض
✓ القانون:

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

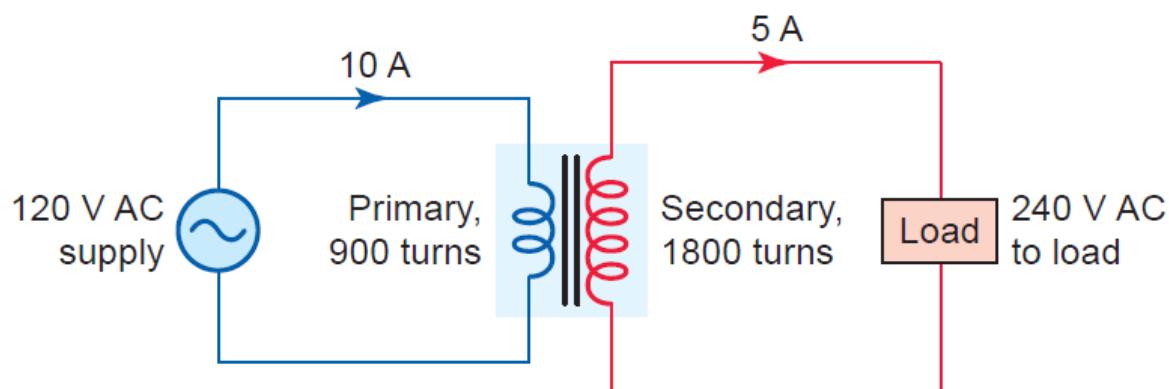
من القانون السابق نجد الآتي:

▪ عند رفع الجهد يقل التيار و عند خفض الجهد يزيد التيار فالعلاقة بينهم عكسية.

◦ لذلك : تكون مساحة مقطع سلك ملف الجهد المنخفض أكبر من مساحة مقطع سلك ملفات الجهد العالي

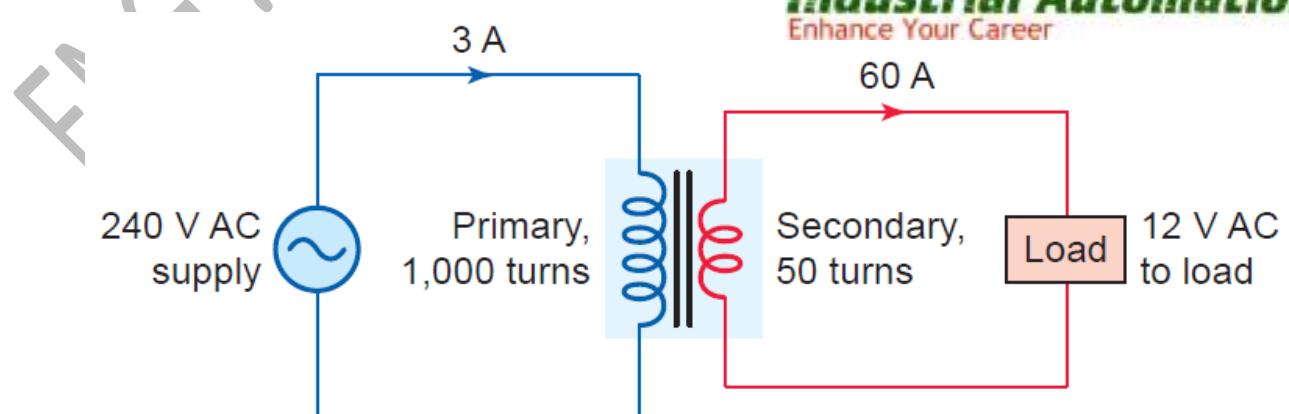
في الـ Amplify Volt Transformers امشي حسابات الـ Volt من الابتدائي للثانوي ولكن حسابات التيار من الثانوي للابتدائي

- Step Up Transformer:



Step-up transformer.

- Step Down Transformer:



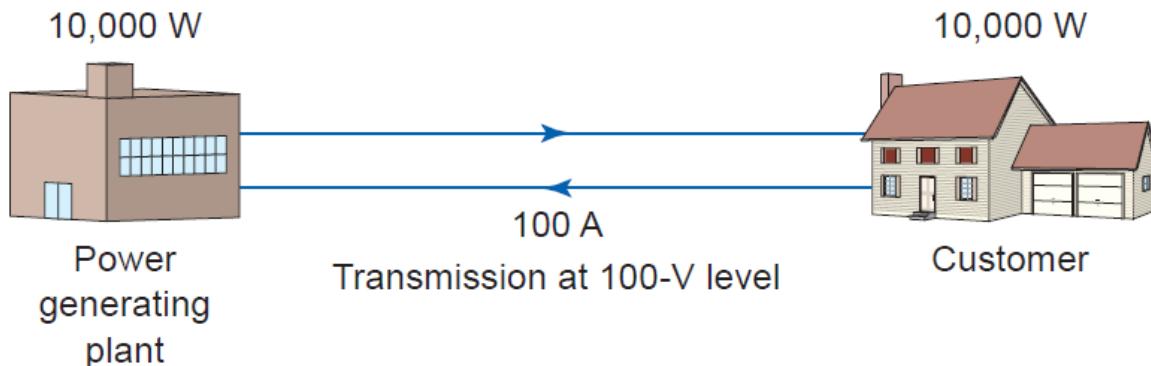
Step-down transformer.



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

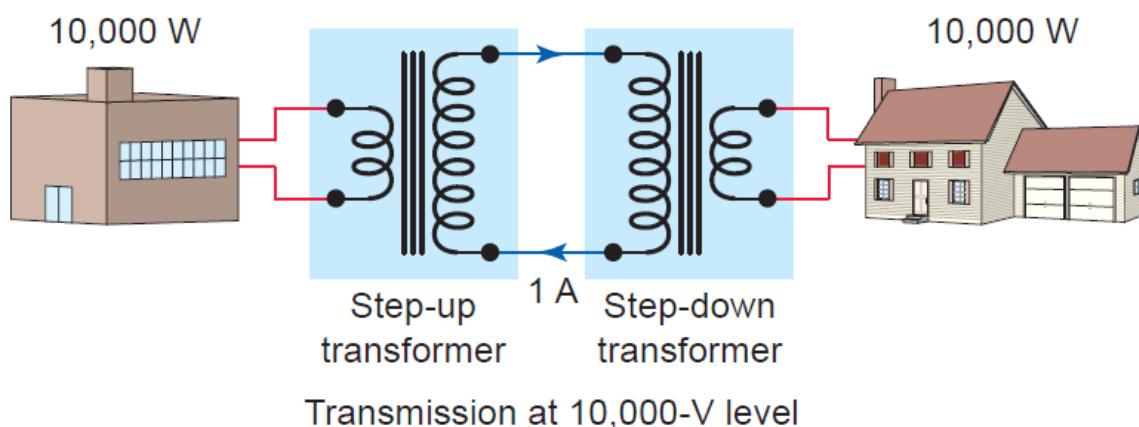
- لدينا حمل قدرته 10000W يعمل على جهد 400V -----> التيار المنسوب 25A
- سوف يتم تغذية الحمل بطاريقتين مختلفتين

الحالة الاولى:



- يتم توليد الطاقة الكهربائية على جهد الحمل 400V ونقلها على نفس الجهد 400V
- التيار المار في جميع المراحل 25A

الحالة الثانية :



- يتم توليد الطاقة الكهربائية على جهد الحمل 400V ورفع الجهد عن طريق Step-Up Transformer الى 4000V ونقلها على جهد 4000V ثم خفض الجهد مرة اخرى عن طريق Step-Down Transformer الى جهد الحمل 400V
- الجهد الذي يمر خلال مرحلة النقل Transmission يكون 2.5A



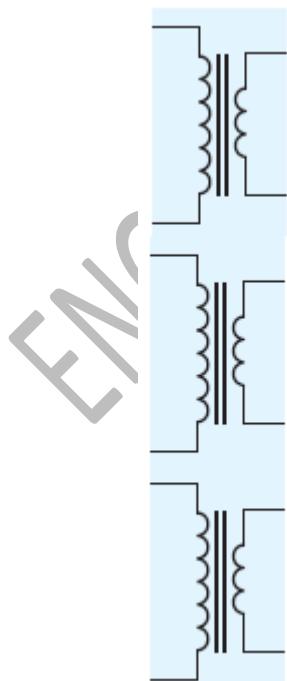
مقارنة بين الحالة الاولى و الثانية:

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

من المقارنة السابقة يتضح الاتي :

- الافضل نقل الطاقة الكهربائية على فولتات عالية للتوفير في مساحة الكابل و الفدرة الكهربائية المفقودة

3Phase Power Transformer:



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

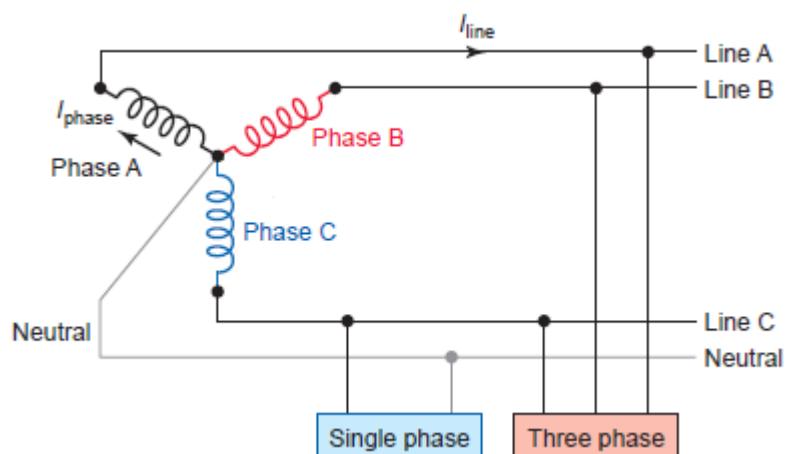
3PH Power Transformer

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

Star Connection:

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

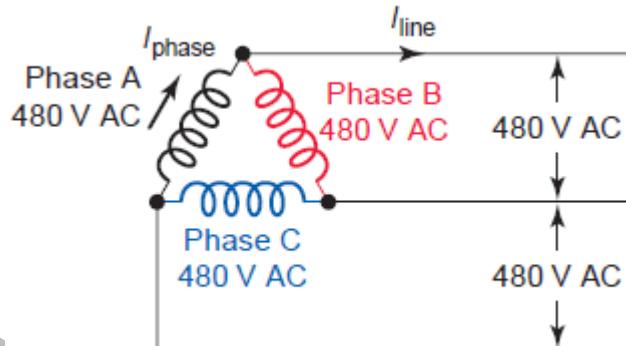
$$I_{\text{Line}} = I_{\text{Phase}}$$



Delta Connection:

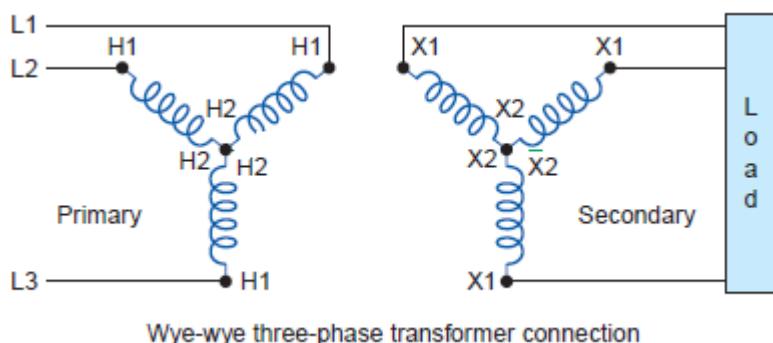
$$V_{\text{Line}} = V_{\text{Phase}}$$

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

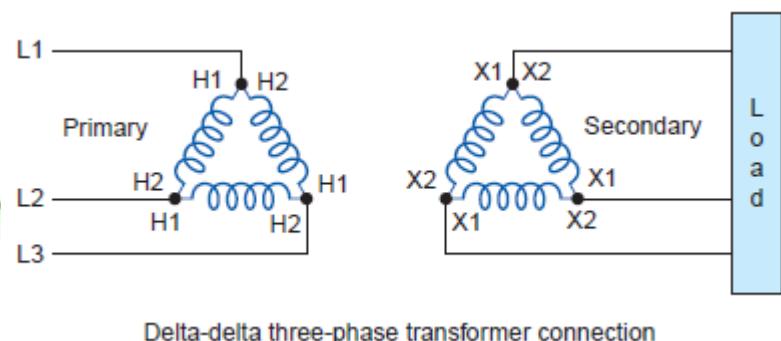


Different Connections Of Transformers:

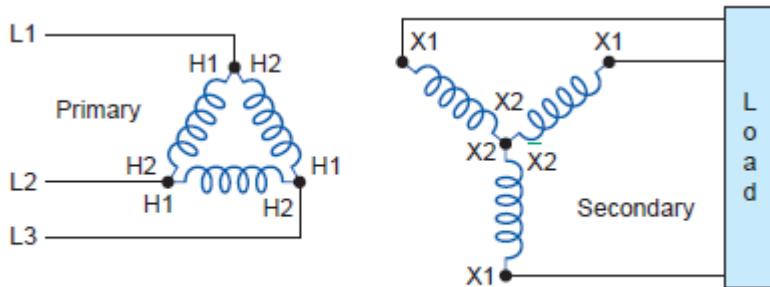
→ Star/Star Connection



→ Delta/Delta Connection



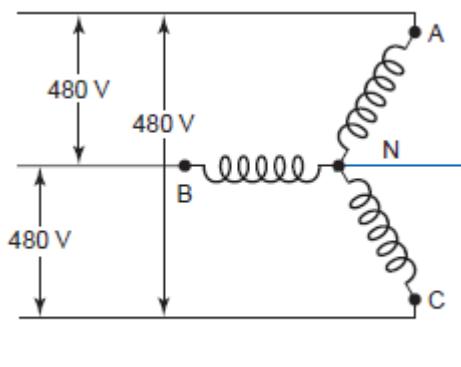
→ Delta/Star Connection



Delta-wye three-phase transformer connection

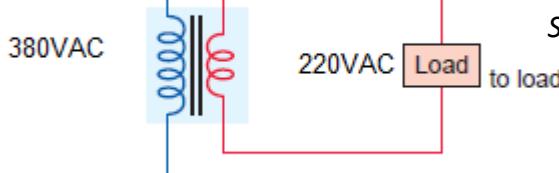
What is the Difference Between Ground & Neutral:

Neutral:



- هي نقطة التعادل في منتصف الـ **Star Connection**
- اهميتها فرق الجهد بين الـ **Phase & Neutral** = 220VAC
- لذلك يستخدم لتغذية الاحمال التي تعمل على **220VAC**
- مثل : الاجهزه المنزليه و المواتير الـ **Single Phase**

طريقه اخرى لتغذية الاحمال التي تعمل على **220VAC**



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

Step-down transformer.

Ground (Earth):



- ويسمى ايضاً **(PE)**
- وظيفته : تفريغ الشحنات الكهربائية الناتجة عن حدوث **Short Circuit** مع الاجسام المعدنية للمعدات و **Static Charges** في اجسام المواتير و المحولات و ال **Eddy Current** الموجدة على الاجسام المعدنية التي ليس من وظيفتها التوصيل بالكهرباء
- و حماية الماكينات التي تحتوي على كارتات الكترونية حساسة من حدوث راجع كهرباء عليها من الطرف السالب في حالة توصيل الـ **Neutral Earth** بالـ **Earth**

كل ما هو معدن ليس من وظيفتها التوصيل بالكهرباء يفرض جسم لوحة الكهرباء - جسم المحول - جسم المотор - جسم الماكينة

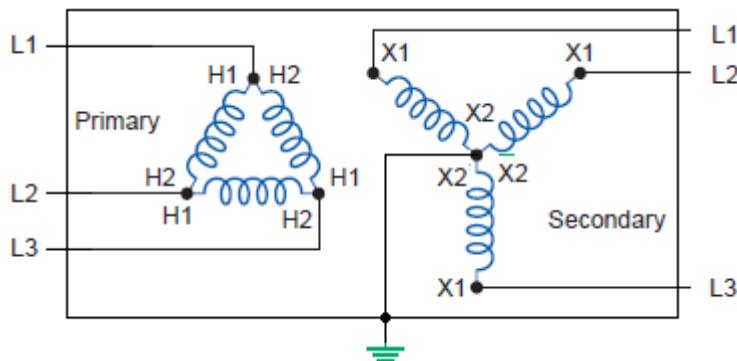
اهميته : حماية الافراد و المعدات من اي **Electric Chock**



طريقة عمل الـ Earthing :

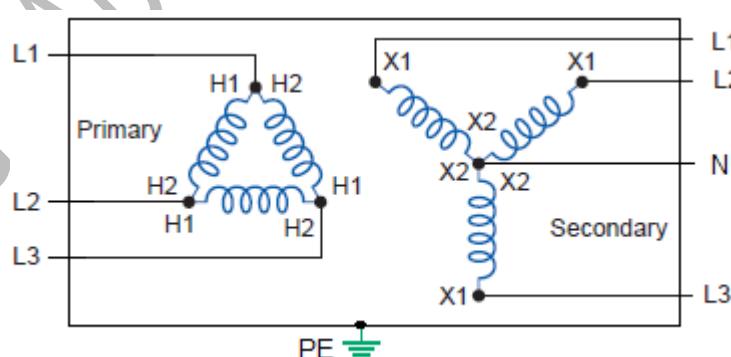
- يتم الحفر في الارض لمسافات تصل حتى 5m او اكثر حتى يتم الوصول الى التربة الرطبة
- و وضع اعمدة التأرض (Rod) و وضع املاح معدنية حتى يتم الوصول بقيمة مقاومة الارضي الى قيمة صغيرة لا تتعدي 1.5 Ohm
- يتم قياس قيمة مقاومة الارضي باستخدام جهاز يسمى الـ Earth Tester

طريقة التوصيل الشائعة للـ Earth والـ Nutral و عيوبها:



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

طريقة التوصيل الصحيحة للـ Earth والـ Nutral و مميزاتها:



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

→ **Tertiary Transformer:**

Tertiary Winding

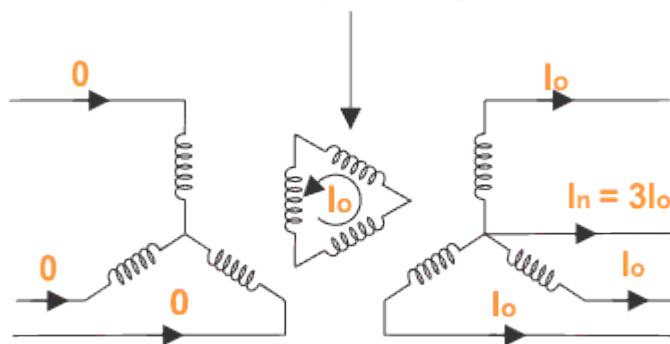


Diagram of Three Winding Transformer

- هو محول يحتوي على 3 Coil/Phase

- المحول العادي يحتوي على 1 Primary Winding + 1 Secondary Winding

- المحول الـ Tertiary يحتوي على 1 Primary Winding + 2 Secondary Winding

- يستخدم في الـ **Third Harmonic Applications** و الـ **Earthing Protection** و الـ **Industrial Applications**

- **Block**

- القوانين:

Primarry + 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 توصيلية الـ Secondaries مختلفة او متشابهة بمعنى واحد Start او Delat او

- الاثنين Star او الاثنين Delta

- في حالة ان واحد Star و الآخر Delta يكون بين الـ O/P Voltage الخاص بهم Phase Angle قيمتها 30

- درجة

→ Auto Transformer:



Autotransformer.

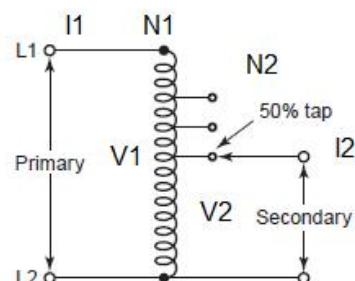


Fig (1)



Autotransformer motor starter.

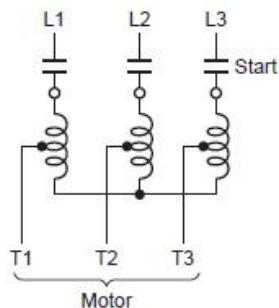


Fig (2)

هو محول ذو ملف واحد فقط للـ **Primary** و **الـ Secondary**.

فكرة هذا الـ **Transformer** تختلف عن الـ **Power Transformer** حيث انه لا يعتمد على الحث الكهرومغناطيسي ولكن يعتمد على الـ **Voltage Division** بمعنى ان الـ **Secondary** يأخذ جزء من الـ **Primary Voltage**.

لا يوجد منها سوي **Step Down** فقط
القانون:



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

استخداماته:

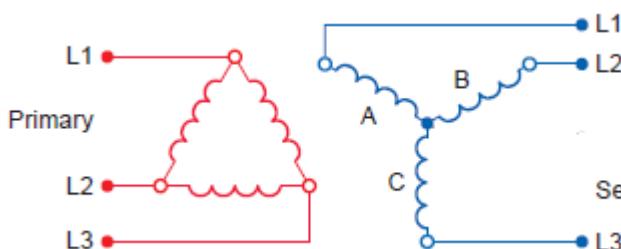
في الـ **Control**: كـ جهاز قياس لقياس المسافة او زاوية الدوران او كـ **P/I** لأدخال قيم فولت متغيرة لاجهزه الـ **PLC, Inverters**

في الـ **Power**: استخدامه في تشغيل موتور علي قيم فولت مختلفة او استخدامه كـ **Soft Starter** للموادر

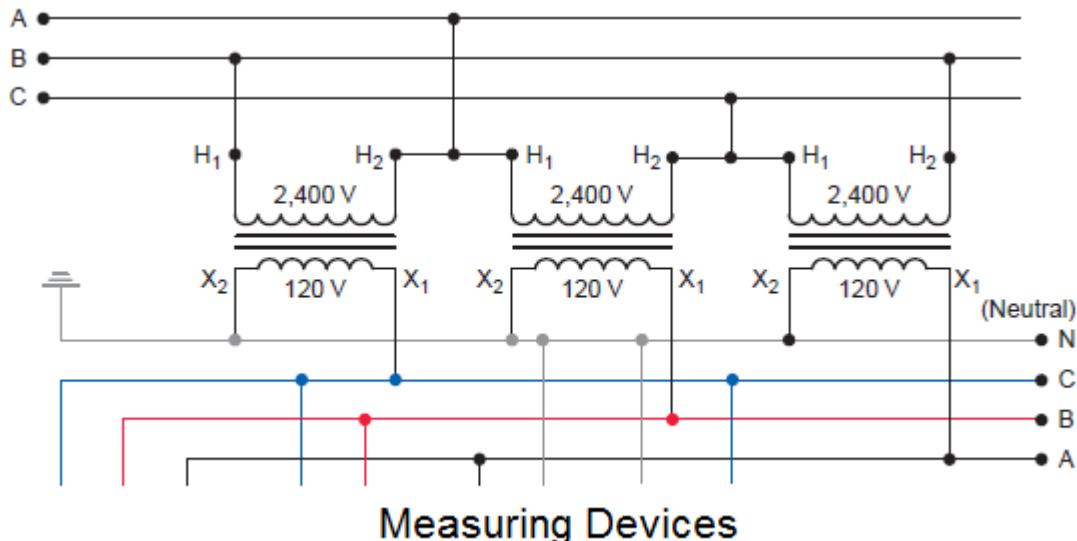
Instrumentation Transformers:

محولات صغيرة تستخدم في الربط مع اجهزة القياس مثل الامبير 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 الى رقم يدل على قيمة الجهد العالي المراد قياسه



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

→ **Current transformer:**



- هو Transformer يقلل قيمة تيار الدائرة التي قيمة صغيرة يمكن استخدامها مع اجهزة القياس و التحكم
- يمد جهاز القياس بقيمة تيار صغيرة تناسب 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 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

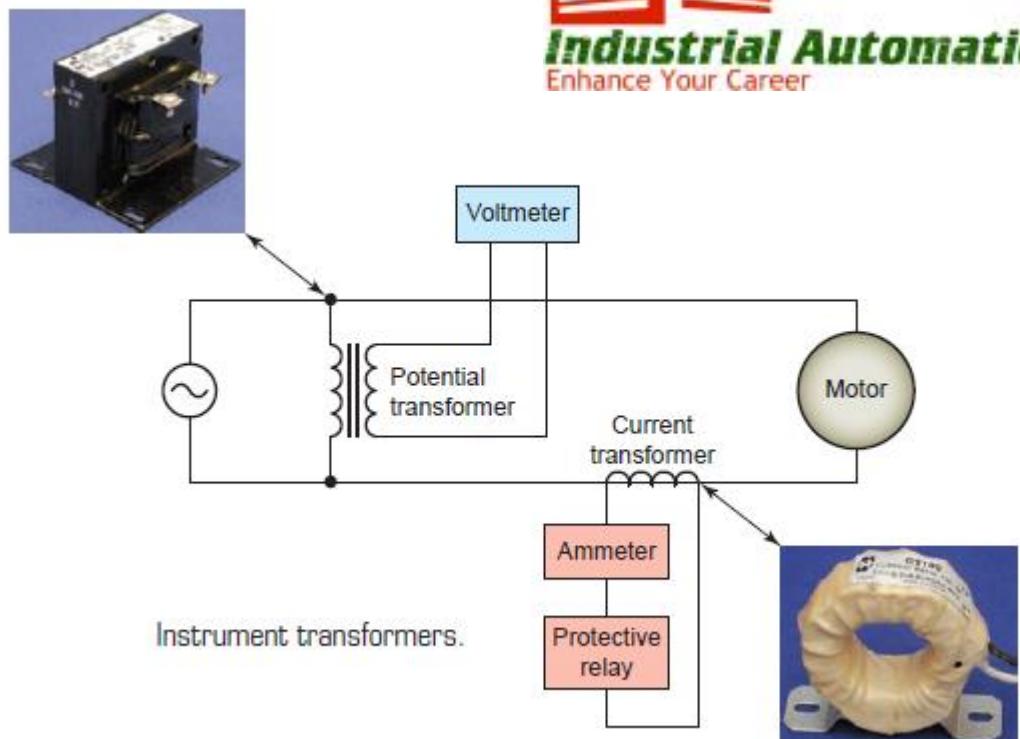


Potential Transformer & Current Transformer

فى دائرة Volt & Current لقياس الـ Single Phase Motor

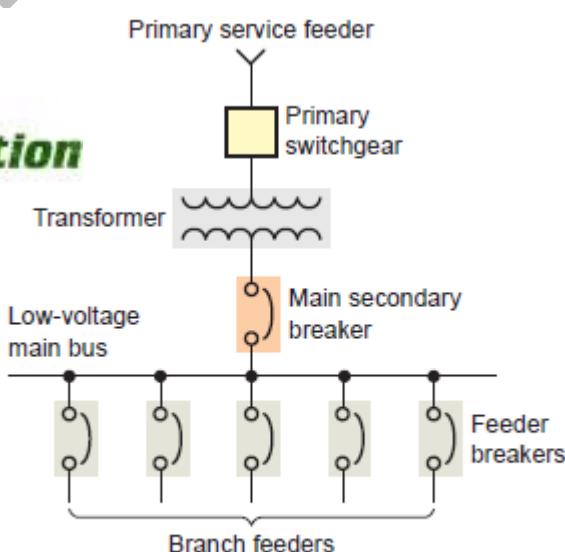
و يوضح استخدام الـ Protective Relay مع Current Transformer

و من الممكن استخدام الـ Current Transformer & Potential Transformer فى 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 على الـ (*Medium Voltage*) 11KV و يدخل على *Primary Switchgear* و هو عبارة عن مفتاح *Protection* قبل الـ *Transformer* لفصل الـ *Feeder* في حالة ارتفاع قيمة التيار المسحوب ثم بعد ذلك يدخل على (*Step Down Transformer*) 11KV / 380V للتحويل الى الـ *Low Voltage*(380VAC)
- ثم الدخول على الـ *Main Secondary Breaker* وهو مفتاح حماية لحماية الـ *Transformer* من ارتفاع التيار المسحوب منه .
- ثم بعد ذلك على بارات التوزيع الرئيسية داخل لوحة التوزيع الرئيسية يأخذ من بارات التوزيع الرئيسية *Feeder Breakers* للتوزيع الخارجي على لوحات التوزيع الفرعية



Single-line diagram for a typical unit substation.



Factory assembled unit substation

الصورة المقابلة توضح لوحة الكهرباء الرئيسية لمحطة

الكهرباء لأحد المصانع حيث تحتوي على الآتي:

Main Secondary Breaker -

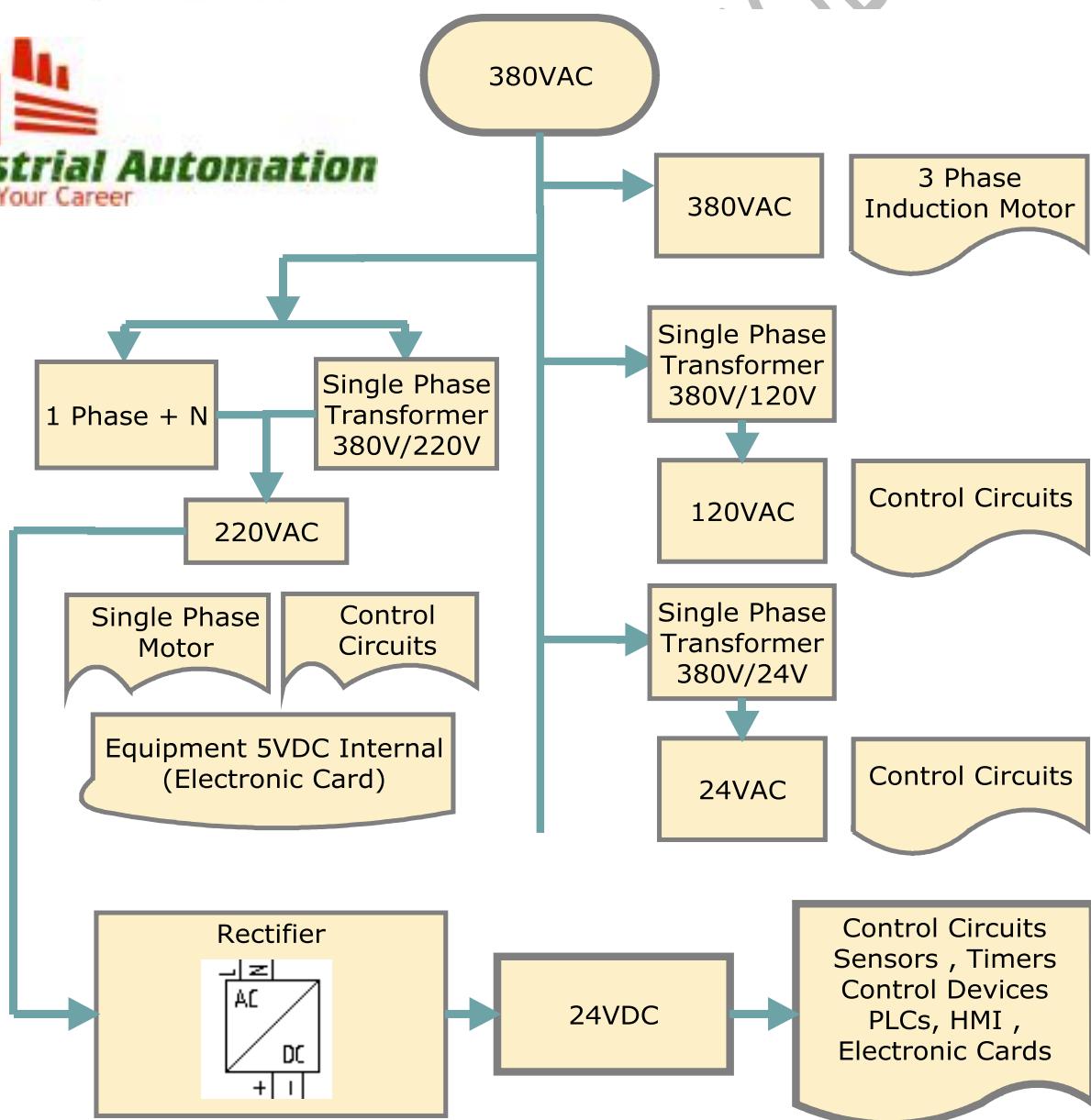
الرئيسي الذي يوضع على

الـ Transformer للـ Secondary Side

وتحتوي على مفاتيح التوزيع الرئيسية التي

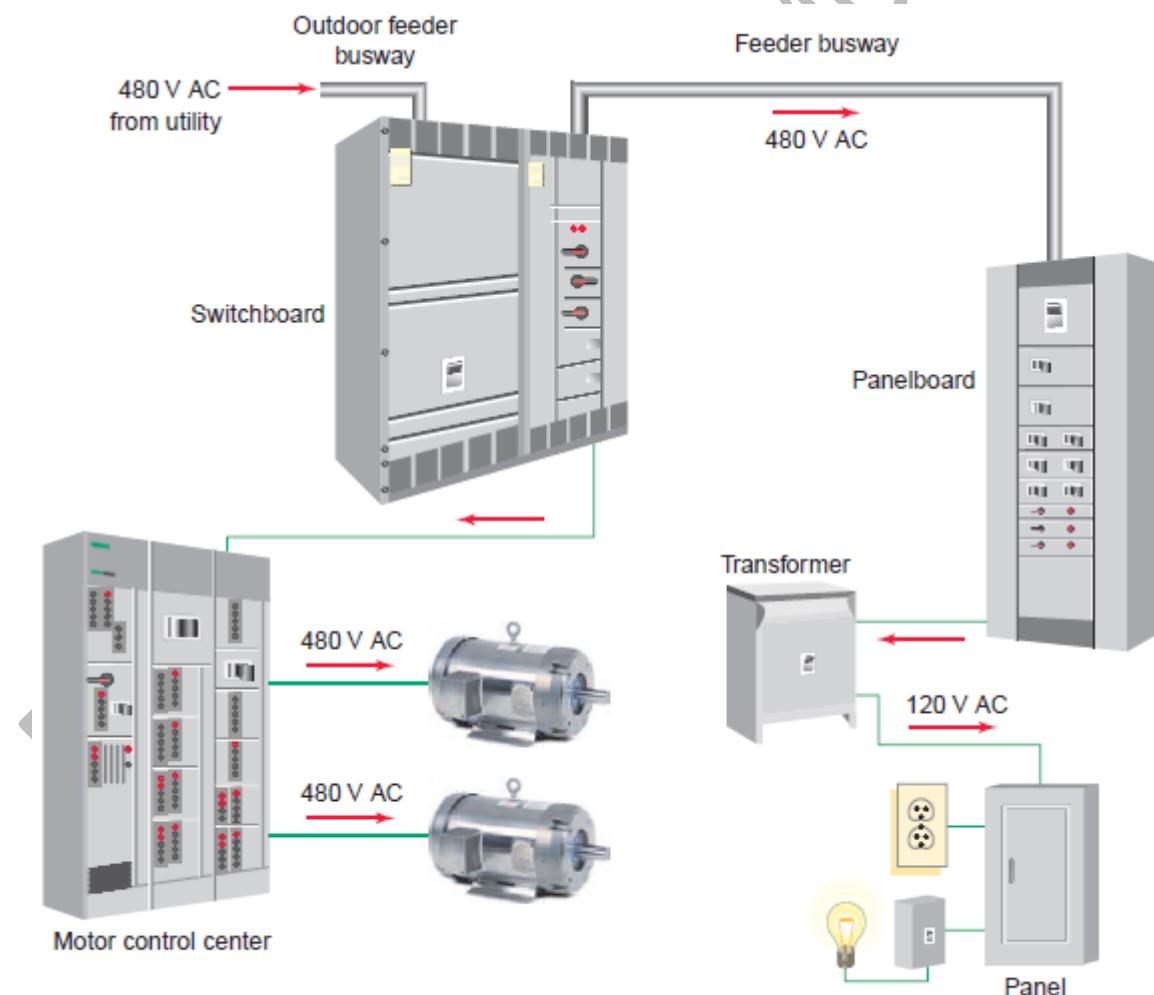
تغذي لوحة التوزيع الرئيسية في المصنع

و ايضاً لوحة الماكينات .

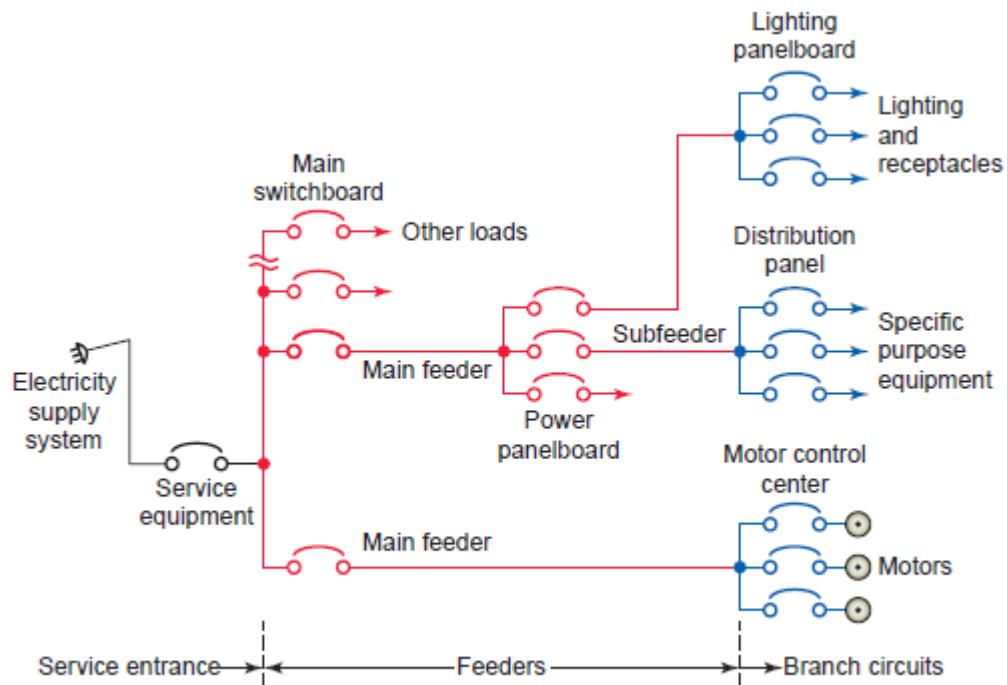


الشكل التالي يوضح منظومة التوزيع داخل المصنع

- **Outdoor Feeder Busway:**
هو الكابل اللي جاي من لوحة التوزيع الرئيسية لمحطة الكهرباء من على **Feeder Breaker** للوحة التوزيع الرئيسية
 - **Switchboard:**
هي لوحة التوزيع الفرعية التي يتم التوزيع منها على لوحات الماكينات المختلفة
 - **Feeder Busway :**
هو كابل من لوحة التوزيع الفرعية للوحة الماكينة
 - **BanelBoard:**
هي لوحة الكهرباء الخاصة بـماكينة معينة و التي تحتوي على دوائر الـcontrol والـpower الخاصة بها و التي تقوم بتشغيل الموافير و كل اجزاء الماكينة



Typical commercial/industrial distribution system.



Single-line diagram for a typical electrical distribution system.

ENG . ABDEL-KAWY

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
Enhance Your Career

Industrial Automation
Classic Control HMI
PLC Siemens
S7-200/1200/300/400
SCADA System
Sensors & Instrumentation Industrial Power Distribution

Industrial Automation Group Link :

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

CLASSIC CONTROL

COURSE

Chapter 2: Classic Control Component

Prepared By: Eng, Abdulkawy Mobarak

Tel: 01014871075

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

- التحكم الالى هو اعطاء الاجهزه (Instruments) مهمة السيطرة على العملية الصناعية بدلا من العنصر البشري لتميزها 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 للتشغيل الصحيح للعملية الصناعية
- لذلك نستخدم التحكم الالى في اي آلہ للتحكم في تشغيل محرك او اكثر او اي نوع من الاحمال في الاتجاه او الوقت او المسافة المحددة و بالحمايات الكافية.

The need of automatic controls

- هناك ثلث اسباب رئيسية للحاجة للتحكم الالى:

1. الامان:

- يجب ان يتوفّر الامان الكافي لتشغيل عمليات الانتاج الصناعي و خاصة عمليات الانتاج المعقدة و الخطيرة و التي تتطلّب ضغوط تشغيل و حرارة عالية لابد من المحافظة عليها في الحدود الامنة لتجنب مخاطر الانفجار و الخسائر المادية و البشرية . ايضاً منع مخاطر ضعف او عدم السيطرة على التفاعلات الكيماوية و التي ينتج عنها مواد سامة و خطيرة.

2. الثبات و الاستقرار :

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

3. الدقة :

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

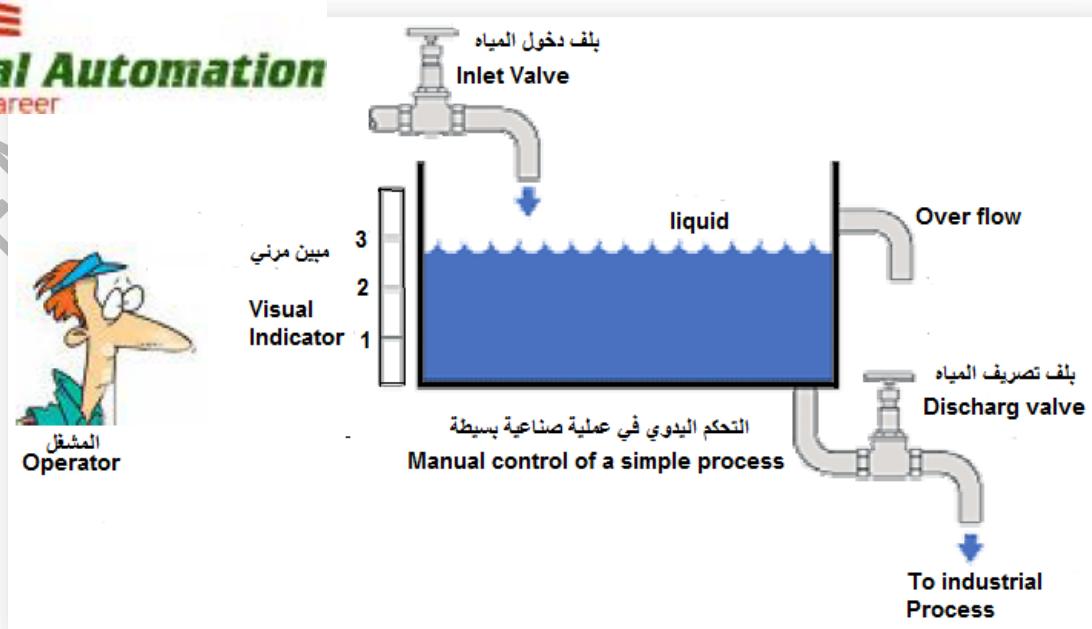
مقارنة التحكم البشري manual بالتحكم الالى Automatic control

- هذه المقارنة تعمل على الفهم السريع للتحكم الالى 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 الى الحد الاعلى وهو المناظر للرقم 3 على المبين المرئي **Sight Glass** و ليكن مثلا مبين زجاجي مدرج
- عدم هبوط المنسوب الى الحد الانوني وهو المناظر للرقم 1 .
- المحافظة على المنسوب عند المنتصف تقريبا عند الرقم 2 .



التشغيل اليدوي للتحكم في منسوب الخزان:

- في بداية التشغيل يقوم فني التشغيل **Operator** بغل بلف التصريف **Discharge Valve** وفتح بلف دخول المياه **Inlet Valve** معا استمرار مراقبة المنسوب بالعين حتى يصل الى المنسوب المطلوب وهو في هذا المثال الوضع 2 .
- بعد وصول المنسوب الى الوضع المطلوب **Set Point** وهو 3 **Level** تستطيع الماكينة المستهلكة فتح بلف التصريف **Discharge Valve** لأخذ كمية المياه المطلوبة بالمعدل الذي يتاسب مع الطلب .
- يجب على فني التشغيل المراقبة المستمرة لمنسوب الخزان **Tank Level** وذلك 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 على التحمل و سرعة الاستجابة لتعديل ظروف الاستهلاك و غيرها من الاسباب التي تؤدي الى نتائج تؤثر على الانتاج و سلامة المعدات و الافراد . فمثلا:

 - ارتفاع المنسوب **Level** و فيضانه خارج الخزان . و تكون المشكلة اكثرا اذا كان الخزان به سوائل كيماوية خطيرة او غالية الثمن .
 - فراغ الخزان و بالتالي النسبة في عدم تلبية احتياجات الاستهلاك و ما يترب عليه من نتائج سلبية مثل توقف العملية الانتاجية التي تعتمد على السحب المستمر من الخزان .

التحكم الابي هو مفهوم عام لعمليات وطرق 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 إلى كارترة **PLC Analog input** لقراءة الـ **I/O** من الـ **Sensor** و ارسال القراءة إلى شاشة لاظهار القيمة المقاسة

مكونات الـ **classic control**

الكونتاتور : Contactor

هو عبارة عن **mechanical coupling** بين الـ **control circuit** و الـ **power circuit** باستخدام اشارة كهربائية هو المسؤول عن تحويل الاشارة الكهربائية لتشغيل المотор من كونها مجرد اشارة إلى حيث التنفيذ عن طريق توصيل الـ **power** إلى المotor و تشغيله

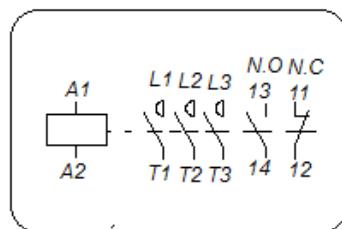
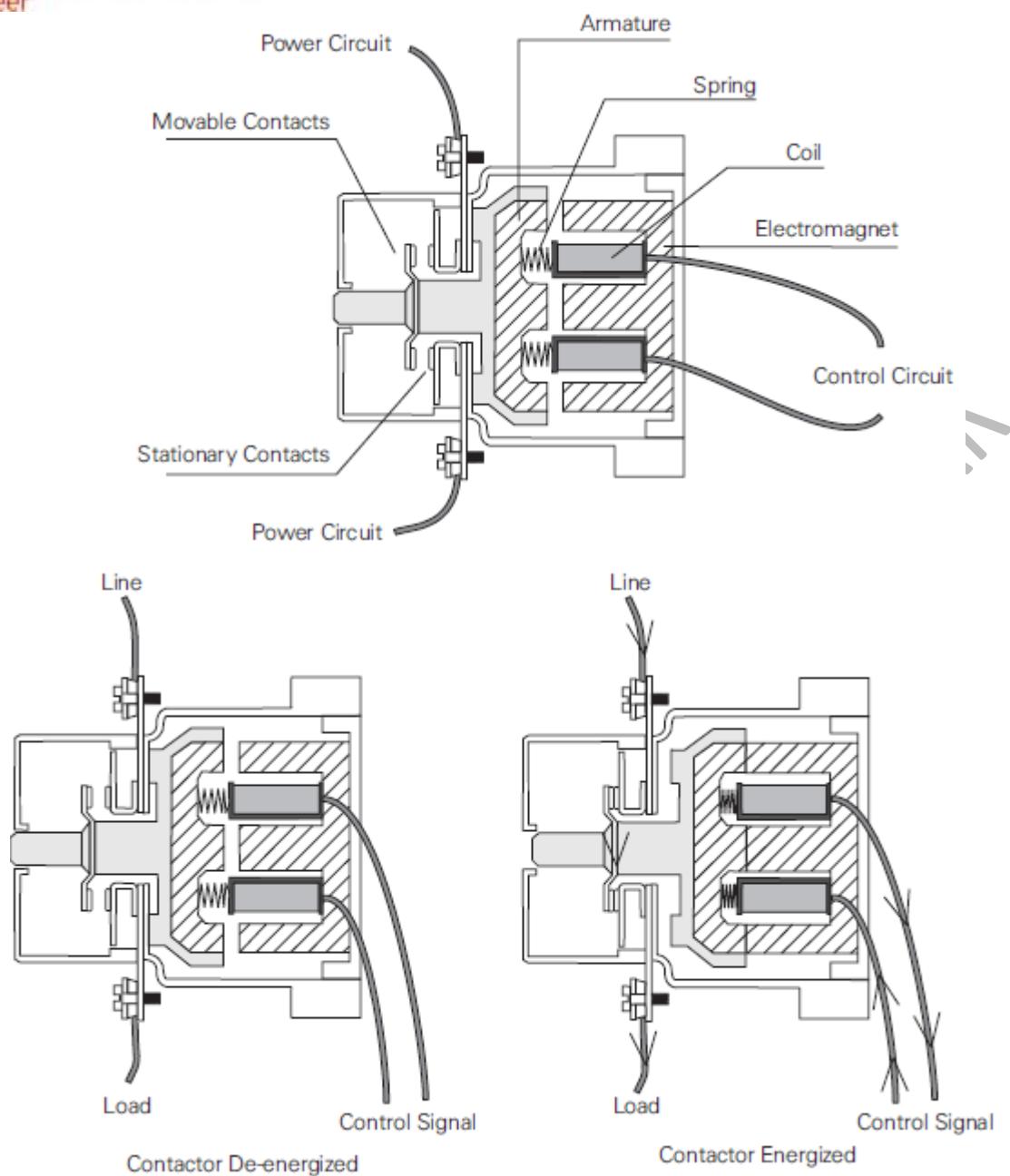


تكوين الكونتاتور: هو مكون من جزئين .

الجزء السفلي به قلب حديدي ثابت على شكل حرف E. يوجد حول القطب الأوسط ملف سلك معزول (coil) و حول الصلعجين الآخرين حلقة واحدة مغلقة من النحاس او الألومنيوم لتقوية المجال المغناطيسي على الجانبين .
الجزء العلوي يحتوي على قلب حديدي متحرك له نفس الشكل و مركب عليه مجموعة نقاط تلامس Contacts تكون مكونة من ثلاثة نقاط رئيسية (Main Contacts) وتكون (N.O) Normally Open و عدد غير محدد من نقاط التلامس المساعدة (Auxiliary Contacts) منها (N.O) او (N.C) Normally Close .

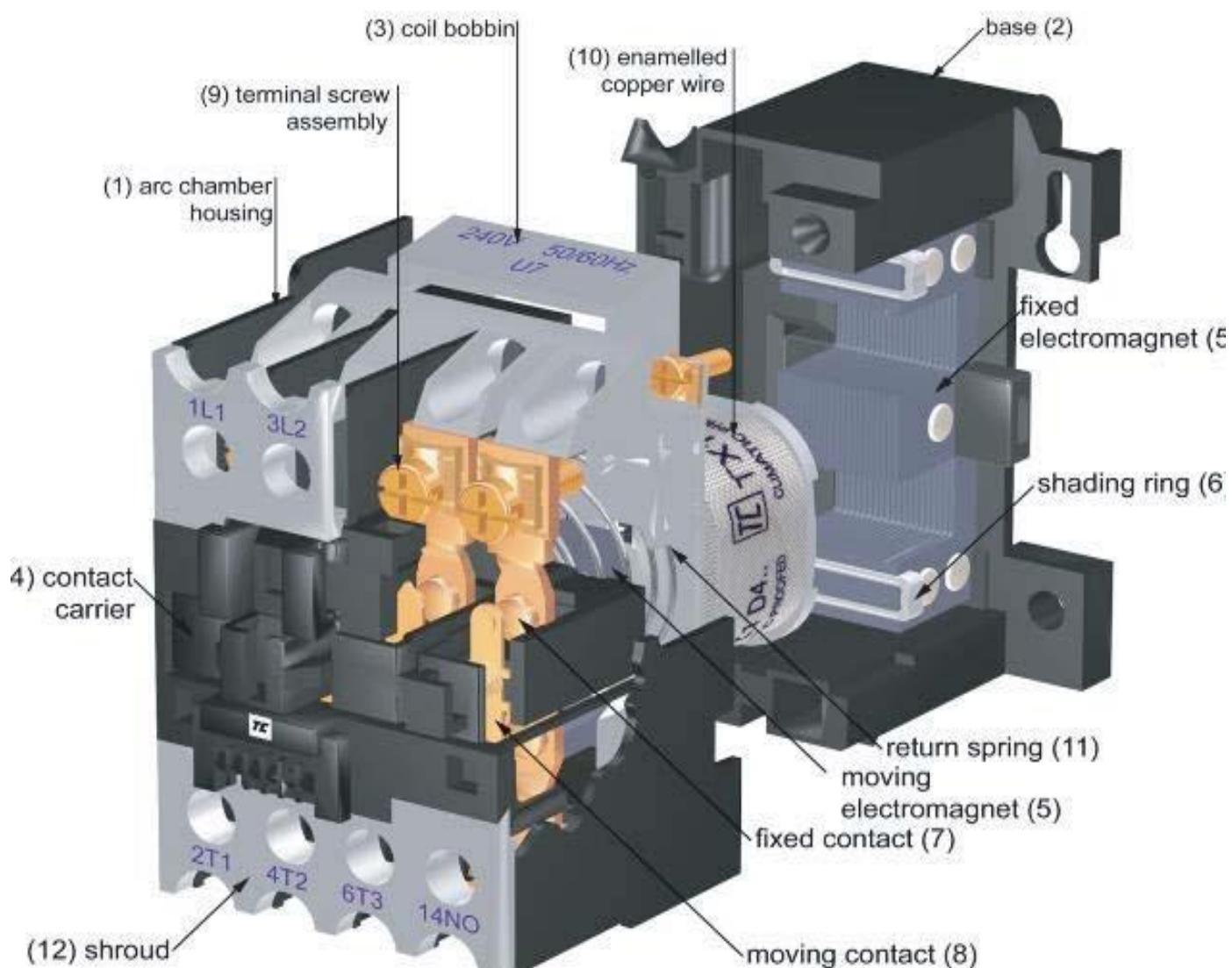
فإذا وصل تيار إلى الـ **Coil** يحدث مجالاً مغناطيسياً يجذب القلب العلوي إلى أسفل تجاه القلب الثابت فيتغير وضع جميع نقاط التلامس الـ **N.O** تصبح **Close** والـ **N.C** تصبح **Open**.

وتظل هكذا حتى ينفصل التيار عن الـ **Coil** فيعود القلب المتحرك إلى وضعه الطبيعي مندفعاً إلى أعلى بقوة Spring موجود بين القلبين . قتعود جميع نقاط التلامس إلى وضعها الأصلي .



- 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)



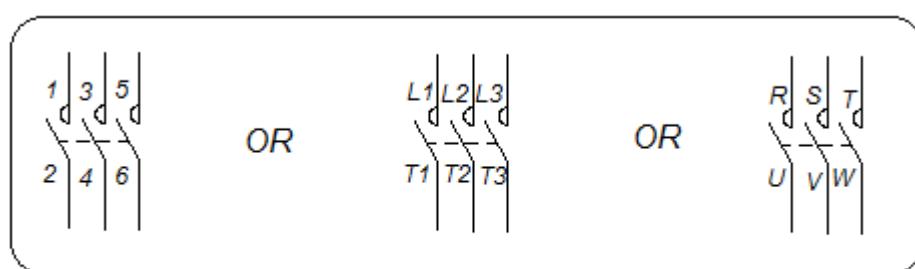


كيفية معرفة و تحديد اطراف الكونتاكتور :

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

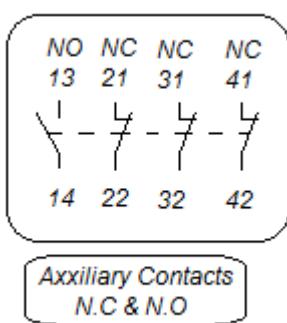
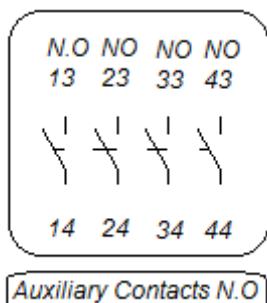
- النقاط الاساسية : Main Contacts -

بالنسبة للنقاط الاساسية Main Contacts عادة يكونو ثلث 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

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

النقطة المساعدة المغلقة : N.C Auxiliary Contacts

- تأخذ 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 الافوميترا عن طريق اختيار وضع ال OHM في الافوميترا و القياس بين طرفي النقطة مرة و الكونتاكتور حر و الاخرى و الكونتاكتور مضغوط

الحالة الاولى

الكونتاكتور حر ----- القراءة 0.L

هذه النقطة (N.O(Normally Close) .

الحالة الثانية :

الكونتاكتور حر ----- القراءة 0 ohm .

هذه النقطة (N.C(Normally Close) .

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

ملحوظة:

بعض الكونتاكتورات تحمل عددا معينا من النقاط المساعدة و لا يمكن اضافة اي نقاط اخرى . كما يوجد كثير من الماركات . الكونتاكتور يحمل نقطة مساعدة واحدة و يمكن ان ترکب عليه قطعة تحمل عددا من النقاط المساعدة الاضافية . وتصبح جزءا لا يتجزء من الكونتاكتور تتحرك بكرة المجال المغناطيسي لنفس الـ Coil .

من الممكن ان تكون نقطة واحدة او القطعة تحمل نقطتين او اكثر منها نقاط مفتوحة او مغلقة .



- عادة يكون لـ **Coil** طرفان يرمز لهم بـ A/A1 او A/B . وعند قياسها بواسطة الاوميتر ستعطي قيمة مقاومة معينة وليس صفراء . وتوفر الكومنتاكتورات **Coils** تعمل على قيم Volt مختلفة منها 380VAC,220VAC,110VAC,48VDC,24VDC وكلما كان لـ **Coil** يعمل على Volt اعلى كلما زادت قيمة مقاومتها حيث انها يلف بقطر سلك ارفع وعدد لفات اكبر
- من الممكن ان يعمل لـ **Coil** 24VDC او 380VAC و من الممكن ان يتغير لـ **Coil** على حدي و يترك الكومنتاكتور كما هو
- لذلك قيمة لـ **Volt** الذي يعمل به لـ **Coil** تكتب على لـ **Coil** نفسه و يظهر الجسم خارج الكومنتاكتور وليس على جسم الكومنتاكتور.

كيفية اختيار الكومنتاكتور:

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

شدة تيار او قدرة الحمل الذي سيعمل بهذا الكومنتاكتور:

- يجب العلم بأن الجزء الذي يتحمل شدة تيار المحرك داخل الكومنتاكتور هي النقاط الرئيسية **Main Contacts** وهذه النقاط هي المسئولة عن توصيل التيار الى **Motor** وبالتالي يجب ان يكون حجمها و نوع المادة المصنعة منها قادراً على تحمل قيمة التيار التي يستهلكها الحمل اي كان نوعه .
- كلما كانت قيمة تيار الكومنتاكتور اكبر من قيمة تيار الحمل كلما كان افضل و يعطي للكومنتاكتور عمر اطول و لكن اقتصادياً يجب اختيار كومنتاكتور مناسب وليس اعلى بكثير .
- يتم اختيار قوة النقاط الرئيسية (قيمة التيار التي تحمله) تبعاً لنوع الحمل و عدد مرات الفصل و التوصيل و ايضاً ماركة الكومنتاكتور . فإذا كان عدد مرات الایقاف و التشغيل اكثر يحتاج الى كومنتاكتور بقيمة اعلى . و كلما كانت ماركة الكومنتاكتور جيدة تستطيع اختياره بقيمة قريبة من قيمة تيار الحمل .
- من المعروف ان نفس قدرة المحرك كلما كان يعمل على فولت اعلى كلما انخفضت شدة تياره و العكس صحيح لذلك ستجد على الكومنتاكتور الذي يتحمل 9Amp اذا كان المحرك يعمل على 220VAC فيصلح الكومنتاكتور لـ **Motor** قدرته 3HP اما اذا كان لـ **Motor** يعمل على 5.5HP فنفس الكومنتاكتور يصلح لـ **Motor** قدرته 380VAC
- لا يتوفّر قيمة كومنتاكتورات باي تيار تريده ولكن بقيم متفاوتة مثل 9,12,16,20,25 AMP وهكذا

فرق الجهد الذي تعمل به دائرة التحكم:

- لا يشترط ان تعمل دائرة التحكم بنفس جهد المصدر بل يفضل ان تعمل على جهد اقل . وفولت دائرة التحكم هو الذي يصل الى **coil** الكومنتاكتور و ذلك اذا كان جهد دائرة التحكم 24VDC فيجب ان يكون **Coil** الكومنتاكتور 24VDC بغض النظر عن قيمة جهد المصدر الذي سيعمل به المحرك .

عدد نقاط التلامس المساعدة المفتوحة و المغلقة:

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

Auxiliary Contactor or Relay:



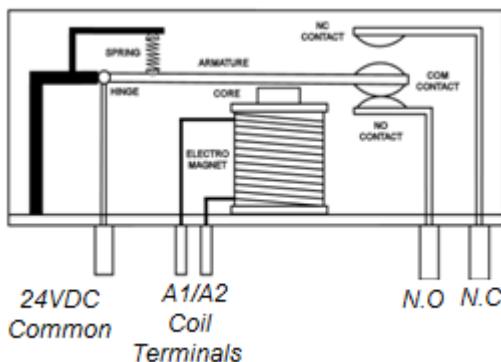
كونتاكتور مساعد او ريلاي:

الكونتاكتور المساعد:

- الكونتاكتور المساعد ما هو الا كونتاكتور صغير يحتوى على عدد من النقاط المساعدة فقط NO or NC ولا يحتوى على اي نقاط رئيسية Main Contacts وله Coil يعمل على قيم فولت مختلفة مثل الكونتاكتورات العادي و عادة يستخدم في الوائير كعامل مساعد لفصل او توصي التيار عن coils اخرى او احمال بقدرات صغيرة لا تتعدي 9AMP

ريلاي:

- كما يوجد ريليات يتم تثبيتها على قاعدة خاصة بها و توصل الاطراف بمسامير في هذه القاعدة تبعا للارقام او الرموز المكتوبه عليها وبعد ذلك يمكن خلع الـ relay من قاعدته و تركيب اخر نفس الموديل دون الحاجة الى فك اي اسلاك. و بالتالي يوجد دليل في الـ relay يقابل له دليل اخر في القاعدة حتى لا يمكن تركيبه الا في وضع معين لتدخل ارجل الـ relay داخل فتحات القاعدة التي ثبتت 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 $P = Voltage * Current$ (Watt)

الطاقة الكهربائية تتكون من عناصرتين اساسيتين 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.

بمعنى اننا في اوقات الذروة لدينا استهلاك كثيف للطاقة و هذا نسبة الى كمية الـ **current** المنسوبة و تكون قيمة الجهد في هذا الوقت ثابتة.

اما في منتصف الليل يكون استهلاك قليل للطاقة و هذا ايضا نسبة الى كمية الـ **current** المنسوبة و تكون ايضا قيمة الجهد ثابتة.

في اي وقت نقيس فيها قيمة الفولت بين اي 2phase في اي مكان في اي مصنع تكون 380VAC اما عند قياس الـ **Current** على 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** 10A بـ **10A** يعمل تحت ظروف تشغيل مختلفة.

Case	Behavior
Case 1: No load	<ul style="list-style-type: none"> - عند عمل المотор بدون حمل - في هذه الحالة الـ Motor يسحب اقل من الـ rated current و تقربياً يساوي <ul style="list-style-type: none"> - No Load Current = (2/3)Rated Current
Case 2: Loaded	<ul style="list-style-type: none"> - عند عمل المotor على الحمل المقصن له - في هذه الحالة الـ Motor يسحب اقل من الـ rated current و لكن ليس بكثير <ul style="list-style-type: none"> - Load Current = 9 AMP (approximately)
Case 3: Over loaded	<ul style="list-style-type: none"> - عند حدوث over load على المotor نتيجة حمل زائد او نتيجة مشكلة في الـ gear box - الخاص بالمotor او نتيجة تلف في بلدية المotor - في هذه الحالة الـ Motor يسحب Current اعلى من الـ rated Current ولكن ليس بكثير <ul style="list-style-type: none"> - Over load current > Rated current
Case 4: حدوث ضارة	<ul style="list-style-type: none"> - عند حدوث ضارة مفاجئة للمotor نتيجة وقوع جسم صلب في الحمل اثناء دورانه مما يسبب توقفه عن العمل - في هذه الحالة الـ Motor يسحب Current اعلى من الـ rated current و اعلى من الـ over load current <ul style="list-style-type: none"> - Current > Over load current > Rated current
Case 5: S.C	<ul style="list-style-type: none"> - عند حدوث S.C في المotor نتيجة انهار عزل او لاي سبب - في هذه الحالة الـ Motor يسحب Current اعلى من الـ rated current و اعلى من الـ over load current <ul style="list-style-type: none"> - Over load current > Rated current
Case6: Starting	<ul style="list-style-type: none"> - عند بدأ عمل الـ Motor يكون الـ Current المنسوب من الـ Motor اعلى من التيار المقصن للمotor لعدة صغيرة حوالي . 10 Sec - و هذه القيمة ليست ثابتة او لها نسبة ثابتة لكل موتور لكنها تعتمد على طريق الـ Starting <ul style="list-style-type: none"> • التوصيل المباشر على التيار (DOL) • $I_{startting} = 6 \text{ In}$ (6 * Rated Current) - بدء المotor ستار ثم تحويله دلتا <ul style="list-style-type: none"> • $I_{startting} = 3 \text{ In}$ (3 * Rated Current)



	<ul style="list-style-type: none"> • بدأ المotor باستخدام Soft Starter . $I_{starting} = 2 I_n (2 * \text{Rated Current})$ • بدأ المotor بالتوالي مع مجموعة من المقاومات تعتمد على قيمة المقاومات $I_{starting} =$ • بدأ المotor مع مقاومات بالتوالي مع ملفات العضو المتحرك تعتمد على قيمة المقاومات $I_{starting} =$
--	---

الحالة 4 : 3 & 4

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

الحالة 5 :

- عند حدوث S.C المotor محترق اصلا و لكن الكابل ممكن ان يتلف او الكابل به قطع وبذلك من الممكن ان يتلف باقي الكابل.
- الكابلات غالبية الثمن و يجب الحفاظ عليها.
- لذلك يجب عمل Current limitation لتنقیص هذه المخاطر و التأفييات من مواتير و كابلات.

الحالة 6 :

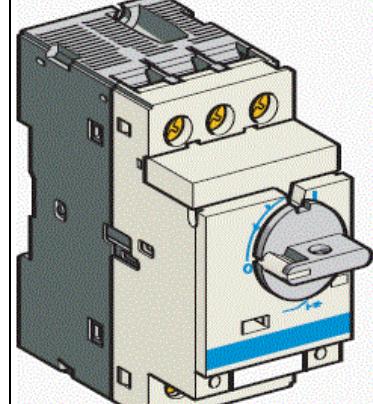
- عند بدأ دوران المotor يكون المحسوب من Current Motor أعلى من التيار المقنن للمotor لفترة Rated Current 10 Sec
- في هذه الحالة يجب ان يكون Overload و جميع وسائل الحماية للMotor قادرة على تخطي قيمة المحسوب طريقة Starting Current ايضا قادرة على تخطي الزمن اللازم لعملية Starting حتى لا يحدث Trip و يتوقف المotor عند تشغيله.

هنا نلاحظ اننا لا نستطيع التحكم في قيمة المحسوب ولكن الذي يتحكم به الحمل لكن نستطيع عمل limitation 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 كانت Control Circuit او Power 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	<p>- وظيفة الـ Overload الاساسية هي حماية الـ motor من اي ارتفاع في شدة التيار</p> <p>وهو مكون من ثلاثة ملفات حرارية تتصل بالتوالى مع الـ motor و له تدريج لشدة التيار يضبط هذا التدريج على قيمة تيار معين. و في حالة ارتفاع شدة التيار التي يسحبها الـ motor عن القيمة المضبوط عليها تدريج الـ overload لا يسبب اذا كان زيادة الحمل او سقوط فازة او تؤدي هذه الزيادة الى ارتفاع حرارة الملفات الحرارية فتتمدد و تحرك قطعة من الفبر تفصل نقطة مغلقة داخل الـ overload و هذه النقطة تتصل بالتوكالي مع coil الكونتاكتور الذي يقوم بتشغيل هذا الـ motor فيفصل نقاط تلامس الرئيسية و ينقطع التيار عن الـ motor . و بعد معرفة سبب الارتفاع في شدة التيار و اصلاحه يضغط على زر قعود نقطة تلامس الاوفلود مغلقة و يمكن اعادة تشغيل الدائرة مرة اخرى.</p> <p>ملاحظات:</p>	
سمى overload نستخدم من الـ O.L نقطة N.C في دائرة الكترون لانها تكون اثناء close التشغيل و اثناء open الـ trip الـ normal O.L بتاع الـ انه موصل	<p>- يحتوي الـ overload على نقطة مقوحة 97-98 بالاضافة الى النقطة المغلقة 95-96 يمكن توصيل هذه النقطة مع لمبة اشارة اذا اضاء يعني ان الالة توقف نتيجة لفصل الاوفلود. او انه يعطي PLC بان المотор فصل او فلود اكثـر انواع الـ overload بعد تغيير وضع نقاط تلامسها لا تعود الي وضعها الطبيعي الا بالضغط على زر Reset و من نفس الزر يمكن اختبار (test) صلاحية نقاط التلامس.</p> <p>بعض الانواع تحتوي على زر اضافي يحدد تبعـاً لاختيارك ان كنت تريـد عودـة نقاط تلامـس الاوفـلـود الى وضعـها الطـبـعـي يـدوـياـ (H) او اتـومـاتـيـكاـ (A) اي بـعـد ان تـنـخـضـ حـارـةـ المـفـلـاتـ تـعودـ لـوضـعـهاـ دـوـنـ الحاجـةـ إـلـيـ الضـغـطـ عـلـيـهـاـ وـ فـيـ هـذـهـ الـحـالـةـ يـوجـدـ زـرـ خـاصـ بـ (Test) وـ آخـرـ لـ (Reset).</p> <p>بعض انواع الـ overload نقطـيـ تـلـامـسـهـ بـهـ ثـلـاثـ اـطـرـافـ فقطـ 95ـ رـئـيـسيـ وـ (N.C)ـ وـ الـ طـرـفـ 98ـ (N.O)ـ.</p> <p>يـسـتـخـدـمـ الـ O.Lـ فـيـ دائـرـةـ الـ P~o~w~e~r~ وـ الـ A~ux~i~l~i~a~r~ c~o~n~t~a~c~t~ وـ مـنـهـ فـيـ دائـرـةـ الـ c~o~n~t~r~o~l~ .</p> <p>الـ over~load~ و~ الـ normal~case~ شـغـالـ لـذـلـكـ يـتـمـ اـسـتـخـدـمـ نـقـطـةـ N.Cـ لـانـهـ عـنـ حدـوثـ tripـ تـصـبـحـ openـ</p>	
Motor C.B Motor Protection نفس وظيفة over the load يتم استخدام نقطـةـ N.Oـ لـفصـلـ دائـرـةـ الـ الكـتـرـولـ لـانـهـ فيـ حـالـةـ فـصـلـ الـ	<p>- وظيفة الـ Motor C.B الاساسية هي حماية الـ motor من اي ارتفاع في شدة التيار</p> <p>وهو مكون من ثلاثة ملفات حرارية تتصل بالتوالى مع الـ motor و له تدريج لشدة التيار يضبط هذا التدريج على قيمة تيار معين. و في حالة ارتفاع شدة التيار التي يسحبها الـ motor عن القيمة المضبوط عليها تدريج الـ Motor C.B لا يسبب اذا كان زيادة الحمل او سقوط فازة او تؤدي هذه الزيادة الى ارتفاع حرارة الملفات الحرارية فتتمدد و تفصلـ الـ 3 Main contactsـ بالـ powerـ عـلـيـ الـ 3PHـ التيـ تـغـذـيـ الـ مـوـتـورـ وـ تـحـركـ قـطـعـةـ مـنـ الـ فـبـرـ تـفـصلـ نـقـطـةـ مـغـلـقـةـ مـثـبـتـةـ عـلـيـ الـ Motor C.Bـ</p> <p>وـ هـذـهـ النـقـطـةـ تـتـصـلـ بـالتـوكـالـيـ معـ coilـ الكـونـتاـكتـورـ الذـيـ يـقـومـ</p>	

<p>Motor C.B open تكون اما في حالة التوصيل Close تكون لأن الـ Normal بتات الـ Motor C.B انه فاصل</p>	<p>يتشغيل هذا الـ motor فيفصل نقاط تلامسية الرئيسية ويفصل دائرة الكترونول ايضاً. وبعد معرفة سبب الأرتفاع في شدة التيار و اصلاحه يتم رد المفتاح و يمكن اعادة تشغيل الدائرة مرة اخرى.</p> <p>ملاحظات:</p> <ul style="list-style-type: none"> - من الممكن تثبيت Motor Auxiliary Contacts على الـ Motor C.B و تكون N.O و N.C في دائرة الكترونول جميع انواع الـ Motor C.B بعد تغيير وضع نقاط تلامسها لا تعود الى وضعها الطبيعي الا عن طريق رد المفتاح - الـ motor protection normally بتات الـ close لذلک نستخدم نقطة N.O لانها عند عملها تصبح 	
<p>Miniature</p>	<p>هو مفتاح فصل ارتفاع التيار يعمل عن طريق المفات الحرارية اسرع في الاحساس بارتفاع التيار الكهربائي بفارق كبير بمعنى عند حدوث S.C لا يحتوي على تدريج لضبطه ولكنه له قيمة محددة يتتحملها يوجد منه الـ single phase والـ 3 ph 2ph يستخدم في احمال الاضاءة و ايضاً في دائرة الـ power لـ control circuit يستعمل لحماية الـ power circuit و الـ control circuit ضد حدوث الـ S.C و عادة ما يستخدم كـ مفتاح دخول عمومي للوحات الصغيرة. من الممكن ايضاً تركيب Auxilliary contacts لـ indication و من الممكن ان يستعمل هذه الـ Auxilliary contacts لـ PLC عن فصل الـ control voltage عن فصل الـ indication جزء من الدائرة نتيجة وجود S.C</p>	
<p>Fuse</p>	<p>ايضاً يستخدم لحماية من ارتفاع التيار بفارق كبير يصل الى الـ S.C ومنه سبع الفصل electronics و منه العادي (های ریشن) يستخدم في الـ power circuits و الـ control circuits. وهو عبارة عن جسم زجاجي به سلك رفيع جداً ينقطع هذا السلك عند قيمة اميري محددة او جسم خزفي به شريحة رفيعة من المعدن و حولها ملح كيميائي عند تقطيع عند قيمة اميري معينة</p>	
<p>MCCB</p>	<p>NOT NOW</p>	

طريقة اختيار وضبط الـ *Motor C.B Overload*

. يجب قراءة امبير الـ Motor من على الـ *name plate* الخاصة به .
و تسجيل هذه القيمة باعتبارها الـ *MAX.Rated Current* .

.ii. اختيار Over load SW او Motor C.B يكون الـ *MAX.Range* له مساوي لـ *Max.Rated current* .

.iii. يتم ضبط تدريج الـ Over load SW على الـ *MAX.Rated Current* للموتور مبنية .

.iv. تشغيل الموتور على الـ *Full load* وقياس الـ *current* المسحوب وهو يعمل على الـ *Full load current* .

.v. ضبط تدريج الـ Over load SW او الـ *Motor C.B* على قيمة بين الـ *MAX.Rated Current* للمotor و الـ *Full load current* .

.vi. و افضل قيمة يضبط عليها الـ *Over load SW* $= MAX.Rated current for motor - 1.5 A$.

.vii. اذا كانت هذه القيمة اكبر من قيمة الـ *full load current* .

.viii. و اقصى قيمة يضبط عليها الـ *Over load SW* $= MAX.Rated current for motor - .5 A$.

.v. وفي جميع الحالات يجب تحقيق الشرط الاتي

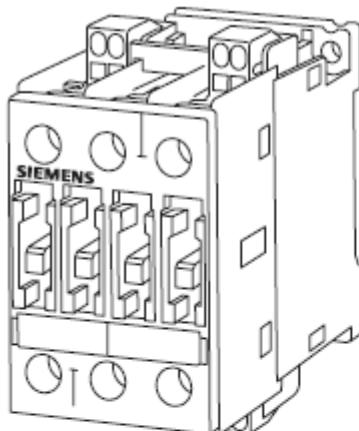
و يتم ضبط تدريج الاوفر لود اعتمادا على هاتين القيمتين بمعنى انه يجب ان يكون اكبر من الـ *load current* .

حتى لا يفصل الموتور على 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 *current of motor* .

كونتاكتر Siemens مركب معه Overload

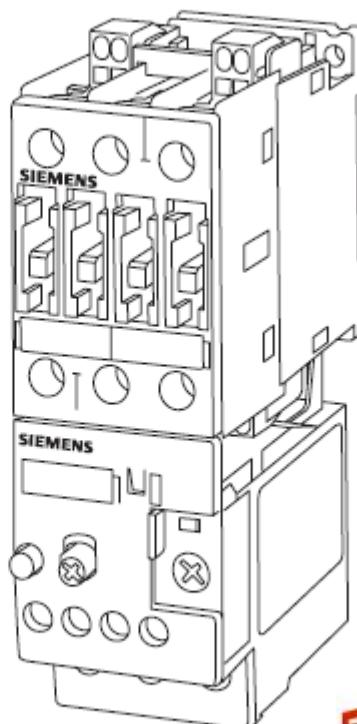
Contactor



IEC Starter



Contactor



Overload Relay

Overload Relay

- النقط المساعدة التي تركب اعلي الـ *contactor* *feedback* عن ان الموتور فصل *overload* ولكن عن تشغيل الموتور و فصله عموما *feedback*



الـ **OVERLOAD** يقوم بفصل نقطة **CONTROL** موصولة بالتوالي مع **COIL** كونتاكتر المотор فعندما تفصل يفصل المOTOR ولكن الـ **3PHASE Motor C.B** يفصل الـ **motor**

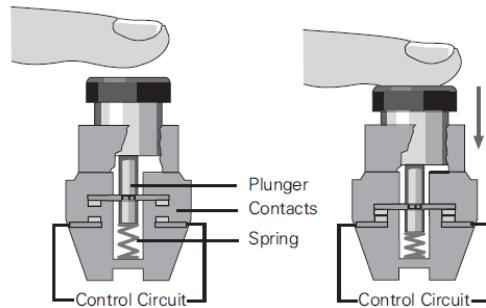
المفاتيح المختلفة:

j. مفاتيح التشغيل والايقاف .P.B(Push Buttons)

ON Switch مفتاح تشغيل

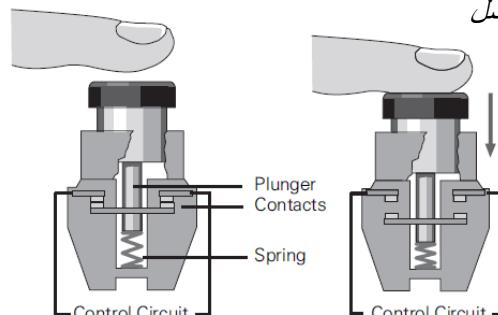
وظيفته توصيل التيار الى الدائرة وبالتالي تكون نقطة تلامسه في وضع فصل ولحظة الضغط عليه يوصل

.N.O(Normally Open)



OFF Switch مفتاح ايقاف

وظيفته فصل التيار عن الدائرة وبالتالي تكون نقطة تلامسه في وضع توصيل ولحظة الضغط عليه تفصل



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

يحتوي على نقطتي تلامس واحدa **Normally Open**

والآخر **Normally Close** لحظة الضغط عليه

يفصل تيار عن دائرة و يصله للدائرة الاخرى.

- جميع هذه المفاتيح تعود نقاط تلامسها الى وضعها الطبيعي بعد رفع ضغط يدك من عليها.

- جميع هذه المفاتيح من الممكن اضافة لمبة اشارة له

التوضيح حالة الم Otto 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 بالإضافة الى 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 ممكн الاختيار بينهم و يثبت على الوضع المضبوط عليه حتى يقوم الشخص بتغييره بنفسه من الممكن ان يتم اضافة اكثر من نقطة لهذا المفتاح



.iii. Toggle Switch

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

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

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

طريقة فحص و قياس المotor :

1. اولا نضع يدنا على المotor و نقوم بالاحساس بدرجة حرارة المotor و نري ان كانت في الحد المسموح به او لا

2. قياس ملفات المotor (ohm) و التأكد من انهم في الـ range المناسب و ان الـ 3ph متساوين في حالة قياس الملفات مقاومة عالية جدا بالـ kilo ohm او اعلى هذه يعني قطع في الملفات في حالة قياس الملفات مقاومة صغيرة جدا تصل الى 0 ohm هذا يعني انهيار العزل و حدوث short circuit في المotor

في حالة عدم تساوي قياس الملفات هذا يعني ان المotor يحتاج الى اعادة لف مرة اخري

3. قياس امبير المotor على الحمل و نري ان كان في الحد المسموح به او لا

4. فصل المotor عن الحمل و قياس الامبير وهو بدون حمل و نري ان كان يسحب امبير في الحدود انه بدون حمل

5. فك المotor و الكشف على الرولمان بلبي (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
Enhance Your Career



Industrial Automation

Classic Control HMI

PLC Siemens

S7-200/1200/300/400

SCADA System

Sensors & Instrumentation

Industrial Power Distribution

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.Abdulkawy.Mobarak@Gmail.com

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

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

اولا دائرة القوى (POWER CIRCUIT):

هي الدائرة المسئولة عن توصيل التيار من المصدر الى الحمل سواء كان محرك او سخان او اي نوع من الامال و عادة تكون دائرة القوى (POWER CIRCUIT) من:

1. ثلاث فيوبرات او مفتاح MINIATURE ذات قيمة تحمل شدة تيار الحمل.
2. ثلاث نقاط رئيسية لكونتاكتور او أكثر.
3. مفتاح OVERLOAD.

و جميع هذه المكونات و سمك السلك المستخدم يجب ان تحمل قيمة التيار التي تستهلكها الحمل.

ثانيا دائرة التحكم (CONTROL CIRCUIT):

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

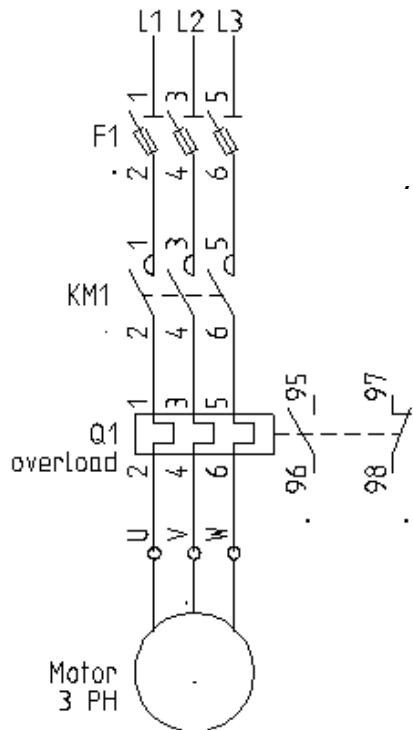
1. طرفان بينهم قيمة فرق جهد تساوي الفولت التي يستعمل به الـ Coils (CONTROL VOLTAGE).
2. فيبر او مفتاح MINIATURE يتحمل تيار البيانات الموجودة بالدائرة و هي تستهلك قيمة تيار ضعيفة.
3. نقطة التلامس المغلقة للـ OVERLOAD
4. مفاتيح الایقاف و التشغيل.
5. عددا من نقاط التلامس المساعدة للكونتاكتورات التي تحتويها الدائرة (تبعا للمطلوب من دائرة التحكم)
6. بوابات الكونتاكتورات او أكثر . وجميع هذه الاجزاء و السلك المستخدم لدائرة التحكم تحمل فقط شدة تيار الـ COILS او مصايب الإشارة 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 proximity sensors او float switch او limit switch او push button او SELECTOR SWITCH او pressure switch.

كل هذه المكونات تستخدم بطريقة معينة لعمل 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 relays و الـ contactors متواقة 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 circuit) في (control voltage) واحدة و سوف يتم شرح دائرة على هذا

دائرة القوى لمحرك واحد بسرعة واحدة:



تحتوي هذه الدائرة على :

- مصدر تيار ثلاثة فاز L1-L2-L3 PH Power Supply .
ويجب ان يكون فرق الجهد بينهم هو الجهد الذي يعمل عليه الـ Motor .
ثلاث فيزيات Q1 ويجب ان تحمل هذه الفيزيات شدة تيار بدأ دوران المحرك . هذه الفيزيات من النوع (فيزيات تعشيق) و التي تستعمل ايضا كمفتوح رئيسي لفصل التيار عن الدائرة .
ثلاث نقاط رئيسية Main Contacts للكونتاكتور KM1 .
ويجب ان تحمل نقاط التلامس هذه شدة تيار الـ Motor .
المفات الحرارية لاـ Overload F2 وتحمل ايضا تيار الـ Motor اطراف الـ Motor الثلاث U-V-W .



كيفية عمل دائرة القوى:

- عندما يصل التيار إلى **Coil** لك **Contactor KM1** عن طريق دائرة التحكم تغلق نقاط التلامس الرئيسية للكونتاكتور **KM1** بقوة المجال المغناطيسي المترافق مع **Coil**. فيصل التيار إلى أطراف المحرك مارا بالفيوزات الرئيسية و الملفات الحرارية لك **Overload** و يظل يعمل حتى ينقطع التيار عن **Coil** لك **Contactor** فتفصل النقاط الرئيسية و يوقف **Motor**.

التمرين الأول:

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

مكونات الدائرة :

 - S.CF1: Fuse من الـ *control circuit*
 - Q1: N.O contact of motor protection
 - overload
 - motorS1: N.O Push Button لـ *ON*
 - motorKM1: Contactor لـ *التشغيل*

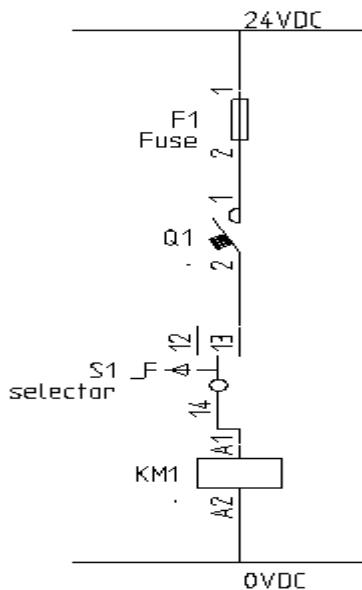
التشغيل:

استخدمنا N.O contact من الـ *Motor protection* وذلك لأن الـ *Motor protection* بتاع الـ *Motor protection* و هو فاصل .

لتشغيل الدائرة يجب الضغط على المفتاح S1 و استمرار الضغط عليه



التمرين الثاني:



- صمم دائرة كنترول لتشغيل موتور باستخدام selector switch

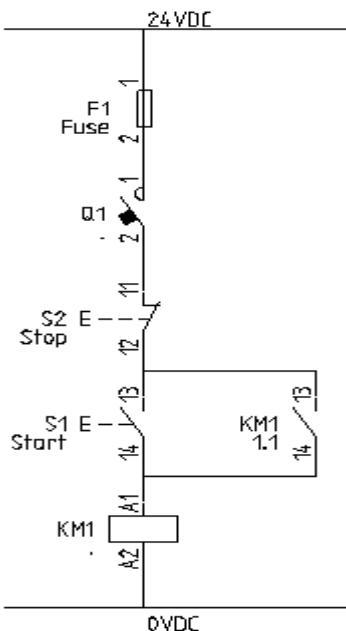
مكونات الدائرة:

- لتشغيل المотор

التشغيل:

- استخدمنا 2 position selector SW يكونا مسار الـ current selector في الـ position (12): مقطوع
يكون مسار الـ current selector في الـ position (13): موصى
لتشغيل المотор يجب قلب الـ selector SW على الـ position (13) فيصبح مسار الـ current متصل حتى قلب selector SW على الـ position (12) فيقطع مسار الـ current للكونتاكتور KM1 فيتوقف الـ Motor.

التمرين الثالث:



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

مكونات الدائرة:

- مفتاح لفصل الـ Stop P.B motor ب نقطة motor- KM1(13-14)
- نقطة معايدة من كونتاكتور الـ

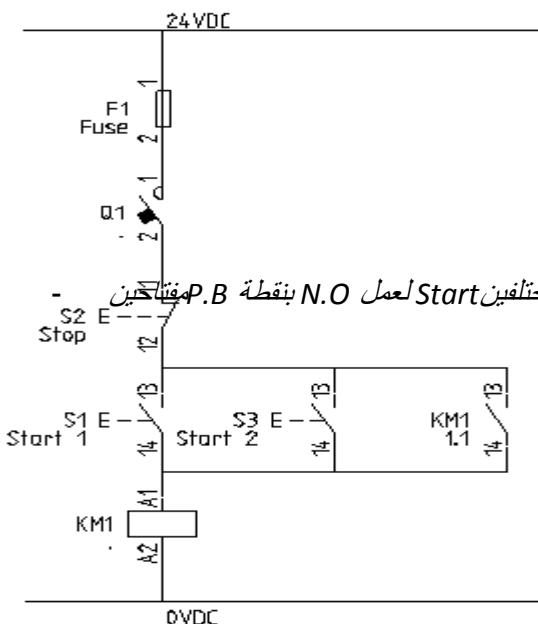
التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح (Start P.B) S1 سوف يصل التيار الى coil Main contacts Contactor KM1 و الذي يغير وضع نقاطه الرئيسية الـ و المساعدة الـ Auxiliary contact و بالتالي يعمل المотор و تغلق النقطة المساعدة (13-14) KM1 و تصل تيار الى coil KM1(13-14) الاول هو المفتاح (S1) لا النقطة الثانية هو المفتاح (S1) لا KM1(13-14) لا
- فعندما نرفع يدنا من على المفتاح (Start P.B) S1 لا يتأثر Contactor KM1 لأن التيار يصل له عن طريق الـ
- عند الضغط على المفتاح (Stop P.B) S2 يتقطع المسار الذي يوصل الـ current الى coil Contactor KM1 و يتوقف المotor.

التمرين الرابع:

- صمم دائرة كنترول لـ تشغيل موتور من اكثر من مفتاح

مكونات الدائرة:



التشغيل:

- احياناً نحتاج لتشغيل الـ motor من اكثر من مفتاح او بمعنى اصح من اكثر من مكان و بالتالي نحتاج مفتاح في كل مكان يتم توصيل مفاتيح الـ Start (N.O P.B) توازي و عند الضغط على اي منهم يصل الـ current الى coil المترافق مع him (N.C P.B) ف يعمل الـ motor contactor
- يتم عمل الـ Stop من نفس مفتاح motor وهو (S2(N.C P.B))



التمرين الخامس:

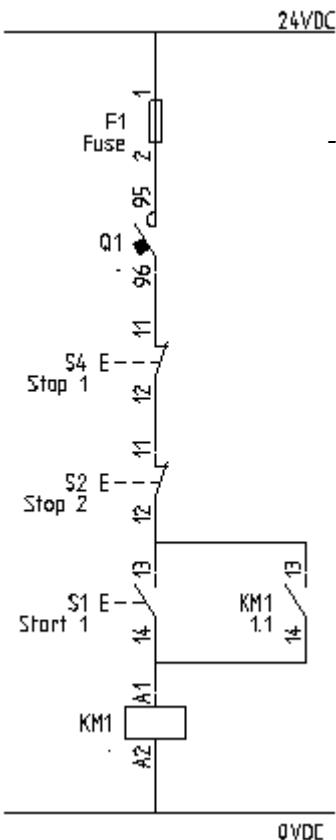
- صمم دائرة كنترول لـ فصل موتور من اكثر من مفتاح

مكونات الدائرة:

- مفاتيحين B.P.N.C ب نقطة Stop للدائرة من مكانيين مختلفين

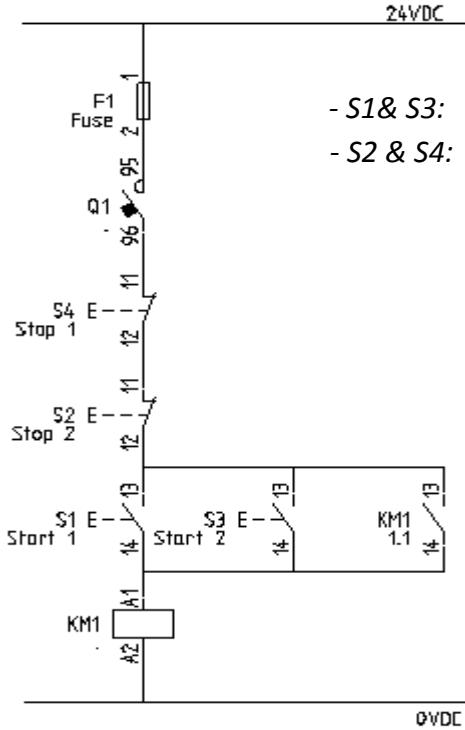
التشغيل:

- احياناً نحتاج لفصل المотор من اكثر من مفتاح او بمعنى اصح من اكثر من مكان و بالتالي نحتاج مفتاح في كل مكان يتم توصيل مفاتيح الـ Stop (N.C P.B) توالياً مع بعض و تكون توالياً مع coil المترافق مع him (N.O P.B) و عند الضغط على اي مفتاح منهم يتم قطع الـ current عن motor و بالتالي يتوقف الـ contactor.



التمرين السادس:

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



مكونات الدائرة:

- مفاتيح P.B ببنقطة N.O لعمل Start للدائرة من مكابين مختلفين
- مفاتيح P.B ببنقطة N.C لعمل Stop للدائرة من مكابين مختلفين

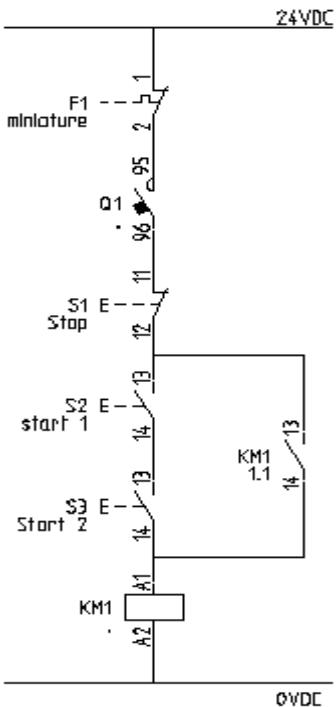
التشغيل:

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



التمرين السابع:

- صمم دائرة لتشغيل المotor من مفاتيح في نفس الوقت



مكونات الدائرة:

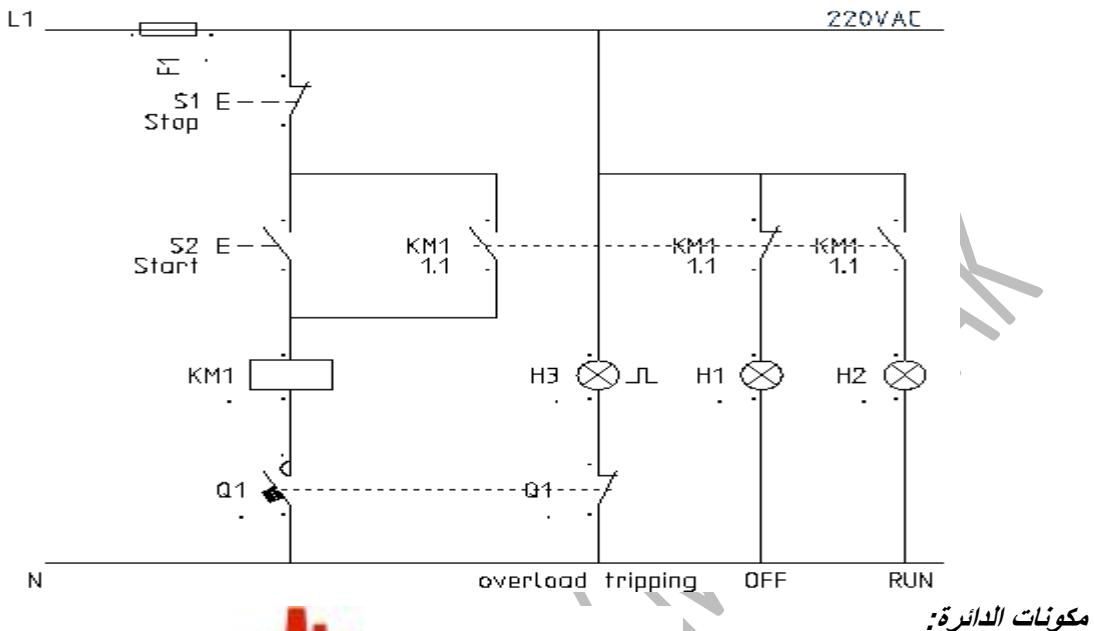
- مفتاح P.B ببنقطة N.C لفصل المotor
- مفاتيح P.B ببنقطة N.O لعمل Start
- نقطة مساعدة مفتوحة N.O من كونتاكتر المotor

التشغيل:

- يتم وضع N.O SW 2 توالي لعمل Start لـ Motor بلا من مفتاح واحد فقط
- لن يصل المmotor الى current coil المmotor الا بالضغط على الاثنين معاً
- و عندما يعمل المmotor يغير وضع نقاط تلامسه الاساسية Main contacts و المساعدة Auxiliary contacts و بالتالي تغلق النقطة المساعدة المفتوحة وهي بالتوالي مع المmotor 2 SWs
- اصبح عندي مسارين لـ current المmotor لتغذية المmotor
- فعندما نرفع يدنا من على المmotor 2 لا يتاثر المmotor لوجود مسار اخر و هو المmotor KM1(13-14)
- هذه الحالة تستخدم عندما اريد ان يشغل العامل المعدة و يبيه الاثنين بعيدة عن مجال عمل الاله و ذلك للامان حتى لا تكون يد العامل متعرضة للاجزاء المتحركة في المmotor M/C

التمرين (٨):

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



- **لمبات اشارة لمراقبة حالة المотор** - H1,H2,H3



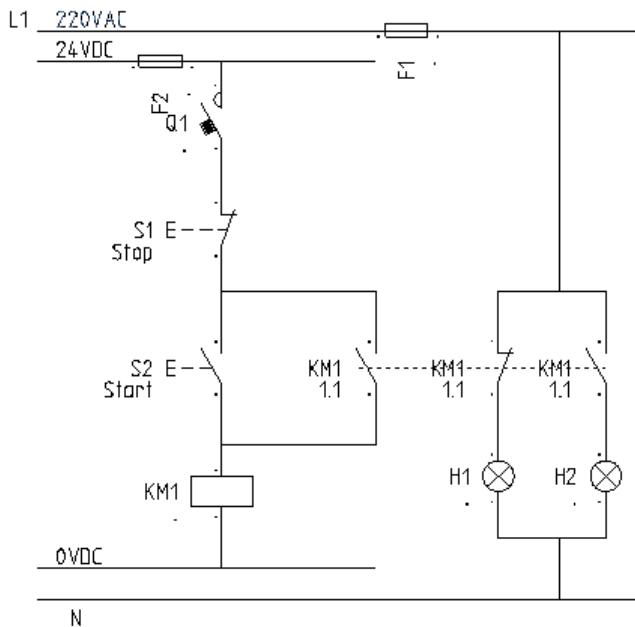
- نلاحظ هنا اننا وضعنا الـ **Auxiliary contact** الخاصة بالـ **motor protection** لفصل الدائرة من النهاية (بعد الـ **contactor coil**) وهذه الحالة لا تفرق عن الحالة السابقة الا نقطع مسار الـ **current** الواصل لـ **contactor coil** من البداية او من المنتصف في اي من الحالات سوف يتوقف سريان الـ **current**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

لذلك نستخدم مجموعة من لمبات الاشارة signal lamp كالاتي:

- H1 → OFF تضيء عند يكون المотор متوقف
 - H2 → RUN تضيء عند يكون المotor شغال
 - overload - H3 → O.L tripping تضيء عندما يفصل المotor



التمرين (9):



- صمم الدائرة السابقة باستخدام 2 volts مختلفين

Control Voltage = 220VAC & 24VDC



- هذه الدائرة توضح استخدام 2 مختلفين في دائرة تحكم واحدة
- حيث انه استخدم 24VDC في الدائرة الاساسية (Start/Stop) للمotor و استخدم 220VAC في الدائرة التحكم
- مع لمبات الاشارة
- المهم اننا نحافظ على ان كل Volt بالطرفين يتبعه يكون isolated عن الـ Volt الآخر بمعنى ان كل Volt بالطرفين يتبعه لا يلامس الـ Volt الآخر بالطرفين يتبعه حتى لا تحدث S.C.
- $220VAC \rightarrow 220VAC \& Neutral$
- $24VDC \rightarrow 24VDC \& 0VDC$
- مهم جدا عدم حدوث S.C في مثل هذه الدوائر بين الـ 2Volts المختلفين من الممكن ان تحتوي الدائرة علي كارتات PLC تعمل ب 24VDC او شاشة تعمل ب 24VDC فعند حدوث S.C بين الـ 220VAC & 24VDC .
- اذن انا دخلت 220VAC علي كارتات لا تتحمل هذا الـ volt وبالتالي تؤدي الي احتراها.

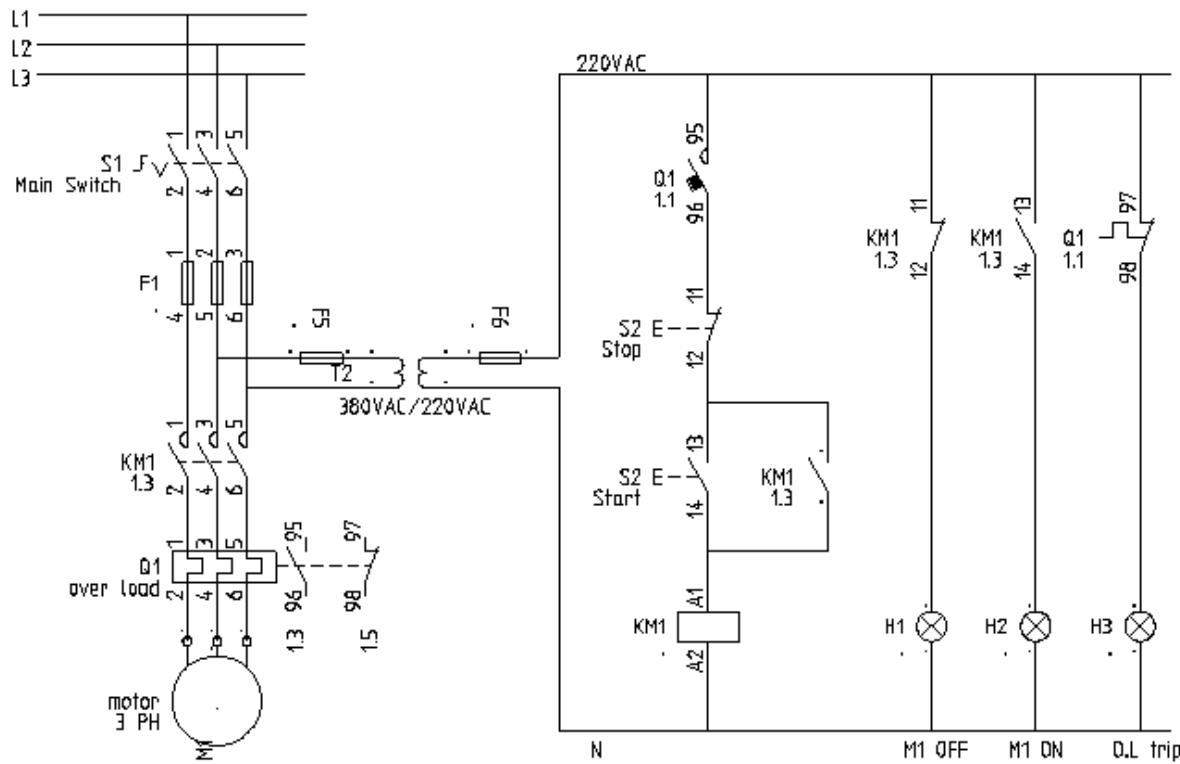
ملاحظات:

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





- صمم دائرة القوى و التحكم لمحرك واحد بحيث تعمل دائرة الكترون على جهد 220VAC



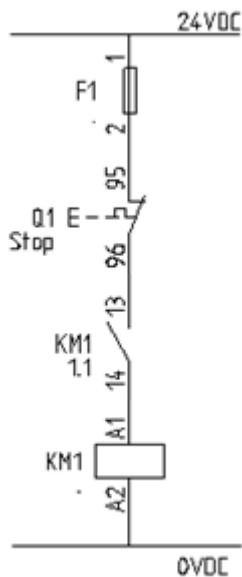
مصدر الجهد 220VAC Control Voltage

- من الممكن استعمال phase 220VAC من دائرة الباور مع الجهد neutral او الارضي لتشغيل المotor
- استعمال power 2 من phase 380VAC ثم ادخالهم على Transformer 380VAC/220VAC
- استعمال الجهد 220VAC الناتج في دائرة التحكم

دائرة تحكم لمحرك يعمل ويقف من مكان واحد داخل علبة:



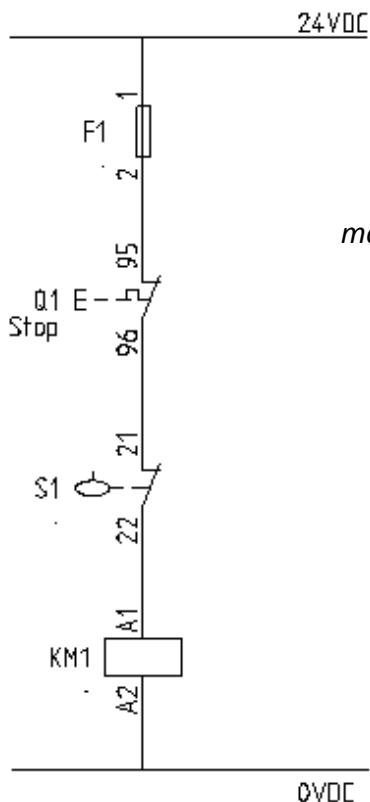
الحالة الثانية:



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



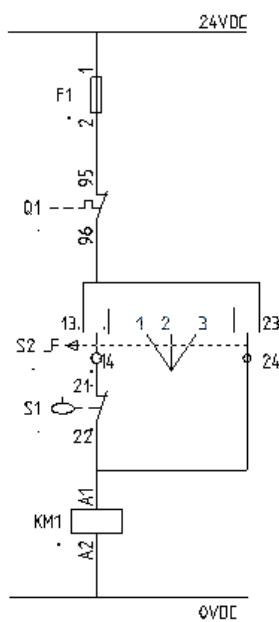
التمرين (11):



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



التمرين (12):



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

مكونات الدائرة:

- S2: 3 Position Selector Switch

1 → Automatic 2 → Stop 3 → Manual

Position (2): Stop

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

Position (1): Automatic

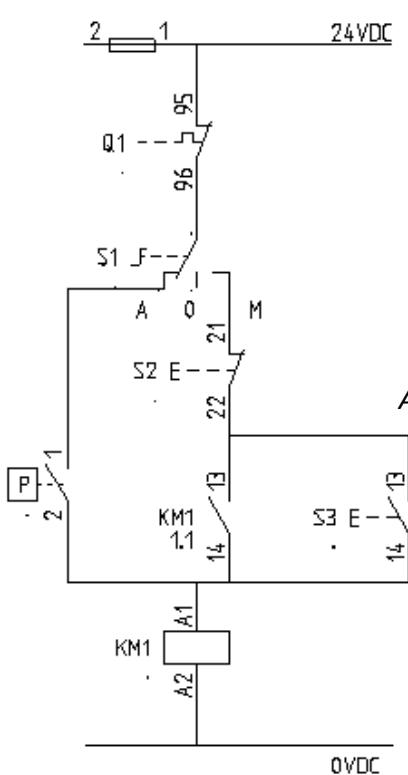
- عند وضع المفتاح على Position(1) يتم توصيل الـ *current* للمسار الذي به العوامة و قطعه عن المسار الآخر و بالتالي تصبح العوامة هي المتحكمة في عملية تشغيل الطلبة و فصلها على حسب مستوى الماء

Position (3): Manual

- عند وضع المفتاح على Position(3) يتم توصيل الـ *current* الى contactor coil مباشرة و بالتالي تعمل الطلبة مباشرة عندما يكون الـ *selector* على Position(3) ولا تفصل الا في حالة تغيير وضع الـ *selector*

التمرين (13):

صمم دائرة كنترول لمotor طلبة و خزان تعمل و توقف *manual* عن طريق دائرة *start/stop* او *Automatic* عن طريق Pressure Switch



Pressure Switch

مكونات الدائرة:

- مفاتيح ضغط تغير 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

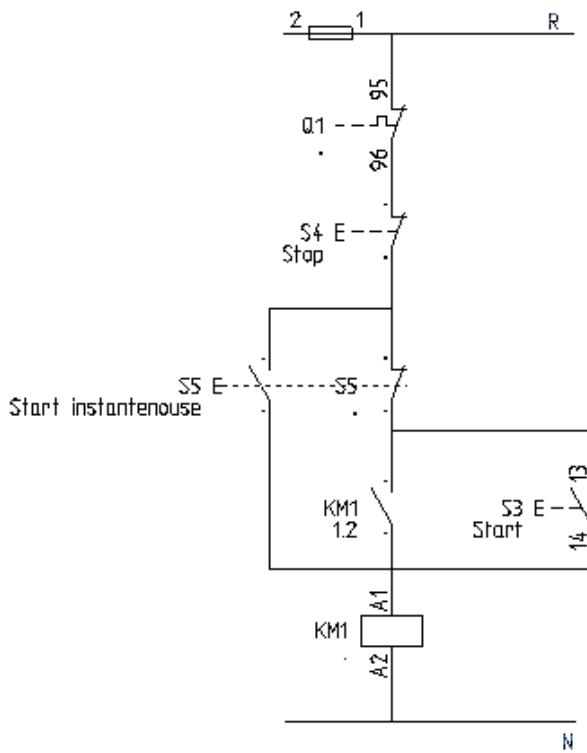
- عند انخفاض الضغط عن حد معين يغلق الـ *Pressure SW* نقطته و يعمل motor الطلبة حتى يملئ الخزان و عند وصوله للـ *pressure* المطلوب يفصل الـ *Pressure SW* نقطته المغلقة و بالتالي يفصل motor الطلبة

Position (M): Manual

- في هذا الوضع تعمل الطلبة *manual* ولكن هنا ليست Start/Stop selector و لكن لها دائرة direct on selector



التمرين (14):



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

مكونات الدائرة:

S5 : Double pole P.B SW

- مفتاح P.B له نقطتين (N.O+N.C).
- التشغيل:

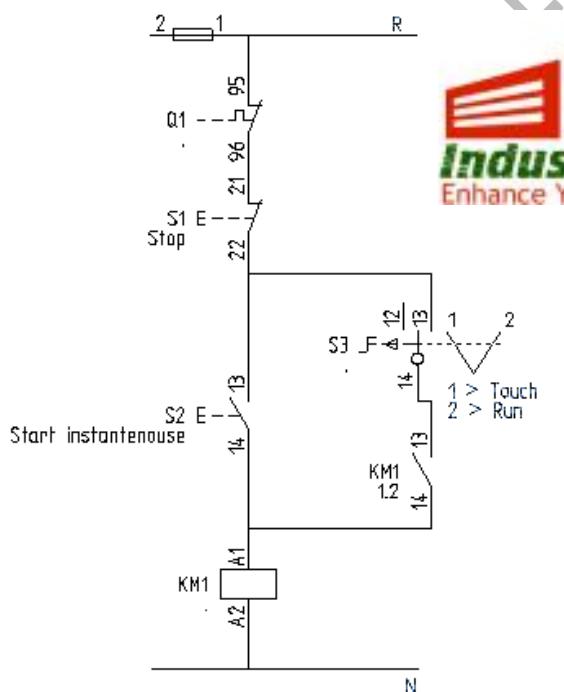
- عند الضغط على المفتاح S3(Start P.B) يمر بفتح مسار للتيار الكهربائي فيمر لـ coil لـ contactor KM1 و بالتالي تغير وضع نقاطه و يشغل لـ Motor و في نفس الوقت تغلق النقطة المفتوحة من قطعة KM1 فتوجد مسار اخر للتيار فعندما نرفع يدنا يظل لـ Motor يعمل دون مشاكل.

- عند الضغط على المفتاح

S5(Start instantenous P.B Double pole)

- يغلق نقطة فتح مسار للتيار لـ contactor coil لـ contactor KM1 و في نفس الوقت يفتح نقطة المغلقة و التي تفتح مسار نقطة التثبيت الخاصة بالـ contactor و بالتالي لا يوجد مسار بديل فعندما نرفع يدنا من على المفتاح يتوقف لـ Motor مرة اخرى.

التمرين (15):



- صمم الدائرة السابقة ولكن 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 مسارات مختلفتين.
- التشغيل:

- عندما يكون S3 (Selector SW 2 position Single pole) على الوضع 1 يكون المسار الخاص بنقطة التثبيت مغلق و بالتالي عند الضغط على 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 على المفتاح يظل المотор يعمل

- عندما يكون S3 (Selector SW 2 position Single pole)

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

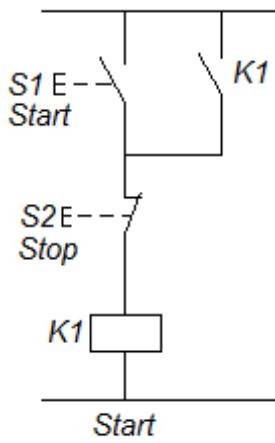


ملحوظة:

- اي دائرة تحكم تحتوي على اكثر من كونتاكتور يجب اعطاء كل نقطة تلامس رمز coil الذي يغير وضعها .
- و اي نقطة تلامس لا تحمل الرمز يجعل الدائرة لا معنى لها .

الشروط Conditions

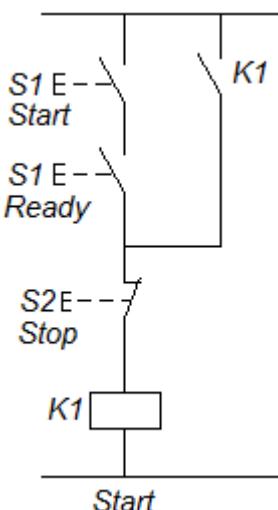
فكرة (1):



- في هذه الحالة عندما اعمل Start لا يوجد شرط لبدء الـ Motor ولا يوجد سوى مفتاح Stop فقط الذي يستطيع ايقاف الـ Motor في اي وقت

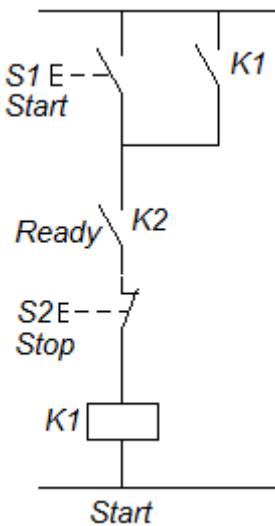


فكرة (2):



- 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

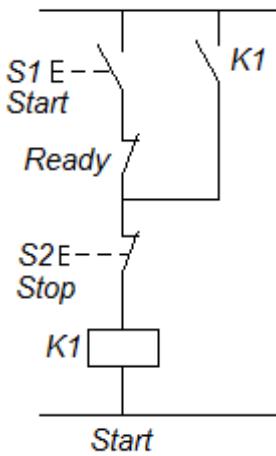
فكرة (3):



- 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.



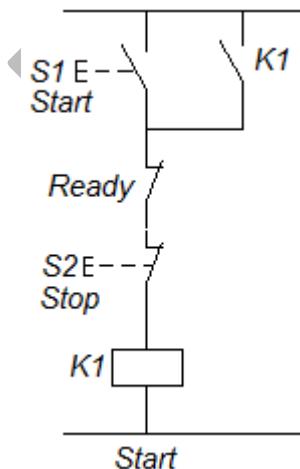
فكرة (4):



- 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

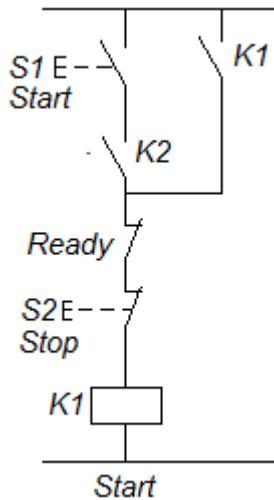


فكرة (5):



- في هذه الحالة هناك شرط يجب ان يتحقق طوال فترة التشغيل وهو **Ready** 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

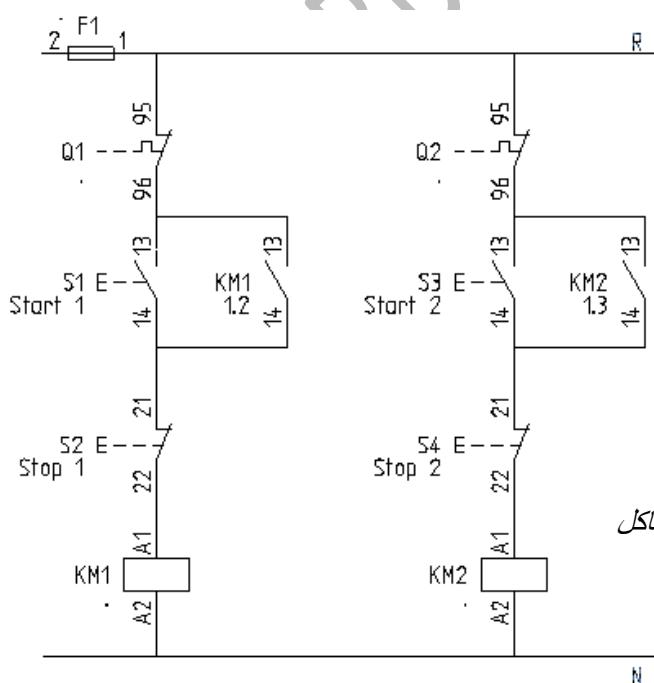


طرق توصيل القاطع الحراري في الدوائر التي تحتوي على اكثر من محرك:

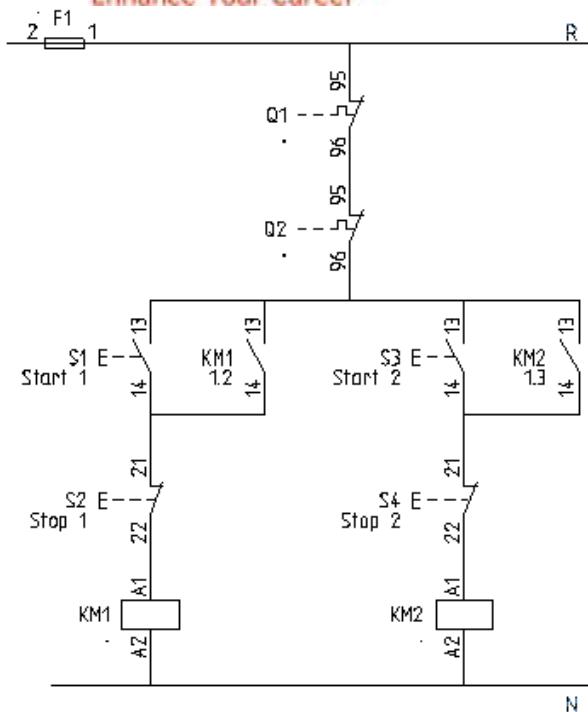
- طرق توصيل الـ Auxiliary contacts الخاصة بالـ overloads الخاصة بالمواتير في الـ control circuits في حالة ان الـ control circuits تحكم في اكثر من motor . تعتمد على الـ اى اثنين
- اعتماد عمل الـ 2 motors على بعض بحيث عند فصل احد المواتير overload هل ذلك يستلزم فصل الـ 2 motors معا ام ان كل Motor منفصل عن الآخر في عمله و فصل احد المواتير لا يؤثر على عمل المотор الآخر وهكذا



التمرين (16):



- صمم دائرة تبين توصيل الـ Auxiliary Contact 2 motors في حالة ان تشغيل الـ 2 motors لا يعتمد على بعضهم لا
- الـ 2 motors لا يعتمدو على بعض في العمل و لذلك يتم فصل كل موتور منفردا
- التشتغيل:
- الـ 2 Motors لا يعتمدو على بعض في التشغيل و وبالتالي عند حدوث overload لا يحدهم من الممكن ان يفصل بمفرده و يظل الاخر يعمل دون مشاكل ذلك نقطة المотор الخاصة بكل Motor يتم وضعها على الـ Circuit الخاصة به فقط



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

- الـ **2 motors** يعتمدو على بعض لذلك في حالة فصل احد المواتير **overload** يفصل الاخر معه

التشغيل:

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



: Emergency Switch

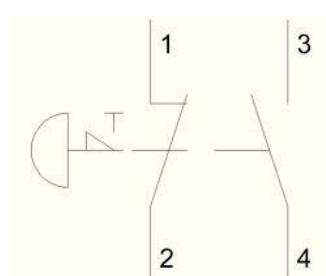


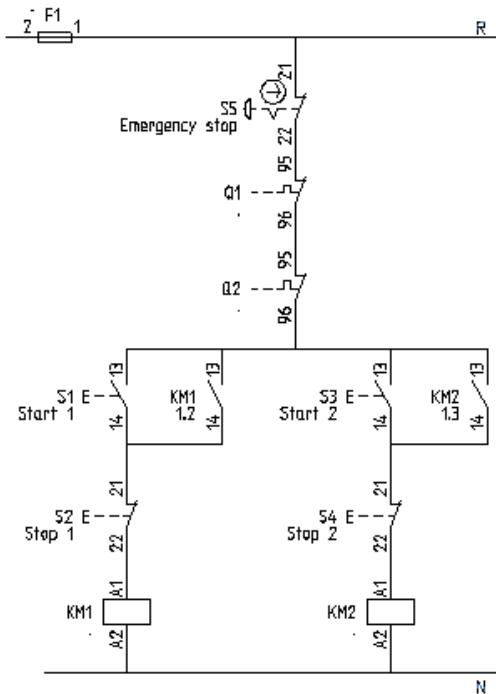
- يعرف ايضا بـ **Emergency Stop** وهو مفتاح ذو شكل مميز و عادة يوضع على اللوحة الرئيسية للماكينات و في اماكن متعددة بحيث يكون متاح في كل مكان حيث يوفر استجابة سريعة في قطع الاشارات الكهربائية عن الـ **M/C** لحماية العاملين من اي خطر حيث يتم الضغط عليه عند اي مشكلة و لا يعود من تلقاء نفسه بل يجب ان احد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



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

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



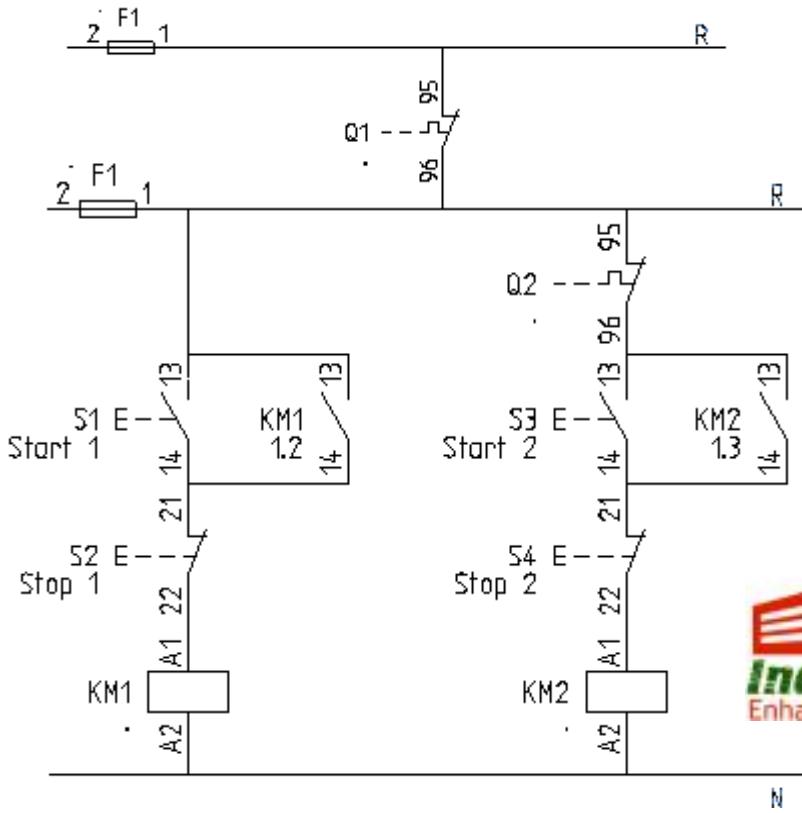


- نفس التمرين السابق ولكن هنا تم اضافة مفتاح Emergency Stop عند ضرب المفتاح توقف الدائرة كلها و عند رد المفتاح



التمرین (18) :

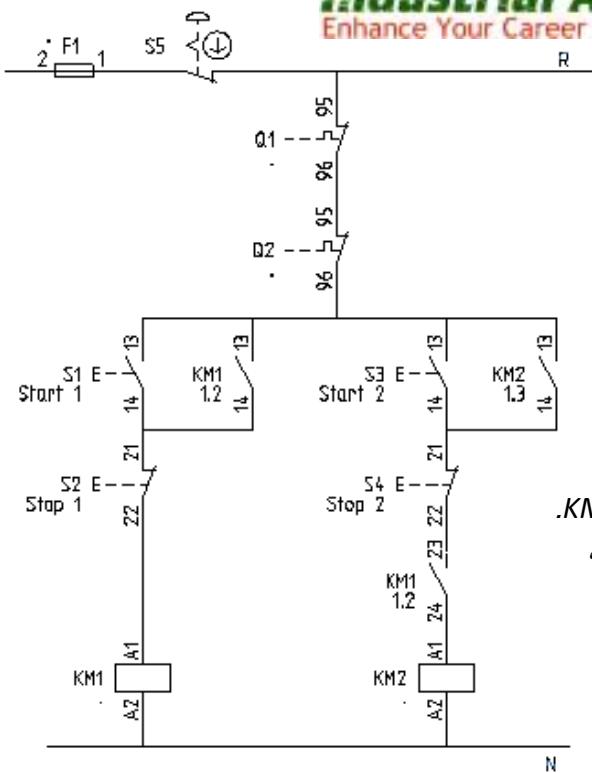
- صمم دائرة لتشغيل motors 2 كل واحد لواحده وعندما يفصل M1 او فرلود يفصل معه M2 وعندما يفصل او فرلود لا يفصل معه M1 او M2



التشغيل:

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

التمرين (19):

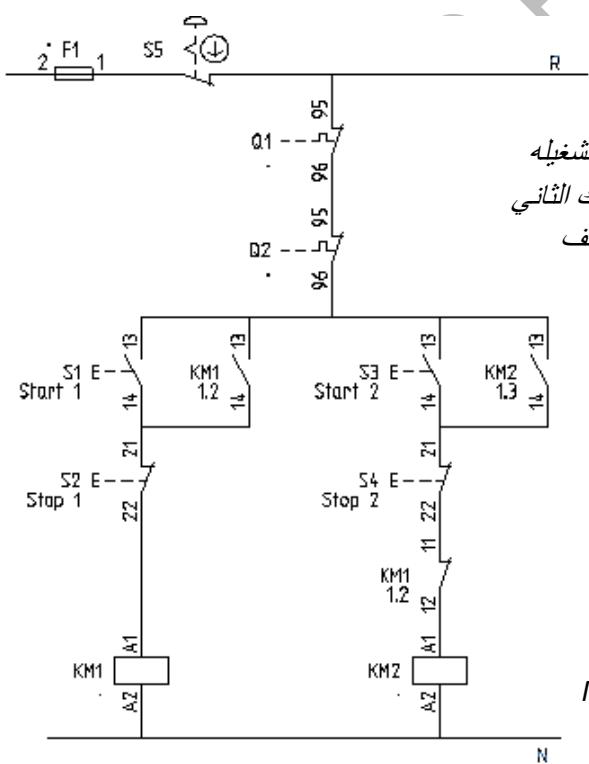


- صمم دائرة للتحكم في 2 motors بحيث لا نستطيع تشغيل (2) motor قبل تشغيل (1)

التشغيل:

- عمل دائرة Start/Stop عادي لكل Motor ولكن لتحقيق الشرط نضع N.O Contact من KM1 توالياً مع coil contactor KM2
- عند الضغط على المفتاح (2) S3(Start 2) لا يعمل M2 وذلك نتيجة ان مسار التيار لـ Contactor KM2 Coil مفتوح ب نقطة معايدة مفتوحة من كونتاكتر المотор الاول (11-12-KM1).
- عند الضغط على المفتاح (1) S1(Start 1) يعمل M1 مباشرةً وذلك لأن مسار التيار لـ coil لـ contactor KM1 coil مغلق
- عند الضغط على المفتاح (2) S3(Start 2) مرة اخرى بعد تشغيل M1 يعمل M2 وذلك نتيجة ان مسار التيار لـ Contactor KM2 مغلق الان نتيجة ان النقطة المفتوحة الخاصة بـ KM1 أصبحت مغلقة نتيجة عمل M1

- عند الضغط على المفتاح (1) S2(Stop 1) يتوقف الـ Motors 2 في نفس الوقت وذلك لانه عند توقف المотор M1 سوف تفتح النقطة الـ N.O Contact من الـ Contactor KM1 التي هي توالياً مع coil contactor KM2
- فينقطع مسار التيار الخاص بـ Contactor KM2 فيعود الي حالته الطبيعية و يتوقف M2 ايضا.
- عند الضغط على المفتاح (2) S4(Stop 2) يتوقف فقط M2 Motors اثناء عمل الـ S3(Start 2) وذلك لأن لعدم وجود اي نقطة تقطع مسار التيار الخاص بالـ Contactor KM1
- في هذا المثال نلاحظ استقلال Motor M1 في الفصل والتشغيل و اعتماد Motor M2 على M1 في الفصل والتشغيل



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 على مفتاح تشغيل الاول سيعمل و يقف المحرك الثاني

التشغيل:

- عمل دائرة Start/Stop عادي لكل Motor ولكن لتحقيق الشرط نضع N.C Contact من KM1 من T.O Contact مع coil contactor KM2
- عند الضغط على المفتاح (2) S3(Start 2) يعمل M2 بدون مشاكل
- عند الضغط على المفتاح (1) S1(Start 1) ي العمل M1 مباشرةً وذلك لأن مسار التيار لـ coil لـ contactor KM1 coil مغلق
- عند الضغط على المفتاح (2) S3(Start 2) مرة اخرى 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 اصبحت مفتوحة نتيجة عمل M1

- عند الضغط على المفتاح 1 (S1) اثناء عمل الـ Motor M2 يعمل الـ Motor M1 و يتوقف الـ Motor M2 في نفس الوقت و ذلك لأن النقطة المغلقة من contactor المотор الاول (11-12) KM1 عند توقف المотор M1 سوف تفتح النقطة الـ N.O Contact KM1 التي هي توالى مع الـ coil Contactor KM1 فيقطع مسار التيار الخاص بـ Contactor KM2 فيعود الي حالته الطبيعية و يتوقف M2 ايضا.
- عند الضغط على المفتاح 2 (S4) اثناء عمل الـ Motors 2 يتوقف فقط M2 وذلك لأن 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 على M1 في الفصل و التشغيل



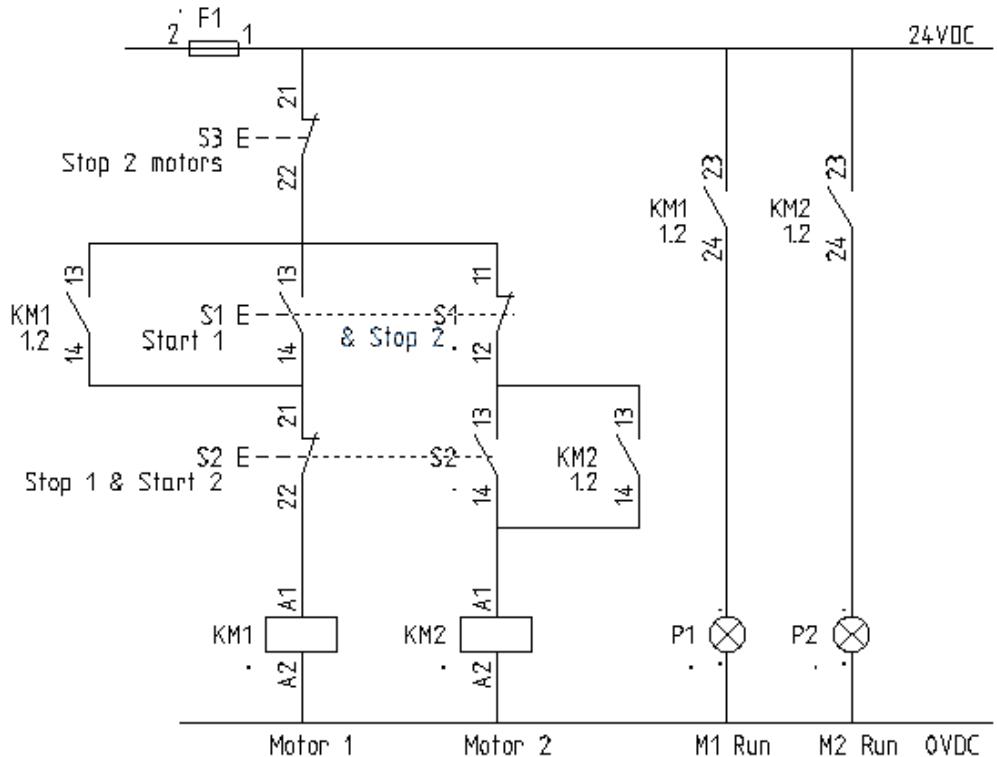
التمرين (21):

- صمم دائرة تحكم لـ 2 motors بحيث بالضغط على المفتاح S1 يتم تشغيل المotor الاول و بالضغط على المفتاح (S2) double pole P.B يتم فصل المotor الاول و تشغيل المotor الثاني و يتم ايقاف الـ 2 motors عن طريق مفتاح S3 و اذا تم الضغط على المفتاح S2 قبل تشغيل المotor الاول يعمل المotor الثاني دون مشاكل
- مكونات الدائرة:**
- S2(double pole P.B NC+NO Contacts)**
- لفصل Motor(1) و تشغيل Motor(2).
 - التشتغيل:
 - عند الضغط على (S1) Start M1 P.B) يعمل M1
 - عند الضغط على (S2) Stop M1& Start M2 P.B) يتوقف M1 و يعمل M2
 - عند الضغط على (S2) Stop M1& Start M2 P.B اثناء توقف M1 يعمل M2 و يظل M1 متوقف





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



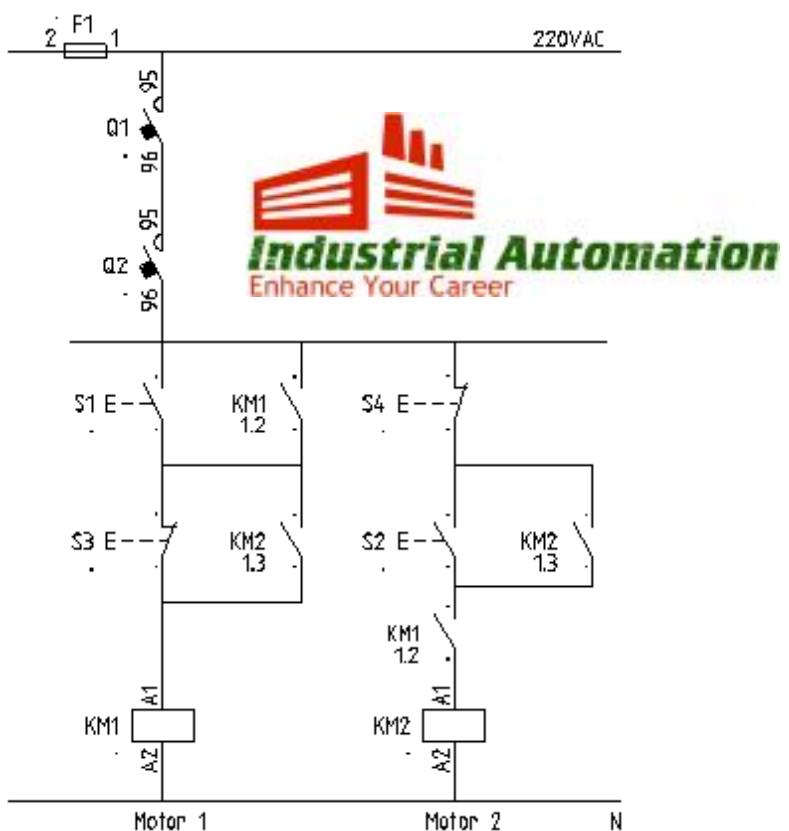
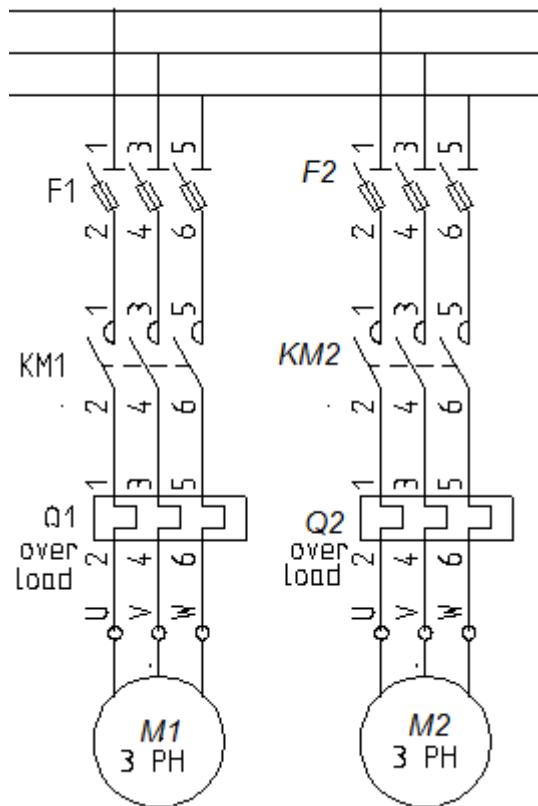
مكونات الدائرة:

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

التشغيل:

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

- **الاول** motor صمم دائرة لموتورين بحيث يمكن تشغيل المотор 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

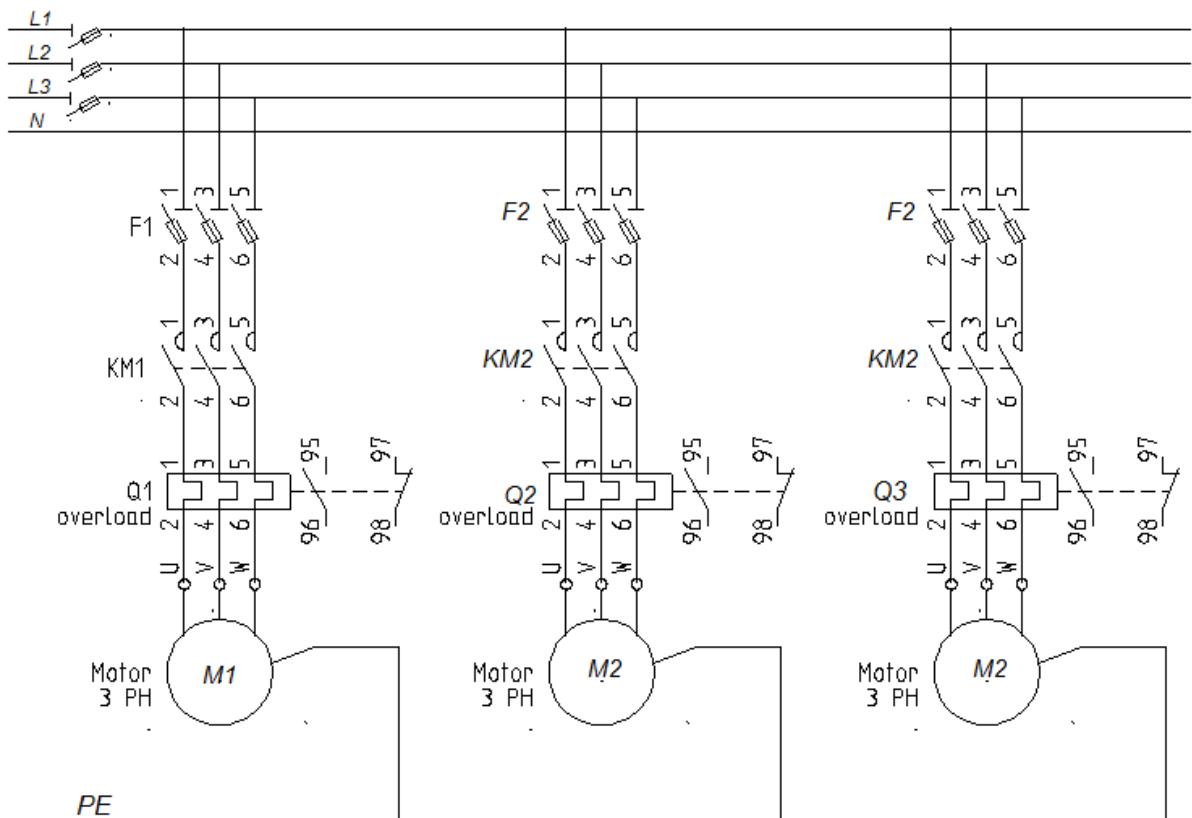


التشغيل:

- عند الضغط على مفتاح S1 P.B يغلق نقطته و يصل التيار لـ coil الكونتاكتور KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه الرئيسية فيعمل M1 و يغلق نقطة التثبيت الخاصة به و يغلق نقطته في مسار KM2
 - عند الضغط على المفتاح S3 P.B يفتح نقطته في مسار Coil الكونتاكتور KM1 و بالتالي ينقطع التيار عن coil الكونتاكتور KM1 فتعود نقاطه الى وضعها الطبيعي و تعود نقاطه الرئيسية مفتوحة فيتوقف M1 و تفتح نقطته في مسار coil الكونتاكتور KM2
 - عند الضغط على S2 P.B يغلق نقطته في مسار KM2 ولكن المسار مقطوع نتيجة وجود نقطة مفتوحة من KM1 و في وضعه الطبيعي و بالتالي النقطة مفتوحة
 - عند الضغط على المفتاح S2 P.B اثناء عمل M1 يغلق نقطته و يصل التيار الى لـ coil الكونتاكتور KM2 و يغير وضع نقاط تلامسه الرئيسية فيعمل M2 و يغير وضع نقاط تلامسه فيغلق نقطته المفتوحة التي تعمل brigde مفتاح (S3 P.B) Stop M1
 - عند الضغط على 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 على 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 على مفتاح الـ Stop

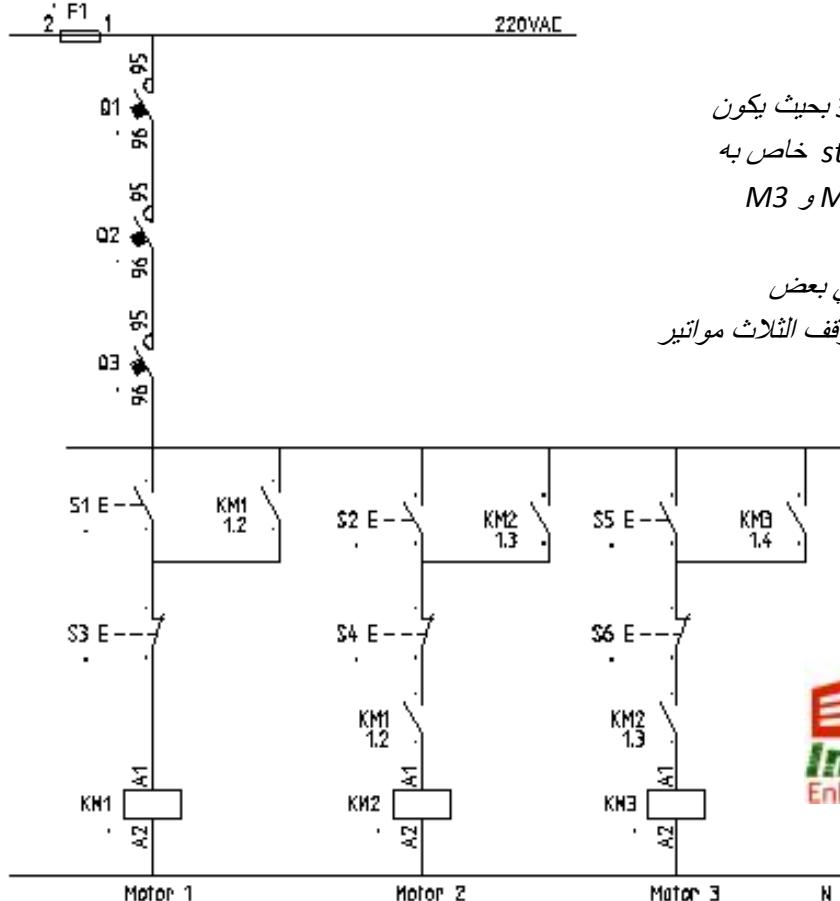


Power Circuit For 3 Motors:



- في حالة تنفيذ دائرة قوي لأكثر من محرك . بغض النظر عما اذا كانت هذه المحركات ستعمل معا او كل محرك على حدي او كل محرك مرتبط باخر او سيعمل محرك و بعد زمن سيعمل محرك اخر كل هذه العمليات او غيرها مسؤلية دائرة التحكم ولا دخل دائرة القوي في ذلك فطالما المحرك سرعة واحدة و اتجاه واحد دائرة القوي كما هي لا تتغير . مصدر التيار الي وسيلة حماية رئيسية فيوبرات او Miniature الى الثلاث نقاط الرئيسية بالكونتاكتر الى الملفات الحرارية للأوفرلود . و منها الي طراف المotor.

التمرين (24):



التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S1P.B(Start M1) يصل التيار لـ *KM1* Coil فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يخلق نقاط تلامسه الرئيسية فيعمل المотор M1
 - يخلق النقطة المساعدة في مسار *KM2* Coil الكونتاكتور
- عند الضغط على المفتاح S3 P.B(Stop M1) يتوقف M1
- عند الضغط على المفتاح S2(Start M2) (الحالة الاولى : في حالة عمل M1 يصل التيار الى *KM2* الكونتاكتور نتيجة ان النقطة المساعدة المفتوحة من *KM1* مغلقة في هذه الحالة فيغير وضع نقاط تلامسه.
 - يخلق نقاط تلامسه الرئيسية Main Contacs فيعمل المotor M2
 - يخلق نقطته المساعدة في مسار *KM3* Coil الكونتاكتور
- الحاله الثانية: في حالة توقف M1 لا يصل التيار الى *KM2* الكونتاكتور نتيجة ان النقطة المساعدة المفتوحة من *KM1* مفتوحة في هذه الحالة . ولا يعمل M2.
- عند الضغط على المفتاح S4(Stop M2) يتوقف M2 فقط
- عند الضغط على المفتاح S3(Stop M1) يتوقف M1 & M2
- الحاله الاولى: في حالة توقف M1 & M2 لا يصل التيار الى *KM3* الكونتاكتور KM3 نتيجة ان النقطة المساعدة المفتوحة من KM2 تكون مفتوحة في هذه الحاله.
 - يخلق نقاطه الرئيسية فيعمل M3
- الحاله الثانية: في حالة عمل M1 & M2 يصل التيار الى *KM3* الكونتاكتور KM3 فيغير وضع نقاط تلامسه.
- عند الضغط على المفتاح S3(Stop M1) يتوقف الثلاث مواتير و بالتالي ليس هناك حاجة لعمل مفتاح Stop عمومي



مفاتيح نهاية الشوط (Limit Switches) :

- مفاتيح نهاية الشوط هي مفاتيح عادي من النوع Push Button Switch لها N.O Contact او N.C Contact او الاثنين معا
- الاختلاف الوحيد هو ان شكل رأس المفتاح العادي مصمم للضغط عليه باصابع اليد اما رأس مفتاح نهاية الشوط مصمم على عدة اشكال مختلفة تبعا لنوعية تشغيله لتناسب الـ application المختلفة
- وظيفة الـ limit SW هو انه يدينني feedback عند وصول الحمل الى مسافة معينة
- الـ feedback عبارة عن اشارة عند وضع معين بمعنى ممكن ان يكون فتح نقطة C N.O او غلق نقطة N.C
- من الممكن استعمال الـ feedback في فصل او توصيل دائرة معينة
- اي محرك عند دورانه يحرك شيئا 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 تimer فتشغيل المحرك وقت معين لا يعني تحريك الحمل حتى مسافة معينة فمن الممكن ان تتغير قيمة هذه المسافة ولو قليلا نتيجة لزيادة الحمل مثلا
- لذلك يتم تثبيت L.S عند نقطة معينة و عند وصول الحمل الى هذه النقطة يضغط جزء بارز على الـ L.S فيغير وضع نقاطه عندما يتم تنفيذ المرحلة التالية في الدائرة مثل توقف المحرك و بالتبعية الحمل او عكس اتجاه الدوران او يتم تشغيل محرك اخر

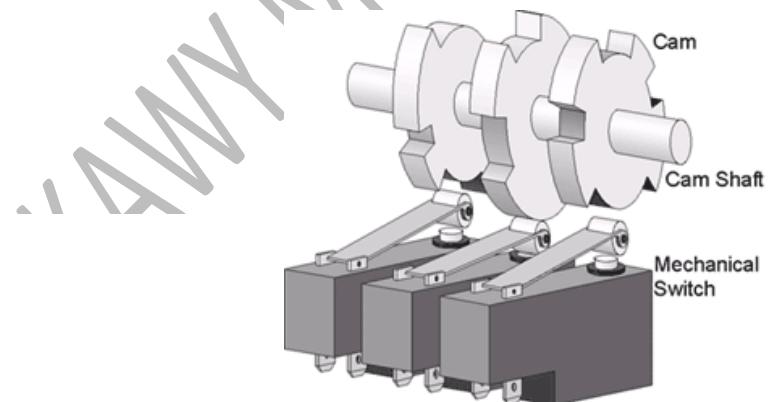


figure 1.1





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
Enhance Your Career

Industrial Automation
Classic Control HMI
PLC Siemens
S7-200/1200/300/400
SCADA System
Sensors & Instrumentation Industrial Power Distribution

Industrial Automation Group Link :

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

CLASSIC CONTROL

COURSE

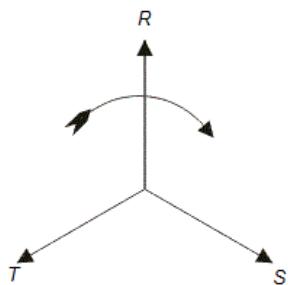
Chapter 4: Advanced Classic Control Circuits

Prepared By: Eng, Abdelkawy Mobarak

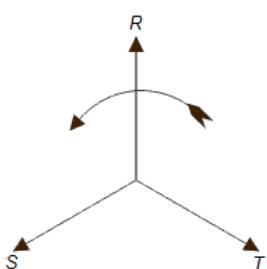
Tel: 01014871075

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

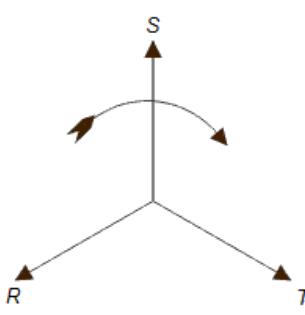
- اذا اردت تغيير اتجاه الدوران لمotor 3 فاز استبدل اي فازتين من الثلاث فازات المتصلة بالمحرك فاز مكان الآخر



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



فإذا تم تبديل الفاز S مكان الفاز T على سبيل المثال يكون ترتيب الفازات RTS اي انه RTS من جهة اليسار وبالتالي سيدور المحرك باتجاه اليسار.



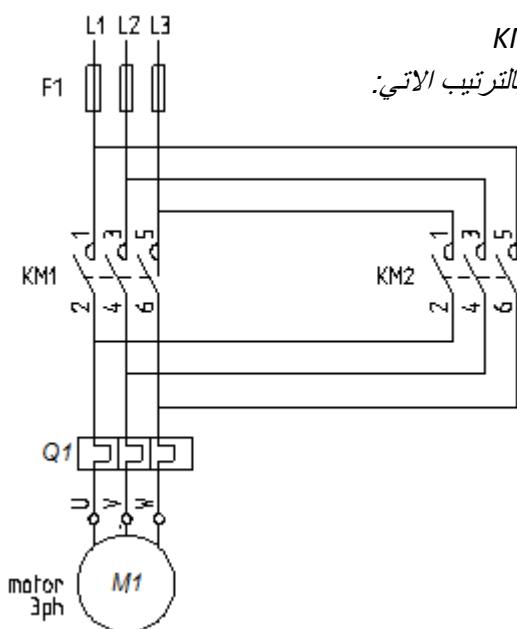
وهكذا اذا كان ترتيب الفازات على الوضع السابق وتم تبديل الفاز R مكان الفاز S فسيكون ترتيب الفازات RST من جهة اليمين مرة اخرى



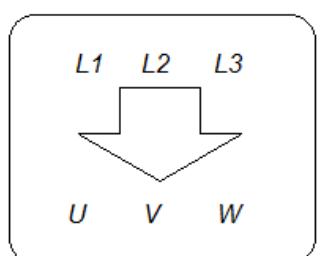
ملاحظات:

- اذا تم تبديل الثلاث فازات فسيدور المحرك في نفس الاتجاه .
- من الممكن تبديل الفازتين من الاصلات المتصلة بالمحرك مباشرا او من اي مفتاح او كونتاكتور يتحكم في هذا المحرك فقط.

اولا : دائرة القوى



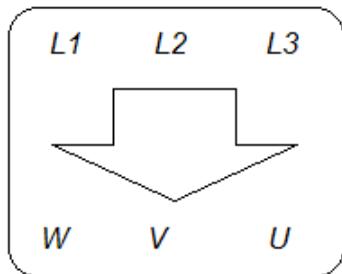
- نلاحظ هنا انه استخدم كونتاكتورين لتشغيل نفس المحرك KM1 & KM2
- الكونتاكتور KM1 يصل اطراف الـ Source الى اطراف الـ Motor بالترتيب الـ Motor



L1,L2,L3 : Source Phase
U,V,W : Motor Phase

- قيدور المحرك في اتجاه معين.

- اما الكونتاكتور KM2 يصل اطراف الـ Motor Source الى اطراف الـ *L* 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 L3 بدلا من ان يتصل بالطرف W اتصل بالطرف U اما الفاز L2 هو ثابت يصل الى الطرف V في الحالتين

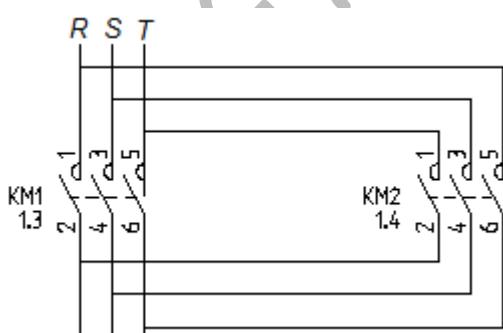
ملاحظات:

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

الـ Interlock

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

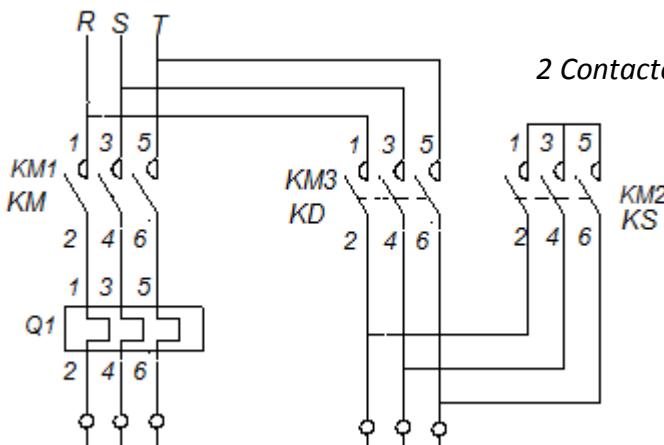
- 1. Electrical interlock (interlock):**
- 2. Mechanical interlock:**



- الاستخدامات الاساسية للـ interlock
- 1. دوائر المواتير اتجاهين :
عند غلق الـ 2 contactors مع phase R phase T . يحدث S.C مما يؤدي الى فصل الـ O.L الخاص بالموتور ولذلك يجب عمل interlock بين تشغيل الـ 2 contactors الخاصين بالاتجاهين.

2. دوائر مواتير : Star/Delta starting

عند غلق الـ



2 Contactors (Contactor Star & Contactor Delta)

سوف يقوم بتوسيط الـ 3phase مع بعض

يحدث S.C مما يؤدي الى فصل الـ O.L

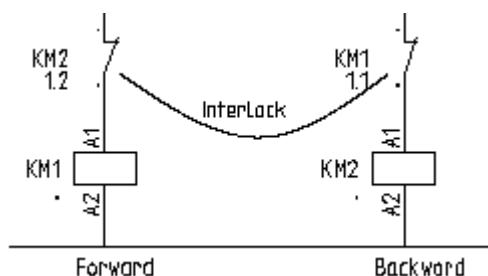
الخاص بالموتور لذلك يجب عمل

interlock بين تشغيل الـ 2 contactors



- طرق عمل الـ interlock

1. Electrical interlock:



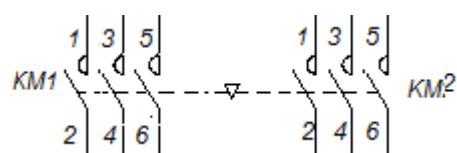
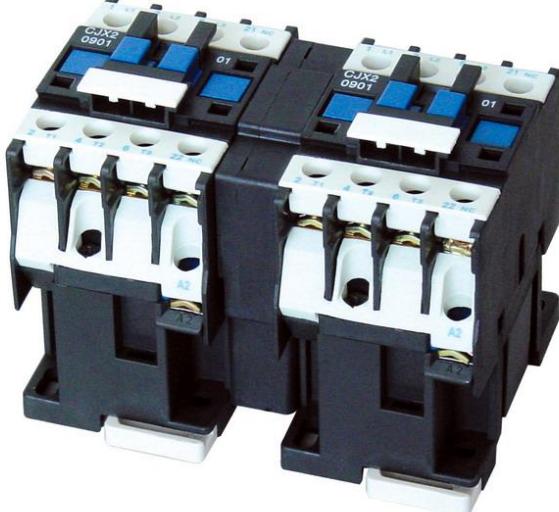
- عبارة عن وضع نقطة معايدة مغلقة (N.C Auxiliary contact) من كل كونتاكتر توالى مع الـ contactor coil الآخر
- فعند عمل احد الكونتاكتررين يفتح نقطته المعايدة المتصلة بالتوالى مع coil الكونتاكتر الآخر وبالتالي اذا حاول احد تشغيله لن يصل اليه volt.
- يستخدم في جميع المواتير سواء كانت كبيرة او صغيرة.



2. Mechanical interlock:

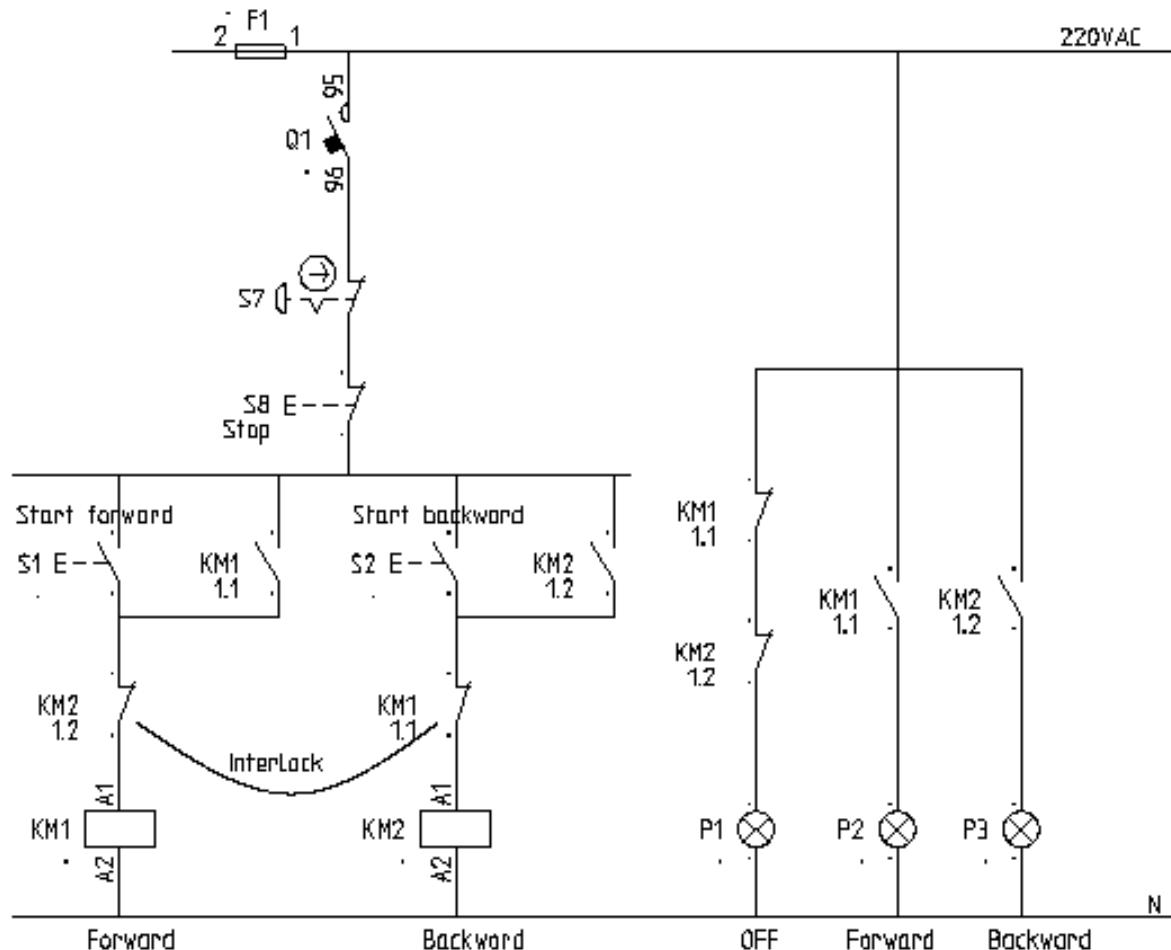
- عبارة عن component ميكانيكي يتم تركيبه بين الـ 2 contactors المطلوب عمل interlock بينهم مكان توصيل الـ contacts في جانب الـ contactor بحيث يمنع الـ 2 contactors من العمل مع بعض في نفس الوقت ميكانيكي

- 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 يبنهم mechanical interlock



التمرين (25):

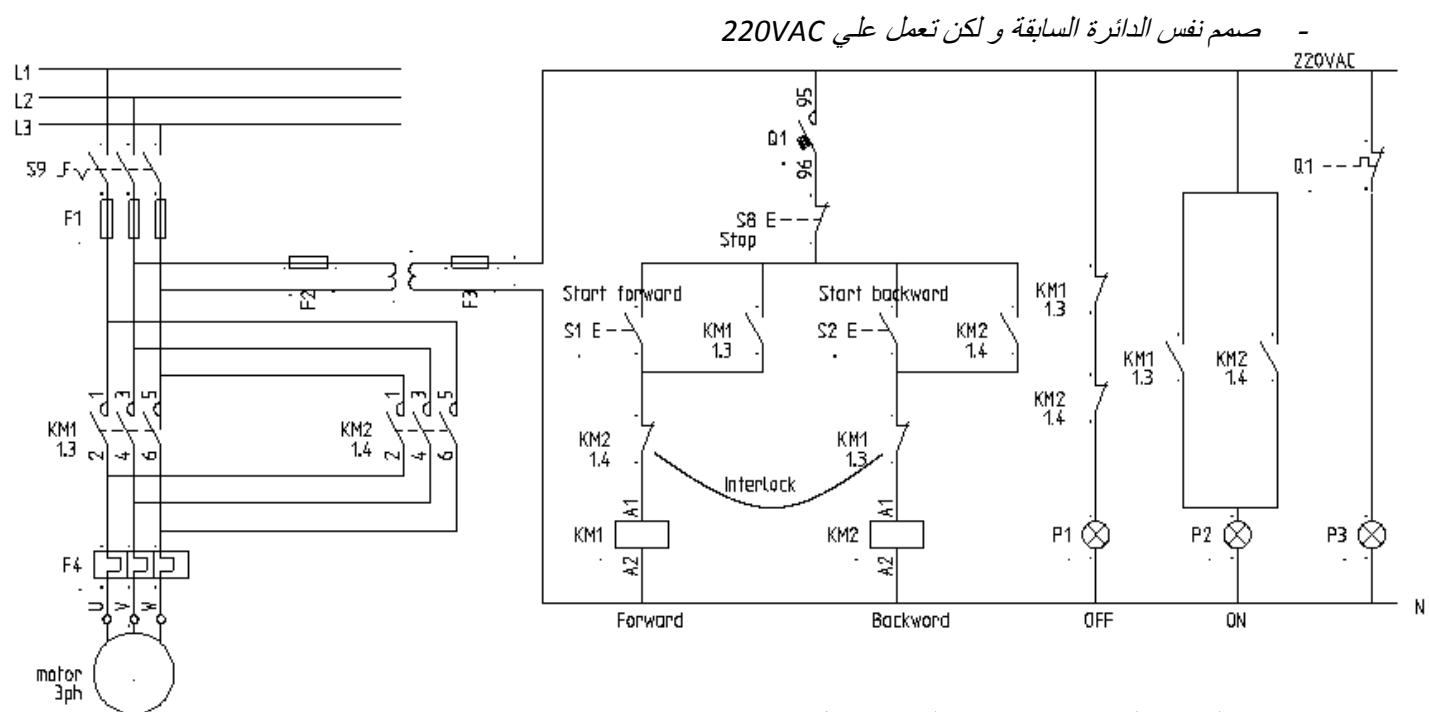
- صمم دائرة control لتشغيل المотор اتجاهين من P.B SW 2 مختلفين و ايقاف المotor في الاتجاهين من P.B SW واحد مع اضافة لمبات اشارة لتوضيح حالة سواء كانت forward , revers او فصل O.L او متوقف عادي



التشغيل:

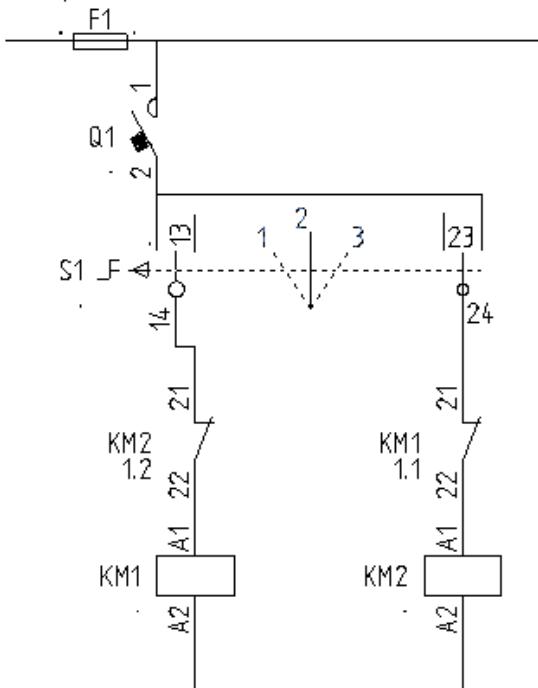
- عند الضغط على المفتاح S1(Start Forward) تغلق نقطته المفتوحة و بالتالي يوصل مسار التيار لـ Coil KM1 فيتغير وضع نقاطه (تغلق نقاطه الرئيسية فيحصل التيار الى Forward) و (يغلق نقطته المفتوحة التي تعمل Bridge على المفتاح S1 فعندما نرفع يدنا يظل التيار يصل الى KM1) و (يفتح نقطته المغلقة التي في مسار Coil الكونتاكتور KM2) عند الضغط على المفتاح S2(Start Backward) لا يصل التيار الى coil الكونتاكتور 2 KM2 و بالتالي لا يعمل في الـ Backward ولا يحصل الاتجاه Forward .

- عند الضغط على المفتاح S2(Start Backward) يعمل في الاتجاه الآخر بنفس الـ Sequence
- عند الضغط على المفتاح S8(Stop) يفتح نقطته المغلقة و يفصل التيار عن الدائرة و بالتالي يقف الـ Motor سواء كان يعمل في اي اتجاه



- في التمرين السابق تم استخدام فولت كونترول 24VDC = Control Voltage
- اما في هذا التمرين تم استخدام جهد الكنترول 220VAC = Control Voltage و ذلك عن طريق اخذ فازتين من دائرة القوي 380VAC يخفض الفولت لـ 220VAC و يتم استخدامه في دائرة الكنترول

التمرين (27):



- صمم دائرة motor اتجاهين باستخدام 3positin selector SW

مكونات الدائرة:

S1(3 Position Selector Switch)

يستخدم لل اختيار بين 3 اوضاع



1 → Start Forward

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

2 → Stop

- عندما يكون Selector على الوضع 2 تكون نقاط (S1)(23/24) & (S1)(13/14) في وضع Open وبالتالي لا يصل تيار الى اي من Coils الاثنين كونتاكتور KM1 & KM2 فيفصل المотор اذا كان يعمل في اي اتجاه من الاثنين

3 → Backward

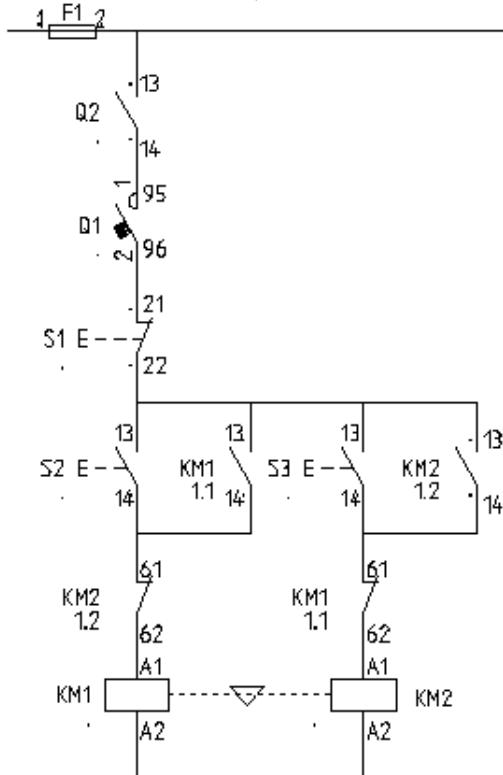
- عند وضع المفتاح على الوضع 2 يغلق نقطته (S1)(23/24) و يتغلق مسار التيار لـ Coil الكونتاكتور KM2 و يغير وضع نقاط تلامسه فيغلق نقاطه الرئيسية وبالتالي يعمل الـ Motor في الاتجاه Backward و يفتح نقطته المفتوحة (KM2(21/22) التي في مسار Coil الكونتاكتور KM1 وبالتالي لا يصل تيار الى Coil الكونتاكتور.

نلاحظ انه في كل مرة ننتقل من الاتجاه الـ Forward الى الـ Backward او العكس نمر اولا على الـ Stop position و بذلك لا ننتقل من الـ Forward الى الـ Backward مباشرة.



التمرين (28):

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



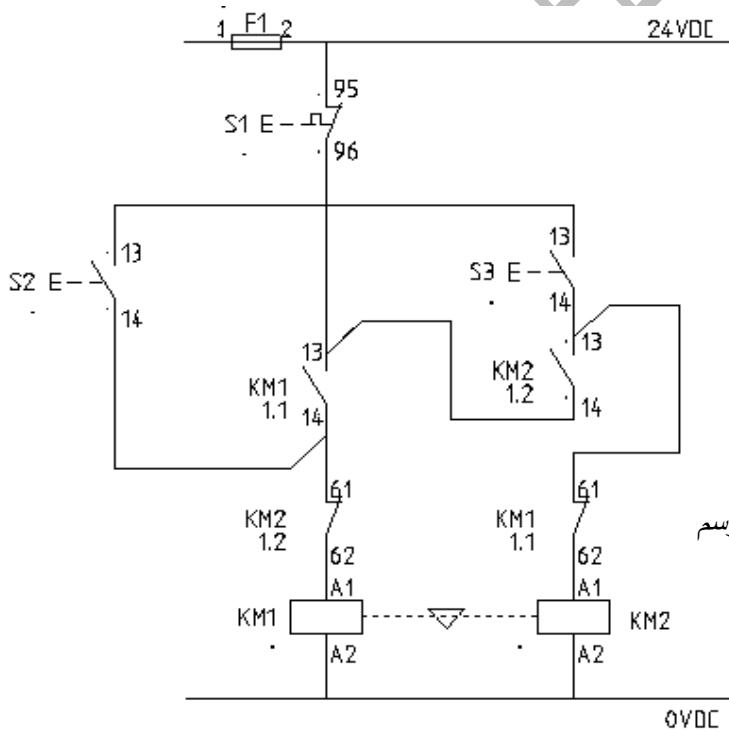
- هذه الدائرة هي دائرة اتجاهين لـ **Motor** قدرته عالية

- اكبر من **100KW** لذلك تم اضافة **mechanical interlock**

بين كونتاكترین الاتجاهين Forward & Reverse
لمنع عمل الـ Contactors 2 حتى لو تم توصيل Volt
لـ Contactors 2 مع بعض في نفس الوقت

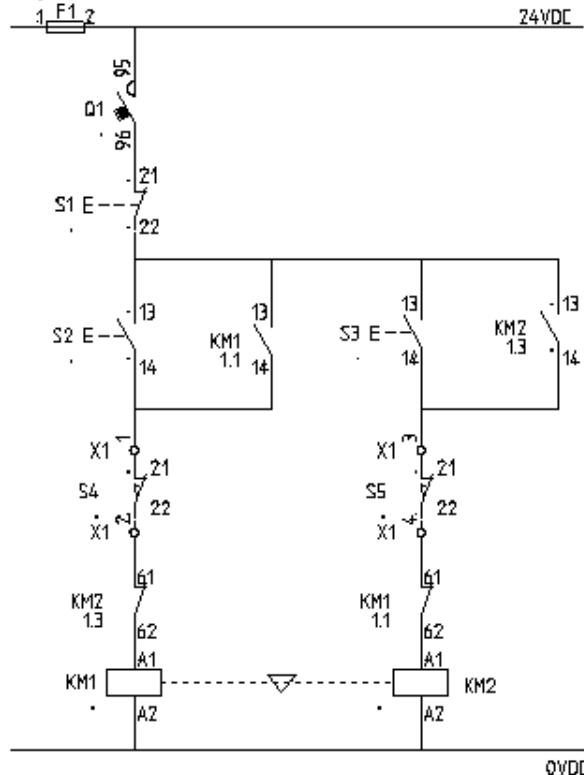
التمرين (29):

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



- عندما نتبع 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 ي العمل 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 المотор في الاتجاه الـ .Forward

S5(Limit Switch) Backward limit Switch

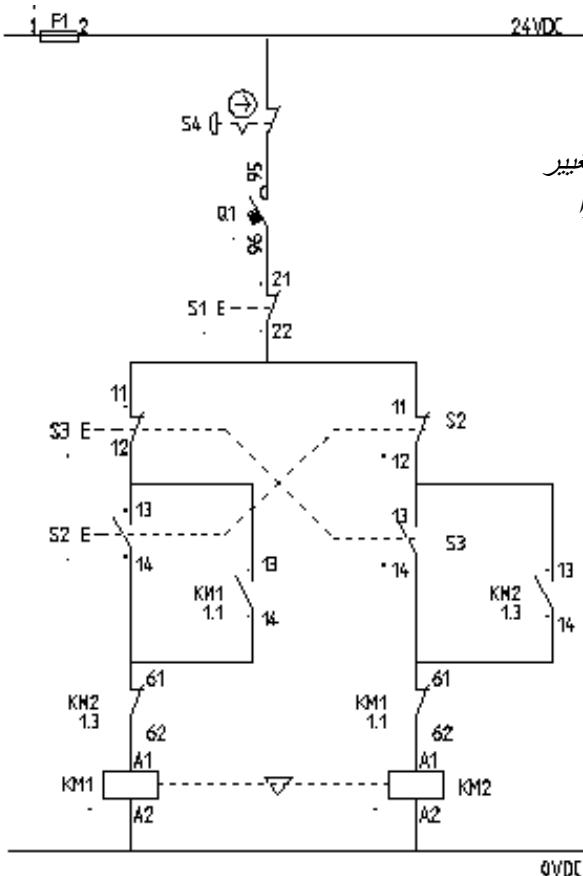
- لتحديد نهاية مشوار المotor في الاتجاه الـ .Backward



التشغيل:

- عند عمل الـ Motor في الاتجاه الـ Forward ووصول الحمل الـ 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 حتى بالضغط على المقاوم (S2) Start Forward 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 نقطه مفتوحة .
- والمثل عند عمل الاتجاه الـ Reverse ووصوله لـ Limit SW .

التمرين (31):



- صمم دائرة لـ motor يعمل في اتجاهين ولكن يمكن تغيير اتجاه المحرك بالضغط على مفتاح التشغيل الآخر مباشرة دون ايقافه او لا من مفتاح الابقاء

مكونات الدائرة:

- S2(Double Pole Push Button Switch)

هو مفتاح مزدوج لعمل Start Forward و

في نفس الوقت Stop Reverse

- S3(Double Pole Push Button Switch)

هو مفتاح مزدوج لعمل Start Reverse و

في نفس التوقيت Stop Forward

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح (Start Forward & Stop Reverse) S2(11/12) يغير وضع نقاط تلامسه كالتالي :

- يفتح نقطته المفتوحة (S2 11/12) فيفصل مسار التيار عن Coil الكونتاكتور KM2 وبالتالي تعود نقاط تلامسه لوضعها الطبيعي كالتالي:

▪ يفتح نقاط تلامسه الرئيسية و بالتالي يتوقف المотор عن العمل في اتجاه الـ Reverse .

▪ يغلق نقطته (KM2 61/62) وبالتالي 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 المотор في الاتجاه Forward

- يفتح نقطته المغلقة (KM1 61/62) التي في مسار Coil الكونتاكتور KM2 وبالتالي لا يعمل مطلقا M2

- في هذا المثال حققت طرفيتين الـ Interlock كالتالي:

- Electrical Interlock باستخدام نقطة C N.C من كونتاكتورين الاتجاهين و هما &

KM2(61/62)

Mechanical interlock باستخدامه بين كونتاكتورني الاتجاهين

ملاحظات:

1. دائرة القوي لتغيير اتجاه دورة المحرك لا تتغير مهما تغيرت طريقة تشغيل دائرة التحكم اذا كانت تحتوي على مفاتيح نهاية شوط او ان المحرك يعمل في اتجاه و يتغير اتجاهه بعد زمن معين او اي اسلوب اخر

2. يجب توصيل النقاط المساعدة المعاكسة المغلقة نقطة كل كونتاكتور بالتوالي مع الكونتاكتور الآخر في اي دائرة تغيير اتجاه بدون اي استثناء حتى لو كانت تحتوي على كونتاكتور مزدوج بتحكم ميكانيكي (mechanical interlock)

3. يجب توصيل الـ overload بحيث يمر التيار بالملفات الحرارية عند تشغيله في اتجاه او الاتجاه المعاكس



- أشهر الطرق استخداماً في ايقاف المواتير هي فصل التيار عن المحرك Supply Voltage وترك المотор و الحمل يدور بفعل القصور الذاتي و تفريغ الطاقة الداخلية للمotor حتى يتوقف.
- في بعض التطبيقات يكون لازماً ان يقف المحرك في نفس لحظة فصل التيار مثل المصاعد والآوناش.
- بل الاكثر من ذلك ان بعض التصنيفات يكون لازماً ان تتحقق بالموتور متوقف ثابت توقفه حتى لا يتحرك نتيجة تأثير الحمل عليه مثل المصاعد لا تنزل مرة اخرى بعد ان توقف بفعل ثقل الكابينة نفسها. او الآوناش لا ينزلون بالحمل نتيجة ثقل الشحنة التي يحملها.
- تعدد اساليب و طرق الفرملة:



Plugging & AntiPlugging (Inverse Current Brake)

A. فرملة المحرك باستخدام فرملة تيار معاكس

B. فرملة تيار مستمر.

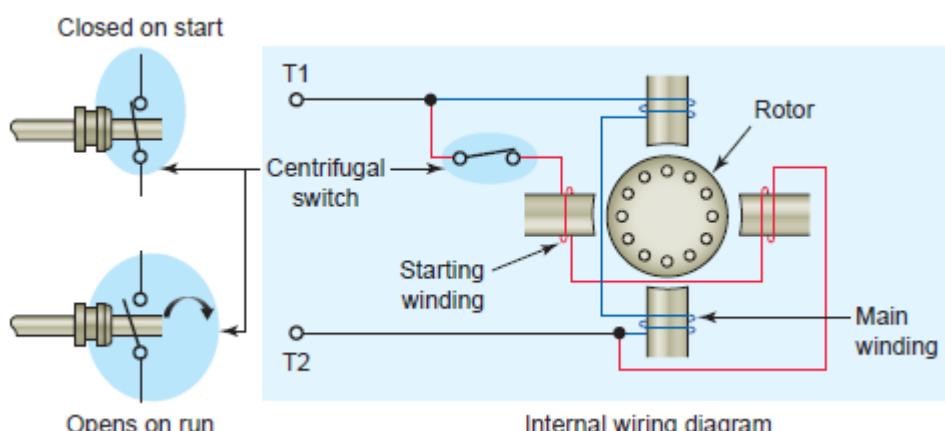
C. فرملة كلاش.

DC Injection Braking

Electromechanical Friction Brakes

- مفتاح الطرد المركزي

- Centrifugal Switch , Zero Speed Switch , Plugging Switch



- مفتاح الطرد المركزي هو مفتاح ميكانيكي مثبت على المOTOR في حالة دوران المOTOR يغير من وضع contacts الخاص به و عند توقف المOTOR يعود إلى حالته الطبيعية الـ normal سواء كان N.O او N.C او يحتوي على نقطتين N.O & N.C حسب الاستخدام.

- يتم توصيله في دائرة الـ control circuit المستخدمة في فرملة الـ Motor بطريقة

Inverse Current Brake & DC Injection Braking

- يتم تركيب مفتاح الطرد المركزي Centrifugal SW على اكس المOTOR و يخرج منه اطراف contact الخاصة به التي يتم توصيلها بدائرة التحكم

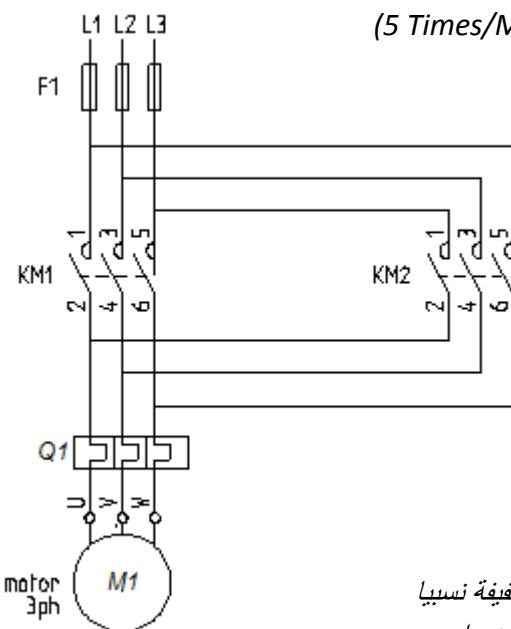


- يمنع الـ Motor من الدوران في الاتجاه المعاكس بعد ان يتوقف.
- كل مفتاح طرد مركزي يحتوي على مدي من من السرعة التي يغير عندها وضع نقاط تلامسه مثل (50:200 RPM)

A. فرملة المحرك باستخدام فرملة تيار معاكس

Inverse Current Brake

- هي طريقة تستخدم لفرملة الـ 3PH Induction Motor بسرعة Forward
- عن طريق توصيل الـ Motor ليعمل في اتجاه الـ Reverse وهو ما زال يدور في اتجاه الـ Forward
- (بعد فصله كهربياً وهو ما زال يدور نتيجة عزم القصور الذاتي)
- مما يؤدي إلى توليد قوة معاكسه تؤدي إلى التوقف السريع وسرعة عكس اتجاه دوران الـ Motor .
- هذه الطريقة تنتج عنها حرارة عالية أكبر من التي تنتج في حالة التشغيل العادي
- لذلك لا يجب استخدام مثل هذه الفرملة أكثر من 5 مرات في الدقيقة (5 Times/Min)
- عندما يصل المотор إلى مرحلة التوقف تقريباً 0 rpm يجب فصل المotor عن طريق مفتاح طرد المركزي حتى لا يدور في الاتجاه المعاكس
- فكرة هذه الفرملة أن المحرك أثناء دورانه في اتجاه معين.
- لحظة ايقافه يعمل كونتاكتور آخر يصل الثالث فازات إلى المحرك بترتيب مختلف فيغير المحرك اتجاهه وعندما يتوقف الـ Motor (تصل سرعته إلى 0 rpm تقريباً)
- يفصل مفتاح الفرملة نقطته ويقف المحرك .
- وبالتالي يستخدم دائرة القوى هنا تماماً مثل دائرة القوى لمحرك يعمل في اتجاهين.

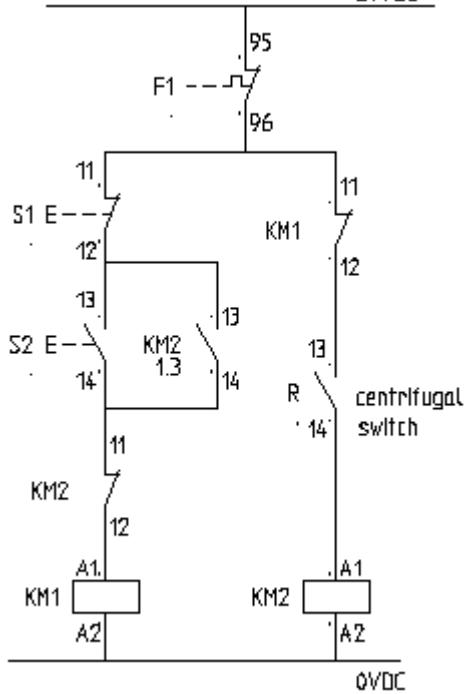


ملاحظات:

1. تستخدم الفرملة بهذه الطريقة في المحركات التي تعمل على احمال خفيفة نسبياً اي لا يكون دورانها بفعل القصور الذاتي قوياً. فمن الممكن حدوث اضرار للمحرك ميكانيكياً و كهربياً
2. لا يمكن تنفيذ هذه الطريقة بدون وجود مفتاح فرملة (مفتاح طرد مركزي) لأنه اذا استخدم تيرم او مفتاح مذدوج لا يمكن ضبط وقت تشغيل المحرك في الاتجاه المعاكس و بالتالي من الممكن ان يعمل المحرك في الاتجاه المعاكس لحظات بدلاً من فرملته



24VDC



التمرين (32):

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

- عند الضغط على المفتاح Start يصل التيار الى KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل الـ Motor في الاتجاه الـ Forward

- يفتح النقطة (11/12) Interlock KM1 في الاتجاه الـ Forward

- يعمل الـ Motor في الاتجاه الـ Forward ويعمل الـ Centrifugal SW ويغير الـ R وضع نقاط تلامسه
 - يغلق النقطة (13/14)

- عند الضغط على المفتاح Stop

- ينقطع التيار عن KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - تفتح نقاطه الرئيسية فينقطع التيار عن الـ Motor

- تغلق نقطته (11/12) KM1

- النقطة (13/14) R مغلقة نتيجة ان المотор مازال يدور
 - فيصل التيار الى KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيصل التيار الى المotor في معكوس فيحاول العمل في الاتجاه المعاكس

- يفتح النقطة (11/12) Interlock KM2

- يفتح النقطة (11/12) KM2

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

- يفتح النقطة (14/13) R وبالتالي ينقطع التيار عن KM2 فتعود نقاطه الى وضعها الطبيعي
 - تفتح نقاطه الرئيسية وينقطع التيار عن الـ Motor



التمرين (33):

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

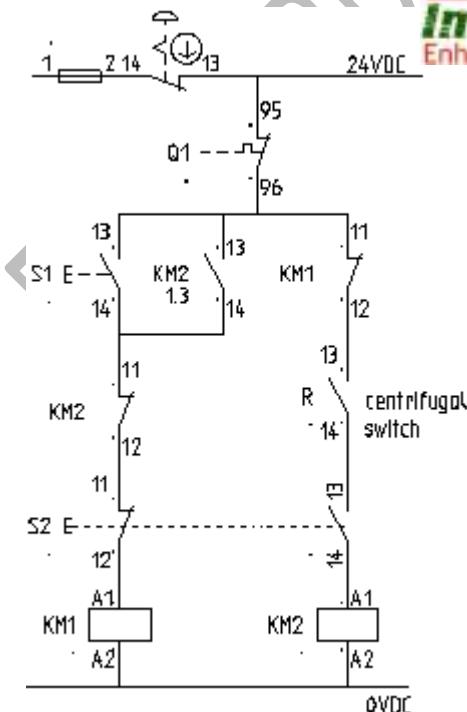
نفس الدائرة السابقة ولكن استخدم لعمل Stop مفتاح مزدوج

Stop S2(NO + NC)

عند الضغط عليه يتم قطع التيار عن KM1 و توصيله

إلى KM2 المهم هو التأكد من عدم تشغيل KM1 & KM2

في نفس الوقت

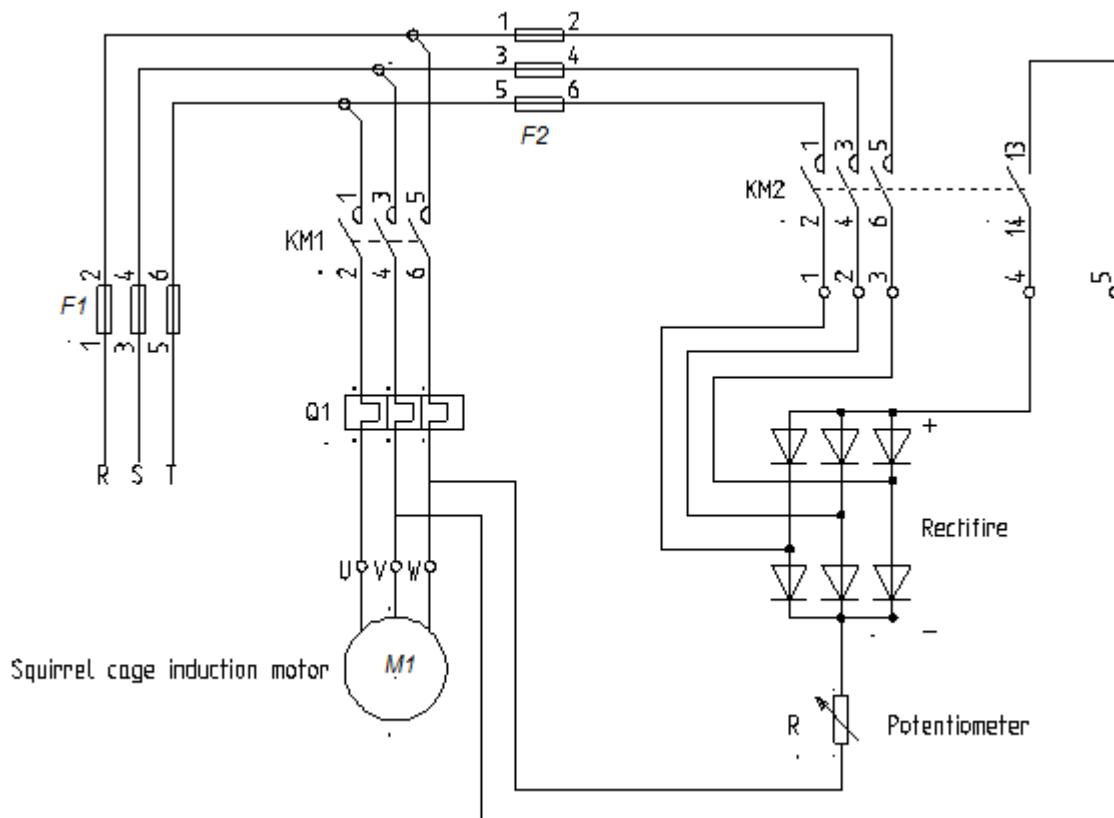




B. فرملة المحرك باستخدام فرملة تيار مستمر.

Injection DC Brake

من المعروف ان الـ **Squirrel cage induction** الواسع الانتشار يعمل فقط بتيار متعدد . فإذا اتصلت ملفاته بتيار مستمر يتولد مجال مغناطيسي ثابت يؤدي الى تثبيت العضو المتحرك **Rotor** مكانه يتم استغلال هذه النظرية لفرملة بعض المحركات ذات الفدرات الصغيرة.



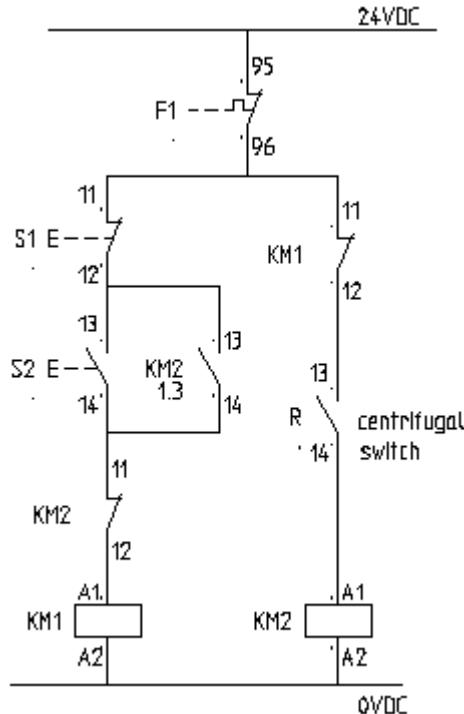
محتويات دائرة فرملة تيار مستمر:

- **M1: 3 Phase Squirrel Cage Induction Motor**
- **F1: Fuse**
- **Rectifier:** دائرة توحيد لتحويل تيار الـ 3 فازات الى تيار مستمر (+ و -)
- **F2: Fuse**
- **KM1: Motor Contactor**
- **KM2: Brake Contactor** كونتاكتور تشغيل المотор
- **Q1: Motor Overload** مقاوح حماية حرارية للمotor (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 الى فيحترق AC Voltage
- **R : Rehostat** مقاومة متغيرة للتحكم في فرق جهد الفرملة
- طرفا دائرة التوحيد Rectifier يصلو الى اي طرفين لـ Motor بعد مرور اي طرف منهم على نقطة مفتوحة من الكونتاكتور KM2 .

- عند تشغيل الـ Motor يغلق الكونتاكتور KM1 فيعمل الـ Motor بالتيار المتردد AC Aoltage عن الكونتاكتور KM1 ينفصل التيار المتردد عن المحرك و في نفس اللحظة يغلق الكونتاكتور KM2 فيفصل الثلاث فازات التي دائرة التوحيد ليخرج منها تيار مستمر يصل إلى ملفات المотор فيقف فورا.
- ملاحظات:

- لا يتصل خرج دائرة التوحيد مباشرة إلى المحرك. فإذا حدث هذا فعند وصول التيار المتردد إلى المحرك يصل فازتين تيار متردد إلى طرفي السالب والموجب لدائرة التوحيد مما يؤدي إلى اتلافها. و لذلك يجب توصيل الطرف الموجب او السالب ب نقطة مفتوحة من الكونتاكتور B او نقطة مغلقة من الكونتاكتور A قبل وصولها إلى ملفات الـ Motor.
- من الممكن استخدام دائرة توحيد Single Phase و تتصل بفازتين فقط وليس من الضروري استخدام دائرة توحيد 3 Phase.
- كلما زاد فرق الجهد المستمر الواصل إلى ملفات الـ Motor كلما زادت قوة الفرملة و ارتفع التيار داخل الملفات والعكس صحيح و لذلك وضع مقاومة متغيرة يمكن بواسطتها ضبط الـ Volt المناسب للفرملة.
- لا يفضل استخدام الفرملة بهذه الطريقة في محركات القدرات العالية ولكن يفضل فرملة المحرك بواسطة تيريل و بوينية خارجية حتى لا يستهلك ملفات المحرك ذاتها.
- بعض المحركات التي تعمل بفرملة تيار مستمر تحتوي على 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 دوار انه مباشرة و يفصلها لحظة الوقوف و يستخدم هذا المفتاح بحيث يستطيع فصل التيار المستمر عن ملفات المحرك في الوقت المناسب فور ايقاف

التمرين (34):



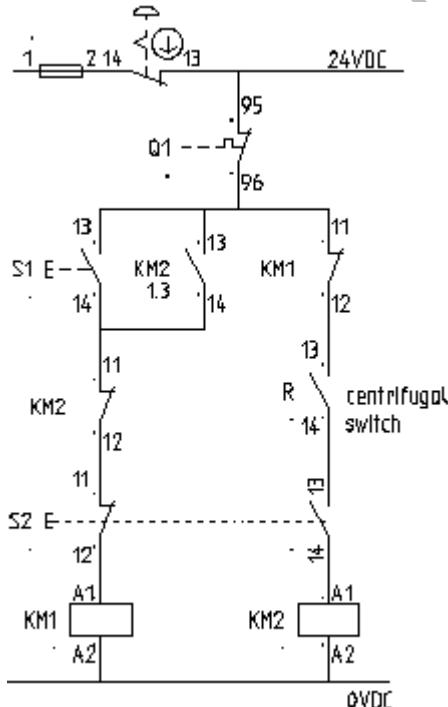
- صمم دائرة تحكم لمotor مع فرملة تيار مستمر DC Brake

التشغيل:

- عند الضغط على مفتاح التشغيل يصل التيار الى KM1 و يعمل الـ Motor بالتيار المتردد في نفس اللحظة يغلق مفتاح الفرملة SW Centrifugal و لكن لا يصل تيار الى KM2 لان النقطة KM1(11/12) مفتوحة
- عند الضغط على مفتاح الابقاء يفصل التيار عن KM1 و يصل الى KM2 فيصل تيار مستمر الى ملفات الـ Motor و يحصل الى KM2 فيصل تيار مستمر الى ملفات الـ Motor و يحظر وقوف الـ Motor تعود نقطة مفتاح الفرملة SW Centrifugal مفتوحة و يفصل التيار المستمر عن الـ Motor



التمرين (35):



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

التشغيل:

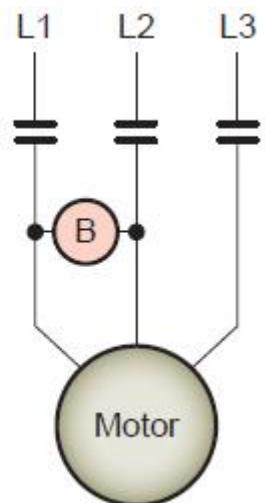
- هذه الدائرة لا تختلف كثيراً عن الاولى سوى انه استخدم مفتاح مزدوج . لحظة فصل التيار عن KM1 يصله الى KM2
- المهم التأكيد من عدم عمل الكونتاكتور KM2 قبل فصل التيار عن الكونتاكتور KM1

Electromechanical Friction Brakes

- عكس انواع الفرملة الاخرى مثل فرملة عكس الاتجاه DC Injection Brakes او فرملة التيار المستمر Electromechanical Friction او الفرملة باستخدام مقاومات خارجية Dynamic Brake فرملة الكلاش ثابت بعد توقف المотор تستطيع ان تحافظ على اكس الـ Motor

النوع الاول: يستخدم مع 3PH Induction Motor

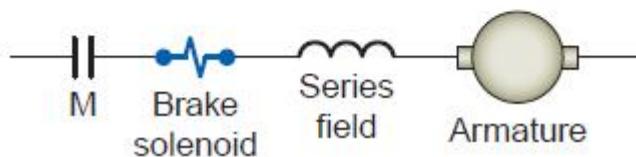
AC Electromagnetic Brake.



- هذا النوع من الفرملة واسع الانتشار والاستخدام مع المواتير 3 PH Induction Motor كالاتى:
 - يستخدم كفرملة توقف للاحتفاظ بالحمل في مكان ما و الماكينة متوقفة
 - يستخدم كفرملة لعمل فرملة للحمل أثناء الدوران
 - تعدد تطبيقات مثل هذه النوع من الفرملة في الآتى:
 - نقل المواد و عمليات تجهيز المواد الغذائية في المصانع و معدات نقل الامتعة.
 - هذا النوع من الـ Brakes مثبت مباشرة على المotor كما هو موضع بالشكل
 - فكرة عمل هذا النوع من الفرملة.
 - عند توصيل مصدر الكهرباء للمotor Power Source ليعمل
 - يصل ايضا مصدر التيار الى ملف الفرملة Coil Of Brake فيجب تيل الفرملة
 - تيل الفرملة هو المسئول عن ايقاف المotor في حالة انقطاع التيار عنه
 - وبالتالي يصبح الـ Rotor حر Free Rotor
 - عند الضغط على مفتاح Stop ينقطع التيار عن المotor وبالتالي عن ملف الفرملة
 - فيندفع تيل الفرملة بقوة البالى الموضح في الرسم (Spring) فيما يمسك على Rotor المotor فيتوقف عن الحركة
 - ويظل هكذا مثبت عن طريق التيل مدفوعا بالبالي حتى يصل التيار مرة اخرى الى المotor و هكذا



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



- يتم تثبيت اسطوانة الفرملة على الجزء المتحرك للمotor Rotor و يستخدم تيل الفرملة لاحفاظ على الـ Rotor في مكانه دون دوران
- الجزء الدورا Rotor يثبت بواسطه الياي و يتحرر بواسطه الملف المغناطيسي عند وصو التيار اليه
- عندما يعمل الـ Motor يصل التيار الى ملف الفرملة Brake Solenoid فيجذب قطعنه التيل متغلبا على قوة الياي و بالتالي يتحرر الـ Rotor و يعمل الـ Motor
- عند يتوقف الـ Motor ينقطع التيار عن ملف الفرملة Brake Solenoid و يمسك قطعنه التيل على الـ Rotor بواسطه قوة الياي فيتوقف المотор عن الدوران
- ملف الفرملة يتم توصيله بالتوكالي مع المotor و بالتالي يعمل نتتجة تيار المotor 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 الاسنسير



Industrial Automation
Enhance Your Career

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
Enhance Your Career

Industrial Automation
Classic Control HMI
PLC Siemens
S7-200/1200/300/400
SCADA System
Sensors & Instrumentation Industrial Power Distribution

Industrial Automation Group Link :

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

CLASSIC CONTROL

COURSE

Chapter 5: Sensors

Prepared By: Eng, Abdelkawy Mobarak

Tel: 01014871075

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

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

و من هذه الـ sensors الآتي:

- **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 على مجموعة من الخواص :

1. الـ Feed voltage :

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

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

classification	Digital sensor	Analog sensor
O/P types	<ul style="list-style-type: none"> - الـ O/P يكون حاجة من الاثنين: - $0 \rightarrow 0VDC$ - $1 \rightarrow 24VDC$ - قيمة الـ O/P تتغير كالتالي: الشرط تتحقق $O/P = 1$ الشرط لم يتحقق $O/P = 0$ 	<ul style="list-style-type: none"> - الـ O/P يمكن متغير اما - DC volt ($0VDC \rightarrow 10VDC$) - mille AMP ($4MA \rightarrow 20MA$) - و قيمة الـ O/P يعتمد على: الـ range الذي يعمل فيه الـ sensor قيمة الكمية المقاسة باختلاف انواعها
Usage	<p>هذه الانواع من الـ حساسات Sensors تستلزم لتوضيح حالة معينة موجودة او لا مثل وصول الضغط لدرجة معينة او درجة الحرارة او وصول object لمسافة محددة limit SW sensor</p>	<p>هذه الانواع من الحساسات تستخدم لقياس كميات فيزيائية مثل الضغط و الحرارة و المسافة</p>
types	<ul style="list-style-type: none"> - Proximity sensors : (inductive – capacitive – inductive magnetic) - Optical : (Through beam – Diffuse – Retro reflective) - Switches : (Reed SW – Pressure SW – Liquid level SW – Flow SW) 	<ul style="list-style-type: none"> - Physical quantity sensors : (Pressure sensor – Temperature sensor – Flow Quantity sensor – Wight sensor)

Digital Sensors:

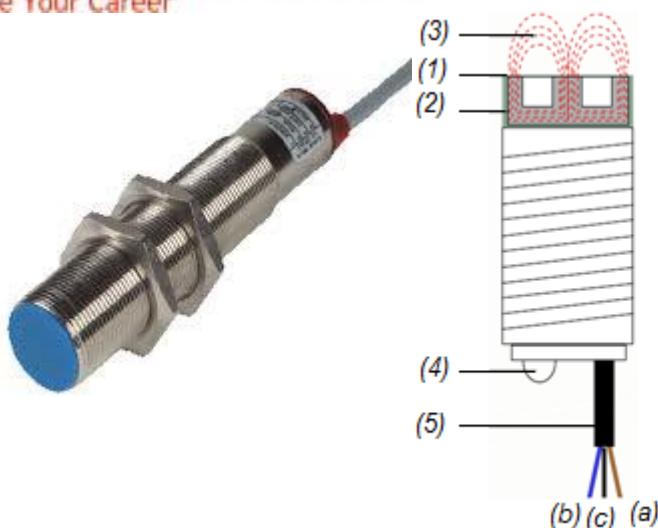
الحساسات التقاريبية :proximity sensors

- استخدامات الحساسات التقاريبية تشابه الى حد ما استخدامات مفاتيح نهاية الشوط ولكن في مجالات و بأمكانات اكبر و الحساسات لا تحتاج الى تلامس او ضغط ميكانيكي كما يحدث مع مفاتيح نهاية الشوط ولكن فقط ان يقترب الحمل من الحساس او يدخل مجال حساسيته فيتغير وضع نقاط تلامس الحساس.
- تعبير تغير وضع نقاط تلامسه هو تعبير غير دقيق ولكن تقريري للتعبير عن انه يخرج P.O.
- ويوجد منها عدة انواع مختلفة فمنها:

: INDUCTIVE PROXIMITY SENSOR

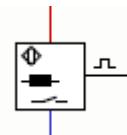
يتشتهر فقط الاجزاء الحديدية والمعدنية الموصولة.

مدى حساسيته قصير جدا بالليميتير او عدد قليل من المستويات

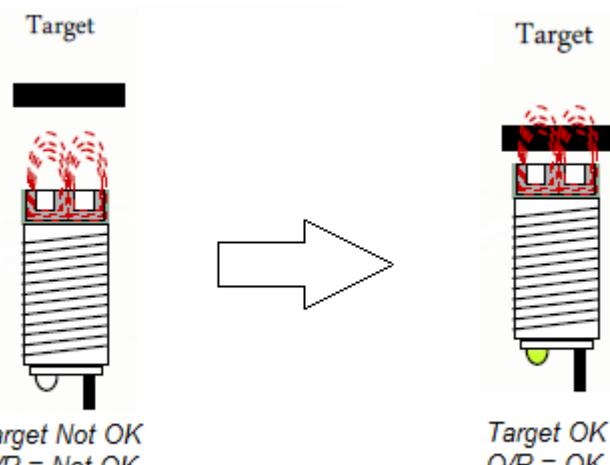


- (1): Active Surface
- (2): Resonance Circuit Coil
- (3): High Frequency Magnetic Field
- (4): LED Indicator
- (5): Connection Cable
 - (a): (Brown): Feed 24VDC
 - (b): (Blue): Feed 0VDC
 - (c):(Black): Signal

- **Inductive Proximity Sensors Symbole**



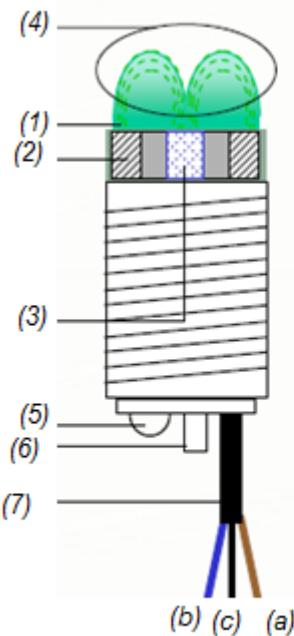
- **Operation Of Inductive Proximity Sensor**



من الممكن ان تتأثر حساسيته بالاتي:

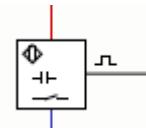
- درجة حرارة الجو المحيط.

نوع المادة التي يستشعر بها و درجة توصيليتها
 .*conductivity*
 ابعاد الجزء الذي يستشعر به يجب ان يكون كبير بقدر يقرى *sensor*
: CAPACITIVE PROXIMITY SENSOR
 تستشعر الاجزاء العازلة بلاستيك - كرتون.



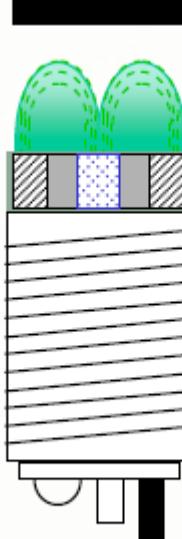
- (1): Active Surface
- (2): Active Electrode
- (3): Earth Electrode
- (4): Electro Static Field
- (5): LED Indicator
- (6): Adjusting Screw
- (7): Connection Cable
 - (a): (Brown): Feed 24VDC
 - (b): (Blue): Feed 0VDC
 - (c): (Black): Signal

- Capacitive Proximity Sensors Symbole

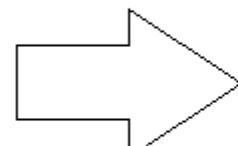


- Operation Of Capacitive Proximity Sensor

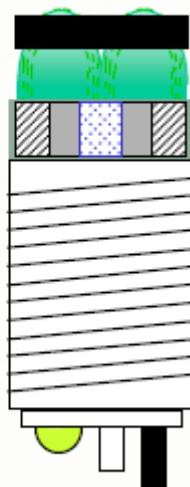
Target



Target Not OK
O/P = Not OK



Target



Target OK
O/P = OK

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 بالاتربة و ذلك لأن لها كثافة اكبر من كثافة الهواء

الحساسات التقاريبية الحشية المغناطيسية *: inductive magnetic sensors*

هو *inductive proximity sensor* لكنه يشعر فقط بالمجال المغناطيسي

لذلك يجب تجنب اي تداخل بين المجال المغناطيسي المطلوب تحديده

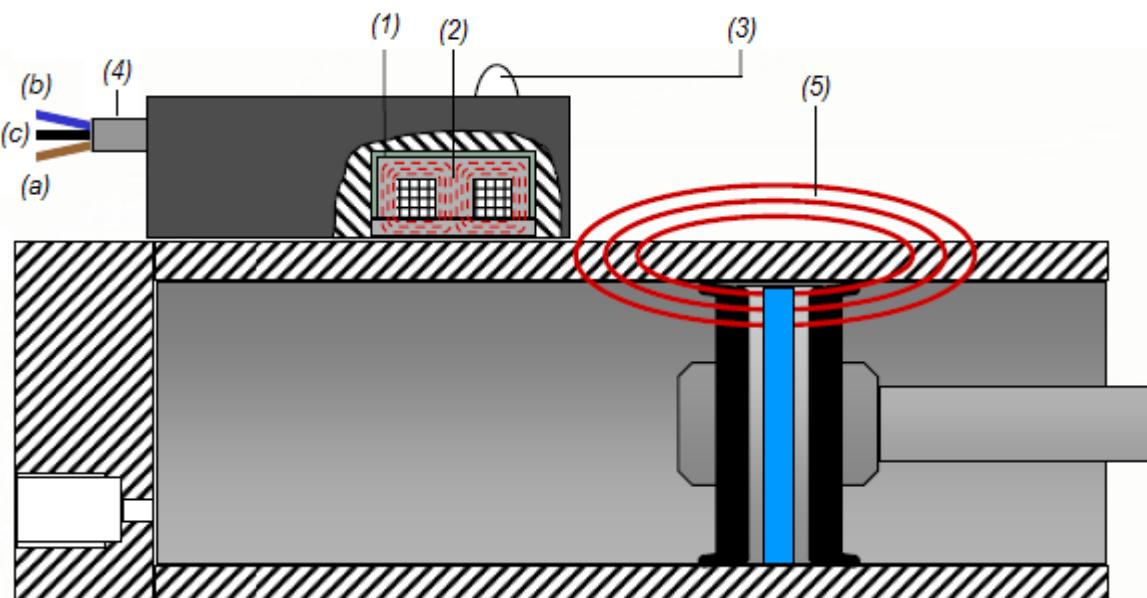
و اي مجالات مغناطيسية اخرى

Solid stat device – High switching frequency – 1KHZ

مدى حساسية مثل هذه الانواع يكون قصير بالملليمتر او عدد قليل من السنتميتر.

في حالات المسافات الكبيرة تستخدم الحساسات

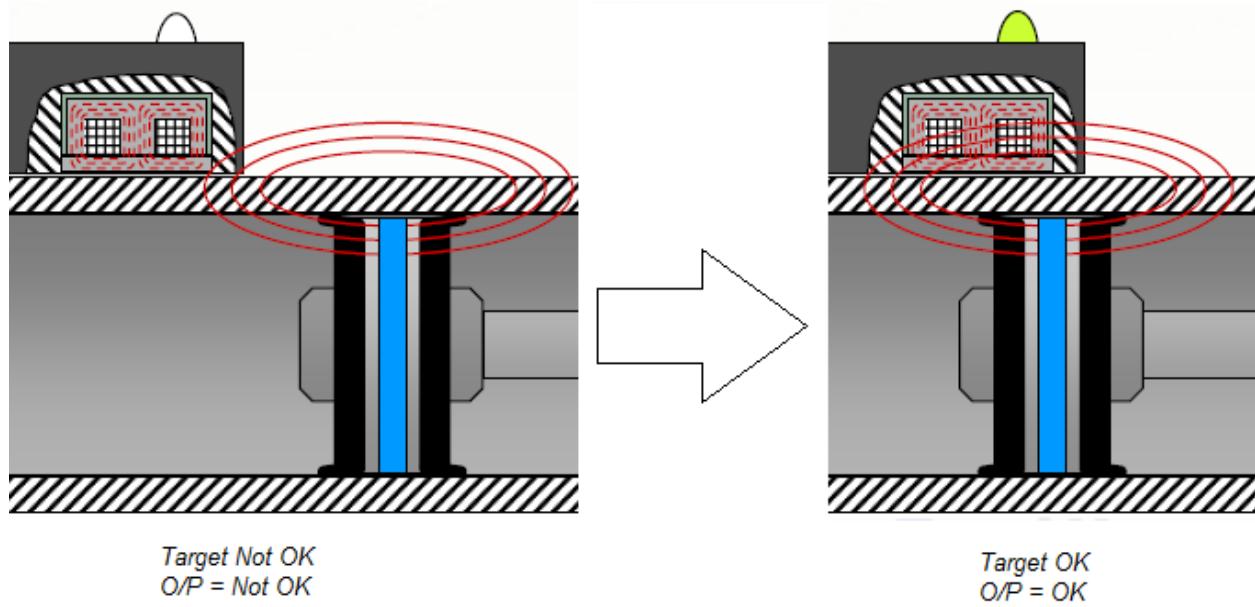
(*PHOTO-ELECTRIC SENSOR*) الكهروضوئية



- (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*

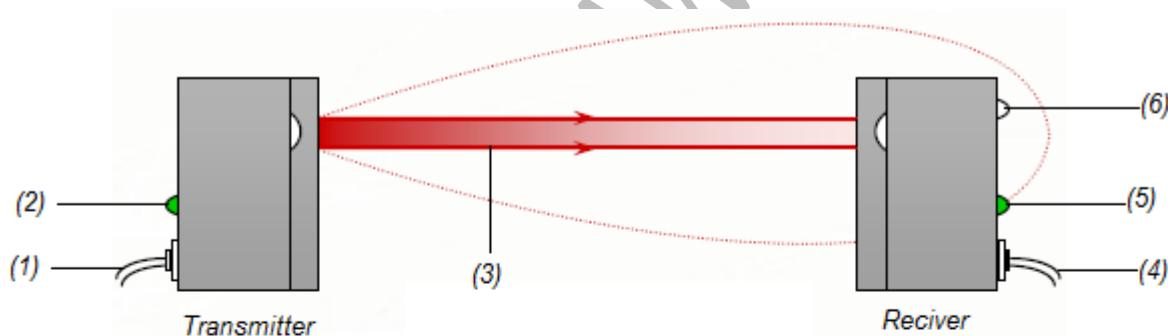
- **Operation Of InductiveMagnetic Proximity Sensor**



الحساسات الكهروضوئية (Optical sensors)

- **Optical-through beam:**

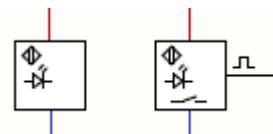
هذا النوع يتكون من جزئين المرسل transmitter و المستقبل receiver حيث يثبت الـ transmitter في بداية المسافة و الـ receiver في نهايتها و يبعث الـ transmitter شعاع الى الـ receiver



- (1): Connection Cable
 - (Brown): 24VDC
 - (Blue): 0VDC
- (2): Power Indication LED
- (3): Beam From Transmitter to Receiver

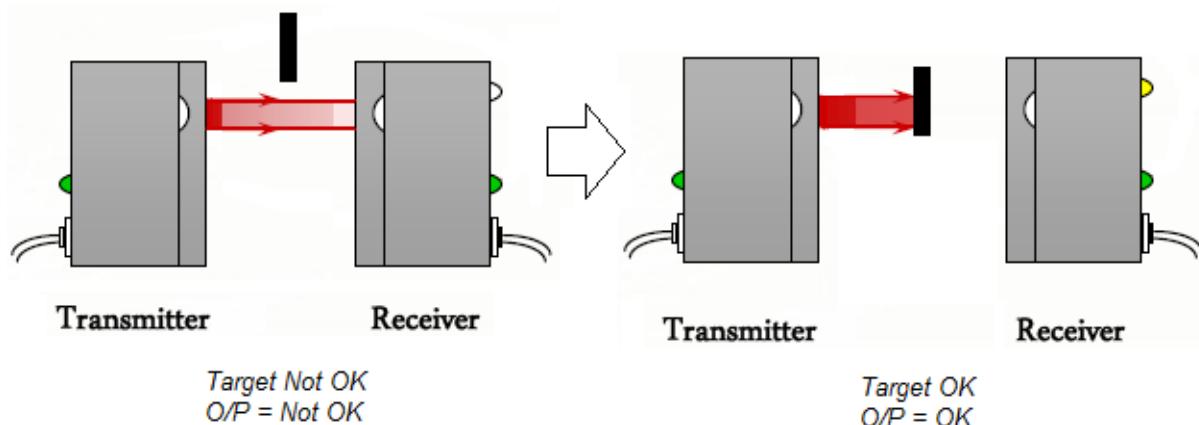
- (4): Connection Cable
 - (Brown): 24VDC
 - (Blue): 0VDC
 - (Black): Signal
- (5): Power Indication LED
- (6): Signal Indication LED

- **Optical Throgh Beam Sensor Symbole:**



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

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

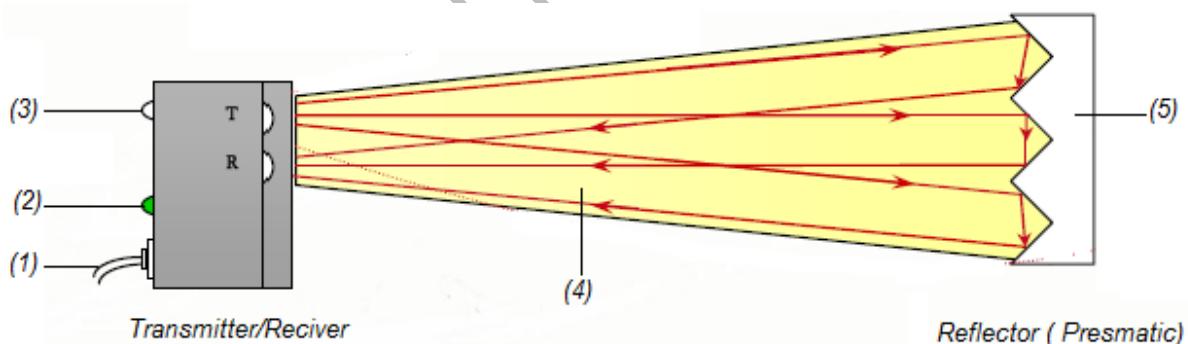


ملاحظات:

يستخدم هذا النوع في السلاسل المتحركة او الابواب الكهربائية للمصاعد و غيرها
 تصل مسافة استشعار بعض هذه الانواع الى 30 m و يجب ان يتم ضبط المرسل على المستقبل جيداً.

- **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

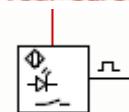
- (2) : Power Indication LED

- (3): Signal Indication LED

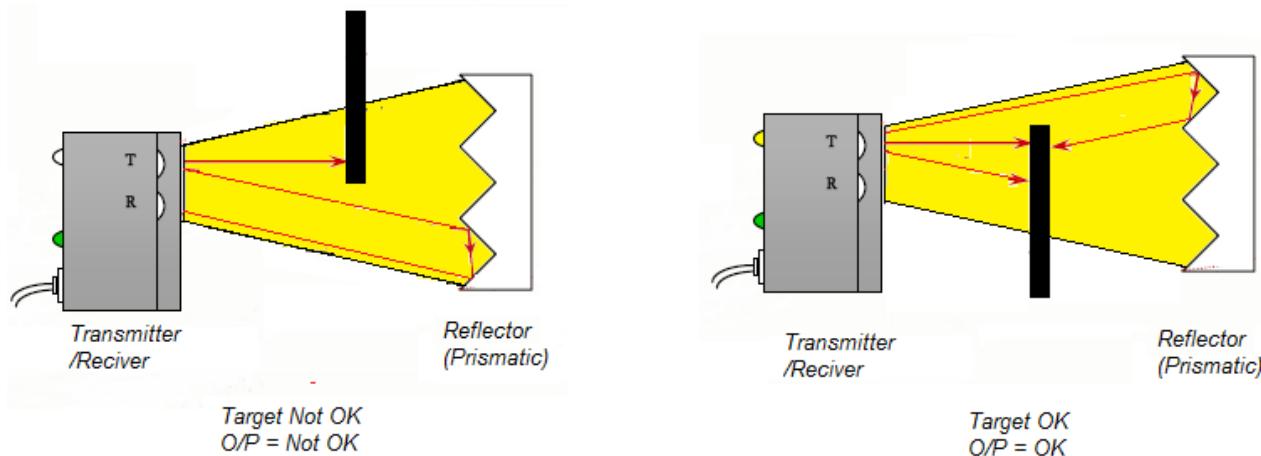
- (5) : Reflector (Prismatic)

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

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



- **Optical-retro reflective Operation:**

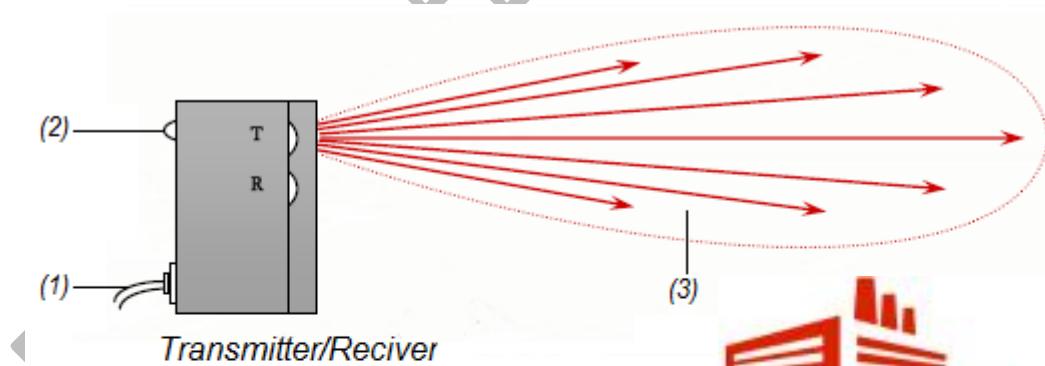


فإذا قطع أي شيء هذا الشعاع لا يتم عكسه عن طريق الـ reflector وبالتالي لا يتم استقباله مرة أخرى عن طريق الـ transmitter/receiver فيتغير السنسر وضع نقاط تلامس ملاحظات:

يصلح هذا النوع مع الأشياء العاكسة لأنها في هذه الحالة سوف تعكس الشعاع مرة أخرى إلى الجزء الأول ولن يشعر الـ sensor بغير 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

- (2) : Signal Indication LED

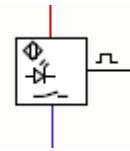
- (Brown): 24VDC

- (3): Beam OF Light

- (Blue): 0VDC

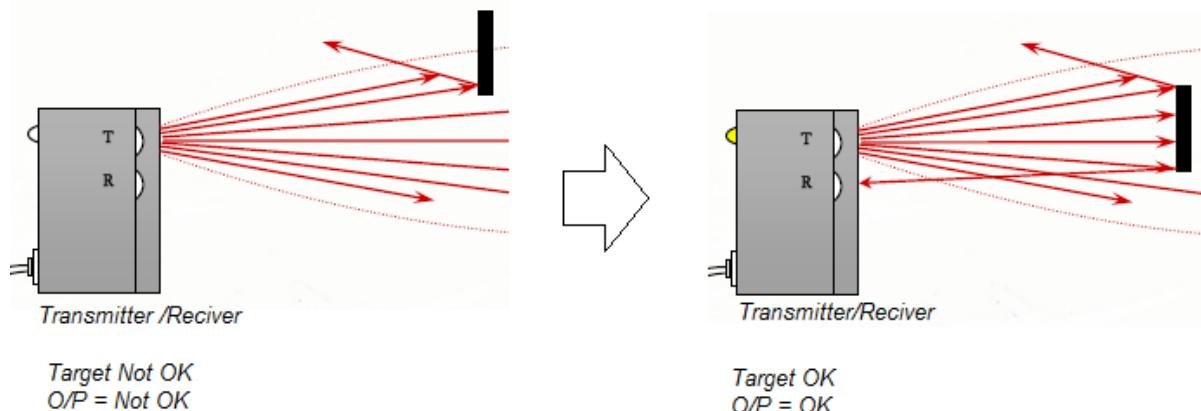
- (Black): Signal

- **Optical-diffuse Symbole:**



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

- في هذا النوع من الـ **sensors** يقوم الـ **sensor** بارسال شعاع ضوئي وفي حالة ان اي شيء قطع هذا الشعاع سوف يحدث ايضا انعكاس للشعاع على الـ **sensor** مرة اخرى و عند ذلك سوف يغير الـ **sensor** وضع نقاط تلامسه



معني اتنى استخدمت الـ **Target** اللي انا عاوز السنسور يحس بيها ك عاكس

ملاحظات:

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

ملاحظات عامة:

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



	PNP	NPN
Connection		
Normal operation	<p>$O/P = 0VDC$</p> <ul style="list-style-type: none"> - وبالتالي لا يكون هناك فرق جهد على طرفي الـ coil لذلك تظل الـ contacts في وضعها الطبيعي - وإذا كان الـ O/P موصى على الـ PLC علطول يفهم الـ PLC أن هذه الحالة معناها أن الـ target لم يتحقق 	<p>$O/P = 24VDC$</p> <ul style="list-style-type: none"> - وبالتالي لا يكون هناك فرق جهد على طرفي الـ coil لذلك تظل الـ contacts في وضعها الطبيعي - وإذا كان الـ O/P موصى على الـ PLC علطول يفهم الـ PLC أن هذه الحالة معناها أن الـ target لم يتحقق
Target O.K	<p>$O/P = 24VDC$</p> <ul style="list-style-type: none"> - وبالتالي يكون هناك فرق جهد على طرفي الـ coil لذلك تتغير وضع الـ contacts - وإذا كان الـ O/P موصى على الـ PLC علطول يفهم الـ PLC أن هذه الحالة معناها أن الـ target يتحقق 	<p>$O/P = 0VDC$</p> <ul style="list-style-type: none"> - وبالتالي يكون هناك فرق جهد على طرفي الـ coil لذلك تتغير وضع الـ contacts - وإذا كان الـ O/P موصى على الـ PLC علطول يفهم الـ PLC أن هذه الحالة معناها أن الـ target لم يتحقق

هذا الـ **classification** هام جداً ومهم التعرف على نوع الـ **sensor** من حيث كونه **PNP or NPN** سواء كان الـ **O/P** الخاص به سوف يستعمل مع **PLC** او **relay** او **K/P** **inverter** او بعض الاجهزه مثل الـ **inverter**

إذا كان الـ **O/P** سوف يستعمل مع **Relay**:

أهمية النوع هنا هو معرفة الأطراف المستخدمة في الـ **Function** المطلوب تصميمها من حيث كونها **N.O or N.C** وفي حالة تغيير **sensor** مكان اخر ايضاً يجب ان يكونوا متطابقين والا سوف تتعكس الـ **function** حالة ان الـ **O/P** سوف يستعمل كـ **P/I** 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** على حسب نوع الـ **sensor** المستخدم والا لن يرى الـ **inverter** تغيير الحالة

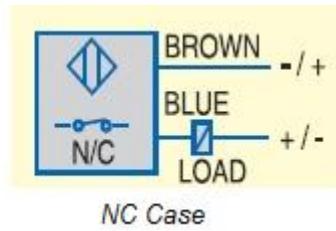
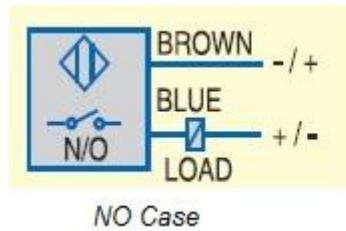
و يتم ضبط الـ **inverter** من **deep SW** فيه يغير بين **PNP & NPN** وهذا الضبط يكون لкарته الـ **inverter** كلها ولذلك يجب اختيار جميع الـ **sensors** التي تعمل مع الـ **inverter** جميعها من نوع واحد.

طرق توصيل الـ **Proximity sensors**:

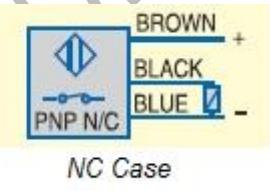
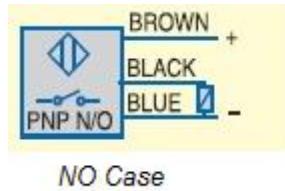
قبل توصيل الحساس يجب التأكد من قيمة الفولت الذي يعمل به و كذلك اذا كان تيار متعدد او مستمر



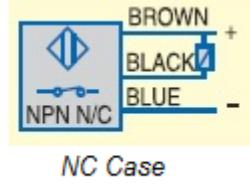
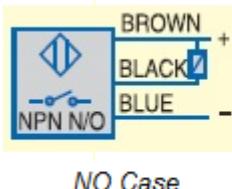
- بالنسبة ل كيفية توصيل الحساس اذا كان يحتوي على طرفين يتم تغذية طرف بالتيار و الطرف الاخر يتصل بالتالي مع coil الكومنتاكتور (معني انه نأخذ منه الاشارة) . و يجب في هذه الحالة ان يكون فولت البوينية متساوية لفولت الحساس. او يتم توصيله ك I/P PLC و عادة يعمل على تيار متعدد او تيار مستمر.



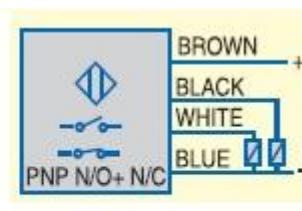
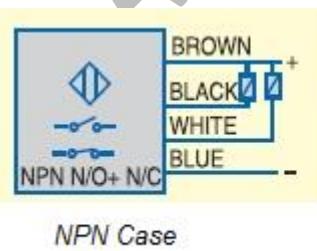
- اذا كان الحساس له ثلاث اطراف . يوصل طرفين منهم بمصدر تيار مستمر . و عادة السلك البني يأخذ الطرف الموجب و السلك الازرق يأخذ الطرف السالب .اما الطرف الثالث ولونه في الغالب اسود تأخذ منه الاشارة الكهربية . يتصل بالتالي مع coil الكومنتاكتور وعن الطرف الاخر للـ coil . يتصل مع السالب اذا كان الـ sensor من النوع PNP .



يتصل مع الموجب اذا كان الـ sensor من النوع NPN .



- اما اذا كان الـ Sensor يحتوي على 4 Wires .



NPN Case

PNP Case

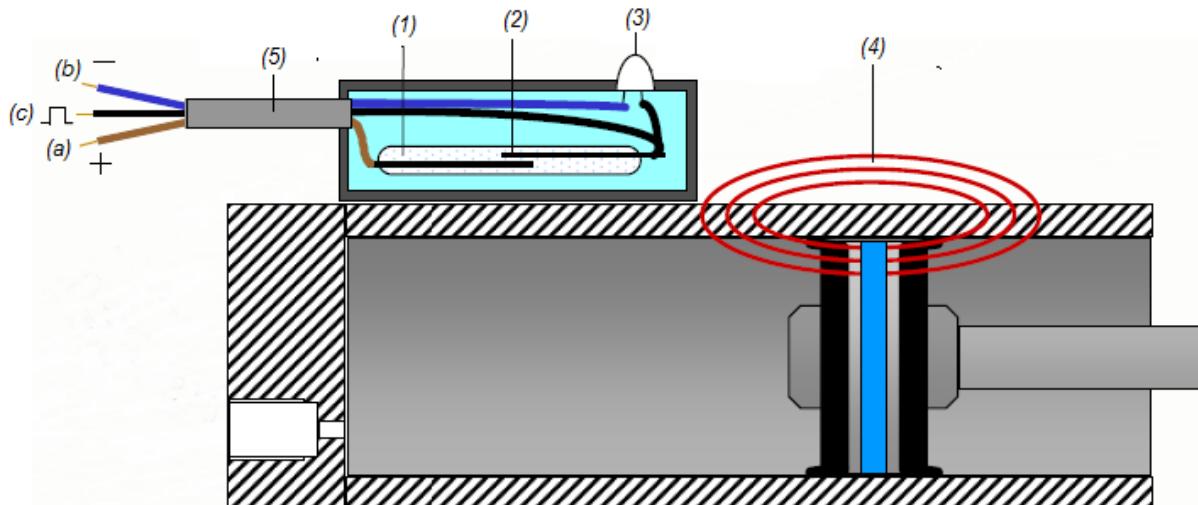
- اما بالنسبة ل توصيل الـ photo-cell ف يوجد منها ايضا طرفين بتيار متعدد وثلاث اطراف يعمل بتيار مستمر وبالاتالي يتم توصيله مثل الـ proximity sensors .

- اما اذا كان يحتوي على 5 اطراف ففي هذه الحالة من الممكن ان يعمل الـ photo-cell بتيار متعدد او مستمر . و التوصيل في هذه الحالة يعني طرفين بمصدر تيار تبعا لقيمة الـ volt الذي يعمل به و الثلاث اطراف الباقين عبارة عن طرف رئيسي و نقطة مغلقة و اخرى مفتوحة تتصل اي نقطة مع coil الكومنتاكتور 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:

- تغير وضع نقطة التلامس عند الاحساس ب مجال مغناطيسي Magnetic Field
- يجب تجنب تداخل اي مجالات مغناطيسية اخرى لعدم التاثير على وضع الـ contact.

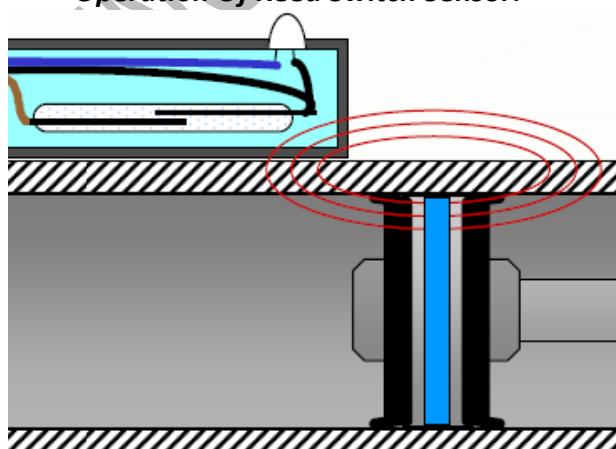


- (1): Glass Tube Filled With Nitrogen
- (2): Reed Switch Contact
- (3): Signal Indication LED
- (4): Magnetic Field (Target)

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

Sympole of Reed Switch Sensor:

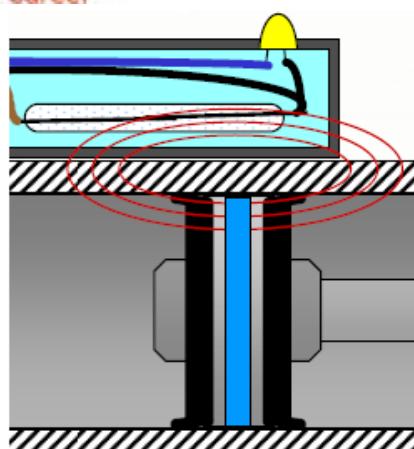
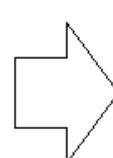
Operation Of Reed Switch Sensor:



Target Not OK
O/P = Not OK



Industrial Automation
Enhance Your Career



Target OK
O/P = OK



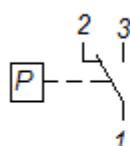
- اذا وضع الـ **sensor** في منتصف المشوار سوف تتغير وضع الـ **contact** اعتماداً على اتجاه الحركة بمعنى تتغير في اتجاه و الاتجاه الاخر لا تتغير
- يجب تجنب الـ **current** العالى حفاظاً على الـ **contact** من الاحتراق

مفتاح مراقبة الضغط :Pressure switch

- هذا المفتاح تغير وضع نقاط تلامسه عند ضغط معين.



- **Pressure Switch Symbole :**

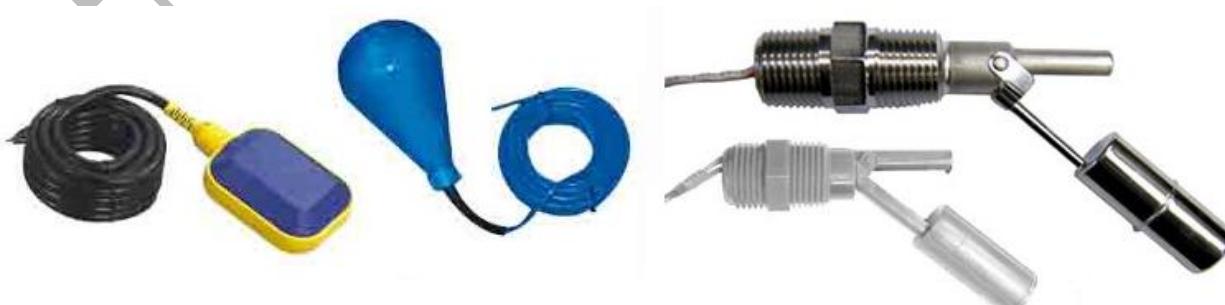


- 1/2 : NC Contact
- 1/3 : NO Contact

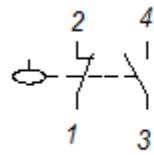
- مثال تشغيل ضاغط هواء (كومبرسور) يمتليء الهواء داخل الخزان حتى ضغط محدد يؤثر على وضع نقطة تلامس الـ **contact** pressure SW ويفصل المحرك عن ضخ الهواء بالخزان حتى يقل الضغط داخله.

مفتاح مراقبة مستوى السوائل :Liquid level switch

- هذا المفتاح تغير وضع نقاط تلامسها عند وصول السائل الى مستوى معين.

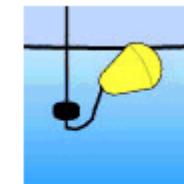
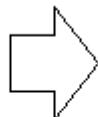
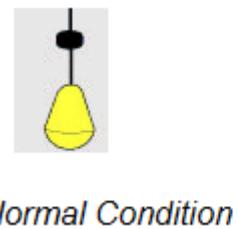


- **Liquid Level Switch Symbole :**



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

- **Liquid Level Switch Operation :**



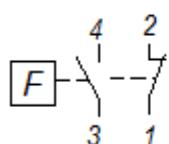
- مثال وجود خزان مياه فوق العمارة يعمل محرك الطلبية حتى يمتليء الخزان فيفصل مفتاح مراقبة السوائل حتى ينخفض مستوى السائل مرة اخري فيفصل مفتاح مراقبة السوائل نقطة تلامسه ويعمل المحرك مرة اخري.
- او العكس اذا كان المفتاح مركب على طلبية نزح من بئر مجاري فعند مليء البئر يعمل محرك الطلبية حتى يقل منسوب المياه داخل البئر
- وفي الحالتين ثبتت مفتاح مراقبة السوائل داخل الخزان او البئر و تصل اطرافه الى دائرة التحكم

مفتاح مراقبة كمية المياه المارة في ماسورة : **Flow switch**

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



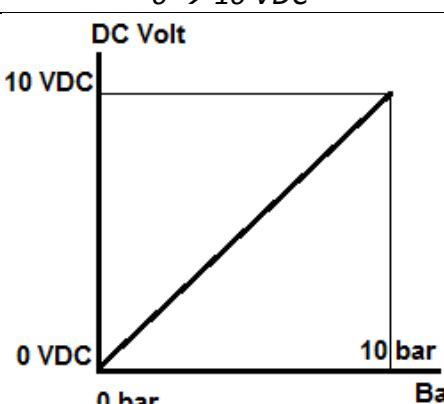
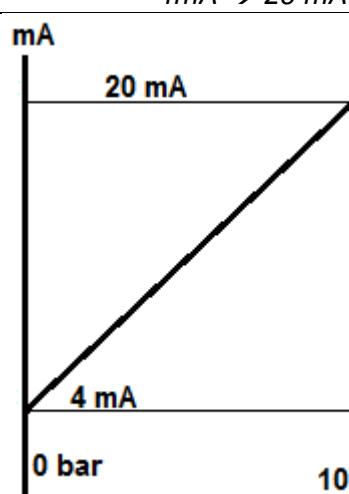
- **Flow Switch Symbole:**



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

Analog Sensors:

Type of output:

Output type	Voltage	Current
O/P Range	$0 \rightarrow 10 \text{ VDC}$	$4 \text{ mA} \rightarrow 20 \text{ mA}$
Curve EX: $0 \rightarrow 10$ Bar Pressure sensor	<p>DC Volt</p> 	<p>mA</p> 
Max & Min limits	<ul style="list-style-type: none"> - $0 \text{ bar} \rightarrow 0 \text{ VDC}$ - $10 \text{ bar} \rightarrow 10 \text{ VDC}$ 	<ul style="list-style-type: none"> - $0 \text{ bar} \rightarrow 4 \text{ mA}$ - $10 \text{ bar} \rightarrow 20 \text{ mA}$
O/P when $P = 5 \text{ bar}$	- $5 \text{ bar} \rightarrow 5 \text{ VDC}$	- $5 \text{ bar} \rightarrow 12 \text{ mA}$
Equation	- $DCV = (\text{Reading(bar)} * 10 \text{ VDC}) / \text{Max bar}$	- $mA = ((\text{Reading (bar)} * 16 \text{ mA}) / \text{Max bar}) + 4 \text{ mA}$

- يعتمد الـ O/P الخاص بالـ sensor على 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 $0 \rightarrow 100 \text{ bar}$

Max & Min limits	<ul style="list-style-type: none"> - $0 \text{ bar} \rightarrow 0 \text{ VDC}$ - $100 \text{ bar} \rightarrow 10 \text{ VDC}$ 	<ul style="list-style-type: none"> - $0 \text{ bar} \rightarrow 4 \text{ mA}$ - $100 \text{ bar} \rightarrow 20 \text{ mA}$
O/P when $P = 5 \text{ bar}$	- $5 \text{ bar} \rightarrow .5 \text{ VDC}$	- $5 \text{ bar} \rightarrow 4.8 \text{ mA}$

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

اشاء التصميم:

الحالة الاولى: على فرض ان الضغط عندي في sensor و استخدمت range from 0 bar to 10 bar 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 مراقبتهو معرفة حدود ارتفاعه

- العيوب : فقدت ميزة مهمة وهي الدقة العالية في القياس حيث ان O/P range من 0 bar اصبح مقسم على 100 bar بدلاً من 10 bar فقط

الحالة الثانية : على فرض ان الضغط عندي في sensor **Range from 0 bar to 100 bar** و استخدمت sensor في O/P range from $0 \text{ bar to } 10 \text{ bar}$

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

لذلك يجب اختيار O/P الصحيح للـ sensor و ايضا نوع O/P المناسب و برمجة PLC على هذا الاساس

اشاء الصيانة :

من المهم ان نعلم حبذا بان برنامج PLC الذي يستقبل O/P من sensor يكون مصمم على اساس range المستخدم من sensor و بالتالي في حالة تغيير range sensor اخر مختلف في range سواء اكبر او اصغر سوف يؤدي الى قراءات خاطئة

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

Troubleshooting

تبعد الاعطال في حالة Analog sensors :

- عند حدوث ثلف في احد Analog sensors او الكابل الخاص به تختلف قراءة sensor على الشاشة حسب نوع O/P .

Fault	Voltage	Current
Reading	Reading = 0 bar	Reading = - (max.bar Range/4)
O/P	$O/P = 0 \text{ VDC}$	$O/P = 0 \text{ mA}$

الخطوات المتبعة في هذه الحالة

خطوات فحص العطل	الخطوة الاولى هي تغيير O/P باخر sensor من نفس range و قراءة O/P pressure على الشاشة و sensor على نفس range في مكانه لقراءة الضغط اذا تغيرت القراءة من zero الى القيمة المناسبة	الخطوة الاولى هي تغيير O/P باخر sensor من نفس range و قراءة O/P pressure على الشاشة و sensor على نفس range في مكانه لقراءة الضغط اذا تغيرت القراءة من zero الى القيمة المناسبة
	اذن المشكلة في السنسور	اذن المشكلة في السنسور
	من الممكن استخدام سنسور اي range للتجربة فقط في حالة عدم توافر sensor للتجربة فقط في حالة عدم توافر sensor من نفس range و ابدا قراءة O/P من نفس range وهو حرج اذا تغير من zero الى	من الممكن استخدام سنسور اي range للتجربة فقط في حالة عدم توافر sensor من نفس range و ابدا قراءة O/P من نفس range وهو حرج اذا تغير من zero الى
	او في مكانه لقراءة الضغط اذا تغيرت القراءة من zero الى القيمة المناسبة	او في مكانه لقراءة الضغط اذا تغيرت القراءة من zero الى القيمة المناسبة
	اذن المشكلة في السنسور	اذن المشكلة في السنسور
	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 O/P pressure على الشاشة مرة اخري	و قراءة O/P pressure على الشاشةمرة اخري
	اما اذا ظلت القراءة كما هي $zero$	اما اذا ظلت القراءة كما هي $zero$
	الخطوة الثانية هي فحص الكابل و تغييره	الخطوة الثانية هي فحص الكابل و تغييره
	و قراءة O/P pressure على الشاشة مرة اخري	و قراءة O/P pressure على الشاشةمرة اخري

	<ul style="list-style-type: none"> - اذا تغيرت القراءة من zero الى قيمة مناسبة تكون فعلا المشكلة في الكابل - اذا ظلت القراءة ve - كما هي الخطوة الثالثة هي فحص الكارتة الـ PLC للـ Analog و تغييرها و قراءة الـ pressureمرة اخرى - قبل تغيير الكارتة يجب اولا التأكد انها مضبوطة على نفس نوع الـ O/P للـ sensor
	<ul style="list-style-type: none"> - تكون فعلا المشكلة في الكابل اذا ظلت القراءة ve - كما هي الخطوة الثالثة هي فحص الكارتة الـ PLC و تغييرها و قراءة الـ pressure قبل تغيير الكارتة يجب اولا التأكد انها مضبوطة على نفس نوع الـ O/P للـ sensor

جميع بيانات الـ **sensor** تكون مسجلة عليه من حيث:

- نوع الـ O/P الخاص به
- القراءات الخاص به Range
- 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
Enhance Your Career

Industrial Automation
Classic Control HMI
PLC Siemens
S7-200/1200/300/400
SCADA System
Sensors & Instrumentation Industrial Power Distribution

Industrial Automation Group Link :

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

CLASSIC CONTROL

COURSE

Chapter 6: Timers

Prepared By: Eng, Abdelkawy 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 اعتماداً على وظيفته وبالتالي يمكن تغيير حالة الدائرة الآوتوماتيكياً بعد زمن محدد.
- الوقت من الممكن ضبطه عن طريق مؤشر و إذا كان هناك أكثر من **time** يكون هناك مؤشر لكل **time**.
- هناك مجموعة من الـ **timers** تعمل بطرق و تكنولوجيا متعددة منها :



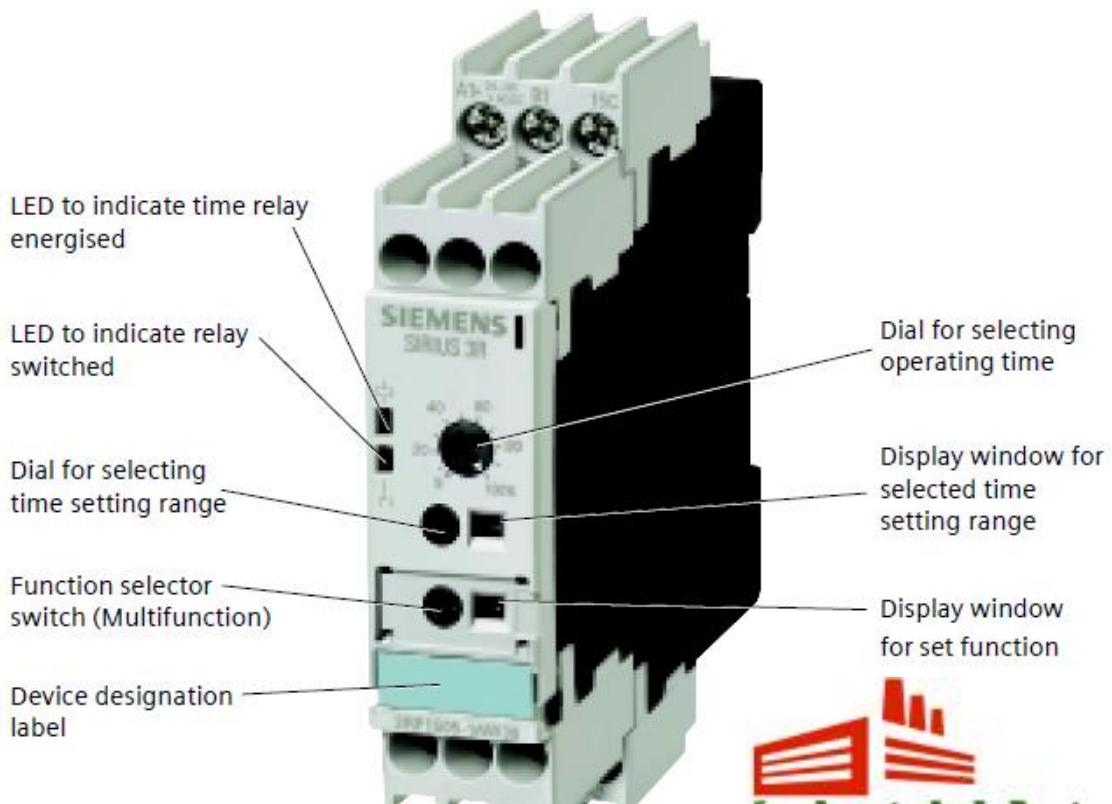
○ **تيمير ذات المحرك:**

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



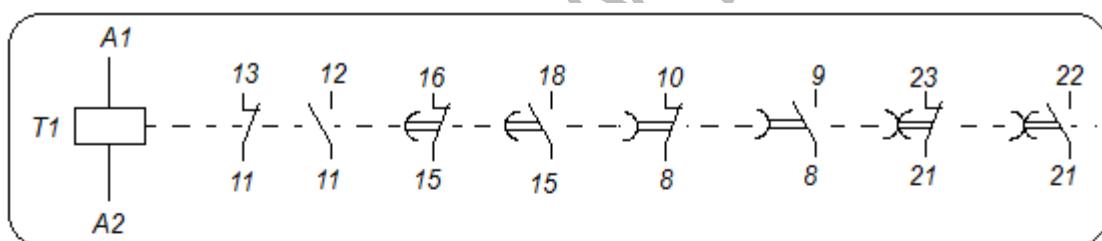
○ **تيمير الكتروني:**

- عبارة عن كارتا تحتوي على مكونات الكترونية مع **Relay** صغير بالإضافة إلى مقاومة متغيرة هي التي يضبط بواسطتها التوقيت المطلوب . و يتميز هذا النوع من التيميرات بكثرة امكانياته الوظيفية.





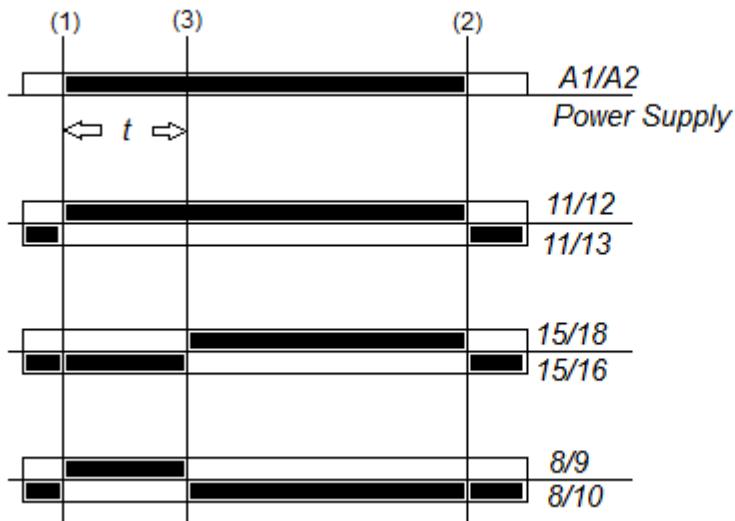
- **هناك وظائف متعددة لـ Timers منها:**
لدينا تimer T1 كما بالشكل مكون من coil و مجموعة مختلفة من contacts سوف نري طريقة عملها مع الانواع المختلفة لـ Timers.



NC	NO	Function
11/13	11/12	- Change Normally State Instantaneous With Power
15/16	15/18	- Change Normally State After Time T1
8/10	8/9	- Change Normally State Instantaneous & 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 لـ **Time** المضبوط عليه لحظة تغذية بالتيار



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

- **A1/A2 : Power Supply for timer**

- اطراف التغذية بالتيار للتيمر

- **Contact T1(11/12) & T1 (11/13):**

- هذه النقط نقط **Relay** تغير عند تغذية لـ **Timer** بالـ **Volt**

- نقطة **T1(11/12)** : نقطة **Normally Open** تغلق عند تغذية لـ **Timer** (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخرى عند انقطاع التغذية عن التيمر

- نقطة **T1(11/13)** : نقطة **Normally Close** تفتح عند تغذية لـ **Timer** (T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخرى عن انقطاع التغذية عن التيمر

- **Contact T1(15/18) & T1(15/16):**

- نقاط **ON-Delay Contact** تغير بعد انتهاء الزمن المضبوط

- نقطة **T1(15/18)** : نقطة **Normally Open** تغلق عند انتهاء الزمن المضبوط

- نقطة **T1(15/16)** : نقطة **Normally Close** تفتح عند انتهاء الزمن المضبوط

- **Contact T1(8/9) & T1(8/10):**

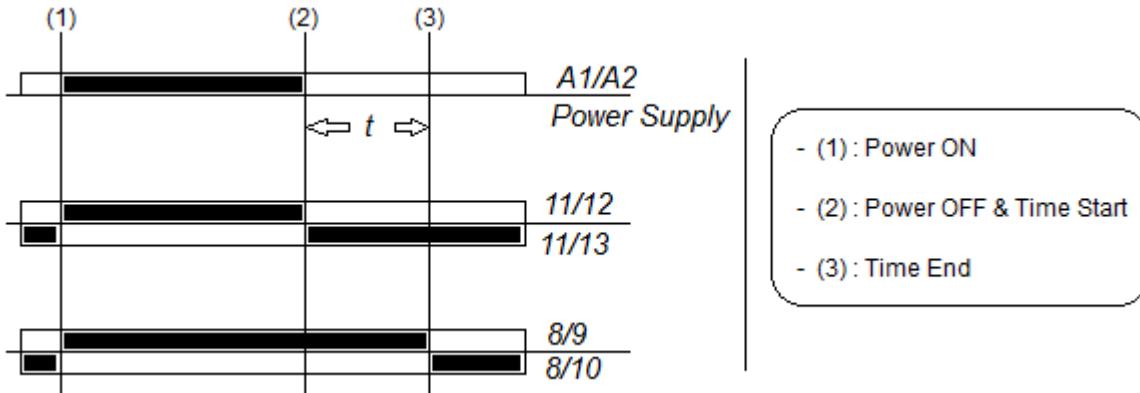
- نقاط تغير لحظيا عند توصيل لـ **Current** و تعود الى حالتها الطبيعية مرة اخرى بعد مرور الزمن المضبوط:

- نقطة **T1(8/9)** : نقطة **Normally Open** تغلق لحظة وصول التيار لـ **Timer** و تعود مفتوحة مرة اخرى بعد مرور الزمن المضبوط على التيمر.

- نقطة **T1(8/10)** : نقطة **Normally Close** تفتح لحظة وصول التيار لـ **Timer** و تعود مغلقة مرة اخرى بعد مرور الزمن المضبوط على التيمر.

- ### ○ *OFF-Delay Timer*

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



- **A1/A2**: Power Supply for timer

اطراف التغذية بالتيار للتيم

- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**

هذا النقط نقاط Relay تتغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt

- (11/12) **T1**: نقطة **Normally Open** تغلق عند تغذية الـ **Timer T1** بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخرى عند انقطاع التغذية عن التيمير

(13) **T1(11/13)**: نقطة Normally Close تفتح عند تغذية الـ (T1) بالتيار وتعود مغلقة مرة اخرى عن انقطاع التغذية عن التبديل

- #### **- Contact T1(8/9) & (8/10):**

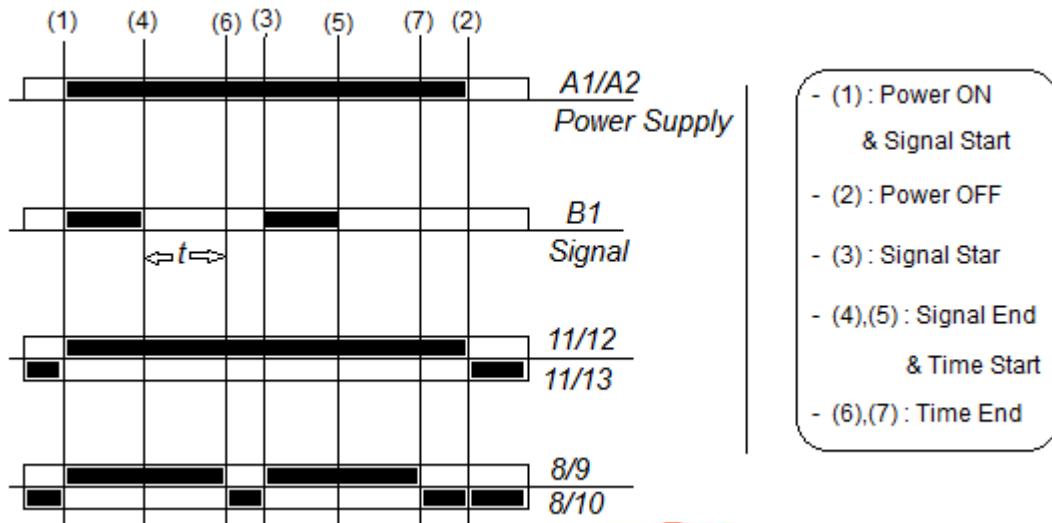
- نقاط تغير لحظيا عند توصيل الـ **Current Timer** و تعود الي حالتها الطبيعية مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط: **OFF-Delay Contacts**

(9) T1: نقطة Normally Open تغلق لحظة وصول التيار للـ Timer وتعود مفتوحة مرة اخرى بعد مرور النز من المضبوط على التimer

- ١٠/٨(٢) T1: نقطه Normally Close تفتح لحظة وصول التيار للـ Timer وتعود مغلقة مرة اخرى بعد مرور
الذ من المضي ط على التيار

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

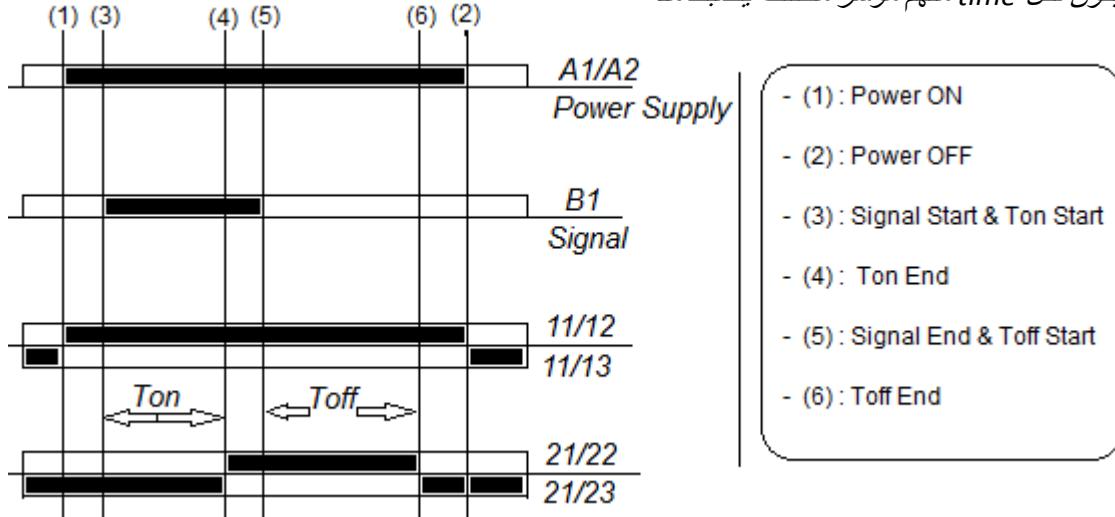
عبارة عن OFF-Delay timer عادي جداولن يكون موصى طرفه A1/A2 بمصدر تيار بصفة مستمرة و به طرف اخر B1 للتحكم في بداية التشغيل اي انه بعد فصل الاشارة الكهربائية عن B1 يبدأ العد التنازلي لتوقيت المضبوط عليه



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

- **ON & OFF -Delay Timer**

- هذا التimer عبارة عن 2 Timers مع بعض واحد **ON-delay contacts** على نفس الـ **OFF-delay** والآخر **ON-delay**.
- يكون طرفيه A1/A2 موصلين بمصدر التيار بصفة مستمرة و الاشارة على الطرف B1 هي التي تتحكم في التimer.
- لحظة تغذية الطرف B1 يبدأ العد التنازلي لـ **ON-delay time** المضبوط عليه التimer و لحظة انقطاع التغذية عالطرف B1 يبدأ العد التنازلي لـ **OFF-delay time** المضبوط عليه التimer.
- يكون لكل **time** time منهن مؤشر مختلف يضبط منه



- **A1/A2 : Power Supply for timer**

اطراف التغذية بالتيار للtimer

- **B1: Operation Signal of the timer**

هي اشارة بدأ تشغيل الـ Timer

- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**

هذا النقط نقط Relay تغير عند تغذية الـ Volt Timer بالـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخرى عند انقطاع التغذية عن التimer

(T1(11/12) : نقطة Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخرى عن انقطاع التغذية عن التimer

- **Contact T1(21/22) & T1(21/23):**

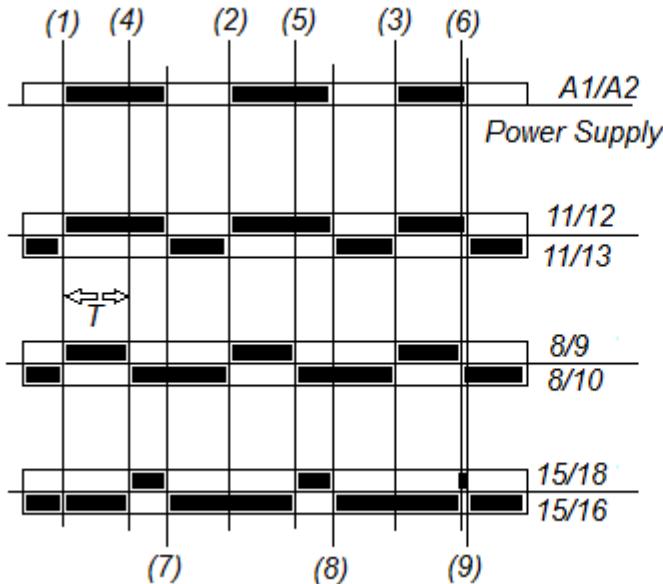
نقط ON-OFF Delay Contact تغير بعد انتهاء الزمن المضبوط

(T1(21/22) : نقطة Normally Open تغلق عند انتهاء الزمن المضبوط عليه الـ Ton و تعود مرة اخرى لحالتها عند انتهاء الزمن المضبوط عليه Toff

(T1(21/23) : نقطة Normally Close تفتح عند انتهاء الزمن المضبوط عليه Ton و تعود مرة اخرى الى حالتها الطبيعية عند انتهاء الزمن المضبوط عليه الـ Toff

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

- لحظة احساس الـ Step up timer بالـ A1/A2 على الطرفين يبدأ العد التنازلي للتوقيت المضبوط عليه
- ولذلك يدعى ايضا Impuls timer



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

- **A1/A2 : Power Supply for timer**

- اطراف التغذية بالتيار للتيمير

- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**

- هذه النقط نقط Relay Timer تغير عند تغذية الـ Volt
 - (T1(11/12) : نقطة Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار وتعود مفتوحة مرة اخرى عند
 انقطاع التغذية عن التيمير
 - (T1(11/13) : نقطة Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار وتعود مغلقة مرة اخرى عن
 انقطاع التغذية عن التيمير

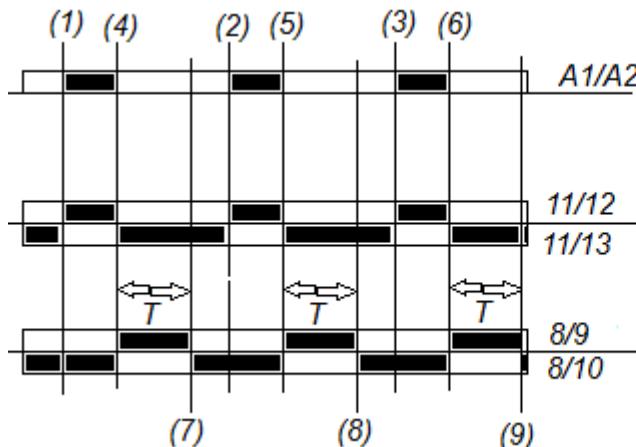
- **Contact T1(15/18) & T1(15/16):**

- نقاط ON-Delay Contact تغير بعد انتهاء الزمن المضبوط
 - (T1(15/18) : نقطة Normally Open تغلق عند انتهاء الزمن المضبوط وتعود الى وضعها الـ Normal
 (مفتوحة) عند انقطاع الـ Power عن الـ Timer .
 - (T1(15/16) : نقطة Normally Close تفتح عند انتهاء الزمن المضبوط وتعود الى وضعها الـ Normal
 (مغلقة) عند انقطاع الـ Power عن الـ Timer .

- **Contact T1(8/9) & (8/10):**

- نقاط تتغير لحظيا عند توصيل الـ Current وتعود الى حالتها الطبيعية مرة اخرى بعد مرور الزمن
 المضبوط:
 - (T1(8/9) : نقطة Normally Open تغلق لحظة وصول التيار للـ Timer وتعود مفتوحة مرة اخرى بعد مرور
 الزمن المضبوط عليه التيمير.
 - (T1(8/10) : نقطة Normally Close تفتح لحظة وصول التيار للـ Timer وتعود مغلقة مرة اخرى بعد مرور
 الزمن المضبوط عليه التيمير.

- **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

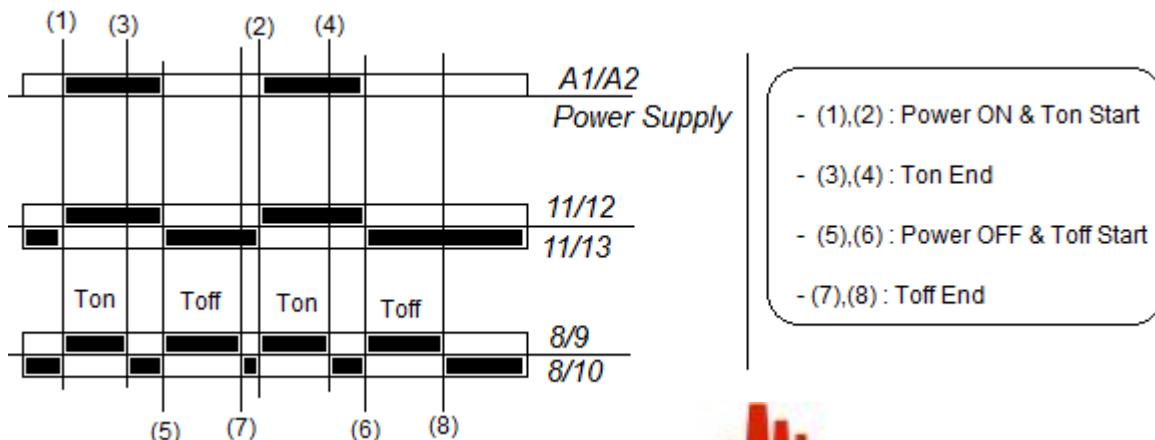
- **A1/A2 : Power Supply for timer**
- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**
 - هذه النقط نقط Relay تغير عند تغذية الـ Volt Timer بالـ Timer
 - نقطة T1(11/12) : نقطة Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer بالـ Timer وتعود مفتوحة مرة اخرى عند انقطاع التغذية عن التيمير
 - نقطة T1(11/13) : نقطة Normally Close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

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

- هذا الـ **Timer** له 2 مؤشر و ذلك لانه بعد 2 time .

- عند تغذية الطرفين A1/A2 بالتيار يبدأ العد التنازلي للتوقيت الاول.

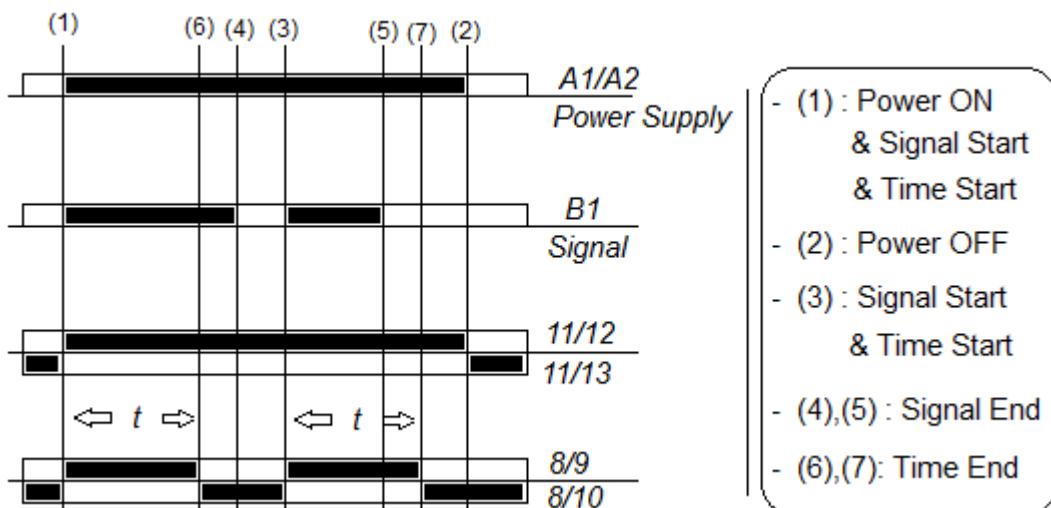
- عند فصل التغذية عن الطرفين A1/A2 يبدأ العد التنازلي للتوقيت الثاني.



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

- **ONE Shot timer**

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



- **A1/A2 : Power Supply for timer**

اطراف التغذية بالتيار للتيمر

- **B1: Operation Signal of the timer**

هي اشارة بدأ تشغيل الـ Timer

- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**

هذه النقط نقط Relay تغير 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):**

نقط تغير لحظيا عند توصيل الـ Signal (B1) و تعود الى 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.

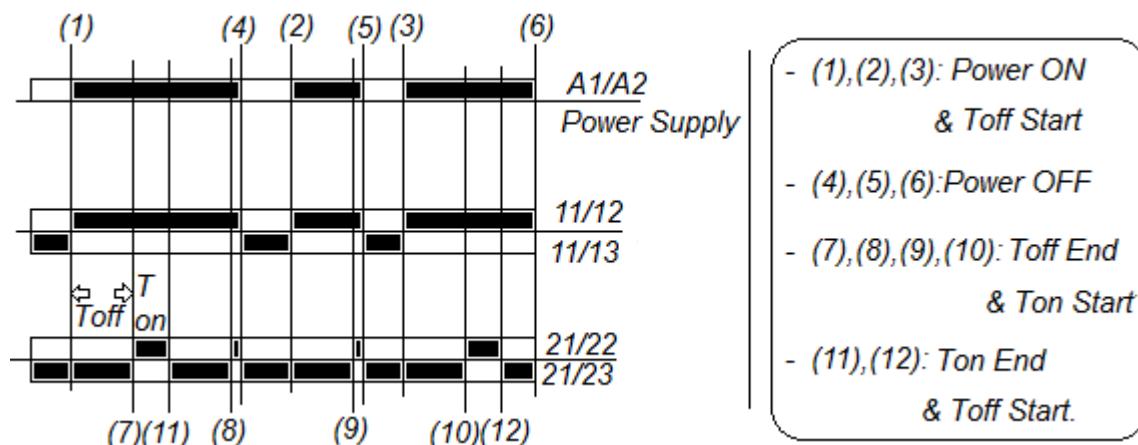
(T1(8/10) : نقطة Normally Close تفتح لحظة وصول التيار للـ Timer و تعود مغلقة مرة اخري بعد مرور الزمن المضبوط عليه التيمر.



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

ON time & OFF time لـ Flasher timer Starting with off

تبدأ الـ *cycle* لحظة تغذية الـ *A1/A2* بالتيار على النقطتين *A1/A2* و تنتهي بـ قطع التيار عنها



- **A1/A2 : Power Supply for timer**

اطراف التغذية بالتيار للتيمر.

- **Contact T1(11/12) & T2 (11/13):**

هذا النقط نقط Relay تغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt

(T1(11/12) : نقطة Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخرى عند

انقطاع التغذية عن التيمر

(T1(11/13) : نقطة Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer بالتيار و تعود مغلقة مرة اخرى عن

انقطاع التغذية عن التيمر

- **Contact T1(21/22) & T1(21/23)**

نقط تغير بصورة مستمرة Cycled اعتمادا على زمانين مختلفين Ton & Toff

(T1(21/22) : نقطة Normally Open تغلق بعد زمن Toff من لحظة توصيل الـ Power و تعود الى وضعها الـ

Normal (مفتوحة) مرة اخرى بعد زمن Ton و تغلق مرة اخرى بعد زمن Toff وهكذا حتى انقطاع الـ Power

(T1(21/23) : نقطة Normally Close تفتح بعد زمن Toff من لحظة توصيل الـ Power و تعود الى وضعها الـ

Normal (مغلقة) مرة اخرى بعد زمن Ton و تفتح مرة اخرى بعد زمن Toff وهكذا حتى انقطاع الـ power

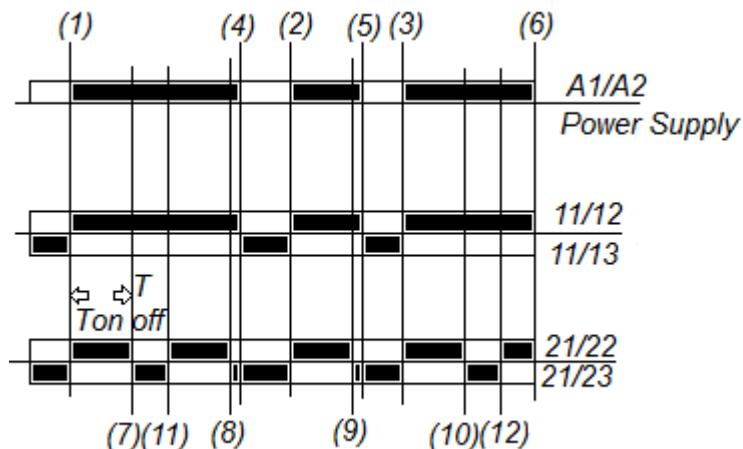


- Repeat cycle starting with ON (flasher timer starting with ON case)

ON time & OFF time له مؤشرين يتم ضبطهم Flasher timer Starting with off

تبدأ الـ cycle لحظة تغذية الـ timer على النقطتين A1/A2 و تنتهي بقطع التيار عنها

هناك مجموعة من الـ contacts المختلفة للـ timer تؤدي وظائف مختلفة.



- (1),(2),(3): Power ON

& Ton Start.

- (4),(5),(6): Power OFF

- (7),(8),(9),(10): Ton End

& Toff Start.

- (11),(12): Toff End

& Ton Start

- A1/A2 : Power Supply for timer



اطراف التغذية بالتيار للتيمير

- Contact T1(11/12) & T1 (11/13):

هذه النقط نقط Relay تغير عند تغذية الـ Timer بالـ Volt

- T1(11/12) : نقطة Normally Open تغلق عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مفتوحة مرة اخرى عند

انقطاع التغذية عن التيمير

- T1(11/13) : نقطة Normally Close تفتح عند تغذية الـ Timer (T1) بالتيار و تعود مغلقة مرة اخرى عن

انقطاع التغذية عن التيمير

- Contact T1(21/22) & T1(21/23)

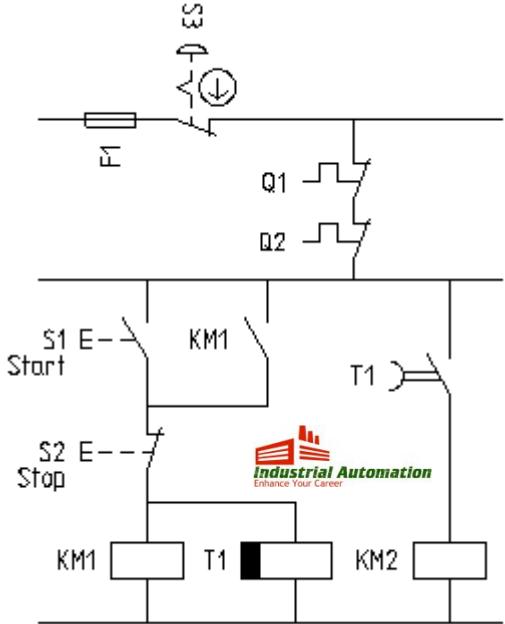
نقاط تتغير بصورة مستمرة Cycled اعتمادا على زمنين مختلفين Ton & Toff

- T1(21/22) : نقطة Normally Open تغلق Instantenous عند توصيل الـ Power و تعود الى وضعها الـ Normal (مفتوحة) مرة اخرى بعد زمن Ton و تغلق مرة اخرى بعد زمن Toff وهكذا حتى انقطاع الـ Power

- T1(21/23) : نقطة Normally Close تفتح Instantenous عند توصيل الـ Power و تعود الى وضعها الـ Normal (مغلقة) مرة اخرى بعد زمن Ton و تفتح مرة اخرى بعد زمن Toff وهكذا حتى انقطاع الـ power

تمرين (36):

- صمم دائرة لتشغيل Motors 2 بحيث بالضغط على مفتاح Start P.B يعمل الـ Motors 2 و عند الضغط على مفتاح Stop P.B يقف M1 ويظل M2 يعمل لمدة زمن (t).



مكونات الدائرة :

T1 : OFF Delay Timer

تشغيل الدائرة:

- عند الضغط على المفتاح Start يصل التيار الى Coil الكونتاكتور KM1 و تغذية التimer T1.

- تتغير وضع نقاط التلامس الخاصة ب KM1 وبالتالي تغلق نقاطه الرئيسية و يعمل M1.

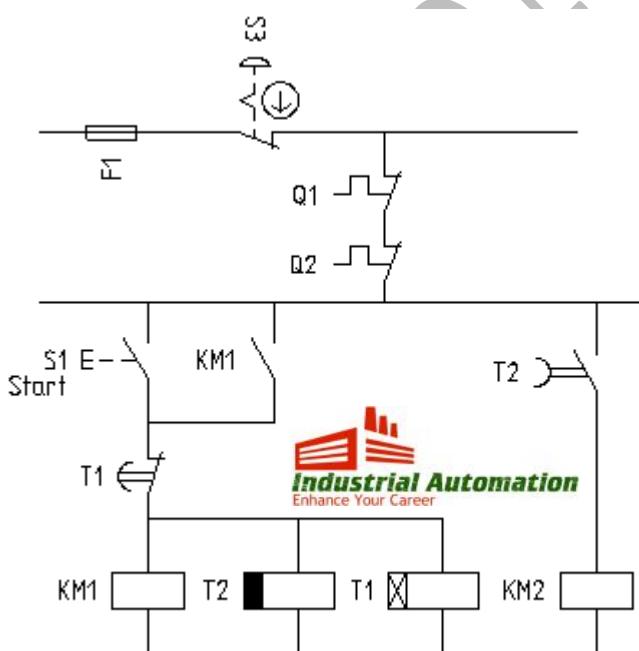
- يبدأ التimer T1 في العمل لحظة توصيل التيار اليه هو من النوع OFF-Delay Timer . حيث يغير وضع نقاط تلامسه لحظيا عند توصيل التيار اليه وبالتالي يصل التيار الى Coil الكونتاكتور KM2 .

- عند الضغط على المفتاح (Stop) S2 ينقطع التيار عن Coil الكونتاكتور KM1 و تغذية التimer T1 . عندما يتوقف M1 لحظيا

- و يبدأ التimer T1 في العد التنازلي للزمن المضبوط عليه و عندما ينتهي هذا الزمن تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي وبالتالي ينقطع التيار عن Coil الكونتاكتور KM2 فتتوقف نقاطه الى وضعها الطبيعي و يتوقف M2

تمرين (37):

- صمم دائرة لتشغيل Motor 2 بحيث عند الضغط على مفتاح Start يعمل الـ Motors 2 وبعد زمن T1 يقف M1 وبعد زمن T2 من وقوف M1 يقف M2 .



التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح (Start) S1 يصل التيار الى الكونتاكتور KM1 و تغذية التimer T1 و التimer T2 .

- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه وبالتالي يعمل M1 .

- تimer T1 يبدأ العد التنازلي للوقت المضبوط عليه

- تimer T2 يغير وضع نقاط تلامسه لحظة وصول التيار له وبالتالي يصل التيار للكونتاكتور KM2 و يعمل M2 .

- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه و وبالتالي ينقطع التيار عن كل من KM1 & T1 & T2 و بالتالي يتوقف المотор M1

- يبدأ التimer T2 العد التنازلي للزمن المضبوط عليه

- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي و وبالتالي ينقطع التيار عن الكونتاكتور KM2 فيتوقف M2

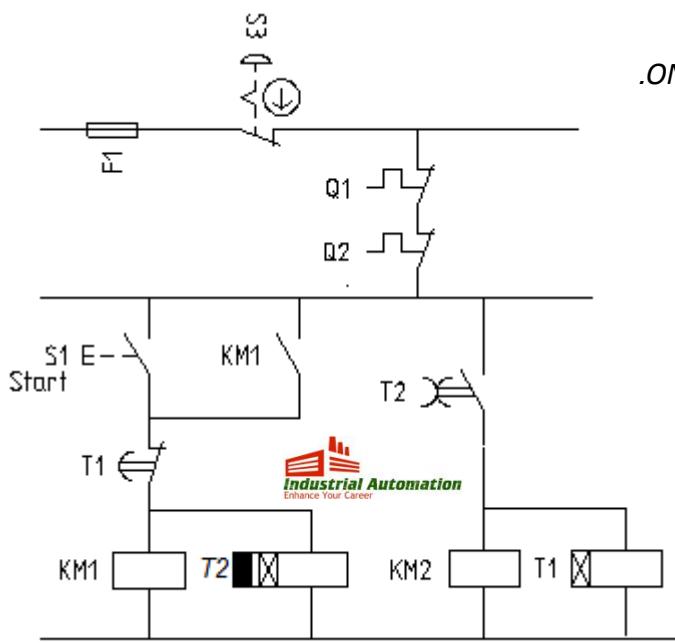


- صمم دائرة لتشغيل Motors 2 بحيث عند الضغط على Start يعمل M1 وبعد زمن T1 يعمل M2 وبعد زمن T2 يفصل M1 وبعد زمن T3 يفصل M2.

.ON-Delay Timer&ON/OFF-Delay Timer
مكونات الدائرة:

T1: ON-Delay Timer
T2: ON/OFF – Delay Timer

التشغيل:

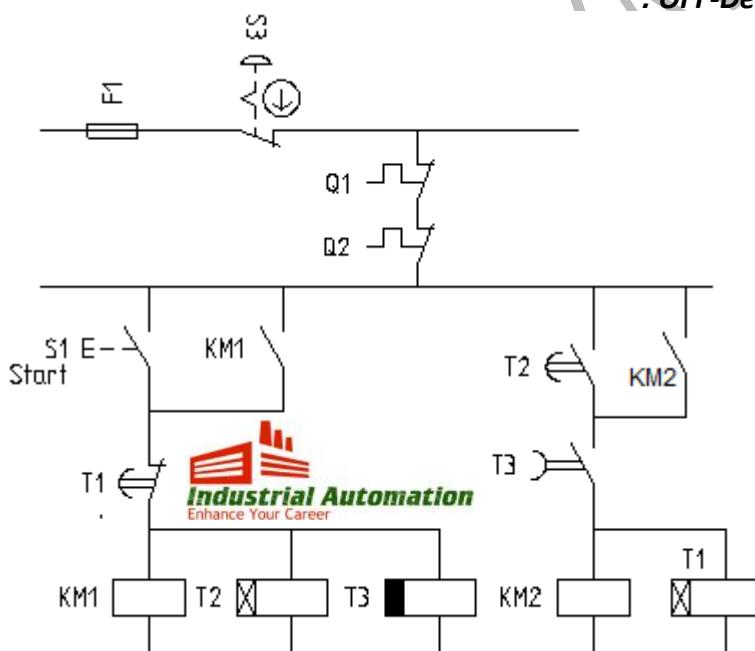


: OFF-Delay Timer & 2 ON-Delay Timer باستخدام

مكونات الدائرة:

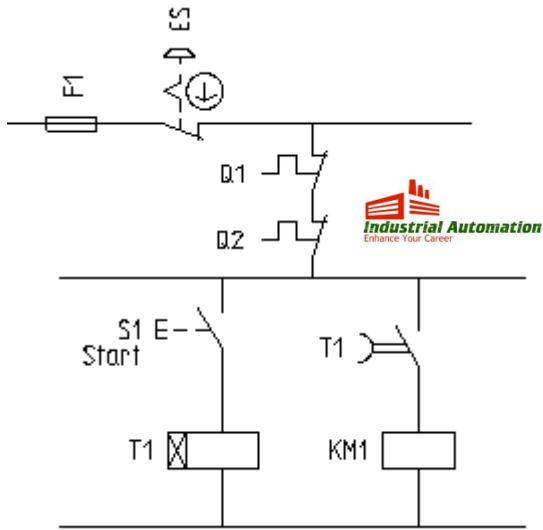
T1 : ON-Delay Timer
T2 : ON-Delay Timer
T3 : OFF-Delay Timer

التشغيل:





- صمم دائرة لـ Motor واحد بالضغط على مفتاح Start P.B يعمل لمدة T ويقف باستخدام interval OFF Timer . Or ONE-Shot Timer
- مكونات الدائرة:

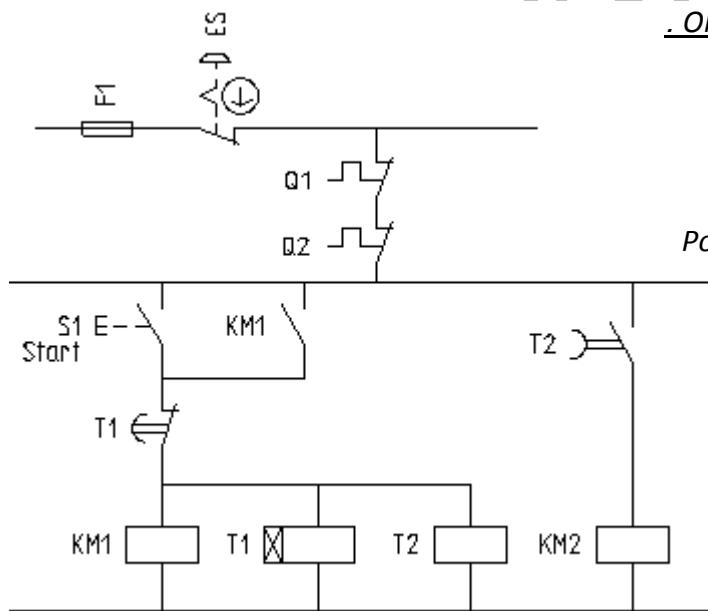


T1 : Interval Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S1(Start) يصل التيار الى التيمير T1 ولكن لحظيا لانه لا يوجد نقطة تشبيت.
- عند وصول التيار للتيمير T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظيا و يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه عندما يغير T1 وضع نقاط تلامسه لحظيا يصل التيار الى الكونتاكتور KM1 و بالتالي يعمل M1
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمير تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي و بالتالي ينقطع التيار عن KM1 فيتوقف M1.
- Off-Delay Timer

- صمم دائرة لتشغيل Motors 2 حيث بالضغط على Start ي عمل 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

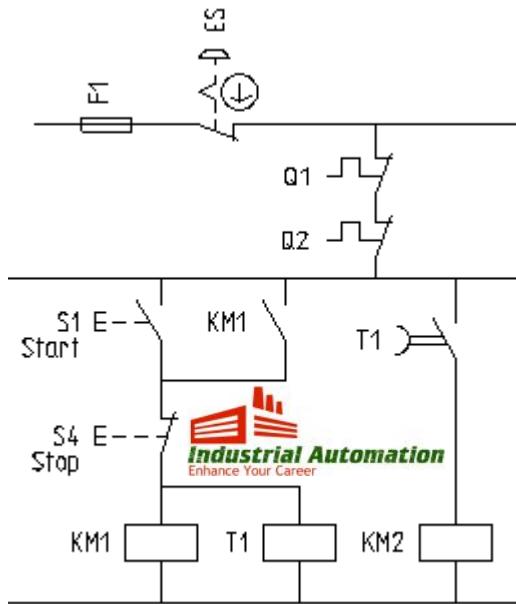
التشغيل:

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

- T2 يغير وضع نقاط تلامسه لحظة انقطاع التيار عنه و يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه يوصل الـ Power الى الكونتاكتور KM2 و بالتالي يغير وضع نقاط تلامسه و يعمل M2
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 تعود نقاط تلامسه M2 الى وضعها الطبيعي و بالتالي ينقطع التيار عن KM2 و يتوقف M2



- صمم دائرة لتشغيل Motors 2 بحيث بالضغط على Start يعمل M1 وبالضغط على Stop يعمل M2 لزمن T.
- مكونات الدائرة:

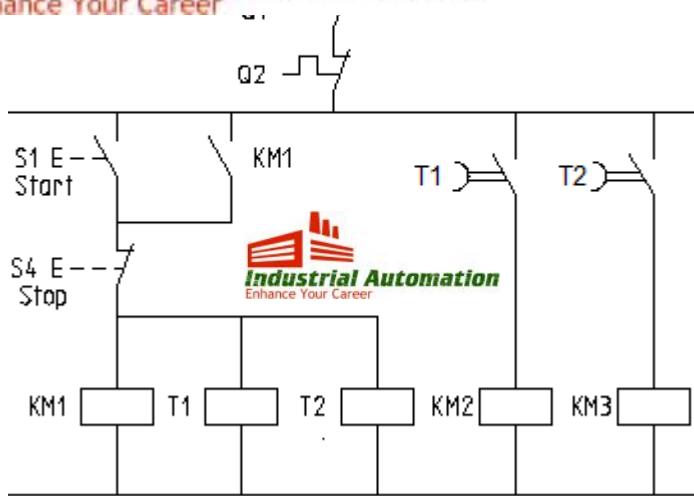


T1: Interval OFF Timer

التشغيل:

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

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



T1: Interva-ON Timer

T2: Interval-OFF Timer

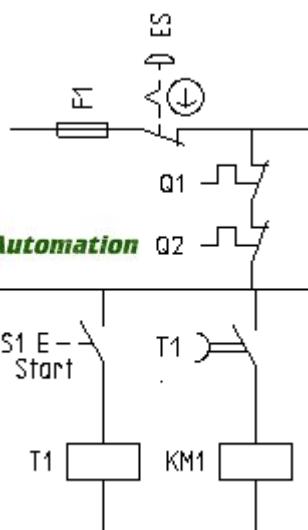
التشغيل:

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





- صمم دائرة بالضغط على مفتاح Start يعمل المотор لزمن T و يتوقف بعد ذلك



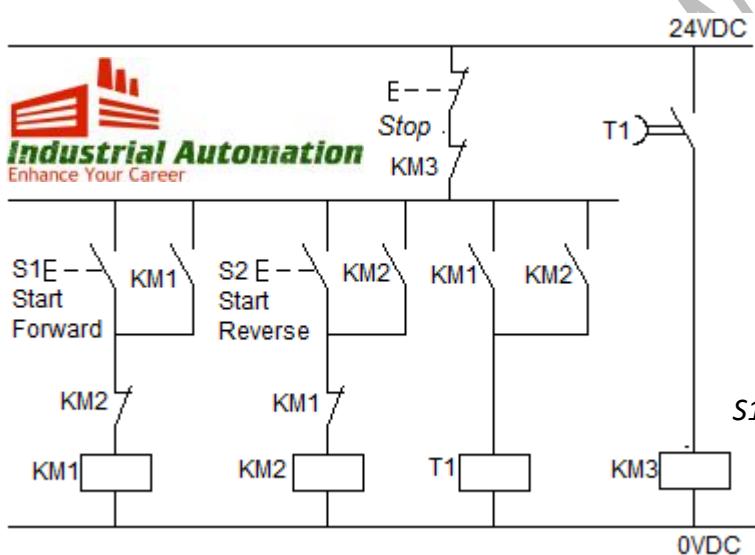
مكونات الدائرة:

T1: Interval-ON Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح Start يصل الـ Power لحظي T1 Impulse
- T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظياً عند وصول الـ Power اليه
- و يبدأ في العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- يصل الـ Power الي KM1 وبالتالي 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 .

- صمم دائرة كنترول لتشغيل Motor متقابل في اتجاهين من مفاتيحين منفصلين و عند ايقاف الـ Motor من اي من الاتجاهين تعمل طلبة التبريد لوقت محدد و تتوقف بعد ذلك . و اثناء عمل طلبة التبريد لا تستطيع تشغيل اي من الاتجاهين.



مكونات الدائرة:

T1: Interval-OFF Timer

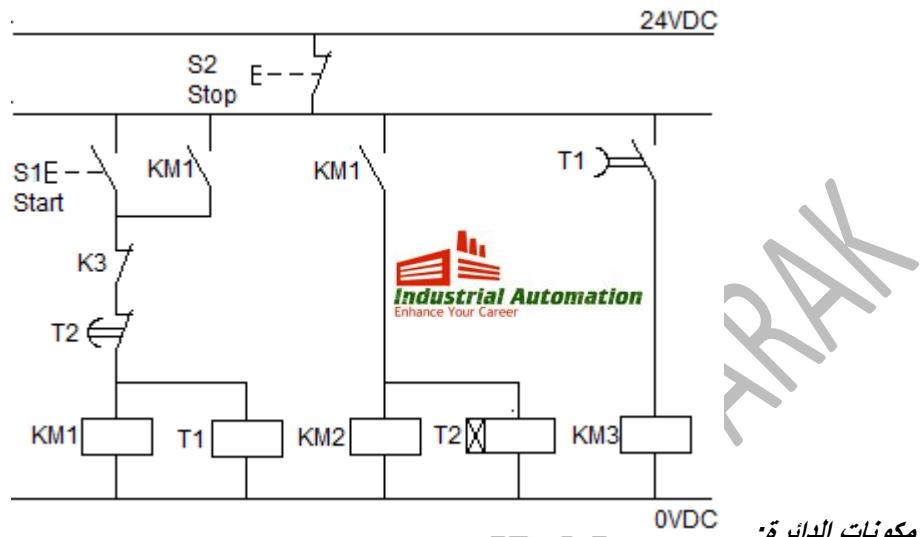
التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح (Start Forward) KM1 يصل التيار الى الكوونتكور
- يغير وضع نقاط تلامسه فيعمل M1 في الاتجاه Forward
- تتعلق النقطة الـ Normally Open في مسار T1
- يصل الـ Power الى T1
- ينقطع الـ Power عن الدائرة كلها و بالتالي عن T1
- عند الضغط على المفتاح Stop ينقطع الـ Power عن الدائرة كلها و بالتالي عن T1
- T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظياً عند انقطاع التيار و يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- يغلق نقطته المفتوحة في مسار KM3 و يصل الـ Power الى KM3
- 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 طلبة التبريد
- النقطة المفتوحة من KM1 في مسار KM2 و النقطة المفتوحة من KM2 في مسار KM1 هي عبارة عن Interlock S.C حتى لا يتم تشغيل الاتجاهين في نفس الوقت و بالتالي لا يحدث نفس الخطوات السابقة تحدث في حالة تشغيل الاتجاه المعاكس Reverse عند الضغط على المفتاح S2



تمرين (45):

- صمم دائرة كنترول لثلاث محركات بالضغط على 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 تستطيع تشغيل M1&M2 و بالضغط على مفتاح الـ Stop يقف جميع الموتورين التي تعمل



مكونات الدائرة:

T1: Interval-OFF Timer

T2: ON-Delay Timer

التشغيل:

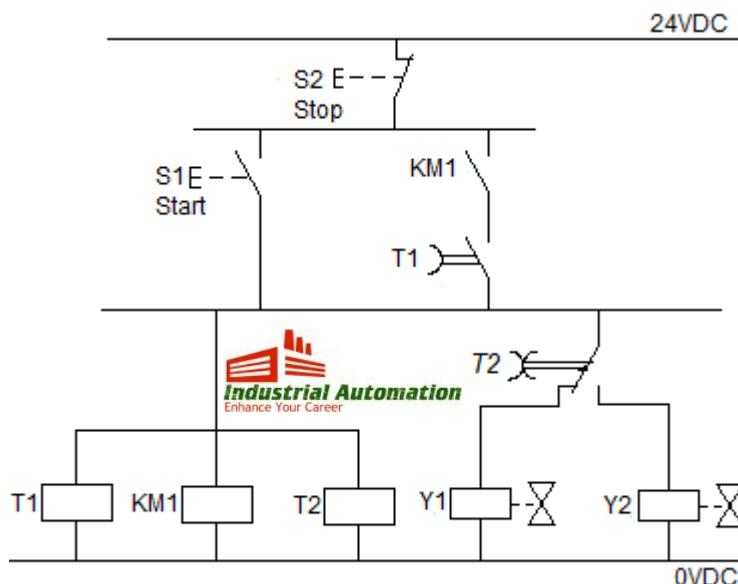
- عند الضغط على (S1) Start يصل التيار الى KM1 & T1 يوصل التيار الى KM1
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يعمل M1
- يغلق نقطته المفتوحة في مسار KM2 & T2 فيصل التيار الى KM2 & T2
- KM2 يغير وضع نقاط تلامسه فيعمل M2.
- T2 يبدأ في العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 يغير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



تمرين (46):

- صمم دائرة كنترول لتشغيل خلاط الوان عند الضغط على المفتاح Start P.B يبدأ مotor الخلط في العمل ويتم تشغيل بلفين لوقت معين T1 بحيث في هذا الوقت يتم التبديل بين البلفين حيث يفتح EV1 لزمن T2 ويفتح EV2 لزمن T3 .

الحالة الاولى: عند انتهاء الزمن T1 يتوقف مotor الخلط و يتوقف البلفين و تتوقف الخلطة نهائيا



مكونات الدائرة:

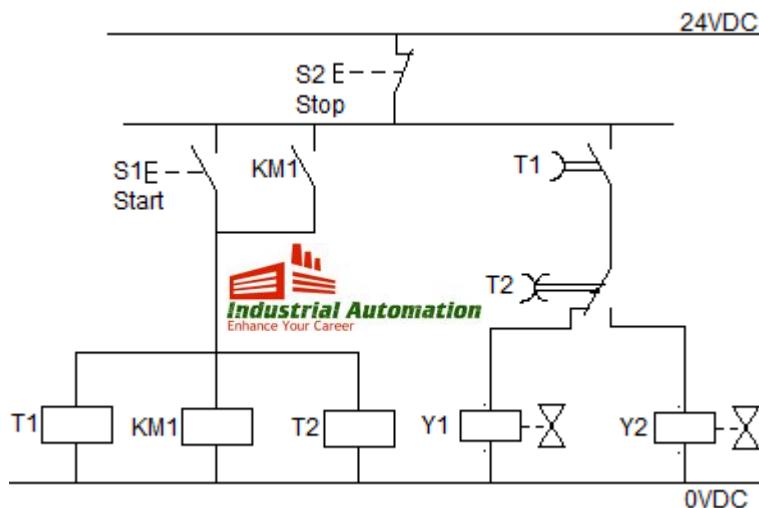
T1: Interval-ON Timer

T2: Flasher Timer Starting with ON or OFF

التشغيل:

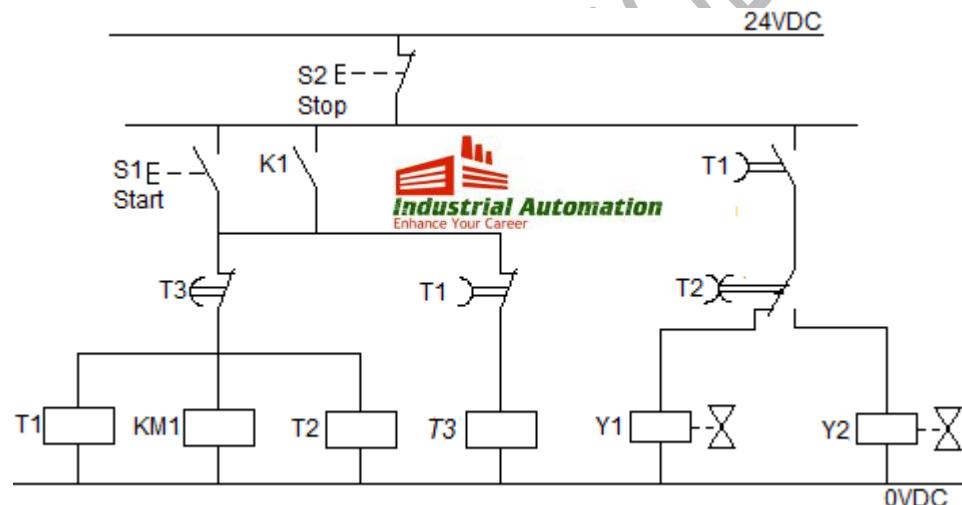
- عند الضغط على المفتاح S1(Start) يصل التيار الى KM1 & T1 & T2
- يغير وضع نقاط تلامسه KM1
- يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل المotor الرئيسي للخلاط و يغلق النقطة المساعدة
- T1 يغير وضع نقاطه المساعدة لحظيا عند وصول التيار اليه و يبدأ في العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- الا أصبحت النقطة المساعدة من KM1 مغلقة و النقطة الخاصة بـ T1 ايضا مغلقة و الاتنين في مسار واحد يؤدي الى 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 الى وضعها الطبيعي حتى انتهاء الزمن الاول مرة اخري و يغير وضع نقاط تلامسه و هكذا
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي و وبالتالي تفتح النقطة التي في مسار نقطة التثبيت و عندها تتوقف الدائرة

الحالة الثانية : البلوف تبدل بينها لمدة T_1 و لكن موتور الخلط لا يتوقف الا بالضغط على المفتاح Stop :



في هذه الحالة يتم التبديل بين البلوف لزمن T_1 و بعدها لا يتوقف موتور الخلط بعد انتهاء الزمن T_1 و لكن يتوقف المотор فقط عند الضغط على المفتاح S2(Stop) (المفتاح

الحالة الثالثة: بعد انتهاء T_1 يفضل الخلط شغال لمدة محددة T_4 و بعدها يفصل اوتوماتيك



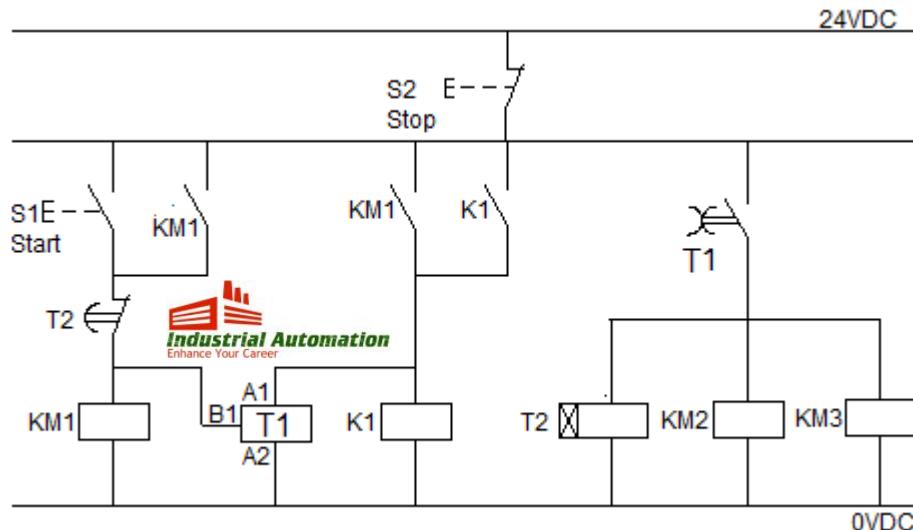
T3: ON-Delay Timer

- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T_1 تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي و بالتالي تغلق النقطة التي في مسار T_3
- يبدأ T_3 العد التنازلي للزمن المضبوط عليه و عند انتهائه يغير وضع نقاط تلامسه و بالتالي يفصل التيار عن T_1 & $KM1$ & T_2 و بالتالي عن T_3 نفسه



تمرين (47) :

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



مكونات الدائرة :

T1: ON&OFF-Delay Timer

T2: ON-Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S1(Start) يصل التيار الى الكونتاكтор KM1 و ايضا يصل الى اشارة البداية T1 بيدا العد التنازلي للزمن المضبوط عليه Ton
- KM1 يغير وضع نقاط تلامسه فيعمل M1 و يغلق ايضا النقطة المساعدة التي تغذي T1 & K1 وبالتالي
- عند انتهاء Ton يغير T1 وضع نقاط تلامسه فيصل التيار الى T2 & KM2 & KM3
- T2 بيدا 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)

M1 تعود نقاط تلامسه الى وضعها الطبيعي فيتوقف

T1 بيدا العد التنازلي للزمن المضبوط عليه Toff

عند انتهاء الزمن Toff تعود نقاط T1 الى وضعها الطبيعي و بالتالي ينقطع التيار عن T2 & KM2 & KM3

T2 تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي (لاتؤثر)

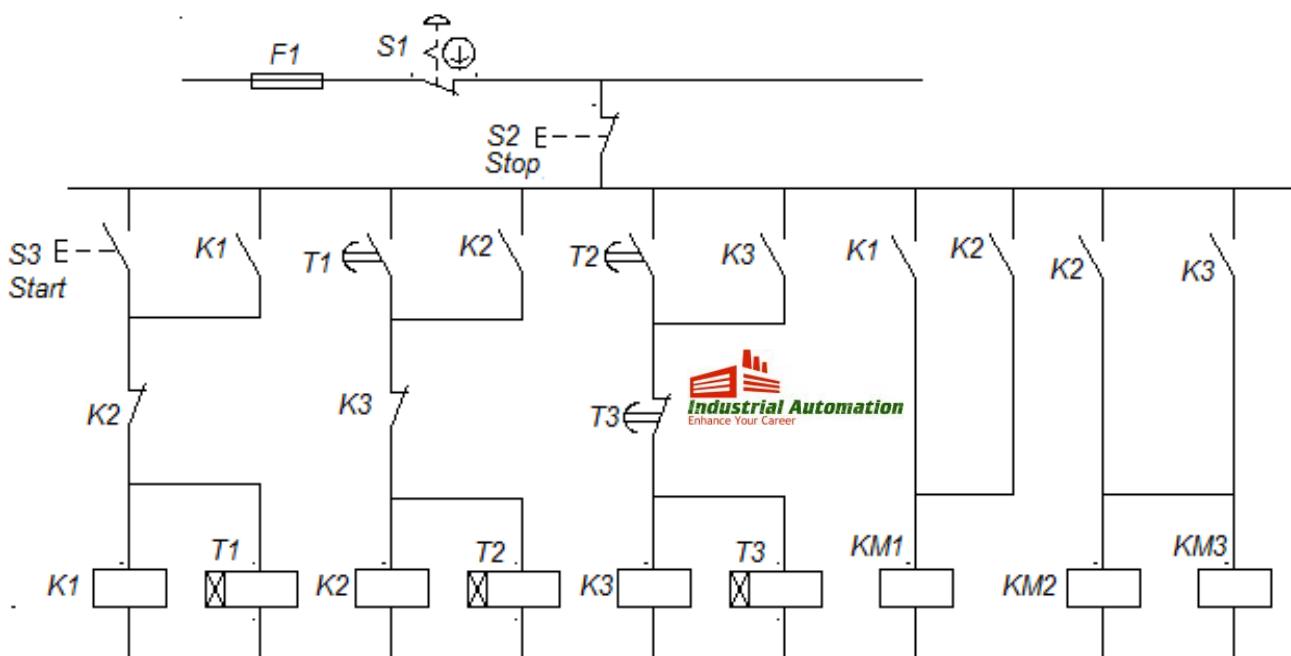
KM2 تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي و بالتالي يتوقف M2

KM3 تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي و بالتالي يتوقف M2





- 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:

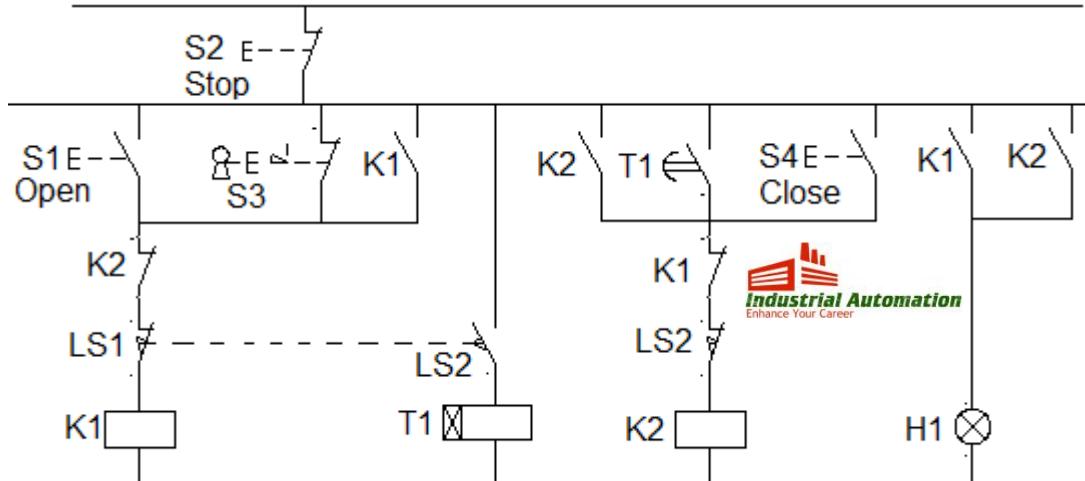
- عند الضغط على المفتاح Start يصل التيار الى K1 & T1
- T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- K1 يغير وضع نقاط تلامسه و وبالتالي يصل التيار الى KM1 فيعمل M1 .
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه فيفصل التيار الى K2 & T2 .
- T2 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- K2 يغير وضع نقاط تلامسه فيفصل التيار عن K1 و يصل التيار الى KM2 & KM3
- K1 تعود نقاط تلامسه الى وضعها الطبيعي وبالتالي تقطع التيار من مسارها عن KM1 و لكن هناك مسار اخر K2
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T2 يغير وضع نقاط تلامسه فيفصل التيار الى K3 & T3
- T3 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- K3 يغير وضع نقاط تلامسه وبالتالي فصل التيار عن K2 و يصل التيار الى KM2 & KM3
- K2 تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي وبالتالي يقطع التيار عن KM1 و لا يوجد مصدر اخر للتيار
- KM1 تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي وبالتالي يتوقف M1
- يصل 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 وبالتالي فصل التيار عن K3
- K3 تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي وبالتالي ينقطع التيار عن KM2 & KM3 فيتوقف M2 & M3



تمرين (48) :

صمم دائرة كنترول للتحكم في باب كهربائي كالاتي:

- يتم فتح الباب بواسطة **S1(Open)** و هو مفتاح P.B عادي يكون موجود داخل الفيلا او من مفتاح **S3(Key Switch)** عادي يفتح الباب يتم اوتوماتيك بعد زمن محدد من فتحه



مكونات الدائرة:

S3: Key Switch

هو SW P.B 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 على المفتاح S1 OR S3 يصل التيار الى K1 فيعمل M1 في الاتجاه Forward فينفتح الباب

- عند وصول الباب الى اخر المشوار يضغط على الـ LS1(Limit SW) وبالتالي ينقطع التيار عن K1

- و يصل التيار الى T1 فيبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه

- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغلق نقطته التي في مسار K2

- يصل التيار الى K2 فيعمل M1 في الاتجاه Reverse فيفتح الباب

- عند وصول الباب الى اخر المشوار يضغط على الـ LS2(Limit Switch) وبالتالي ينقطع التيار عن K2

- في حالة ان العربية تحركت من امام الباب قبل انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمير

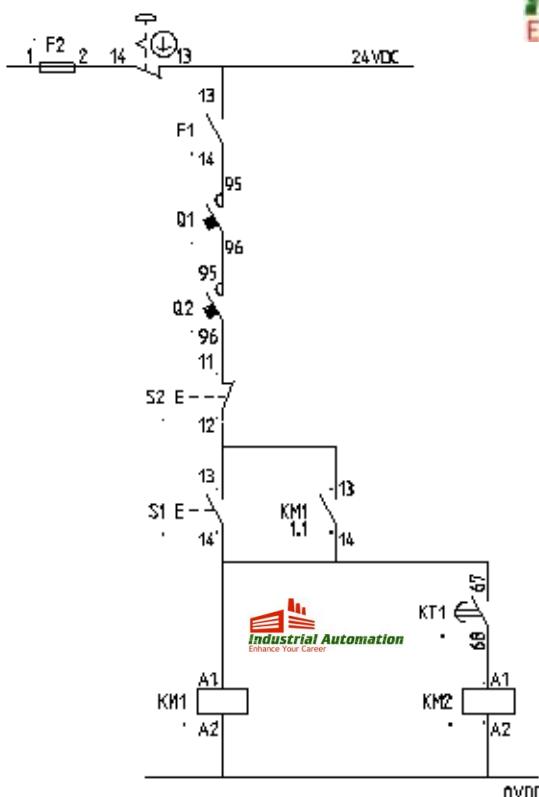
- من الممكن الضغط على المفتاح S4(Close)

- فيصل التيار الى K2 فيعمل M1 في الاتجاه Reverse فيفتح الباب

- عند وصول الباب الى اخر المشوار يضغط على الـ LS2(Limit Switch) وبالتالي ينقطع التيار عن K2



التمرين (49):

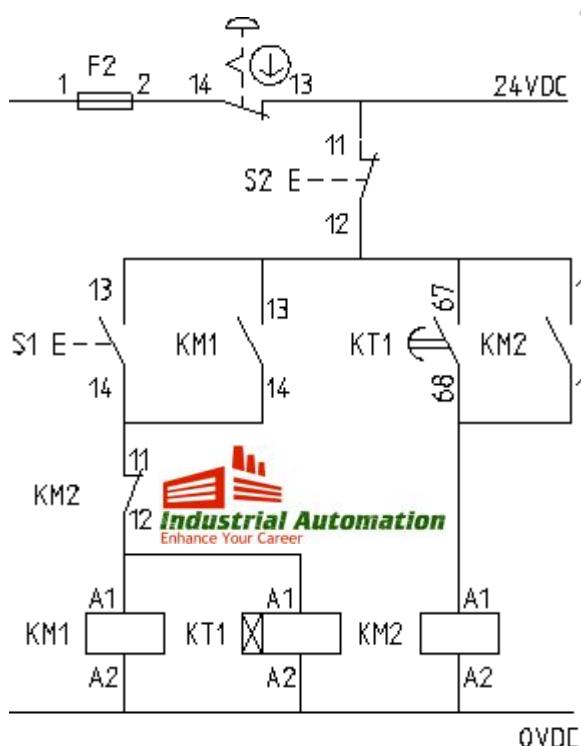


- صمم دائرة لـ *motors* 2 بحيث يتم تشغيل المحرك الاول بيدويا و بعد مرور زمن معين يعین يعمل المحرك الثاني *Automatic* باستخدام تيمر هوائي مكونات الدائرة:

KM1: Contactor + ON-Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح *S1* يصل التيار الى *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 الى *KM2*
 - يغير وضع نقاط تلامسه و يعمل *M2*

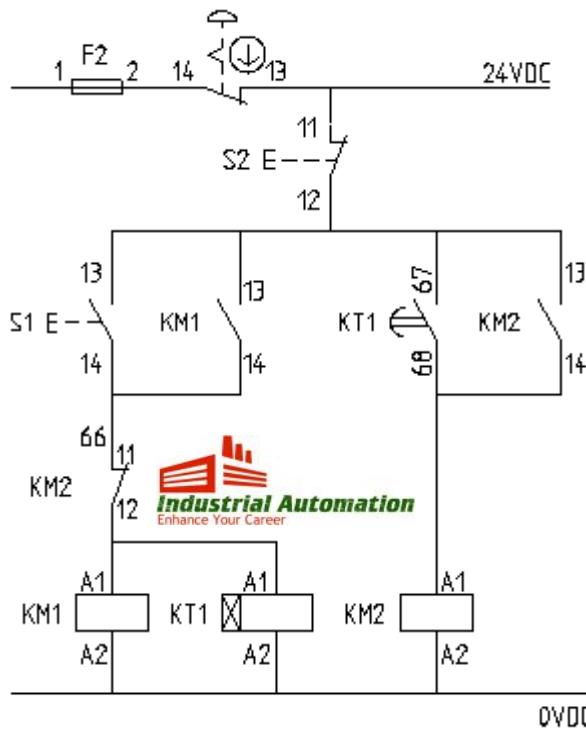


التمرين (50):

- صمم دائرة لـ *motor* 2 بحيث يتم تشغيل *M1* بيدوياو بعد مرور زمن معين يعین يعمل *M2* ويفصل *M1* اوتوماتيك

التشغيل:

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



التشغيل:

عند الضغط على المفتاح S1

يصل التيار إلى KM1 & T1

يغير وضع نقاط تلامسه KM1 ○

يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M1

يغلق نقطة التثبيت KM1(13/14)

○ يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه KT1

عند انتهاء الزمن المضبوط عليه KT1 يغير ○

وضع نقاط تلامسه

○ يغلق النقطة KT1(67/68) فيصل التيار إلى KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه

يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M2

يغلق نقطة التثبيت KM2(13/14)

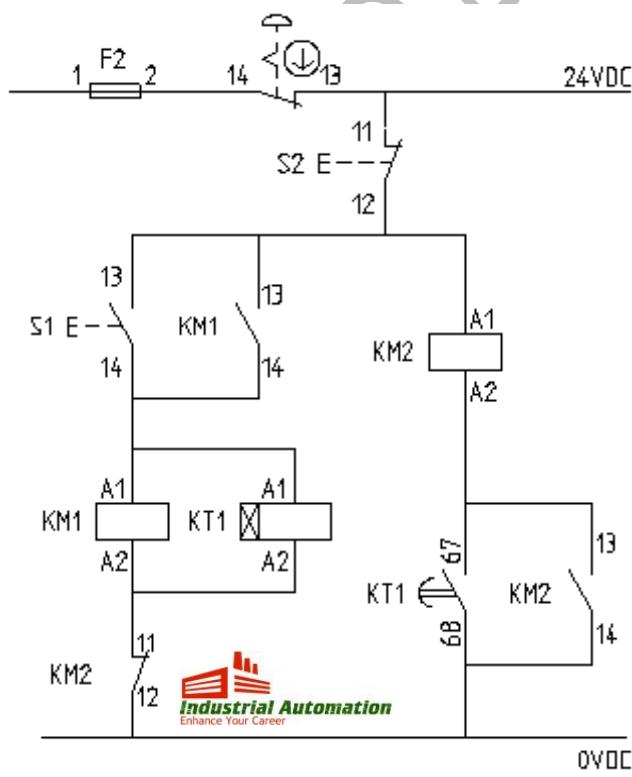
يفتح النقطة KM2(11/12) و بالتالي ينقطع التيار عن KM1 & KT1

▪ KM1 تعود نقاطه إلى وضعها الطبيعي

▪ تفتح نقاطه الرئيسية فيتوقف M1 عن العمل

▪ KT1 تعود نقاطه إلى طبيعتها

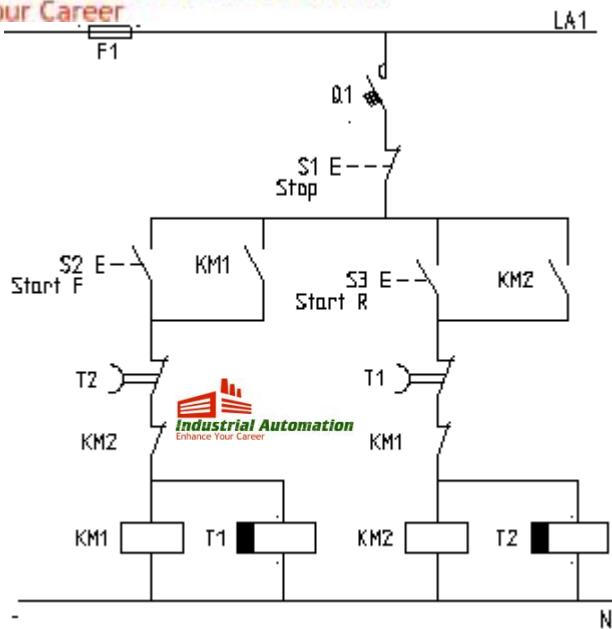
عند الضغط على المفتاح S2 يتوقف ينقطع التيار عن الدائرة بالكامل فيتوقف M2 .



هذه الدائرة نفس الدائرة السابقة ولكن مع

اختلاف ترتيب الـ Components

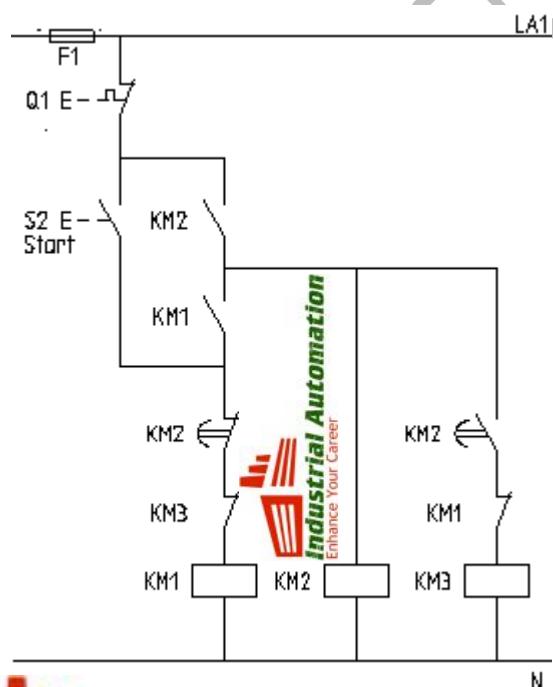




- صمم دائرة لـ motor اتجاهين بحيث في حالة ايقاف اي اتجاه لا يمكن تشغيل المحرك في الاتجاه المعاكس الا بعد مرور زمن محدد
- التنشيفيل:
- عند الضغط على المفتاح (S2) Start F يصل التيار إلى KM1 & T1
- ○ T1 يغير وضع نقاط تلامسه لحظياً و يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- ○ KM1 يغير وضع نقاط تلامسه
- ■ يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M1 في الاتجاه Forward
- ■ يفتح نقطة الـ Interlock
- عند الضغط على المفتاح (S3) Stop لا يصل التيار إلى KM2 لأن المسار مقطوع بالنقطة T1 & KM1
- عند الضغط على المفتاح (S1) Start R لا يصل التيار إلى KM2 لأن المسار مقطوع بالنقطة T1
- يجب ان ننتظه حتى انتهاء الزمن المضبوط عليه T1
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي وفي هذه الحالة ممكن تشغيل M1(Reverse)
- عند تشغيل و ايقاف الاتجاه الآخر يجب ايضا الانتظار حتى انتهاء الزمن المضبوط عليه T2

التمرين (52):

- صمم دائرة لتشغيل 3 motors M1,M2,M3 بحيث M1,M2 يعمل عن طريق مفتاح تشغيل وبعد زمن محدد يفصل M1 و M2 مع M3
- يعمل M3 مع M2 اوتوماتيكيا باستخدام تimer هوائي مكونات الدائرة:



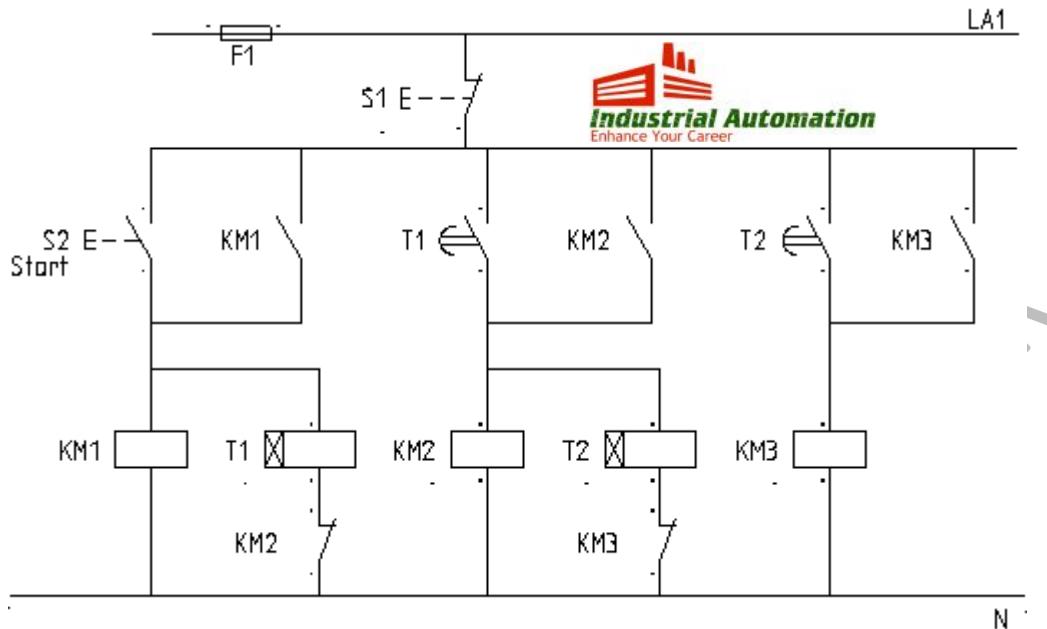
KM2: Contactor + Timer

الشنفيفيل:

- عند الضغط على المفتاح (S2) Start يصل التيار إلى KM1
- ○ KM1 يغير وضع نقاط تلامسه
- ○ يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M1
- ○ يغلق نقطة التثبيت فيصل التيار إلى KM2
- ○ KM2 يغير وضع نقاط تلامسه و يبدأ التimer العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- ○ يغلق نقطة التثبيت
- ○ يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M2
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التimer يغير وضع نقاط تلامسه
- ○ يفتح نقطة التي في مسار KM1 فتعود نقاطه الى 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 حيث M1 يعمل يدويا وبعد زمن محدد يعمل M2 وبعد زمن اخر يعمل M3



مكونات الدائرة:

T1: ON-Delay Timer

T2: ON-Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(Start) يصل التيار الى KM1 & T1

- 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 الى KM2 & T2

- KM2 يغير وضع نقاط تلامسه

▪ يغلق نقطة التثبيت

▪ يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M2

- يفتح نقطته المغلقة في مسار T1 فتعود نقاطه الى 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

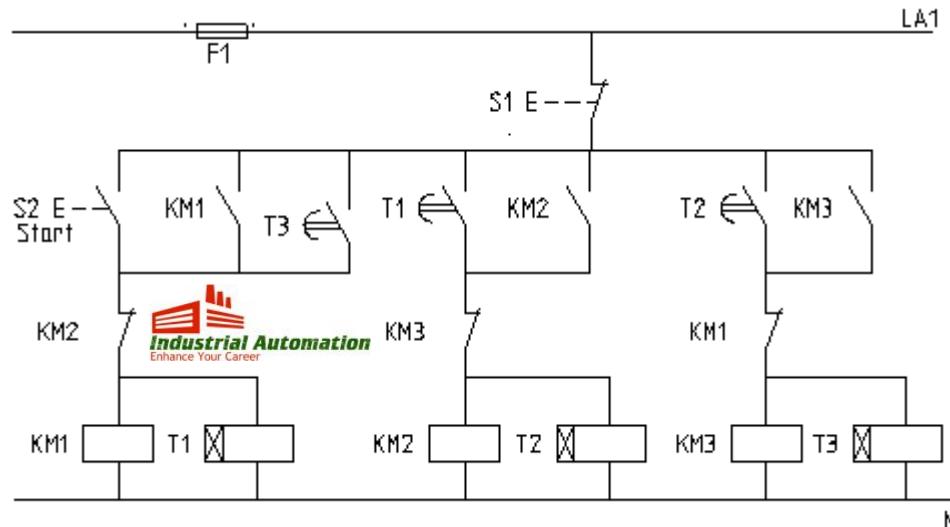
▪ يصل التيار الى KM3 كيغير وضع نقاط تلامسه

▪ يغلق نقطة التثبيت

▪ يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل M3

- يفتح نقطته التي في مسار T2 فتعود نقاطه الى وضعها الطبيعي

- صمم دائرة لتشغيل 3 motors حيث يتم تشغيل M1 ببؤيا وبعد زمن يعمل M2 ويفصل M1 وبعد زمن يعمل M3 ويفصل M2 وبعد زمن يعمل M1 ويفصل M3



مكونات الدائرة:

T1,T2,T3: ON-Delay Timer

التشغيل:

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

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
Enhance Your Career

Industrial Automation
Classic Control HMI
PLC Siemens
S7-200/1200/300/400
SCADA System
Sensors & Instrumentation Industrial Power Distribution

Industrial Automation Group Link :

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

CLASSIC CONTROL

COURSE

Chapter 7: Starting Of Motors

Prepared By: Eng, Abdelkawy Mobarak

Tel: 01014871075

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

Starting Current of Motors:

تيار بدأ الحركة للموافير :

- هو الـ *current* المسحب في بداية تشغيل الـ *motor* وهو يكون أكبر من الـ *current* المسحب أثناء الـ *normal operation*.
- يعتمد قيمة الـ *starting current* على طريقة تشغيل المотор و طريقة توصيله.

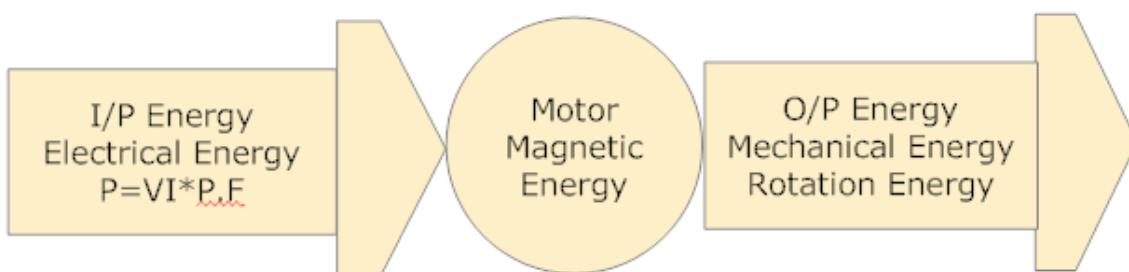
لماذا يحدث Starting Current للموافير؟

السبب الأول:

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

السبب الثاني:

- الطاقة الداخلة للمotor *E/P* هي في صورة طاقة كهربائية و تمثل في التيار الكهربائي نتيجة الجهد على اطرافه.
- الطاقة الخارجة من المotor *O/P* Energy هي طاقة دوران اي طاقة حركة (طاقة ميكانيكية).
- **كيف تحول الطاقة الكهربائية الى طاقة ميكانيكية داخل المotor؟**



- عن طريق طاقة وسيطة بين الاثنين طاقة مخزنة داخل المotor متمثلة في مجالات كهربائية تكون مغناطيسات (بين *Rotor* و *Stator*) تتجاذب و تتنافر في *sequence* معين ف يؤدي الى دوران المotor.
- هذه الطاقة المغناطيسية المتولدة عن مجالات كهربائية لا تكون مخزنة داخل المotor الا في حالة عمل المotor فقط.
- بمعنى انه في حالة توقف المotor لا تكون هذه الطاقة موجودة و عند عمل المotor يسحب المotor تيار لبناء هذه الطاقة و اخترانها داخله لتكوين الوسط المغناطيسي المناسب لعمل المotor .
- وتظل هذه الطاقة موجودة بعد انقطاع التيار عن المotor و تتبدل في صورة عزم قصور ذاتي للمotor يظل يعمل بعد انقطاع الكهرباء عنه و لا يتوقف فجأة.
- في حالة وجود *brake* على المotor تتحول طاقة حرارية ناتجة احتكاك تيل المotor بجسم المotor.
- او اي صورة من صور الطاقة الى ان تصبح قيمتها = zero

طرق الـ Starting للموافئ:

- يوجد طرق متعددة لعمل Start للموتور

1. DOL (direct on line)
2. Star-Delta Starting
3. Soft Starting
4. With group of Resistance $I_{starting} = 6 * I_{normal}$
5. With group of Resistance series with Rotor coils $I_{starting} = 3 * I_{normal}$
6. With group of Resistance series with Stator coils $I_{starting} = 2 * I_{normal}$
7. With group of Resistance series with both Stator and Rotor coils $I_{starting} = Depends on the Resistance Value$
8. With group of Resistance series with both Stator and Rotor coils $I_{starting} = Depends on the Resistance Value$

DOL (Direct On Line) Startting Method:

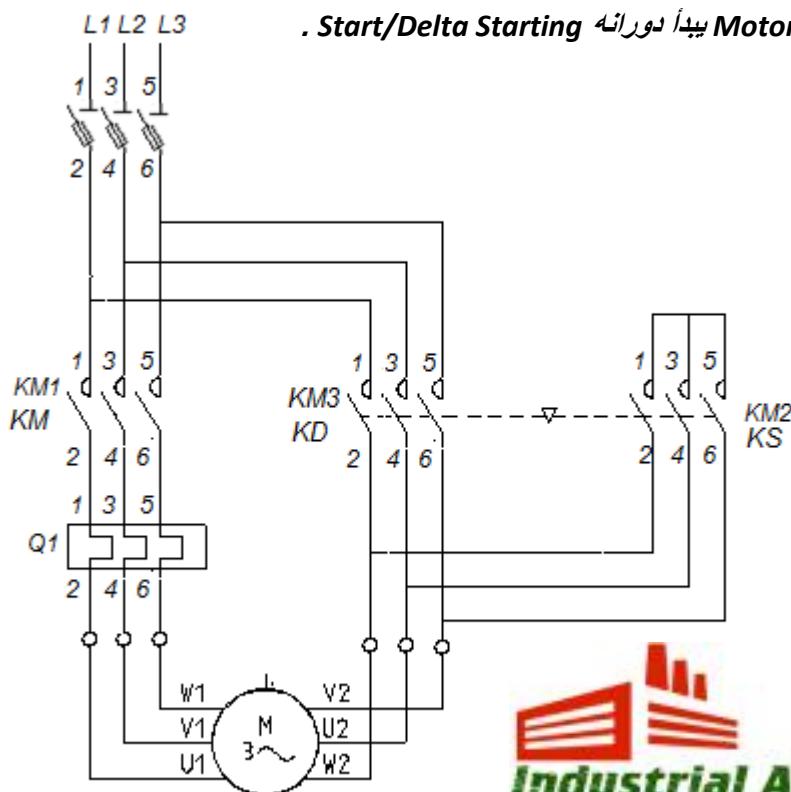
- هي توصيل المотор مباشرة على الـ Source

. Normal Current يكون الـ Starting Current يساوي 6 أضعاف الـ

Star-Delta Starting:

- وهو توصيل المotor في بداية التشغيل Star و عندما يصل الـ Delta Full Speed او اصله . Normal Current يساوي 3 اضعاف الـ Starting Current

دائرة الـ Motor Power ببدأ دورانه Start/Delta Starting



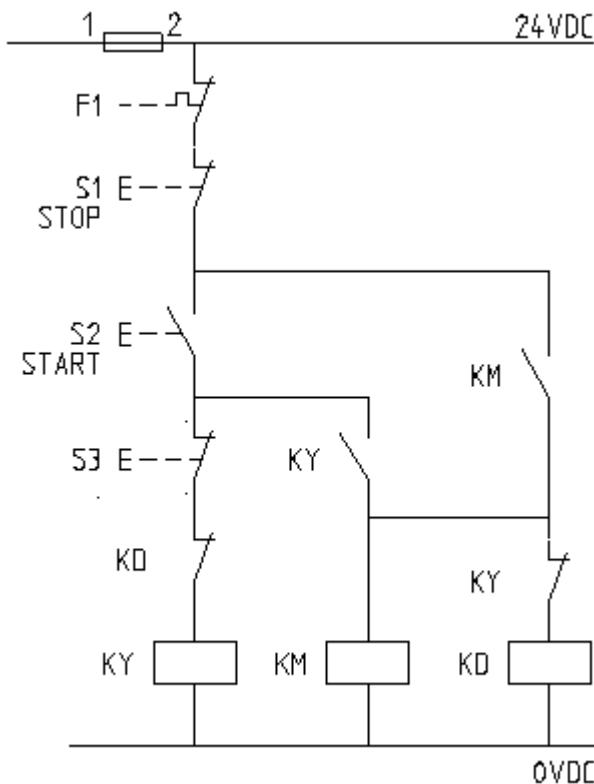
- الدائرة السابقة توضح توصيل موتور ببدأ دورانه Star ثم بعد ذلك يقلب Delta حيث:

- KM1 (KM) هو الكونتاكتور الرئيسي Main Contactor يجب ان يكون معلق 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 KS و الـ KD في نفس الوقت لانه في حالة تشغيلهم في نفس الوقت سوف يحدث S.C

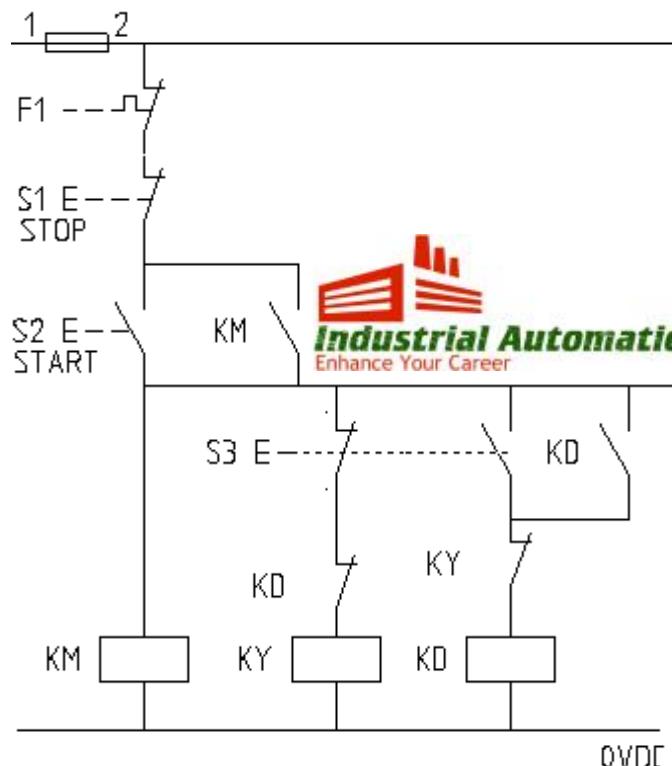


- صمم دائرة تحكم لبدأ دوران موتور timer بدويا بدون star/delta starting

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(Start) يصل التيار إلى KY فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية Main Contacts
 - يفتح نقطته في مسار KD
 - يغلق نقطته في مسار KM و بالتالي يصل التيار إلى KM فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية
 - يغلق نقطته في مسار KD ولكن لا يصل التيار إلى KD لأن نقطة KY مقروحة
 - وفي هذه الحالة يكون KM & KY موصلين و بالتالي يعمل المotor Star
- يظل المotor يعمل Star حتى يرى عامل التشغيل ان المotor وصل الى سرعته و استقر فيضغط على المفتاح S3 .
- عند الضغط على المفتاح S3 يقطع التيار عن KY و بالتالي تعود نقطه KY ووضعها الطبيعي
 - تفتح نقاطه الرئيسية
 - تغلق نقطته التي في مسار KD و بالتالي يصل التيار إلى KD فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية
 - يفتح نقطته المغلقة في مسار KY و بالتالي لا يصل تيار إلى KY مرة اخرى عندما نرفع يدنا من على المفتاح
- في هذه الحالة يكون KM & KD موصلين و بالتالي يعمل المotor Delta
- لا يمكننا تغيير المotor الى Star مرة اخرى
- عند الضغط على المفتاح S1(Stop) يتوقف المotor عن العمل

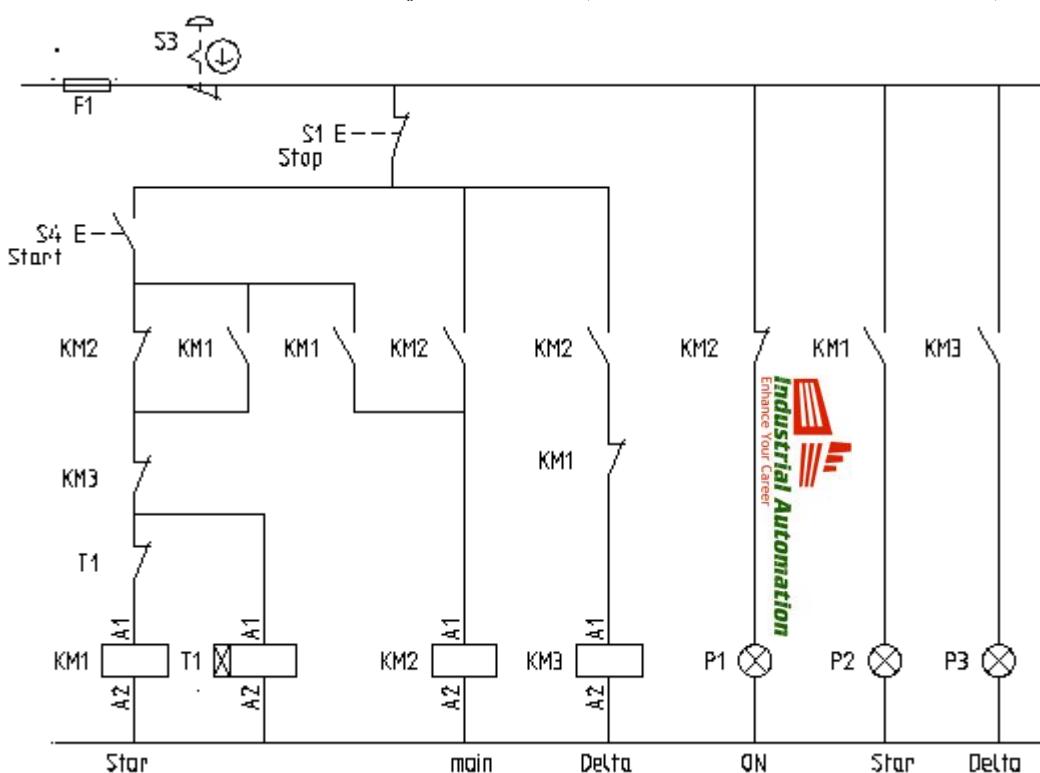
- صمم دائرة تحكم لبدأ دوران موتور star/delta starting يديرياً بعون timer مع اضافة لمبات اشارة لتوضيح حالة المотор متوقف / يعمل دلتا / يعمل ستار / فاصل اوفر لود



التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(start) يصل التيار إلى KM فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطة التثبيت
 - يفتح نقطة التشتت (بالتوازي مع مفتاح الـ Start)
- و يصل التيار إلى KY فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية
- يفتح نقطة الـ Interlock في مسار KD و بالتالي لا يعمل KD طوال فترة عمل KY .
- وفي هذه الحالة يكون KM & KY موصلين و بالتالي يعمل المotor Star
- يظل المotor يعمل Star حتى يرى عامل التشغيل ان المotor وصل الى سرعته و استقر فيضغط على المفتاح S3 .
- عند الضغط على المفتاح S3 يقطع التيار عن KY و بالتالي تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي.
 - تفتح نقاطه الرئيسية
 - تغلق نقطة الـ Interlock في مسار KD .
- و يصل التيار إلى 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 .
- وفي هذه الحالة يكون KM & KD موصلين و بالتالي يعمل المotor Delta
- يظل المotor يعمل Delta حتى تقوم بابعاده بالضغط على المفتاح S1(Stop) .

- صمم دائرة **star/delta starting timer** الكتروني باستخدام **timer electronic**



مكونات الدائرة

T1: ON Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح Start يصل التيار الى KM1(Star) فيغير وضع نقاط تلامسه:

- يغلق نقاطه الرئيسية
- يغلق نقطته المساعدة التي في مسار لمبة الاشارة
- يغلق نقطته المساعدة الاخرى
- يفتح نقطة الـ Interlock KM3(Delta) في مسار

يصل التيار الى T1 فيبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه

يصل التيار الى KM2(Main) فيغير وضع نقاط تلامسه:

- يغلق نقطة التثبيت
- يغلق نقاطه الرئيسية

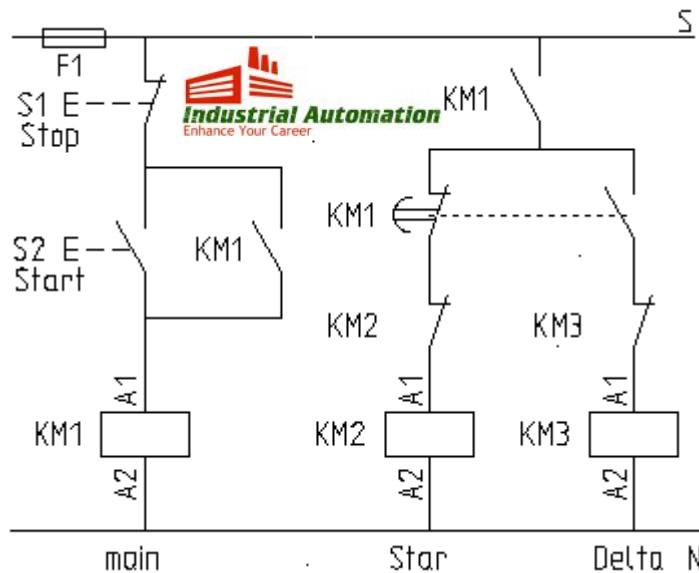
- يغلق نقطته التي في مسار KM3(Delta) ولكن لا يصل تيار الى KM3 نتيجة نقطة KM1 المفتوحة.
- في هذه الحالة يكون موصل KM1(Star) & KM2 (Main) و بالتالي يعمل المотор Star

عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يفتح نقطته التي في مسار KM1 قعود نقاطه الى وضعها الطبيعي

- تطلق نقطة الـ Interlock KM3 فيصل التيار الى KM3 ويغير وضع نقاط تلامسه.
- يفتح نقطة الـ Interlock KM1 التي في مسار KM1 فيفصل التيار عن التimer

- في هذه الحالة يكون موصل KM2 (Main) & KM3 (Delta) و بالتالي يعمل المotor Delta حتى يتم الضغط على المفتاح Stop و يتوقف المotor .

- صمم دائرة star/delta starting باستخدام تيمر هوائي



- مكونات الدائرة:

كونتاكتر مرکب معه تيمر هوائي

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح Start يصل التيار الى KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه و بيدأ التيمر الهوائي المرکب عليه العد التنازلي للزمن المضبوط عليه.

- يغلق نقطته المساعدة فيصل التيار الى 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 الى وضعها الطبيعي

• تفتح نقاطه الرئيسية

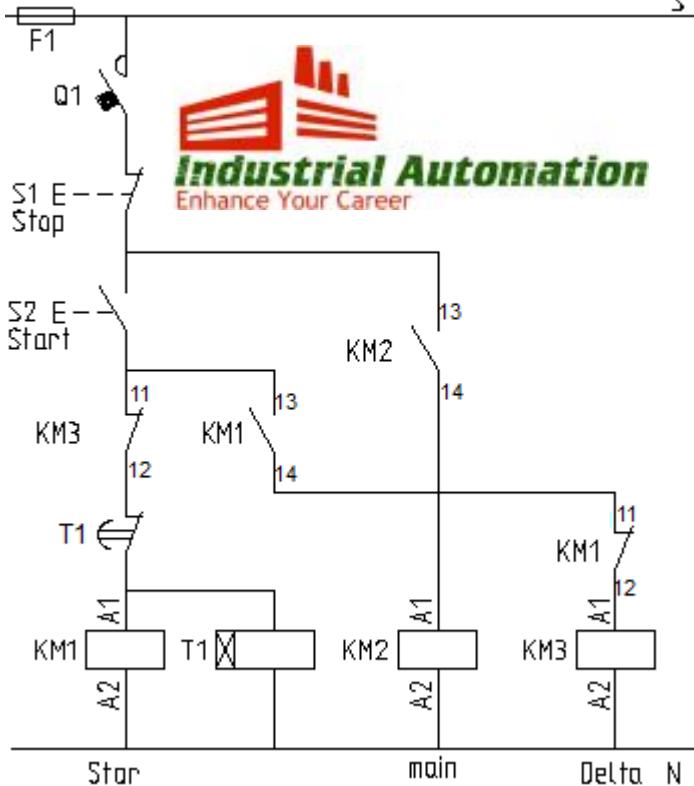
• تغلق نقطة الـ Interlock التي في مسار KM3 .

▪ يصل التيار الى KM3 فتتغير وضع نقاط تلامسه

• تغلق نقاطه الرئيسية

• تفتح نقطة الـ Interlock في مسار KM2

التمرين (55):



- صمم دائرة star/delta starting باستخدام الكتروني timer

INDUSTRIAL AUTOMATION
Enhance Your Career

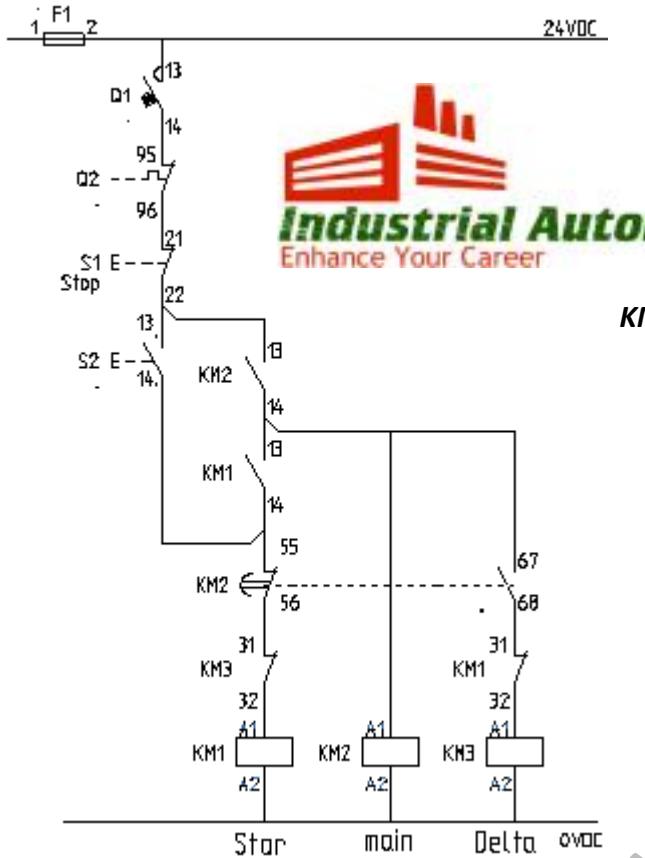
مكونات الدائرة:

T1: ON-Delay Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(Start) يصل التيار الى KM1(Star) يغير وضع نقاطه
 - يغلق نقطة الرئيسية.
 - يفتح نقطته (KM1)(11/12)
 - يغلق نقطة KM2(Main) (KM1)(13/14) فيصل التيار الى KM2(13/14)
 - يغلق نقطته KM2(13/14)
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يفتح نقطته
 - ينقطع التيار عن KM1(Star) قعود نقاطه الى وضعها الطبيعي
 - تفتح نقطته KM1(13/14)
 - تغلق نقطته KM1(11/12)
- يصل التيار الى KM3(Delta) فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يفتح نقطته KM3(11/12)
- النقطة (KM1(11/12) & KM3(11/12) هما الـ Interlock
- عند الضغط على المفتاح S1(Stop) ينقطع التيار عن الدائرة تماماً فيتوقف المOTOR

التمرين (56):



- صمم دائرة star/delta starting باستخدام timer هوائي.

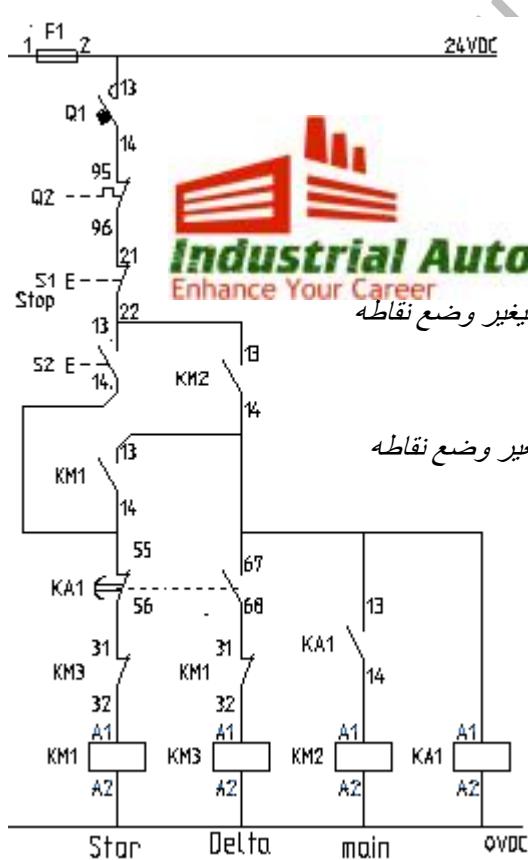
مكونات الدائرة:

KM2: Contactor + Air Timer

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(Start) يصل التيار إلى KM1(Star) فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطة KM1(13/14) فيصل التيار إلى KM2(Main)
 - KM2 يغير وضع نقاط تلامسه
 - التimer المركب على KM2 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التimer يغير وضع نقاط تلامسه
 - يفتح نقطة KM2(55/56) فيقطع التيار عن KM1(Star)
 - يغلق نقطة KM2(67/68) فيصل التيار إلى KM3(Delta)

التمرين (57):



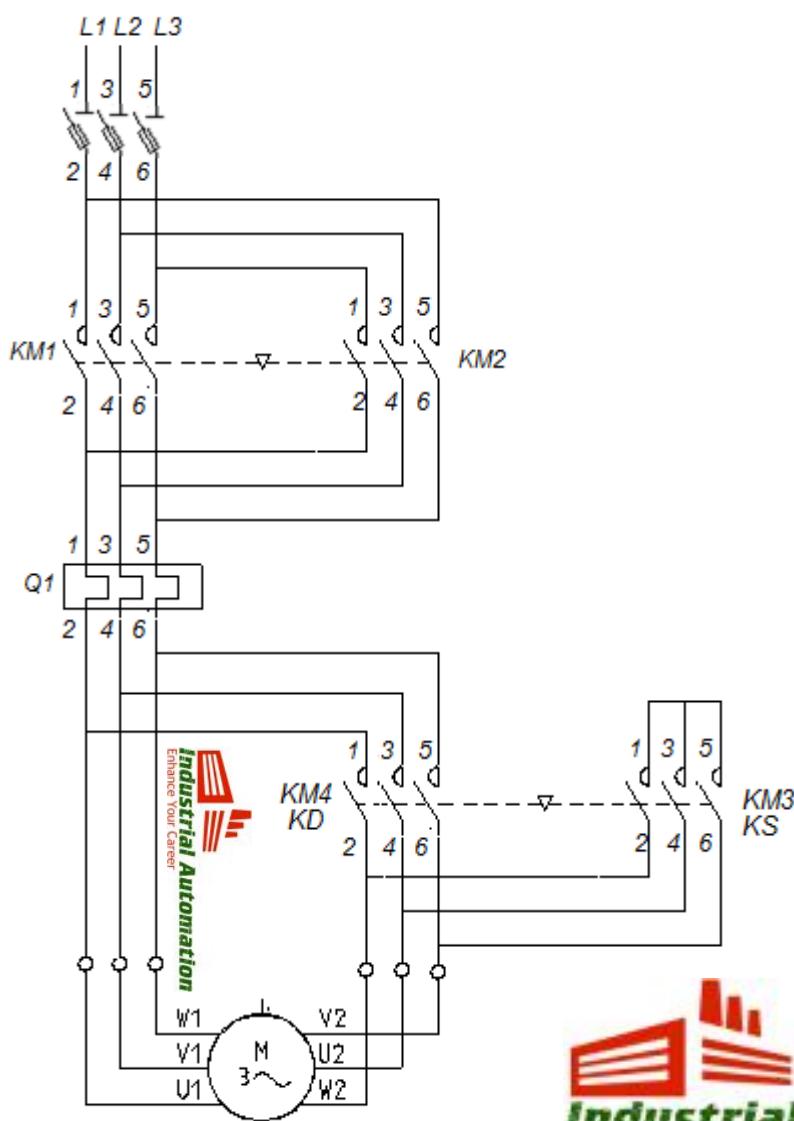
- صمم دائرة star/delta starting باستخدام timer هوائي مساعد بالتيمر

مكونات الدائرة:

KA1: Auxiliary Contactor + Air Timer

التشغيل:

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



- الدائرة السابقة هي دائرة Star/Delta-Starting لمotor اتجاهين
- كونتاكترات لتوصيل المотор في الاتجاهين عن طريق عكس فازتين في المотор و بينهم KM1 & KM2
- Mechanical Interlock و عند توصيل اي من الكونتاكترتين يقوم بوظيفة الكونتاكتر الرئيسي Main
- في دائرة الـ Star/Delta-Starting Contactor كونتاكتر الـ KM3(KS)
- كونتاكتر الـ Delta KM4(KD)
- و بالتالي عند تشغيل هذه الدائرة يكون خطوات التشغيل كالتالي :

 - عمل KM1 OR KM2 (كونتاكترات الاتجاهين) و يقوم بوظيفة الكونتاكتر الرئيسي Main Contactor
 - عمل KM3(KS) كونتاكتر الـ Star .
 - عمل KM4(KD) كونتاكتر الـ Delta بعد الزمن المحدد

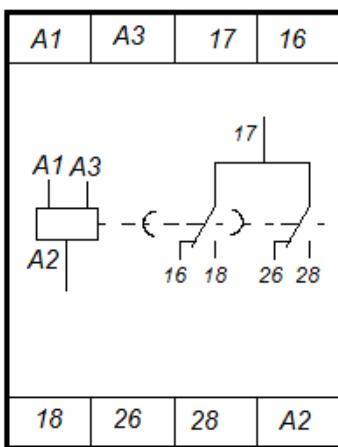
Star/Delta Starting Timers:

- من الدوائر السابقة نلاحظ اننا في حالة Start/Delta Starting ففصل الـ *Start contactor* ونوصل بعدها مباشرة *Delta contactor* في نفس اللحظة.
- لكن هذا لا يفضل مع المحركات ذات القدرات العالية !!! لأن ذلك يؤثر بالسلب على ملفات المحرك حيث ان المجال المغناطيسي لا يتلاشى في نفس اللحظة التي يفصل فيها التيار.
- وبالتالي عند تغيير التوصيل الى دلتا في نفس لحظة فصل *Start contactor* يرتفع تيار الـ *motor* اعلي من الـ *Rated Current* المقصود 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 فإذا حدث ذلك سيسحب الـ *Motor* تيار اعلى من لو غير من ستار الى دلتا مباشرا
- (الفترة الزمنية بين فصل ستار و توصيل دلتا تتراوح بين 50 msec & 90 msec)
- ذلك يحتاج الى تيمرات معينة تم تصنيعها خصيصاً لهذه الدائرة (Start/Delta Starting Circuit)
- هذه التيمرات تحتوي على 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 على نوع التيمير المستخدم
- ملحوظة :
- يمكن ان تجد في الحياة العملية بعض دوائر Start-Delta Starting العادية لمحركات قدرات مرتفعة الى 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



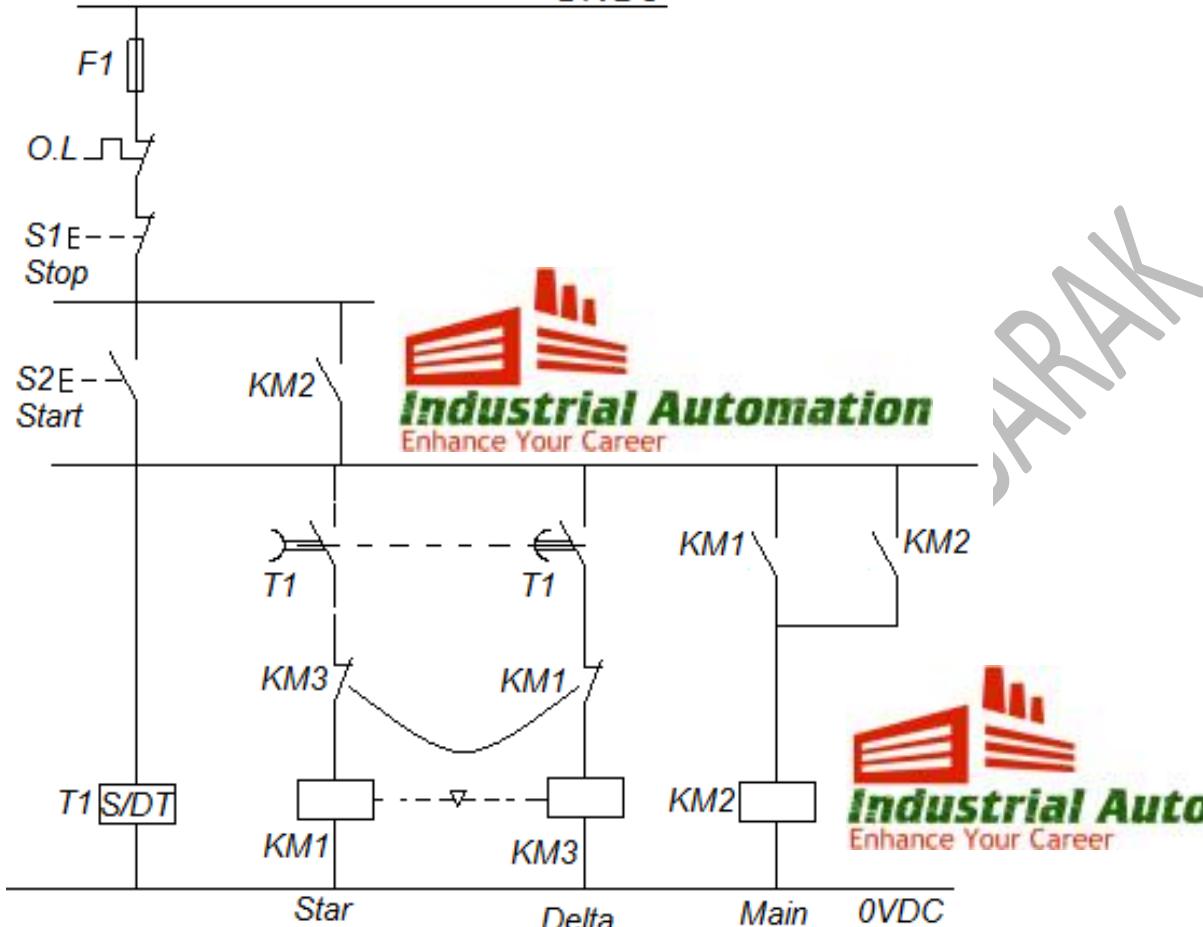
- A1 : +ve power branch for 24VDC
- A3 : +ve Power branch for 220VAC
- A2 : 0VDC in case of 24VDC
Nutral in case of 220VAC
- 17/16 : N.C Contact Open After (T1+T2)
- 17/18 : N.O Contact Close After (T1+T2)
- 17/26 : N.C Contact Open Immediately & Close After (T1)
- 17/28: N.O Contact Close Immediately & Open After (T1)

وظيفة الـ Contacts المختلطة لـ Timer

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

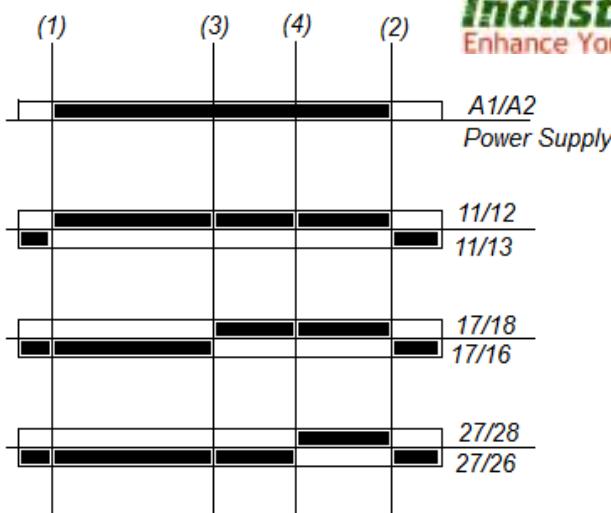
- صمم دائرة Start/Delta Starting باستخدام التimer السابق.

24VDC

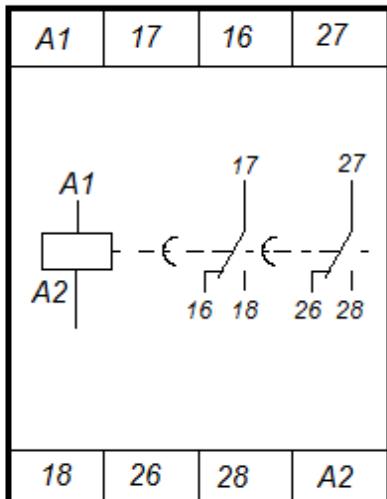


التشغيل:

- عند الضغط على مفتاح S2(Start) يصل التيار إلى S/DT (Start/Delta Starting Timer) و في هذه اللحظة يغلق نقطته (17/28) لحظة وصول التيار للـ Timer
- فوصل التيار لـ Start Contactor KM1 وفتح نقطته (13/14) وهي نقطة الـ interlock مع الـ Delta Contactor KM2 وبالتالي عندما نترك S2(Start) لن ينقطع التيار عن الدائرة
- يغلق نقطته (11/12) KM1 و بالتالي يصل التيار للـ Main contactor KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه كالتالي: يغلق نقطته (12/11) KM2 و هي نقطة الـ ثبيت و بالتالي عندما نترك S2(Start) لن ينقطع التيار عن الدائرة
- يغلق نقطته المفتوحة (21/22) KM2 و هي نقطة ثبيت للـ كونتاكتور نفسه بعد زمن t1 يتم ضبطه عن طريق تدريج على الـ Timer T17/28 تعود النقطة (17/28) لوضعها الطبيعي Open . و بالتالي 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 (18/17) S/DT (Delta Starting Timer) يصل التيار للـ KM3 (Delta Contactor) و بالتالي يغير وضع نقاط تلامسه كالتالي: يفتح نقطته (13/14) KM3 و هي نقطة الـ Interlock مع الـ Start Contactor
- عند الضغط على Stop تتوقف الدائرة تماما



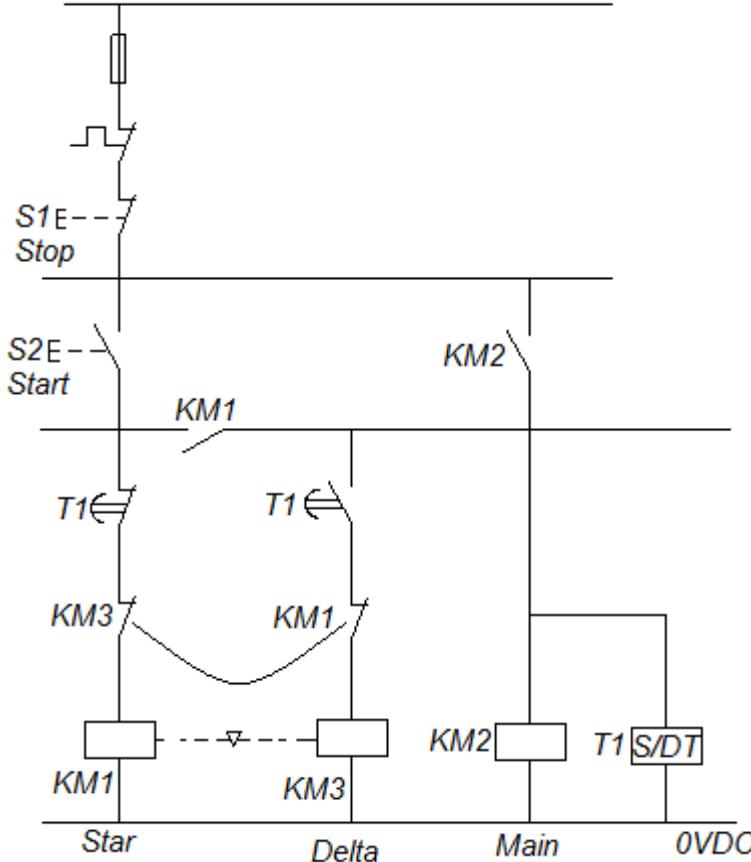
- (1) : Power ON & T1 Start
- (2) : Power OFF
- (3) : T1 End & T2 Start
- (4) : T2 End



- 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 *Contatcs* المختلفة لـ *Timer*

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



التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح (S2)(Start) يكون المسار الوحيد المغلق لمرور التيار الكهربائي به هو المسار لـ **Coil** الـ **Star** وهو الخاص بتوصيلية الـ **Star** فيصل التيار لـ **Coil** **KM1** فيغير وضع نقاط تلامسه

- يغلق نقاطه الرئيسية الـ **Main Contacts** فيوصل توصيلية الـ **Star** في الـ **Power Circuit**

يفتح نقطته المغلقة في مسار **Coil** **KM3** و الخاص بتوصيلية الـ **Delta**

- يغلق نقطته المفتوحة في المسار الاقفي فيصل التيار الي الجزء الثاني من الدائرة الذي يتضمن كونتاكتر الـ **Delta** (**KM3**) و الكونتاكتر الرئيسي (**Main**) (**KM2**) فلا يصل التيار الي كونتاكتر **KM3** نتيجة النقطة الـ **N.C** من **KM1** من المفتوحة الان لوصول التيار اليه و يصل لـ **Coil** **KM2** فيغير وضع نقاط تلامسه

■ يغلق نقاطه الرئيسية فيصل الـ **Motor** بالـ **Power** فيعمل المотор

■ يغلق نقطته المفتوحة و يعمل **Bridge** على الـ **Start** **Sw** (وبذلك تكون هي نقطة التثبيت)

- و يصل التيار الي الـ **Timer** (**T1**) و يبدأ في عد الزمن المضبوط عليه

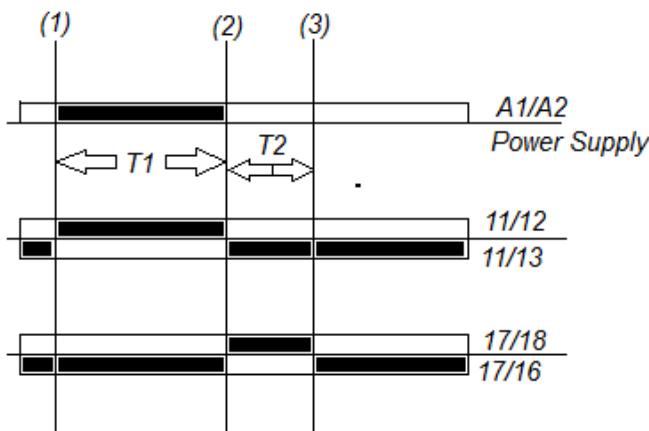
- بعد مرور زمن **T1** يفتح الـ **Timer** نقطته المغلقة في مسار كونتاكتر الـ **Star** (**KM1**) و تعود نقاطه الي الي وضعاها الطبيعي

- بعد مرور زمن **T2** يغلق الـ **Timer** (**T1**) نقطته المفتوحة في مسار كونتاكتر الـ **Delta** (**KM3**) فيصل التيار الي **Coil** **KM3** و يغير وضع نقاط تلامسه

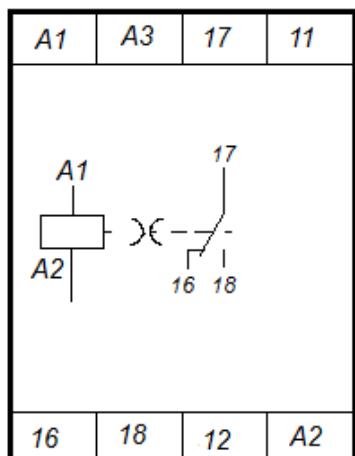
- يغلق نقاطه الرئيسية الـ **Main Contacts** فيوصل توصيلية الـ **Delta** .

○ يفتح نقطته المغلقة في مسار كونتاكتر الـ **Star** .

- عند الضغط على مفتاح (S1)(Stop) يتم فصل التيار عن الدائرة بالكامل و يتوقف المotor



- (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. Nutral 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 **Contatcs** المختلفة لـ **Timer**

- **T1(A1/A2): 24VDC Power Terminals**

- اطراف توصيل التيار لـ Timer في حالة استخدام 24VDC

- **T1(17/16): N.C Contact**

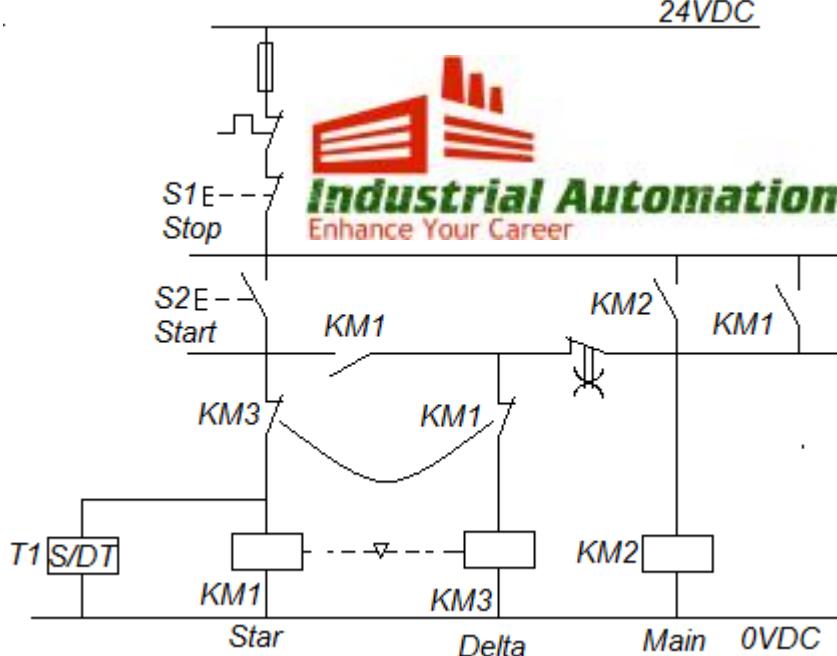
- نقطة مغلقة تفتح بعد زمن T1 و تعود لوضعها الطبيعي بعد زمن T2

- **T1(17/18): N.O Contact**

- نقطة مفتوحة تغلق بعد زمن T1 و تعود لوضعها الطبيعي بعد زمن T2

التمرين (59):

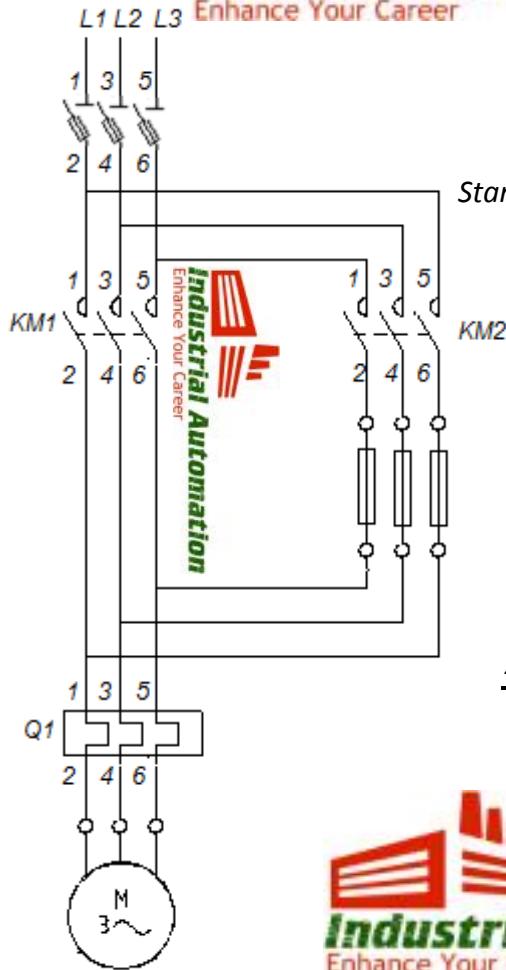
- باستخدام التيمر السابق صمم دائرة Start/Delta Starting



التشغيل:

- عند الضغط على مفتاح S2(Start) يكون المسار الوحيد المغلق امام التيار هو مسار كونتاكتور الـ Star و الـ Timer(T1) فيصل التيار الى كونتاكتور الـ Star(KM1) فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيوصل توصيلية الـ Star في دائرة الـ Power.
 - يفتح نقطته المغلقة في مسار كونتاكتور الـ Delta(KM3) و بالتالي لا يصل التيار الى كونتاكتور الـ Delta(KM3) نهائياً في حالة عمل كونتاكتور الـ Star(KM1).
 - يغلق نقطته المفتوحة الموازية لمفتاح الـ Start و بالتالي يصل التيار للجزء الآخر من الدائرة.
 - يغلق نقطته المفتوحة في المسار الافقى و التي توصل نصفى الدائرة ببعضهم
- عند وصول التيار للجزء الآخر من الدائرة لا يوجد سوى مسار الكونتاكتور الرئيسي مغلق و بالتالي يصل التيار الى الكونتاكتور الرئيسي (Main)(KM2) فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيصل التيار الى الـ Motor و بالتالي يعمل الـ Motor على وضع الـ Star.
 - يغلق نقطته المفتوحة الموازية لمفتاح 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 نقاطه الى وضعها الطبيعي.
 - تعود نقطته الـ Normally Close في مسار كونتاكتور الـ Delta(KM3) الى وضعها الطبيعي مغلقة.
 - تعود نقطته الـ Normally Open في المسار الافقى الى وضعها الطبيعي مفتوحة.
 - يفصل الـ Power عن الـ Timer نفسه
- بعد زمن T2 تعود نقطة الـ Timer الى وضعها الطبيعي مغلقة
 - يصل التيار الى كونتاكتور الـ Delta(KM3) ويغير وضع نقاط تلامسه.
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيوصل توصيلية الـ Delta.
 - يفتح نقطته المغلقة في مسار كونتاكتور الـ Star(KM1) و بالتالي لا يصل تيار الى كونتاكتور الـ Delta طوال فترة عمل الـ Motor على وضع الـ Start.
- عند الضغط على مفتاح S1(Stop P.B) ينقطع التيار عن الدائرة بالكامل و يتوقف المотор

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
و هي تؤدي نفس الغرض لدوائر ستار - لكننا art/Delta-Starting
ولكنها أقل انتشارا
فكرة تشغيلها هي انه يبدأ دوران المحرك بالتوازي
مع مجموعة او أكثر من المقاومات
وبالتالي ينخفض فرق الجهد الواصل الى المحرك
و بالتالي تقل قدرته و شدة تياره و بعد ان
يأخذ المحرك سرعته
يصل اليه التيار مباشرة دون المرور بالمقاومات
و يعمل المحرك بكامل قدرته

Squirrel Cage Induction Motor هذه الطريقة تستخدم مع

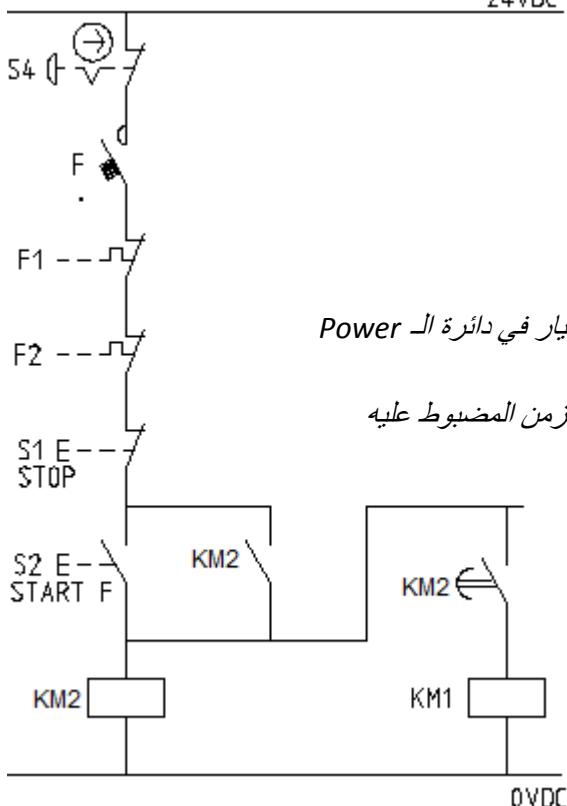
هذه الدائرة هي مثال لدوائر القوى لبداية الدوران بالتوالي مع مجموعة

من المقاومات و سوف نرى مجموعة اخرى من الدوائر المختلفة



التمرين (60):

- **صم دائره القوي و التحكم ل motor يبدأ دورانه بالتوال مع مجموعة من المقاومات**
باستخدام تيمر هوائي



- مكونات الدائرة :**

KM2: Contactor + Air Timer

التشغيل:

عند الضغط على المفتاح S1(Start) يصل التيار الى KM2

 - KM2 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطة التثبيت
 - يغلق نقاطه الرئيسية و بالتالي يكون مسار التيار في دائرة *wer*
 - هو المقاومات فينخفض الجهد
 - التيمر المركب مع KM2 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه

عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التيمر يغير وضع نقاط تلامسه

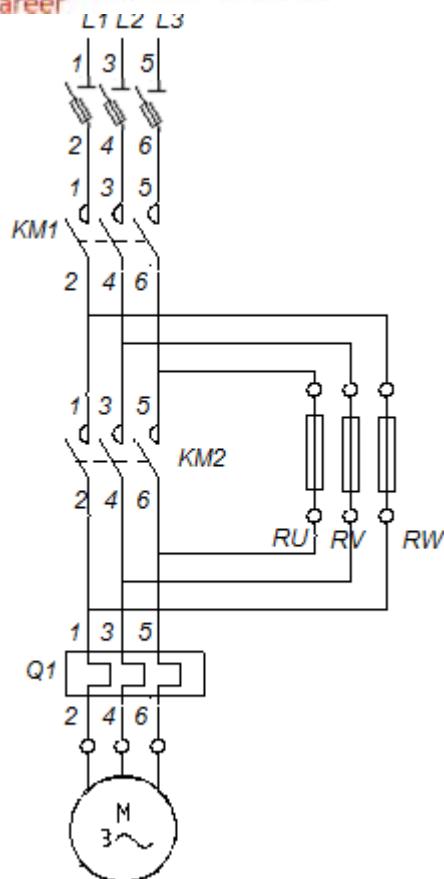
 - يغلق نقطته و بالتالي يصل التيار الى KM1 فيغير وضع نقاط تلامس
 - يغلق نقاطه الرئيسية و بالتالي يكون مسار التيار في دائرة الباور مباشرة دون المقاومات
 - طبيعة التيار الكهربائي انه يتوجه للمسار الذي لا يوجد به معاوقات

```

graph TD
    S1((S1)) --> KM2(KM2)
    KM2 --> KM1_rect[ ]
    KM1_rect --- KM1_label[KM1]
  
```

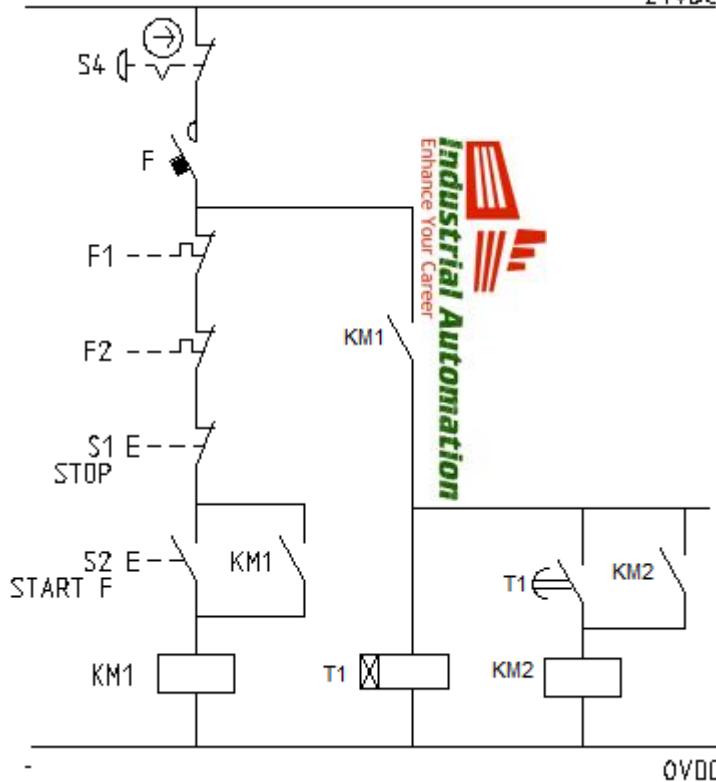


دائرة القوى لمحرك يبدأ دورانه بالتوالي مع مجموعة من المقاومات:



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

- صمم دائرة التحكم لـ motor يبدأ دورانه بالتتوال مع مجموعة من المقاومات باستخدام تimer الكتروني 24VDC.



التشغيل:

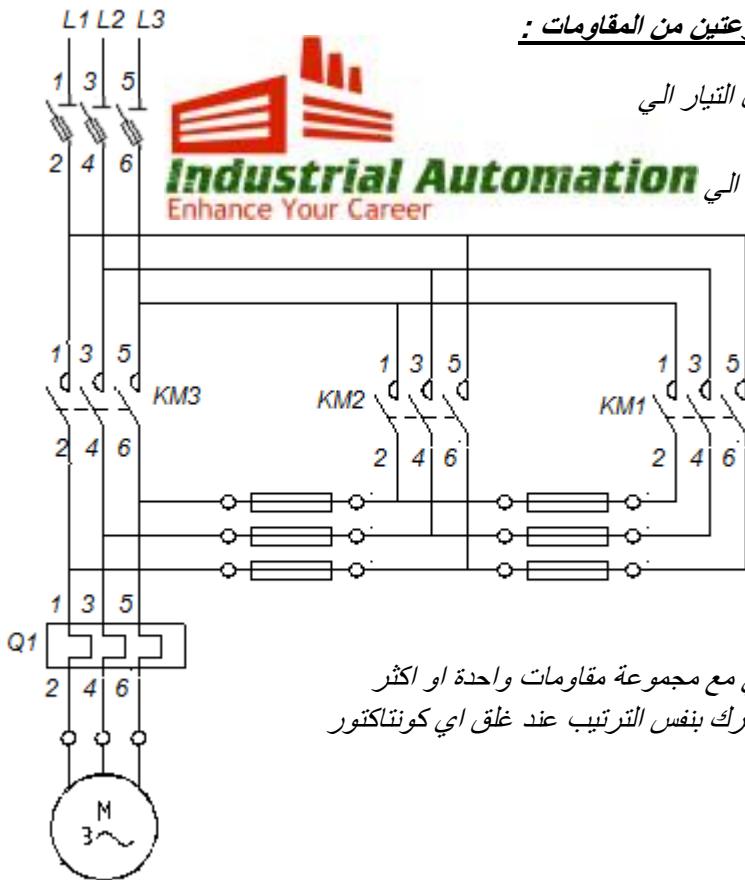
- عند الضغط على المفتاح (S2) Start يصل التيار إلى KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيصل التيار إلى المотор من خلال مجموعة المقاومات
 - يغلق نقطة التثبيت الموازية لـ S2

- يغلق نقطته التي في مسار T1 فيصل التيار إلى T1
 - T1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه

- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه T1 يغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقطته التي في مسار KM2 فيصل التيار إلى KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - KM2 يباشر Motor

- يغلق نقاطه الرئيسية فيصل التيار إلى Motor مباشرة
- يغلق نقطة التثبيت الموازية لنقطة التimer T1 .

دائرة القوى لمحرك يبدأ دورانه بالتوالي مع مجموعتين من المقاومات :



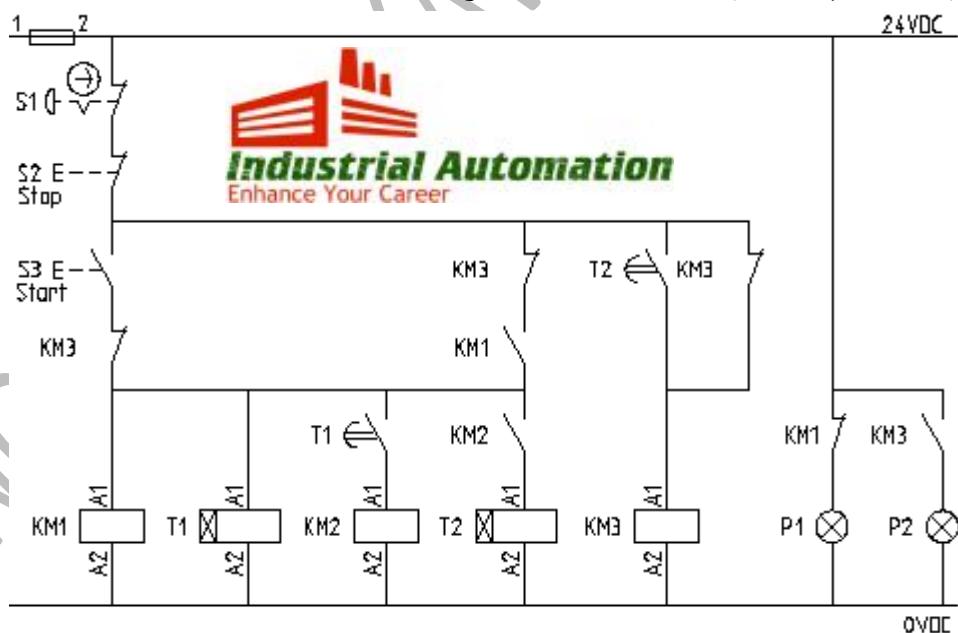
- في بداية التشغيل يصل التيار الى KM1 فيصل التيار الى Motor مارا بالمجموعتين
- بعد زمن يغلق الكونتاكتور KM2 فيصل التيار الى Motor مارا بمجموعة واحدة
- فيعمل الى Motor بقدرة اكبر نسبيا
- وبعد زمن يغلق الكونتاكتور KM3 فيصل التيار الى Motor مباشرة دون المرور على اي مقاومة
- فيعمل الى Motor في هذه الحالة بقدرته كاملة.

ملحوظة:

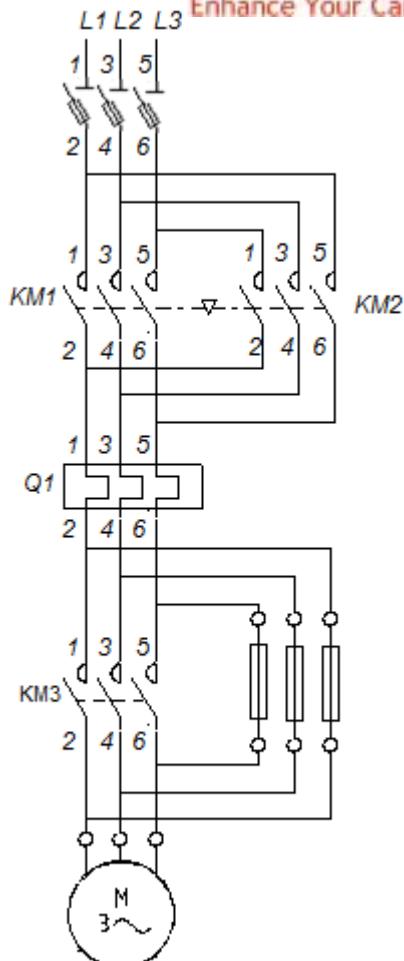
- عند توصيل دائرة القوى لمحرك يعمل بالتوالي مع مجموعة مقاومات واحدة او اكثر يجب التأكد من وصول الثلاث فازات الى المحرك بنفس الترتيب عند غلق اي كونتاكتور

التمرين (62):

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



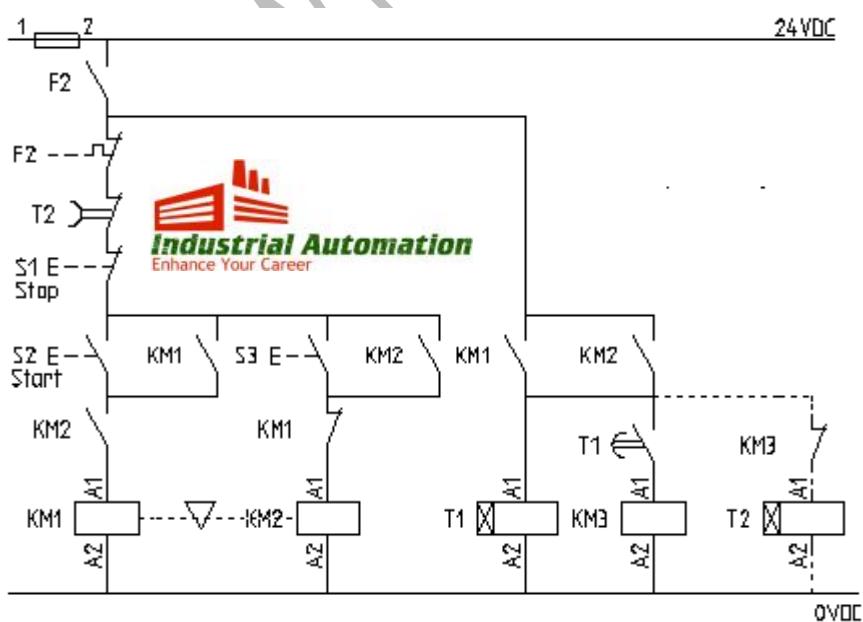
- عند الضغط على مفتاح التشغيل S3 يصل التيار الى KM1 & T1
- بعد زمن يغلق التيمر نقطته T1 فيصل التيار الى KM2 قفل نقطتها ليصل التيار الى T2
- بعد زمن يغلق التيمر T2 نقطته فيصل التيار الى KM3 فيغلق نقطة التعویض ويفتح نقطته المعلقة فيفصل التيار عن KM1 & KM2 & T1 & T2
- لمبات اشارة تووضح حالة التشغيل مرحلة الى Starting او مرحلة الى Normal P1 & P2



- عند تشغيل الكونتاكتور KM1 يصل التيار الى المحرك من خلال المقاومات و يعمل في اتجاه معين
- بعد زمن معين يعمل الكونتاكتور KM3 فيصل التيار مباشرة الى 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 ببدأ دورانه مع مجموعة من المقاومات



- عند الضغط على المفتاح S2 يصل التيار الى KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
- يغلق نقاطه الرئيسية فيصل التيار الى Motor عن طريق المقاومات

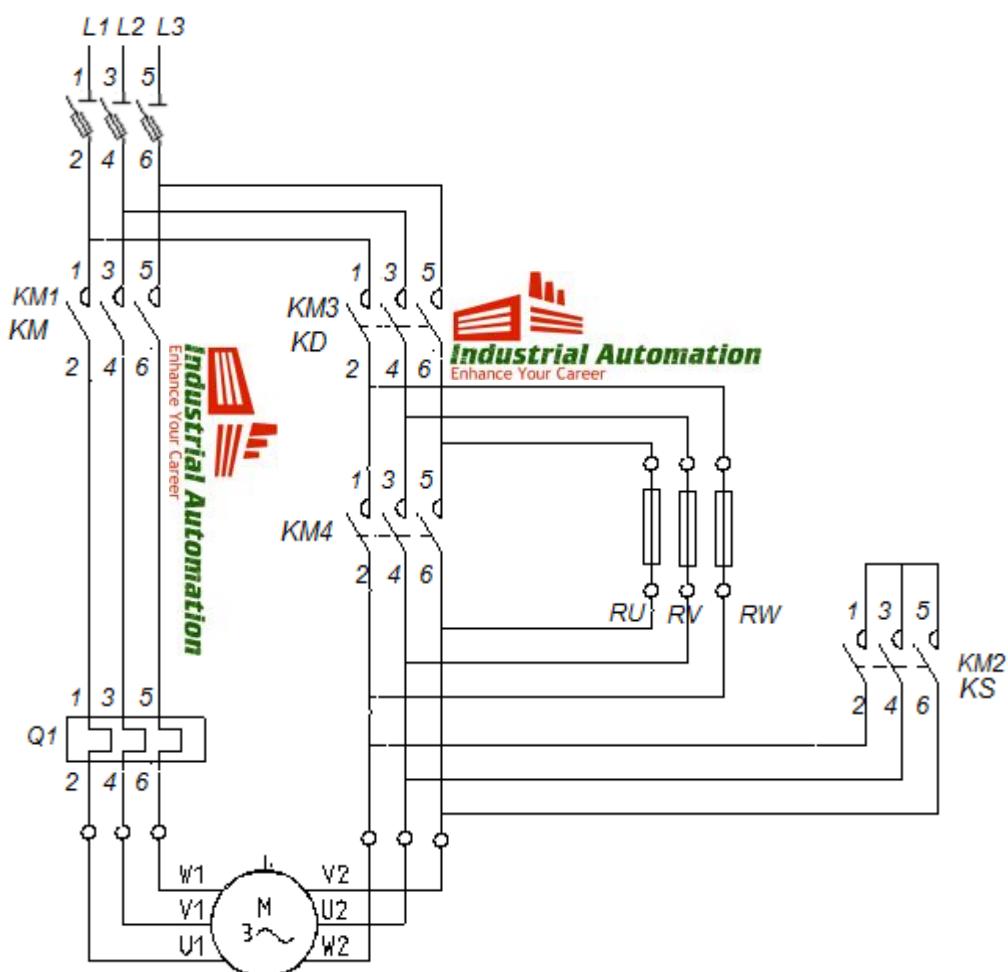
- يغلق نقطته المفتوحة فيصل التيار الى T1

- T1 ببدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه

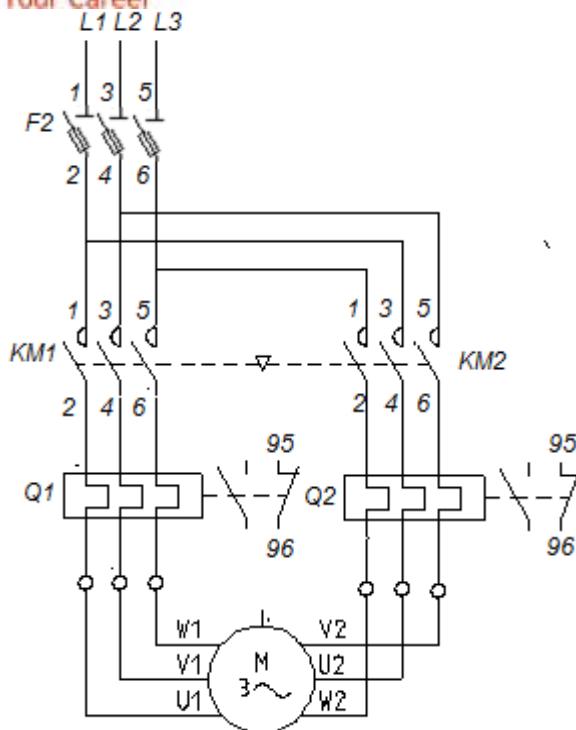
- عند انتهاء الزمن المضبوط على T1 يغلق نقطته المفتوحة فيصل التيار الى KM3 فيغير وضع نقاط تلامسه

- يغلق نقاطه الرئيسية فيصل التيار الى Motor مباشرة فيعمل بكامل قدرته

- ما يحدث في حالة تشغيل الاتجاه الاول يحدث في حالة تشغيل الاتجاه الآخر



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



دائرة القوى لكتاب تكليف

- بعض انواع الكباسات الخاصة بالتكليف المركزي يتم تقسيم المحرك من الداخل الى نصفين وكل نصف له ثلاثة بدايات و نهايته متصلة من الداخل ستار و لتشغيل هذا المحرك يتم توصيل التيار الى بدايات النصف الاول و بعدها باجزاء من الثانية الواحدة او اكثر فليلا يصل التيار الى اطراف النصف الثاني بترتيب معين بحيث نفس التيار الذي يصل الى بداية النصف الاول للفاز الاول يصل الى بداية النصف الثاني للفاز الاول.

ملاحظات:

- هذا النوع من اللف ليس سرعتين ولكن سرعة واحدة و هذه طريقة من طرق بدء المحرك تلقياً لشدة تيار بدأ الدوران العالية.
- يجب التأكد تماماً عند نزول الكونتاكتور الثاني من ترتيب غلق كل بداية من النصف الثاني مع مثيلتها من النصف الاول.
- وعادتاً يكون رموز هذه الاطراف :

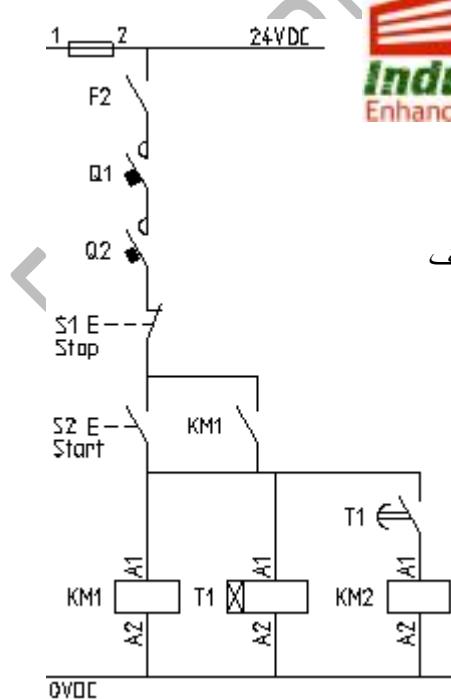
3	-	2	-	1
9	-	8	-	7

- بدايات النصف الاول
- بدايات النصف الثاني
- عند غلق الكونتاكتور الثاني يجب ان يصل :

3 مع 9	--	1 مع 7	--	2 مع 8
--------	----	--------	----	--------

- يضبط تدريج كل Overload على قيمة تيار المحرك مقسومة على 2 وكذلك قيمة كل كونتاكتور.

التمرين (64):



- صمم دائرة التحكم لكتاب تكليف

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(Start) يصل التيار الى KM1 & T1
- يغير وضع نقاط تلامسه KM1
- يغلق نقاطه الرئيسية وبالتالي يصل التيار الى نصف الملفات و يعمل الى 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 وبالتالي يصل التيار الى KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه
- يغلق نقاطه الرئيسية فيصل التيار الى النصف الآخر من الملفات وبالتالي يعمل الى Motor بكامل قدرته



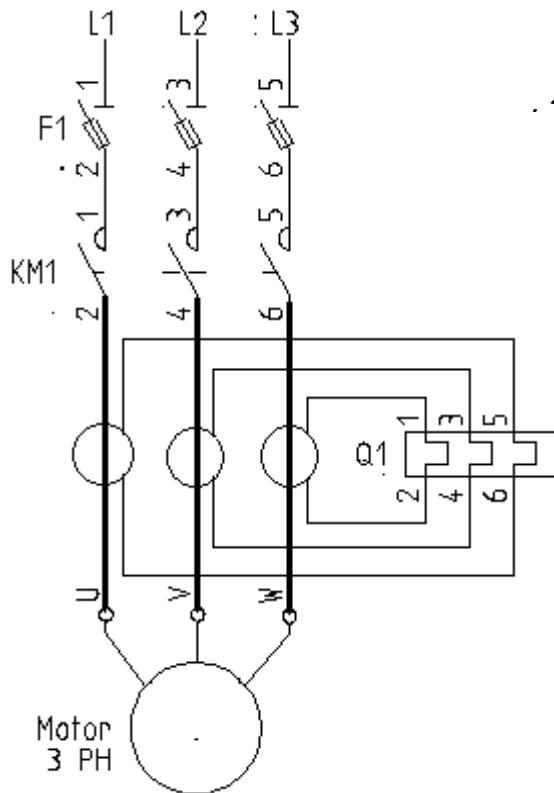
اوفرلود خاص لحماية المحركات ذات القدرات العالية:

- كما علمنا ان 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 مباشر حيث ستكون درجة حساسية الملفات الحرارية منخفضة
- لذلك فهو يستعمل في هذه الحالة overload مزود بمحول تيار Current Transformer .
- وهو مكون من مجموعة شرائط يلف حولها عدد لفافات سلك معين و يمر الكابل المراد قياس تياره داخل مجموعة الشرائح. فإذا مر داخل هذا الكابل تيار يولد مجال مغناطيسي و وبالتالي سينشأ تيار في اللفافات تبعاً لعددها .
- اذا مر بالكابل مثلاً 100 امبير اي كل 20 امبير تمر في الكابل يتولد في لفافات محول التيار 1 امبير فقط و هكذا
- كلما ارتفعت شدة التيار المارة في الكابل ترتفع في اللفافات بنسبة معينة و يصل طرف في لفافات كل فاز من المحول بطرف في ملف حراري من الاوفرلود ذات القيمة المنخفضة تبعاً لنسبة المحول
- و يصل نقطة تلامس الاوفرلود في الدائرة مثل اي اوفرلود عادي.





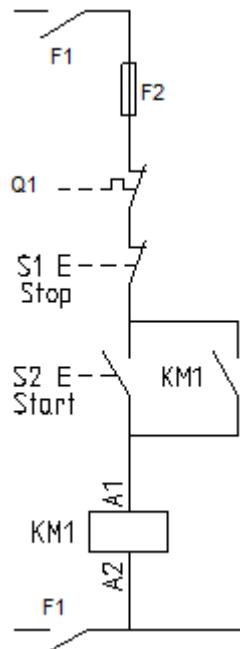
دائرة القوى لمحرك بأوفرلود مزود بـ Current Transformer



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



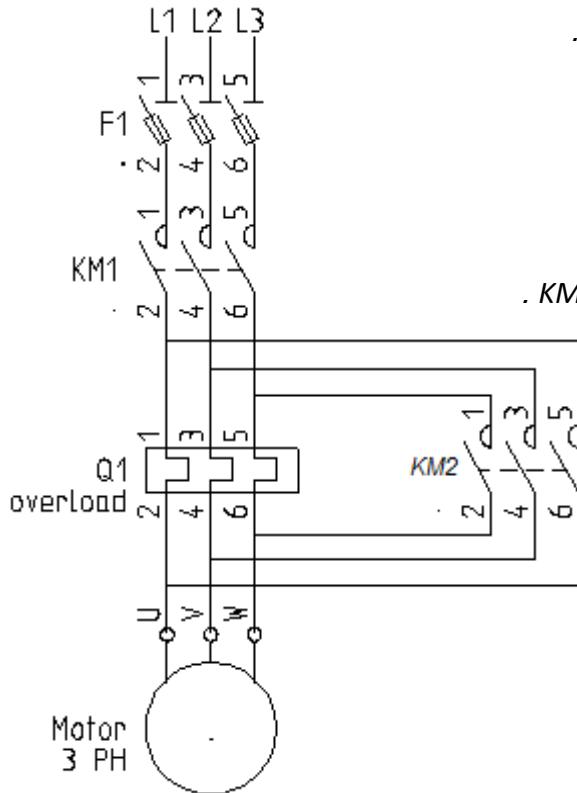
دائرة التحكم لمحرك بـ Overload مزود بـ Current Transformer





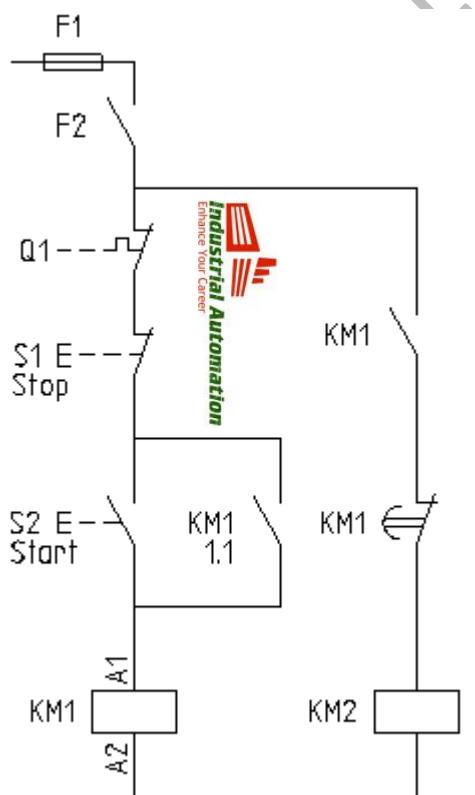
دائرة القوى و التحكم لحماية المотор من تيار البدأ : Starting Current

- هناك مشكلة اخرى لـ **Overload** الذى يستخدم لحماية المحركات ذات القدرات العالية .
- و هي شدة تيار بدء دوران المحرك **Starting Current** و التى تكون اضعاف شدة التيار الطبيعية و التى يضبط عليها تدريج الـ **Overload** .
- فكثيرا يفصل الـ **Overload** نقطة تلامسه بمجرد تشغيل المحرك.



- في هذه الدائرة استخدم الكونتاكتور **KM1** لتشغيل المحرك و **KM2** وصل نقاط تلامسه الرئيسية بالتوازى مع الملفات الحرارية للأفراد .
- 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 يأخذ الـ **Motor** سرعته و بواسطه التيمير يفصل الكونتاكتور **KM2** و يمر تيار المحرك الطبيعي من خلال الملفات الحرارية

التمرين (65):

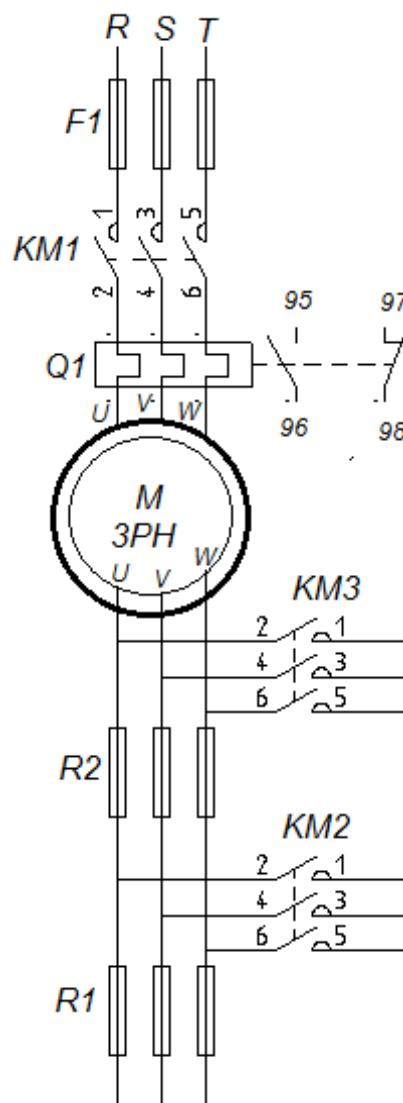


- صمم دائرة الكنترول لعمل الوظيفة السابقة.
- التشغيل:
 - عند الضغط على المفتاح (S2) Start يصل التيار إلى **KM1** فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل المotor
 - يغلق نقطته الى في مسار **KM2** فيغلق نقاطه الرئيسية
 - التيمير الهوائي المركب على **KM1** يبدء العد التنازلي للزمن المضبوط عليه
- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه يفتح نقطته التي في مسار **KM2** وبالتالي ينقطع التيار عن **KM2** فتعود نقاطه الى وضعها الطبيعي



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

- تنفذ مثل هذه الدوائر للمحركات التي يكون فيها العضو المتحرك من النوع الملفوف (Slip Ring).
- والجزء الثابت لمثل هذه المحركات (Stator) يقسم بنفس قوانين محركات الـ Squirrel Cage Induction Motor ويوصل خارجيا ستار او دلتا تبعا للفولت الذي سيعمل عليه.
- اما بالنسبة للعضو المتحرك (Rotor) تتصل اطراف ملفاته بثلاث حلقات نحاسية مركبة على العمود الدوار AXE مغزولة عنه . وتعرف الحلقات الثلاثة بحلقات الانزلاق . و يتميز هذا النوع من المحركات بأمكانية توصيل مقاومات خارجية بالتوازي مع ملفات العضو المتحرك (Rotor) وذلك عن طريق الشريون الملامس للحلقات (قطع من الكاربون 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 البدا (Starting Current) . و بالتالي عند بدأ الدوران يصل قيمة المقاومة الخارجية كاملة بالتوازي مع ملفات الروتور ثم يخفيض هذه القيمة تدريجيا أثناء الدوران حتى يقصر اطراف ملفات الروتور معه (يعلم 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 ستقصص ملفات العضو المتحرك على نفسها و يبدأ المحرك بعزم دوران عادي مثله مثل محرك الفقس السنجابي.
- وبالطبع اذا وصل تيار لم ملفات الجسم الثابت بدون عمل قصر على ملفات العضو المتحرك سيسحب المحرك شدة تيار عالية و يدور ببطء شديد فيحقق ذلك



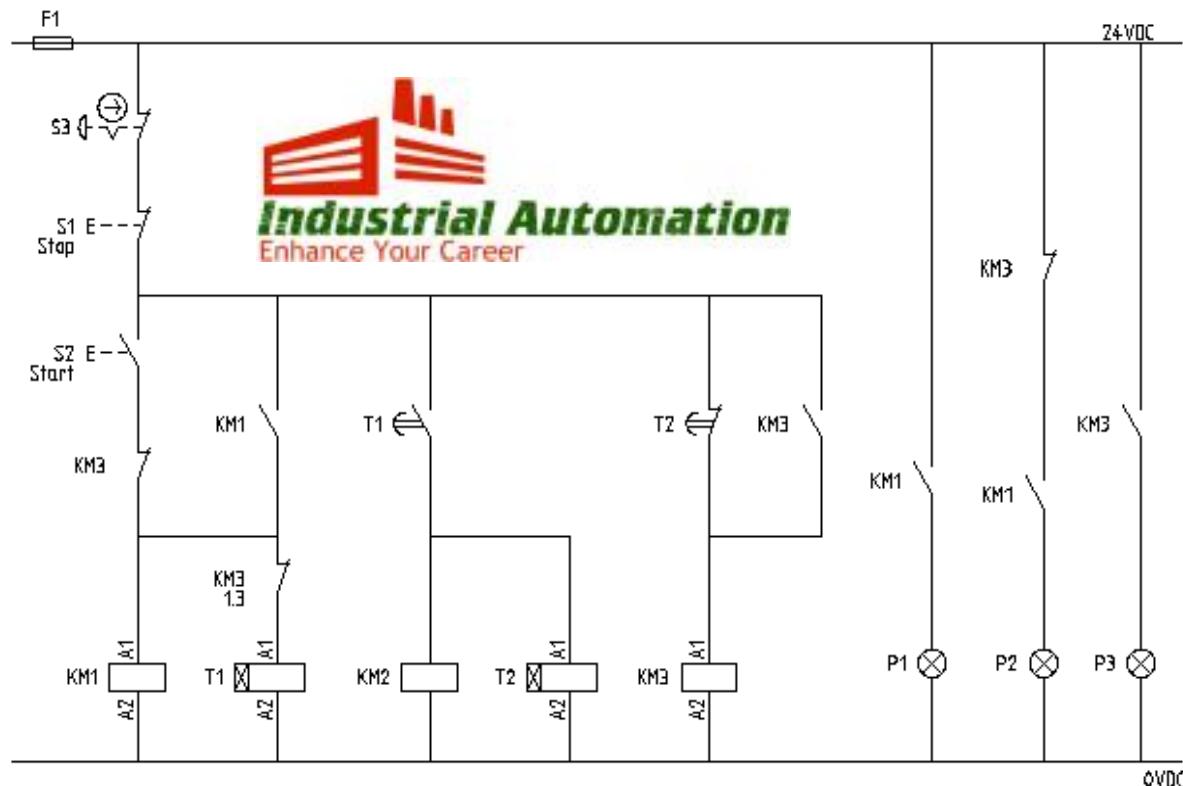
في هذه الدائرة:

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

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 بالتالي مع ملفات العضو المتحرك

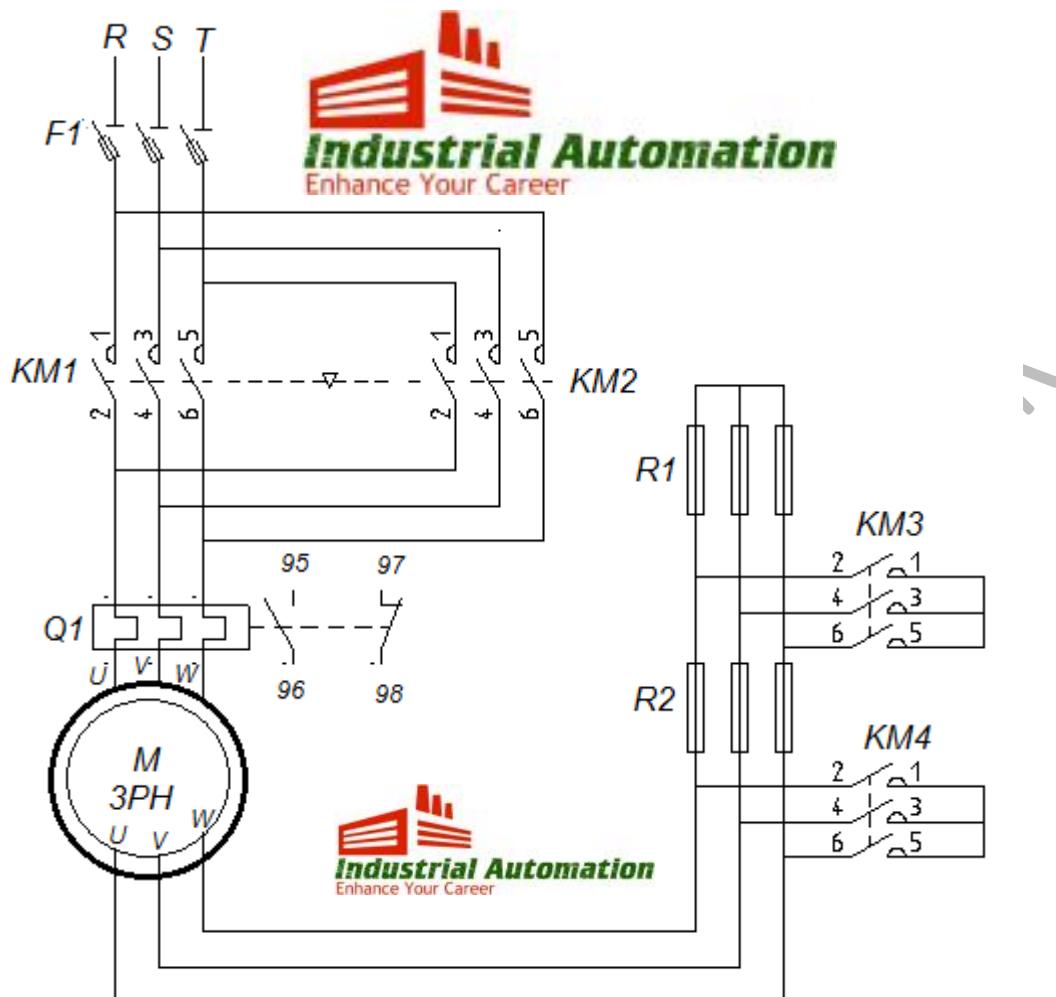


التشغيل:

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

ملحوظة:

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



Industrial Automation
Enhance Your Career

كونتاكتر لتوسيط التيار الى ملفات الجسم الثابت في اتجاه

KM1 -

كونتاكتر لتوسيط التيار الى ملفات الجسم الثابت في الاتجاه المعاكس

KM2 -

كونتاكتر لألغاء مجموعة المقاومات الاولى

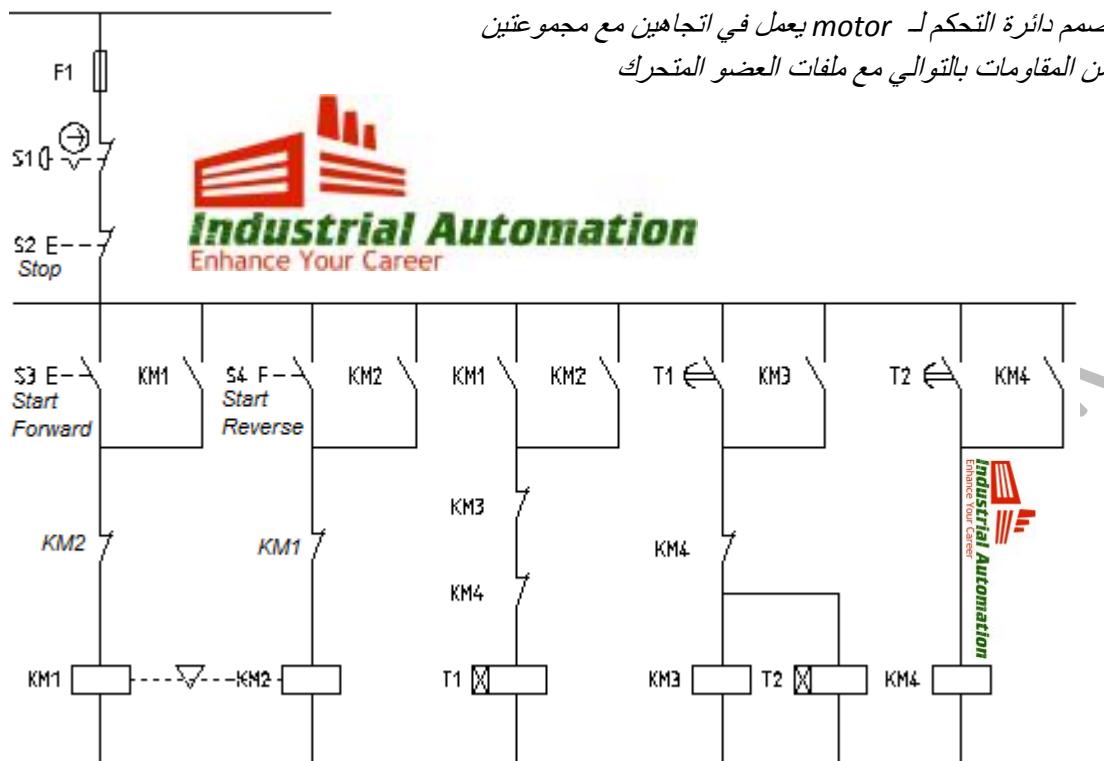
KM3 -

كونتاكتر لألغاء مجموعة المقاومات الثانية

KM3 -



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



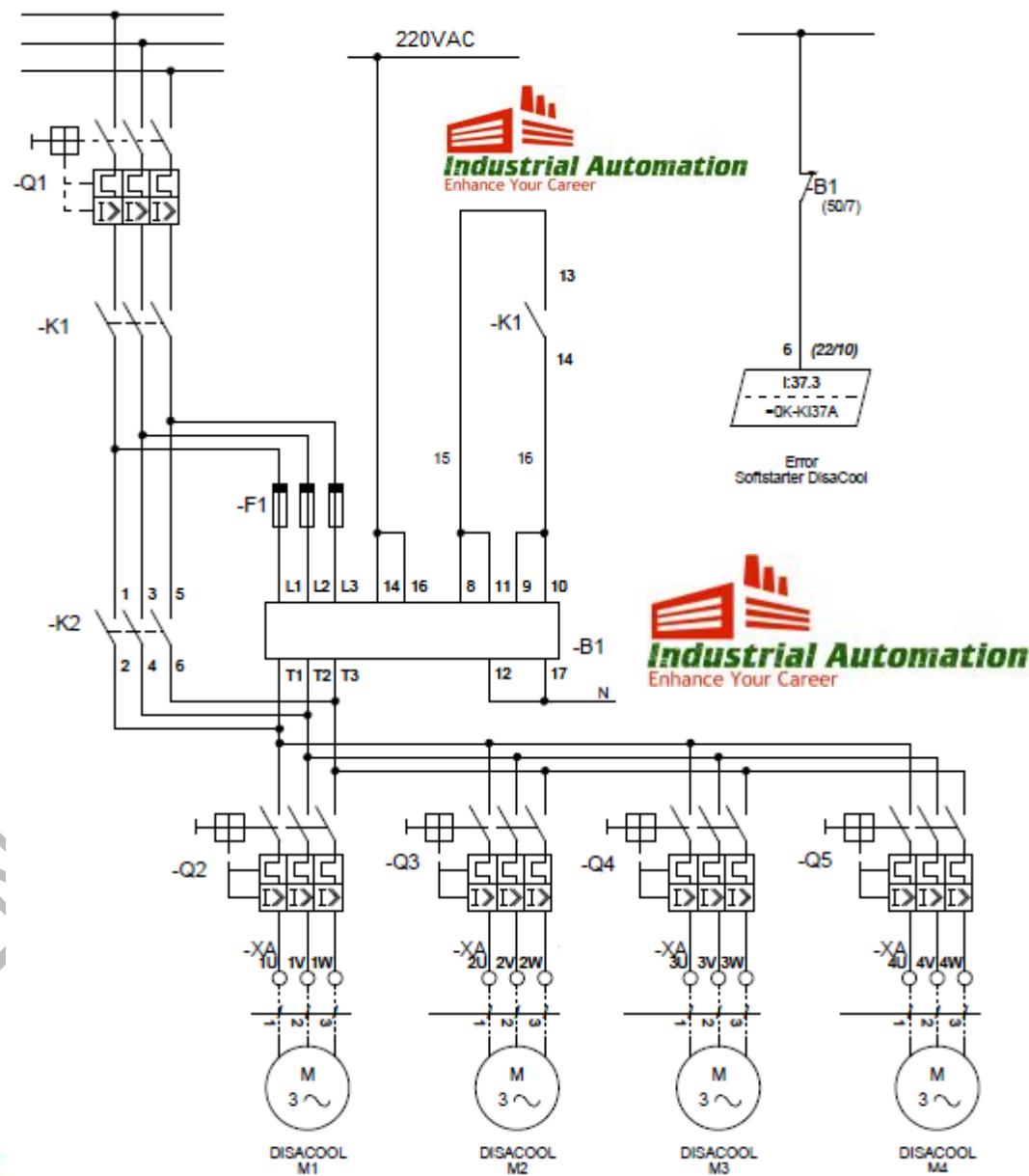
التشغيل:

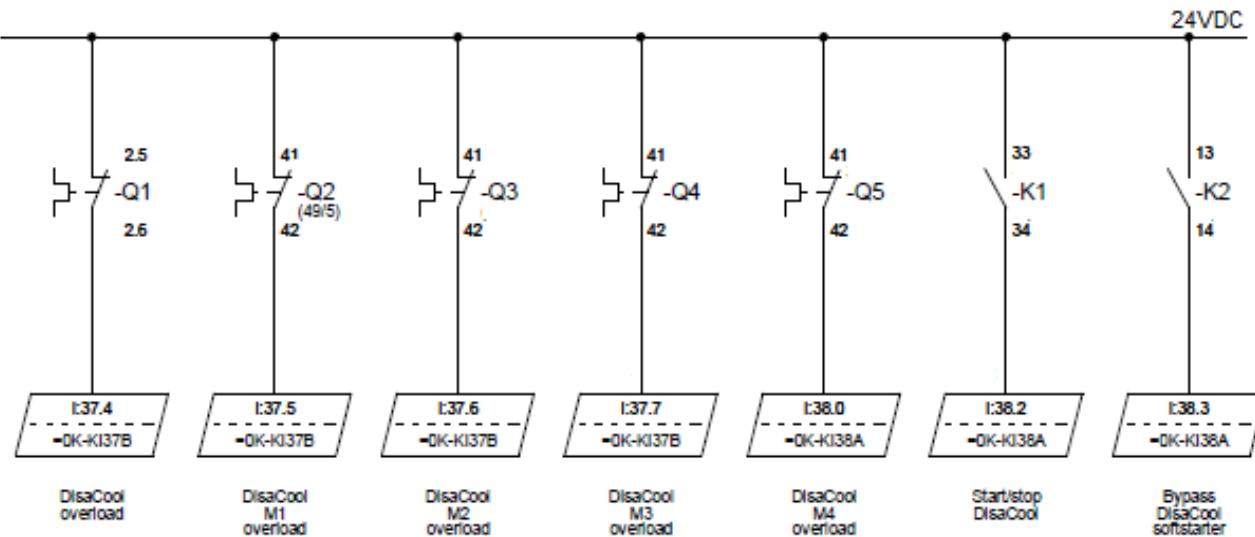
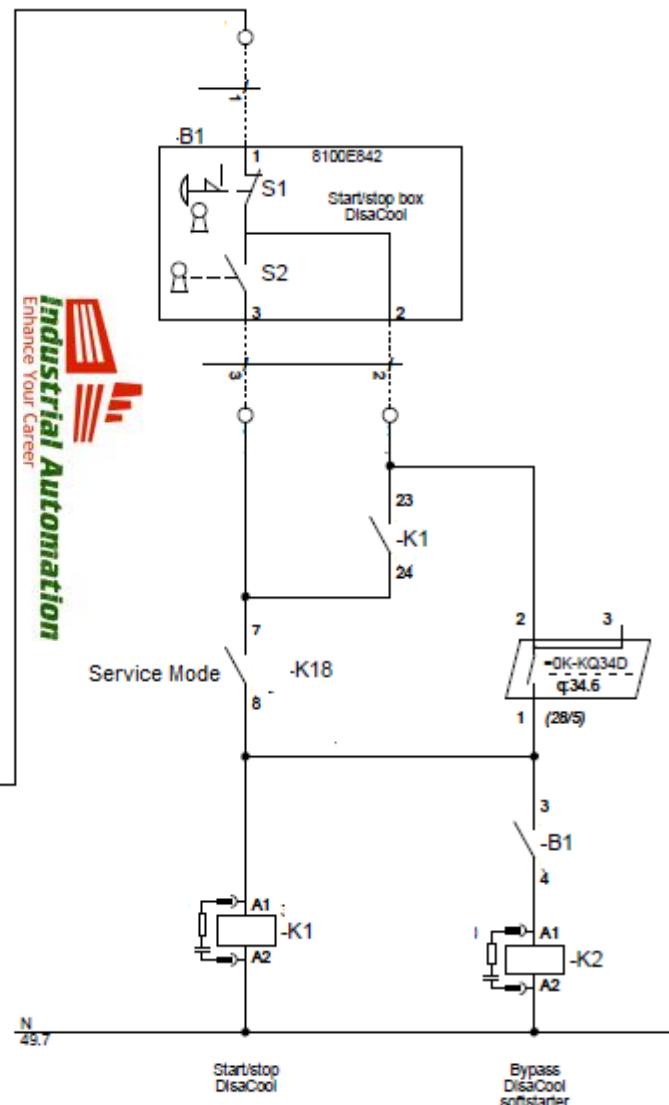
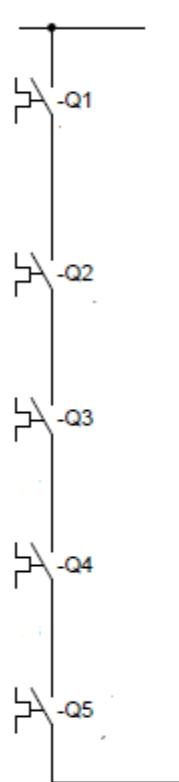
- عند الضغط على المفتاح (S3) Start Forward ي يصل التيار الى KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل المотор في الاتجاه الـ Forward
 - يفتح نقطة الـ Interlock KM2 التي في مسار KM1
 - يغلق نقطة التثبيت الموازية للمفتاح S3
 - يغلق النقطة التي في مسار T1 فيصل التيار الى T1
 - T1 ببدأ العد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



- كما علمنا انه من الضروري تلافي شدة التيار العالية التي تصحب بدء دوران المحركات خاصا ذات القدرات العالية حفاظا على صلاحية الـ Motor نفسه و قيمة عزله و ايضا حفاظا على مصدر الشبكة المغذية . فكلما زادت قدرة المотор ارتفع امبير المOTOR المسحوب في الـ Starting في حالة ان المOTOR شغال Direct On Line او حتى Star/Delta Starting و خصوصا في حالة بدأ المOTOR الحركة و هو على الحمل مما يزيد من المقاومة الميكانيكية للمOTOR 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
Enhance Your Career

Industrial Automation
Classic Control HMI
PLC Siemens
S7-200/1200/300/400
SCADA System
Sensors & Instrumentation Industrial Power Distribution

Industrial Automation Group Link :

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

CLASSIC CONTROL

COURSE

Chapter 8: Motor Speed Control

Prepared By: Eng, Abdelkawy Mobarak

Tel: 01014871075

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

التحكم في سرعة المحرك:

كيف يتم تغيير سرعة المحرك :

Synchronous Speed:

- هي سرعة المجال الكهربائي داخل المotor.

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

Where:

- n_s : Synchronous Speed

- 60 : 60 Sec

- F: Frequency

- 2P : # of Poles

- rpm وحدة قياس السرعة و تعنى لفة / دقيقة :

Rotor Speed:

- هي سرعة الجزء الدوار Rotor و بالتالي تعني سرعة المotor الفعلية
- و هي السرعة التي تكتب على جسم المحرك

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

Where:

- S : Slip of the Motor

وتعنى 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 Motor خاص بتصميم الـ Parameter ليس لها وحدة قياس.

- لو عاوز اصم Motor يعمل على Freq = 60 HZ و عدد اقطابه (2P = 4) و عاوز سرعته تكون 1450 rpm يجب تصميم الـ Slip الخاص بالمotor كالاتي:

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

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

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

نظريه الـ inverter تعتمد على التحكم في قيمة تردد التيار الواصلة للـ Motor و بالتالي يمكنه التحكم في سرعته تدريجيا و للاحتفاظ بقيمة قمرة الـ Motor ثابتة يغير ايضا فرق الجهد بنفس نسبة تغييره للتتردد .

من هنا نشأ تعريف V_F controller بمعنى ان نسبة الـ volt على الـ Freq ثابتة لا تتغير .

يحتوي الـ inverter بالإضافة الي وظيفته الأساسية على العديد من الامكانيات الأخرى :

• قياس قيمة الـ Current المسحوب من الـ Motor .

• أكثر وسائل الحماية ضد ارتفاع الـ current

و ارتفاع او انخفاض الجهد و سقوط فازة من المotor .

• يمكن تغيير اتجاه دوران الـ Motor من inverter دون الحاجة لدائرة عكس اتجاه دوران .

• لا يتاثر بتبدل 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 يتعدى السرعة القصوى او المنخفضة التي ضبط عليها الجهاز .

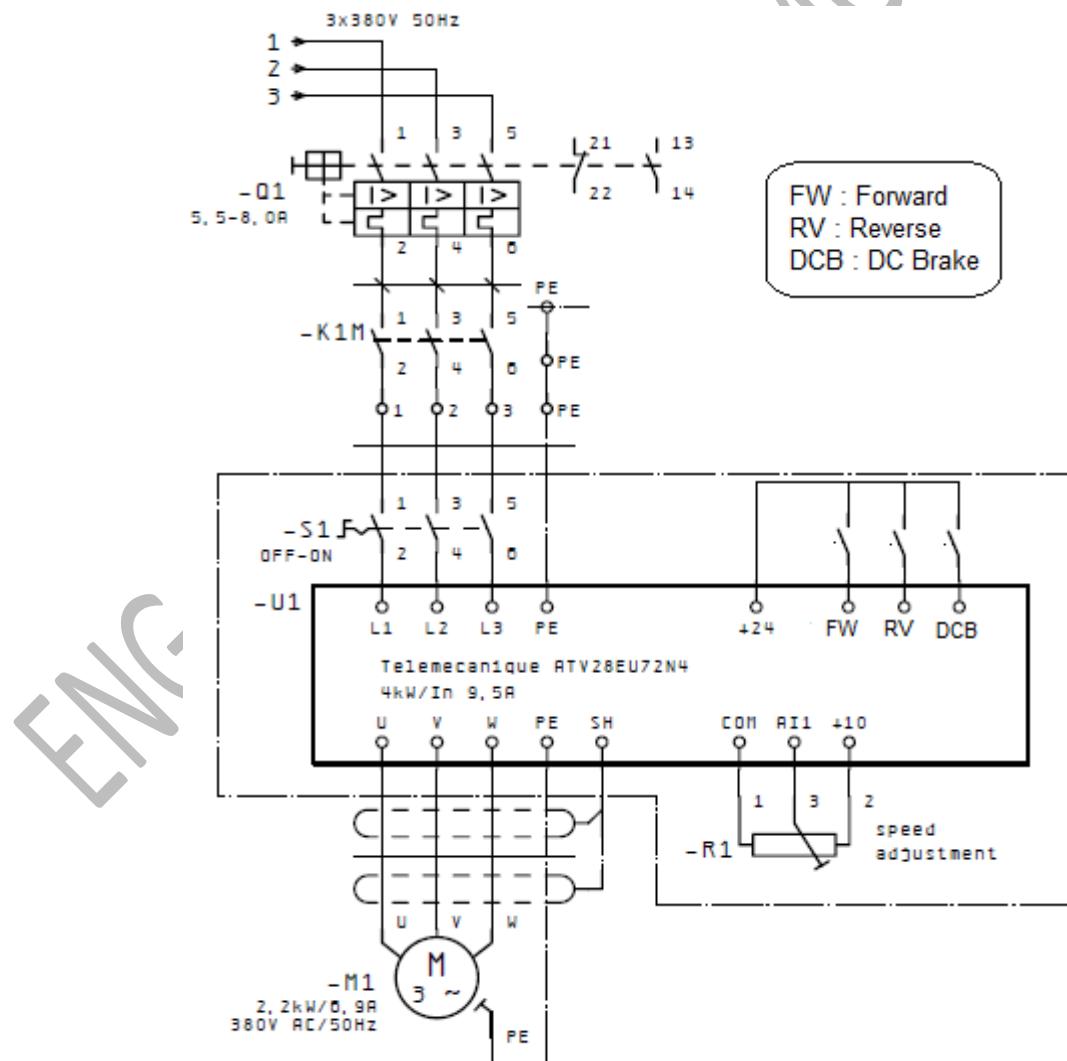
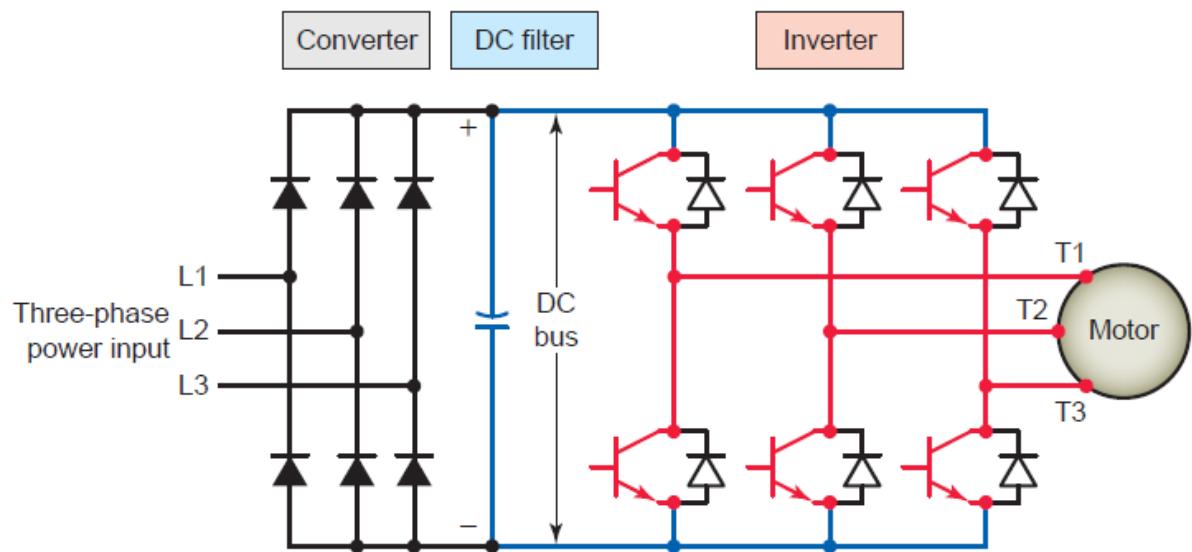
• ضبط تدريج تشغيل الـ Motor من 1 \rightarrow 60 ثانية .

◦ اي عند بداية دوران الـ Motor لا يأخذ سرعة مرة واحدة بل يدرجها حتى يأخذ المحرك

سرعته بالكامل في خلال الزمن المضبوط . كذلك بالنسبة لتدريج الوقوف Deceleration

• يمكنه فرملة المحرك عن طريق توصيل تيار مستمر الى ملفاته .





التحكم في سرعة المحرك عن طريق تغيير عدد الاقطاب:

طريقة تغيير سرعات المحرك الـ **Squirrel Cage Induction Motor** عن طريق تغيير عدد الاقطاب ينبع عنها سرعات محددة متباينة وليس 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 الى قسمين:

i. اذا كانت سرعات المحرك المطلوبة غير متضاعفة .

مثال: 2 & 4 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 على اساس انه محركين اذا كان سرعتين .

او ثلات محركات اذا كان ثلاث سرعات اذا كان المحرك

36 مجري و مطلوب لفه ليعطي سرعة 1000 & 1500 rpm

اي 6 & 4 قطب فيتقسم الى 36 مجري على اساس 6 قطب

بالكامل كأنه محرك منفصل له عدد لفاته و قطر سلكه

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

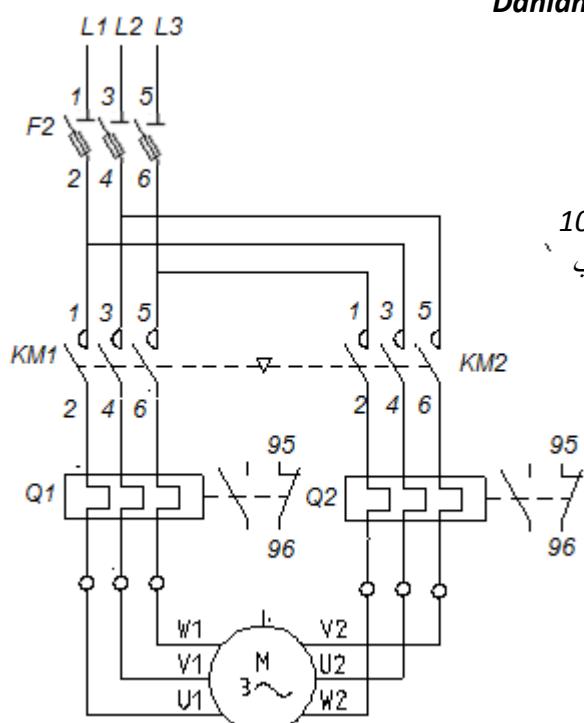
هذه السرعة بالكامل يتم تقسيم نفس المجاري على

اساس السرعة الثانية 4 poles و يتم تسقيط ملفاته

فوق ملفات السرعة الاولى و كأنها محرك اخر و عند

تشغيله يصل التيار الى ملفات سرعة او ملفات

السرعة الاخرى وليس الاثنين معاً.



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 ثلاط اطراف فقط .

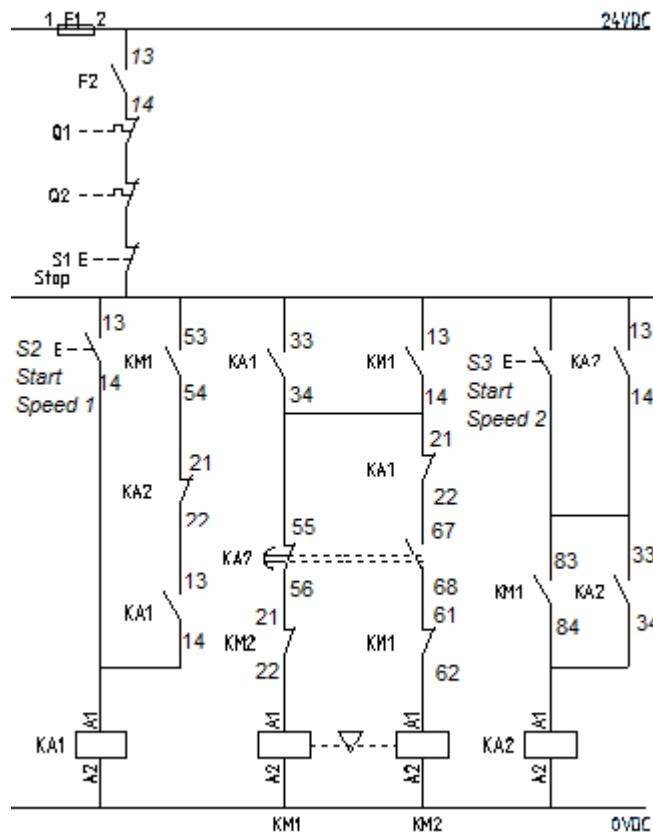
- حجم مثل هذه الانواع من المحركات يكون كبيرا بالنسبة لقدرته . لانه يعمل بقوة مجال جزء من الملفات الموجودة بداخله و ليس جميعها .

- لكل سرعة قدرة و شدة تيار مختلفة عن السرعة الاخرى و لذلك يكون لكل سرعة الاوفرلود الخاص بها .

- اذا حدث خطأ و تم توصيل التيار الى ملفات السرعتين معا يؤدي الى احتراق المحرك .

التمرين (68):

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



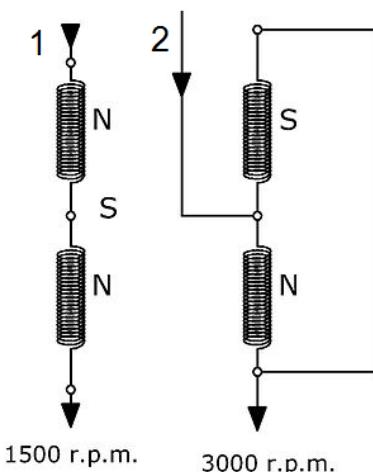
التشغيل:

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

الحالة الثانية: Dahlander Motor

إذا كانت سرعات الدوران متضاعفة

- تستخدم هذه الطريقة في السرعات المتضاعفة فقط، مثلاً 1500/3000 rpm أو 1500 rpm.
- هذه المحركات توصل بطريقة خاصة بحيث أنه يستعمل نفس الملفات لتشغيل السرعة البطيئة أو العالية.
- يعتمد على اتجاه مرور التيار داخل الملفات
- إذا سار التيار في اتجاه واحد داخل المجموعات، فإن عدد الأقطاب يساوي ضعف عدد المجموعات
- إذا سار التيار عكس الاتجاه فإن عدد الأقطاب يساوي عدد المجموعات
- مثلاً إذا كان يريد محرك 2 قطب اي بسرعة 3000/1500 rpm يقسم المحرك على أن يكون عدد مجموعات الفاز الواحد يساوي عدد أقطاب السرعة العالية اي مجموعتين
- فإذا مر التيار في اتجاه واحد داخل المجموعتين يدور المحرك بالسرعة البطيئة 4 Poles و إذا مر التيار في نفس المجموعتين عكس الاتجاه يدور المحرك بالسرعة العالية 2 Poles.



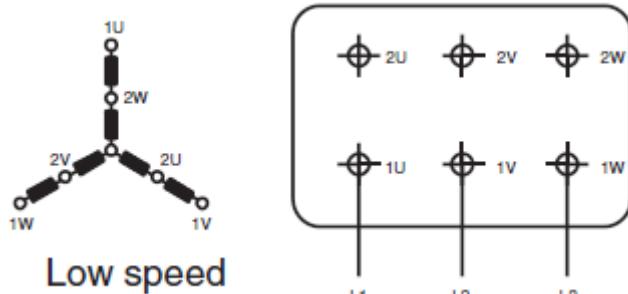
- إذا مر التيار بالطرف رقم (1) فإنه سيمر في اتجاه واحد داخل المجموعتين وتكون هذه هي السرعة البطيئة 4 Poles.
- إذا مر التيار بالطرف رقم (2) سيمر في المجموعتين في اتجاه معاكس وتكون هذه هي السرعة العالية 2 Poles.

التوصيل الخارجي لمحرك سرعتين (DAHLANDER)

الروزينة الخارجية للمحرك DAHLANDER روزينة عادية الموجدة بمحركات السرعة الواحدة لها 6 اطراف.

❖ في حالة تشغيل السرعة البطيئة:

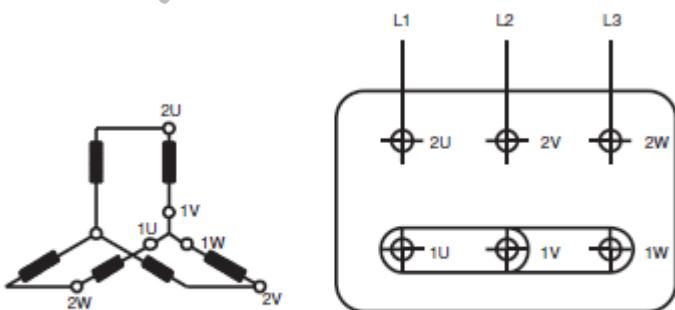
- يطل التيار إلى الأطراف U1, V1, W1 و تظل الأطراف U2, V2, W2 حرة.



Low speed

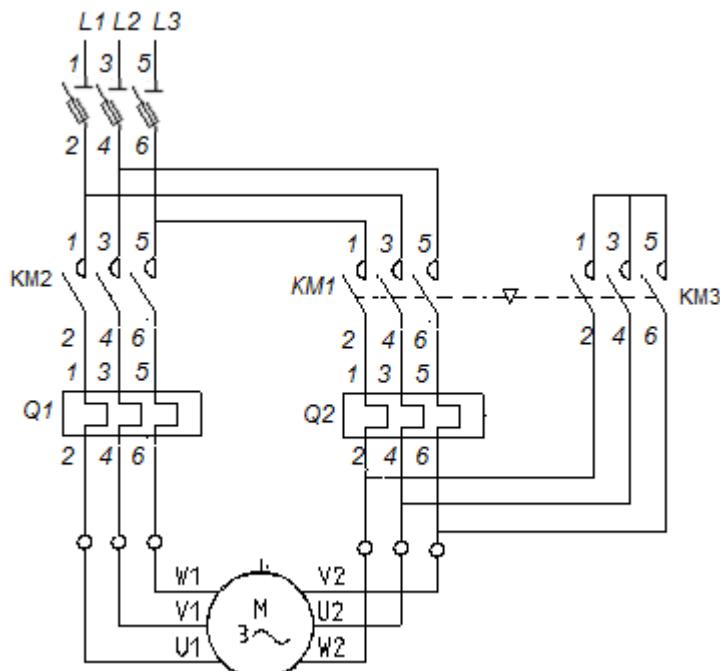
❖ في حالة تشغيل السرعة العالية:

- يصل التيار إلى الأطراف U2, V2, W2 و تجمع الأطراف U1, V1, W1 معاً.



High speed

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

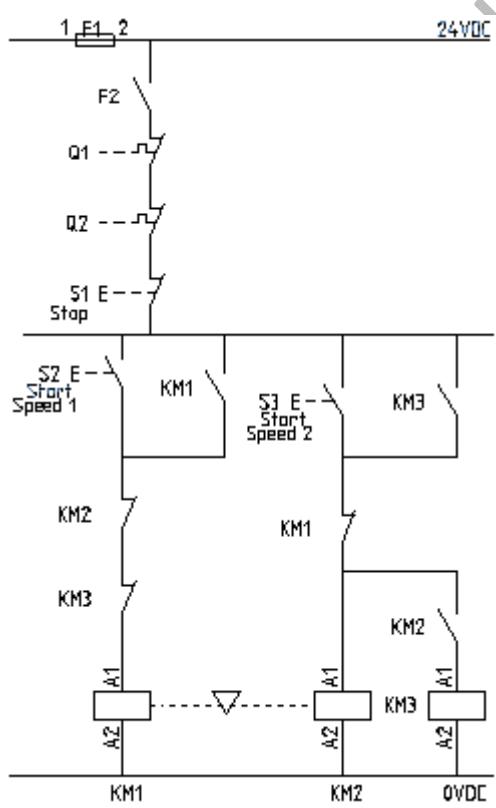


دائرة القوى لمحرك سرعتين : Dahlander

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

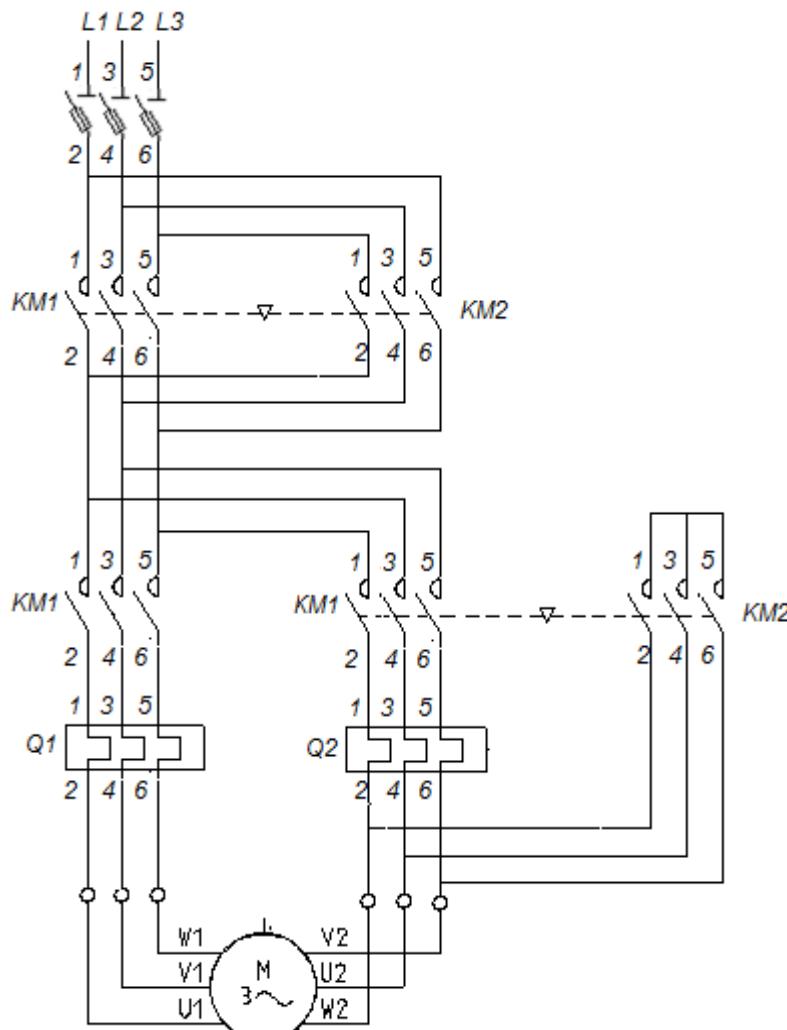
التمرين (69):

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



- عند الضغط على المفتاح S_2 (Start Speed 1) يصل التيار لـ $KM1$ فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل المотор على السرعة الاولى
 - يفتح نقطة الـ *Interlock* التي في مسار $KM2 \& KM3$
 - يغلق نقطة التثبيت الموازية للمفتاح S_2 (Start Speed 1)
 يظل المotor يعمل على السرعة الاولى حتى تقوم بالضغط على $Stop$ فيتوقف
- عند الضغط على المفتاح S_3 (Start Speed 2) يصل التيار الى $KM2$ فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية
 - يفتح نقطة الـ *Interlock* التي في مسار $KM1$
 - يغلق نقطته التي في مسار $KM3$ فيصل التيار الى $KM3$ فيغير وضع نقاط تلامسه
 - يغلق نقاطه الرئيسية
 - يفتح نقطة الـ *Interlock* التي في مسار $KM1$
 - يغلق نقطة التثبيت الموازية للمفتاح S_3 (Start Speed 2)

دائرة القوى لـ تغيير اتجاه محرك 3 فاز سرعتين (DAHLANDER)



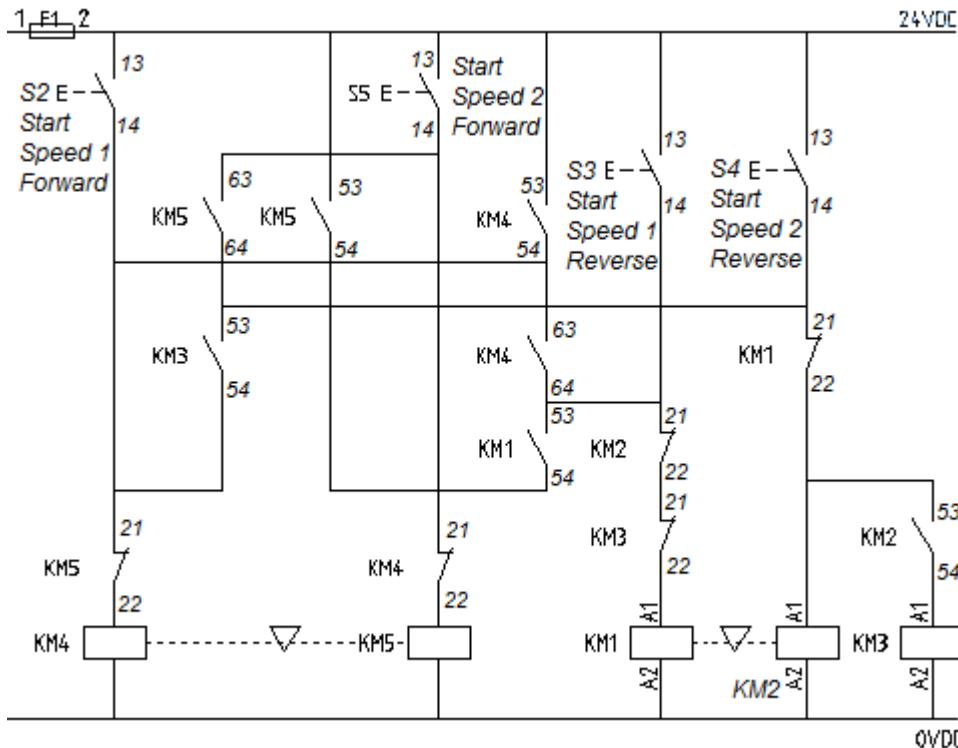
محتويات الدائرة:

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

التشغيل:

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

التمرين (70):



التشغيل

- عند الضغط على المفتاح S2 يصل التيار الى KM4 فتفصل نقطتها المغلقة (21/22) KM4 لتضمن عدم تشغيل KM5 . وتغلق نقطتها (63/64) KM4 ليصل التيار الى KM1 (يعمل المотор بالسرعة البطيئة في الاتجاه الاول) النقطة (53/54) KM4 تعتبر نقطة تعويض للمفتاح S2 .

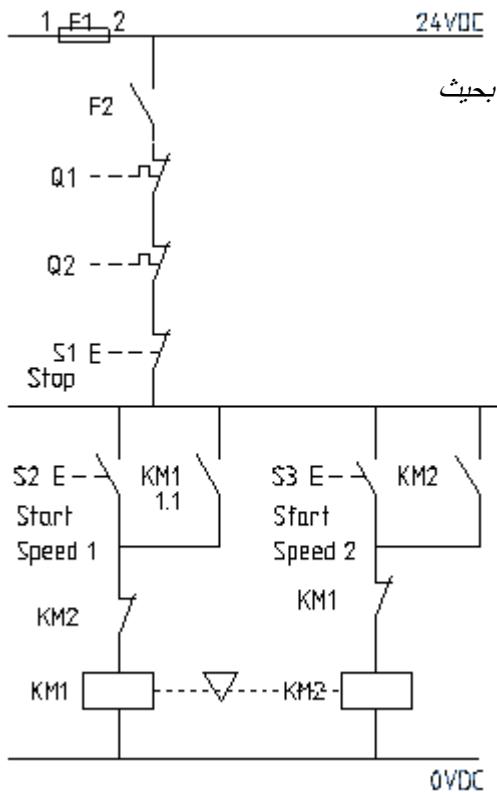
النقطة (21/22) KM1 تفصل التيار عن كونتاكتورين السرعة العالية KM2-KM3 لتشغيل المحرك بالسرعة البطيئة في الاتجاه الثاني يتم الضغط على المفتاح S3 فيصل التيار الى KM1 فتفتح نقطتها (21/22) KM1 فتضمن عدم تشغيل كونتاكتورات السرعة العالية KM2-KM3 وتغلق النقطة (53/54) KM1 فيصل التيار الى KM5 (يعمل المحرك بالسرعة البطيئة في الاتجاه الثاني) و تغلق النقطة (53/54) KM5 و تعتبر نقطة تعويض للمفتاح S3 .

لتشغيل السرعة العالية في الاتجاه الاول يتم الضغط على مفتاح التشغيل S4 فيصل التيار الى KM2 فيغلق نقطته (53/54) KM2 فيعمل الكونتاكتور KM3 و يفصل التيار الى عن KM1 بواسطة النقطة المغلقة & (21/22) KM2 ثم تغلق النقطة (53/54) KM3 فيصل التيار الى KM4 فتفتح نقطتها المغلقة (21/22) KM4 لضمن عدم تشغيل KM5 .

النقطة (53/54) KM4 تعتبر نقطة تعويض عن مفتاح التشغيل S4 .

لتشغيل السرعة العالية في الاتجاه الثاني يتم الضغط على المفتاح S5 فيصل التيار الى KM5 فتفتح نقطتها (21/22) KM5 لضمن عدم تشغيل KM4 . و تغلق نقطتها المفتوحة (63/64) KM5 ليصل التيار الى KM2 التي تغلق نقطتها (53/54) KM2 فيصل التيار الى KM3 (يعمل المحرك بالسرعة العالية في الاتجاه المعاكس) و يفصل التيار عن KM1 بواسطة نقطة مغلقة من KM2 و اخرى من (21/22) KM3 و النقطة (53/54) KM5 تعتبر نقطة تعويض لمفتاح التشغيل S5 .

التمرين (71):

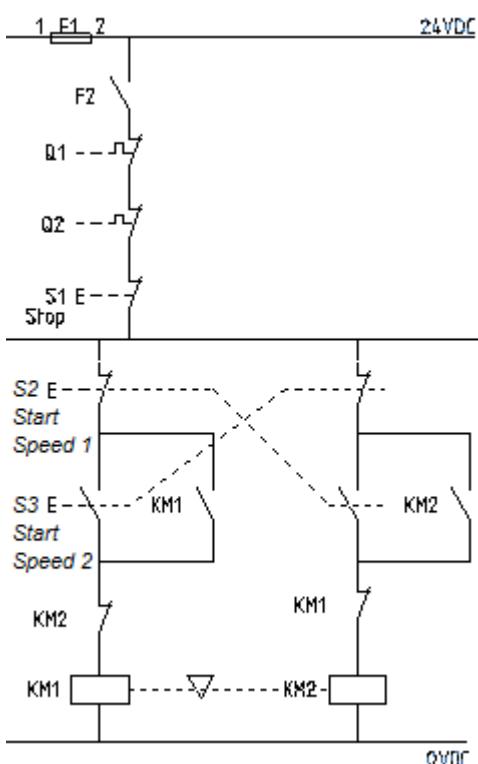


- صمم دائرة التحكم لمحرك سرعتين عادي (separate windings) بحيث تعمل كل سرعة من مفتاح منفصل
- وبحيث لا نستطيع تشغيل سرعة قبل ايقاف السرعة الاخرى

التشغيل:

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

التمرين (72):



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

مكونات الدائرة:

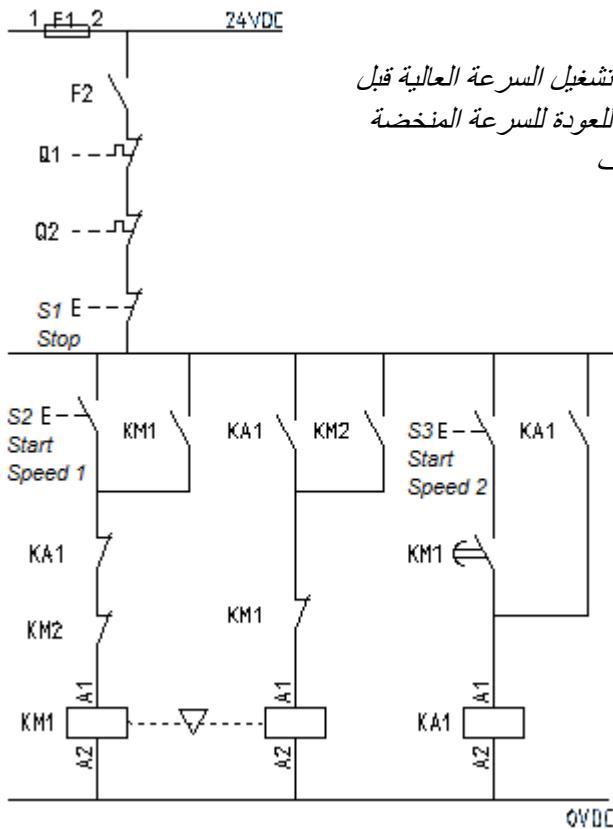
S2: Double Pole Switch (N.O+N.C)

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

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S2(Start Speed 1) يغلق النقطة التي في مسار KM2 فيصل التيار الى KM2 و يعمل المотор على السرعة الاولى
- عند الضغط على المفتاح S3(Start Speed 2) يفتح النقطة التي في مسار KM2 وبالتالي ينقطع التيار عن KM2 و تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي و وبالتالي توقف السرعة الاولى و يغلق النقطة التي في مسار KM1 فيصل التيار الى KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه فتعمل السرعة الثانية
- عند الضغط على المفتاح S2(Start Speed 1) يفصل السرعة الثانية و تعمل السرعة الاولى بنفس الطريقة
- عند الضغط على المفتاح S1(Stop) في اي وقت يفصل التيار عن الدائرة ويقف المотор

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 اخرى لا يستطيع الا بالضغط على مفتاح الابقاء

التشغيل:

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

- يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل المотор على السرعة الاولى

- يفتح نقطة الـ Interlock التي في مسار KM2

- يغلق نقطة التثبيت الموازية للمفتاح S2(Start Speed 1)

- التimer الهوائي المثبت على KM1 يبدأ العد التنازلي للزمن المضبوط عليه

- عند انتهاء الزمن المضبوط عليه التimer الهوائي يغير وضع نقاط تلامسه

- يغلق نقطته التي في مسار KA1

- عند الضغط على المفتاح (2) S3(Start Speed 2) يصل التيار الى KA1 فيغير وضع نقاط تلامسه

- يغلق نقطة التثبيت الموازية للمفتاح S3(Start Speed 2) & نقطة التimer KM1

- يفتح نقطته المغلق في مسار KM1 فيفصل التيار عن KM1 فتعود نقاطه الى وضعها الطبيعي

- تفتح نقاطه الرئيسية

- تغلق نقطة الـ Interlock التي في مسار KM2

- يغلق نقطته المفتوحة في مسار KM2 فيصل التيار الى KM2 فيغير وضع نقاط تلامسه

- يغلق نقاطه الرئيسية فيعمل المotor على السرعة العالية

- يغلق نقطة التثبيت الموازية للنقطة الخاصة ب KA1

- يفتح نقطة الـ Interlock التي في مسار KM1 .

- بينهم KM1 & KM2 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
Enhance Your Career

Industrial Automation
Classic Control HMI
PLC Siemens
S7-200/1200/300/400
SCADA System
Sensors & Instrumentation Industrial Power Distribution

Industrial Automation Group Link :

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

CLASSIC CONTROL

COURSE

Chapter 9: Special Relays

Prepared By: Eng, Abdelkawy Mobarak

Tel: 01014871075

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

Special Relays:

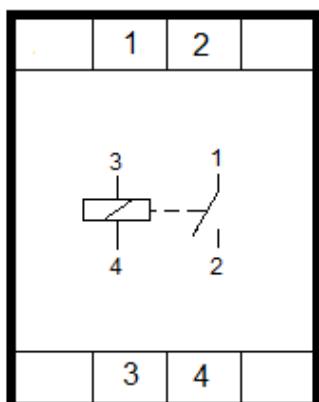
- هناك بعض الوظائف التي تقوم بتنفيذها في دوائر الـ *Classic Control* هذه الوظائف متكررة مما ادي الي تفكير بعض الشركات في اصدار *Compact Components* تقوم بهذه الوظائف جميع هذه الـ *Relays* تدعى *Components* مع اختلاف الوظائف و من امثلة هذه الـ *Components*:

- **Solid State Relay**



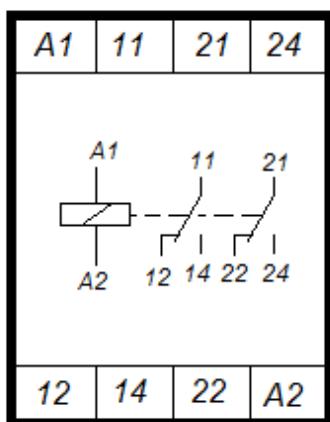
- عبارة عن *Relay* الكتروني مكوناته الداخلية كلها اجزاء الكترونية لا يحتوي على ملفات كهرومغناطيسية *Coil* او نقاط تلامس متحركة *Contacts* او الاجزاء الميكانيكية التي يحتويها الـ *Relay* العادي.

❖ ريلاي الكتروني بنقطة تلامس واحدة في وضع مفتوح NO .



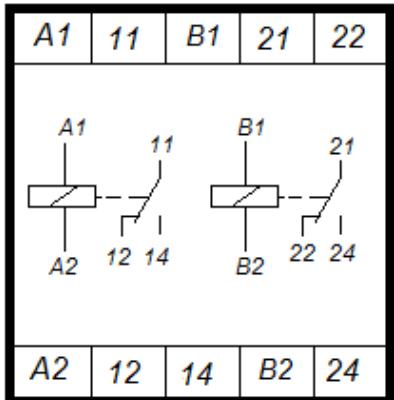
- (3/4) : Control Voltage (3-32)VDC
- (1/2) : NO Contact Change with Control
- Control Voltage (Load Connected)
- Load Voltage (24-440)VAC

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



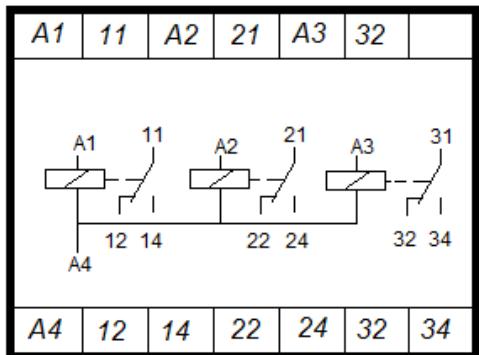
- A1/A2 : Control Voltage
- 11/12 : Contact (1) , NC Contact
- 11/14 : Contact (1) , NO Contact
- 21/22 : Contact (2) , NC Contact
- 21/24 : Contact (2) , NO Contact

❖ 2 ریلای کل ریلای یحتوی علی نقاط **Control Voltage & NOContact & NC Contact**



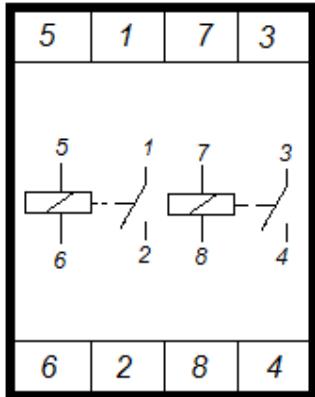
- A1/A2 : Relay (1) Control Voltage
- 11/12 : Relay (1) , NC Contact
- 11/14 : Relay (1) , NO Contact
- B1/B2 : Relay (2) Control Voltage
- 21/22 : Relay (2) , NC Contact
- 21/24 : Relay (2) , NO Contact

❖ 3 ریلای کل ریلای یحتوی علی 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 ريلائي كل ريلائي له نقطه تلامس NO(380VAC,25A)



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

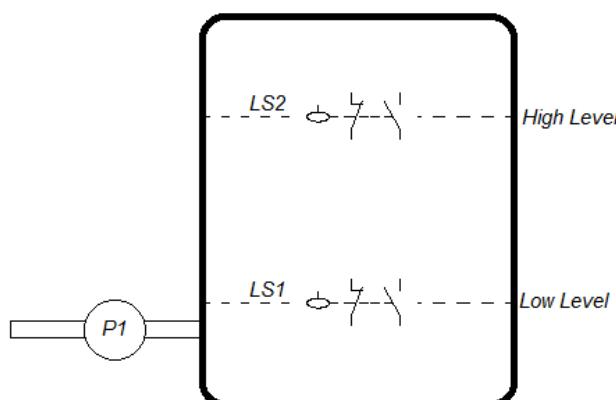


- لاستخدام مثل هذا الـ *Relay* في تشغيل 3 PH Motor يصل فاز مباشرة بالـ *Motor* و الفازين الآخرين يتم توصيلهما مع نقطتي التلامس (1/2)&(3/4) كما هو موضح بالشكل و بالطبع عند توصيل او فصل تغذية الـ *INPUT* الاثنين معا اي يصل الطرفين 6&7 و 5&8 معا

يتميز الـ *Solid State Relay* بالاتي :

- لا يصدر اي صوت عند تشغيله
- يتتحمل سرعة فصل و توصيل في زمن قصير جدا افضل من الـ *Relay* العادي.
- لا يحث توليد شرارة و تأكل لفقات التلامس لانه لا يحتوي على ريش توصيل و بالتالي فهو اطول عمرا خاصا في العمليات الشاقة.
- يتتحمل درجات الحرارة المرتفعة لذلك فهو يعمل في الاماكن ذات الحرارة العالية

التمرين (74):



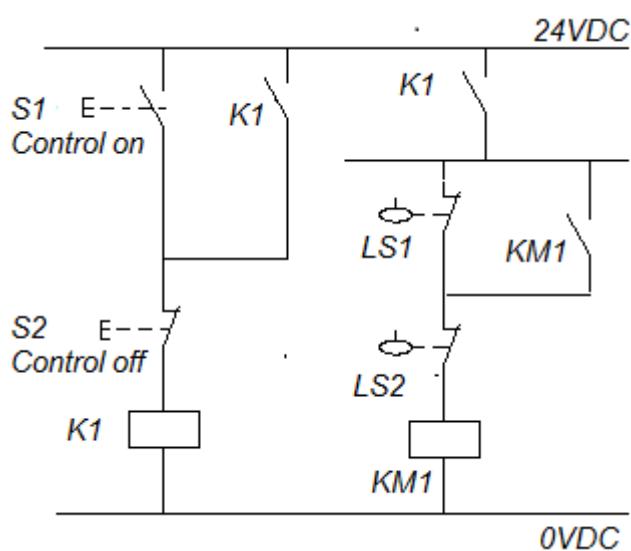
- لدينا خزان مياه كما هو موضح بالشكل :
صمم دائرة كنترول للتحكم في مستوى المياه بحيث لا يزيد عن الـ *high level* ولا يقل عن

الـ *low level* باستخدام *float switch*

LS1 = Low Level Switch

LS2 = High Level Switch

عن طريق تشغيل (1) *Pump*



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 مفتوحة

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح *S1(Control ON)*

- يصل التيار إلى *K1* وبالتالي يغير وضع نقاط تلامسه

- *K1* يغلق نقطته المفتوحة و وبالتالي يصل التيار إلى *KM1* نتيجة ان المسار الخاص به مغلق

- *KM1* يغير وضع نقاط تلامسه قعده *P1*

- يبدأ مستوى المياه في الارتفاع في الخزان حتى يصل للمستوى المضبوطة عليه *LS1* فتغير *LS1* وضع نقاط

- تلامسها فتصبح مفتوحة ولكن لا تتوقف *P1* نتيجة وجود نقطة ثبيت من *KM1*

- يظل مستوى المياه في الارتفاع حتى يصل إلى المستوى المضبوطة على *LS2* فتغير *LS2* وضع نقاط تلامسها

- فتصبح مفتوحة وبالتالي ينقطع التيار عن *KM1* فتوقف *P1*

- يتم السحب من مياه الخزان وبالتالي يقل مستوى المياه في الخزان عن المستوى المضبوطة على *LS2* فتعود نقاطها

- إلى وضعها الطبيعي مغلقة ولكن لا تعمل *P1* نتيجة أن *LS1* مازالت مفتوحة

- يدخل مستوى المياه في الخزان يقل حتى يقل عن المستوى المضبوطة عليه *LS1* وعندما تعود نقاطها إلى وضعها

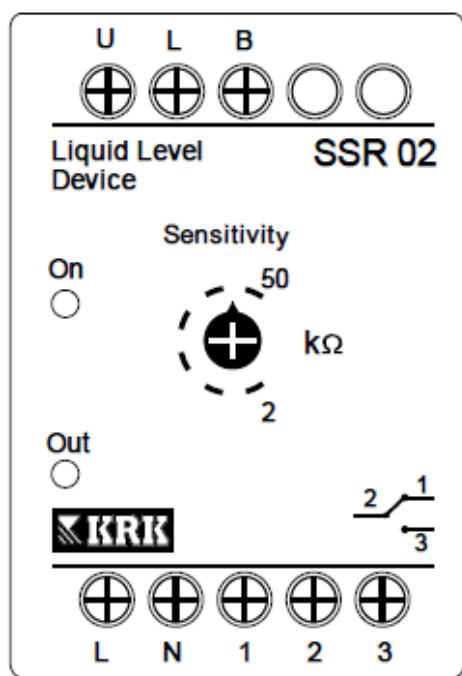
- الطبيعي مغلقة فيصل التيار إلى *KM1* فيغير وضع نقاط تلامسه و تعمل *P1* و هكذا تظل طاملاً أن *K1* يعمل

- عند الضغط على المفتاح *S2(Control OFF)* تتوقف الدائرة بالكامل

○ **Liquid level Relay:**



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



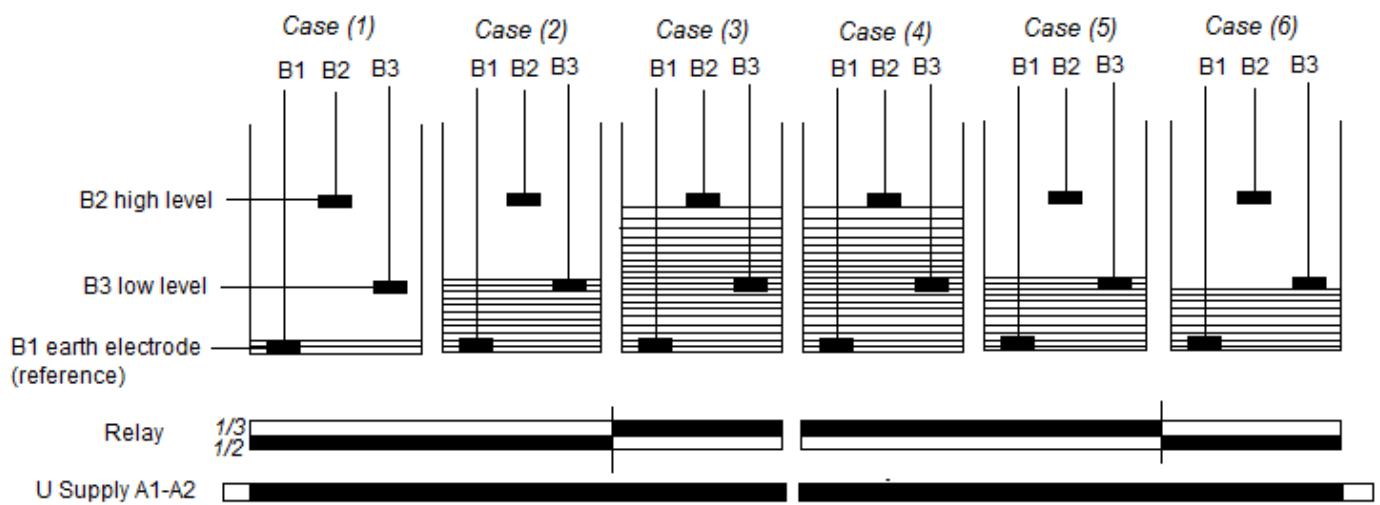
- *U : Upper Electrode* نقطه توصيل الـ *High Level Electrode*
- *L : Lower Electrode* نقطه توصيل الـ *Low Level Electrode*
- *B : Base Electrode* نقطه توصيل الـ *Electrode* المتثبت عند قاعدة الخزان
- *ON : Power OK* لمبة اشاره توضيح توصيل الـ *Power*
- *OUT : O/P OK* لمبة اشاره توضيح حالة الـ *O/P*
- *L : Power Connection (220 VAC)* نقطه توصيل الطرف الـ *220VAC*
- *N : Power Connection (Nutral)* نقطه توصيل الطرف الـ *Nutral*
- *(1/2) : NC Contact* نقطه مغلقة في الحالة العاديه
- *(1/3) : NO Contact* نقطه مفتوحة في الحالة العاديه

من الشكل السابق نجد ان هناك ترتيب للحساسية (Senstivity) يتم ضبط الحساسية منه اعتماداً على المسافة بين الـ *Electrodes* الاستخدام:

- في الحالة العاديه يتم استخدام 3 مع الـ *Relay* اما في حالة استخدام تانك معدن او موصل من الممكن استخدام 2 Electrodes فقط و توصيل طرف الـ *Base Electrode* بالتانك المعدن .
- عندما يرتفع مستوى السائل علي من الـ *Upper Electrode* يغير الـ *Relay* وضع نقاط تلامسه و في هذه الحالة يكون الـ *Relay* على هذا الوضع حتى ينخفض مستوى السائل اقل من الـ *Lower Electrode* و يظل الـ *Relay* على هذا الوضع حتى ينخفض مستوى السائل اقل من الـ *Normal Case* يعود الـ *Relay* و في هذه الحالة يكون الـ *Relay* .

❖ **Operation of the Relay:**

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



- **Case (1):**

الخزان فارغ او بمعنى ادق مستوى السائل اقل من الـ *Low Level Electrode*
يكون الـ *Relay* في حالة الـ *Normal Case*
 $O/P = 0$ & $1/3 = Open$
 $1/2 = Close$

- **Case (2):**

مستوى السائل اعلى من او يلامس الـ *Low Level Electrode* و اقل من الـ *High Level Electrode*
يكون الـ *Relay* في حالة الـ *Normal Case*
 $O/P = 0$ & $1/3 = Open$
 $1/2 = Close$

- **Case (3):**

مستوى السائل اعلى من الـ *High Level Electrode* و يلامس الـ *Low Level Electrode*
يكون الـ *Relay* في حالة الـ *Non-Normal Case*
 $O/P = 1$ & $1/3 = Close$
 $1/2 = Open$

- **Case (4):**

مستوى السائل اعلى من الـ *High Level Electrode* و يلامس الـ *Low Level Electrode*
يكون الـ *Relay* في حالة الـ *Non-Normal Case*
 $O/P = 1$ & $1/3 = Close$
 $1/2 = Open$

- **Case (5):**

مستوى السائل اعلى من الـ *High Level Electrode* و اقل من الـ *Low Level Electrode*
يكون الـ *Relay* في حالة الـ *Non-Normal Case*
 $O/P = 1$ & $1/3 = Close$
 $1/2 = Open$

- **Case (6):**

الخزان فارغ او بمعنى ادق مستوى السائل اقل من الـ *Low Level Electrode*
يكون الـ *Relay* في حالة الـ *Normal Case*
 $O/P = 0$ & $1/3 = Open$
 $1/2 = Close$

عند استخدامه لمليء تانك :

- يتم استخدام النقطة (1/2) لتشغيل الكونتاكتور

في هذه الحالة:

تكون النقطة (1/2)= Close و بالتالي يصل التيار

للكونتاكتور فيغير وضع نقاط تلامسه و يعمل

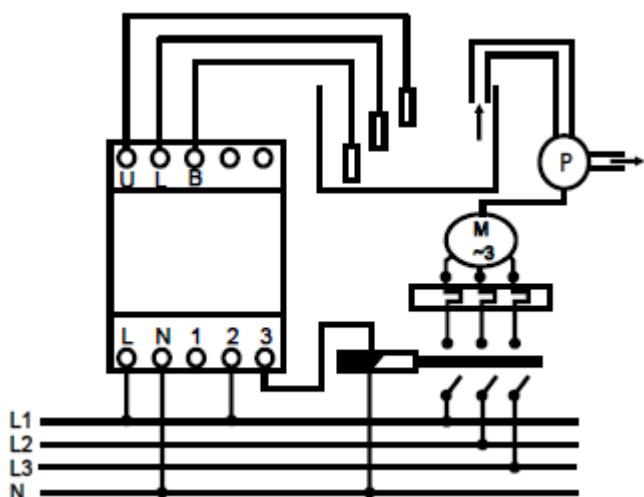
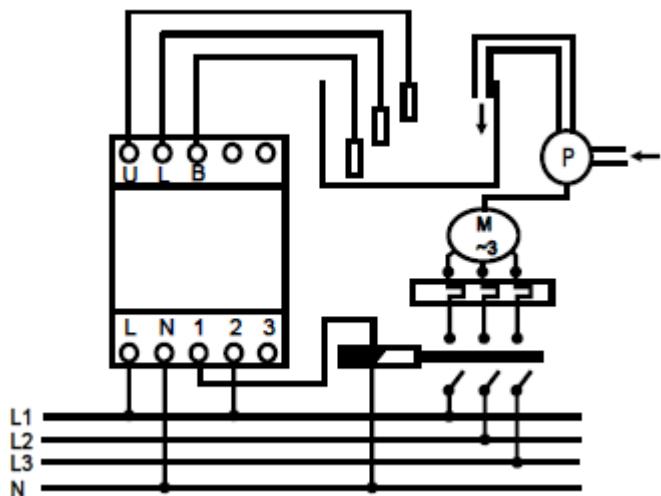
المotor حتى يمتليء حتى يصل مستوى السائل الى

الـ Upper Level Electrode ثم يغير وضع نقاط

تلامسه الي ان يقل مستوى السائل عن

الـ Lower Level Electrode فتعود نقاطه الى

وضعها الطبيعي و يعمل المотор مرة اخري و هكذا



عند استخدامه لتفریغ تانك :

- يتم استخدام النقطة (2/3) لتشغيل الكونتاكتور

في هذه الحالة:

تكون النقطة (2/3)= Open و تظل هكذا حتى يرتفع

مستوى السائل الى الـ Upper Level Electrod

و عندها يغير وضع نقاط تلامسه فتصبح النقطة

(2/3)= Close و بالتالي يعمل المotor حتى يقل

مستوى السائل عن الـ Lower Level Electrode

فتعود نقاطه الى وضعها الطبيعي مرة اخري فيتوقف

المotor حتى يرتفع مستوى السائل مرة اخري

إلى الـ Upper Level Electrode و هكذا

- مميزات استخدام الـ **Liquid Level Control Relay** :

i. الدقة: هذا الريلائي يكون أكثر دقة من الدائرة السابقة.

ii. سهولة التوصيل

iii. الـ **Electrodes** تكون عملية اكثر من الـ **Floats**.

- ملاحظات :

i. إذا لم يتم توصيل الـ **Base Electrode** لن يعمل الـ **Relay**

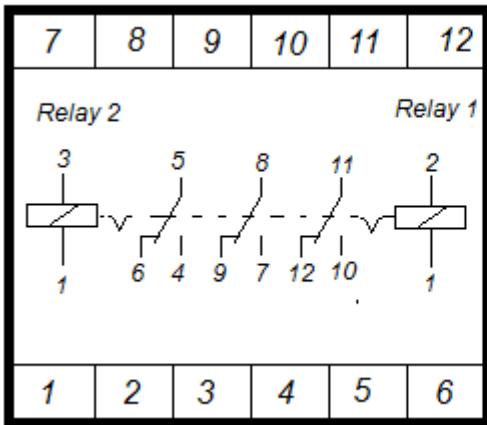
ii. الـ **Base Electrode** لحماية المotor

iii. لاستخدام الـ **Electrodes 2** (وهذا غير محبب) يتم التوصيل بين النقطتين **L & U** و يتم توصيل الـ **First**

iii. لاستخدام الـ **Electrodes 2** (وهذا غير محبب) يتم التوصيل بين النقطتين **L & U** و يتم توصيل الـ **Second** بالنقطة **B**.

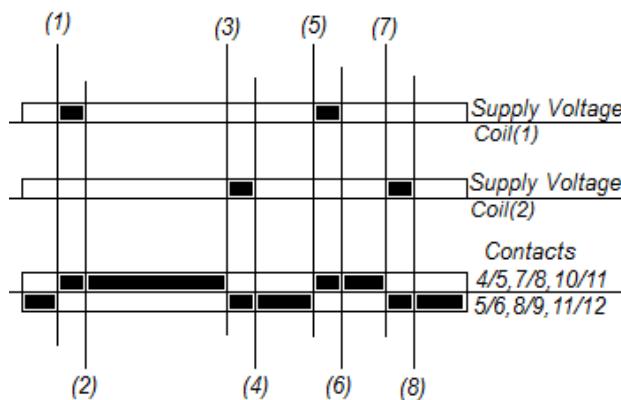
○ Electromechanical Latching Relay

- هذا النوع من الريليهات يحتوي على 2 طرفي الـ *Coil* الاول (1/2) و طرفي الـ *Coil* الثاني (3/4) 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 للـ *Coil* الاول (1/2) يتغير وضع نقاط التلامس و يظل الوضع الجديد حتى بعد فصل التيار عن الـ *Coil*.
- عندما تزيد اعادة النقط المفتوحة الطبيعية في اي وقت تصل تيار الى الـ *Coil* الثاني (3/4) فتعود النقاط المفتوحة الطبيعية.



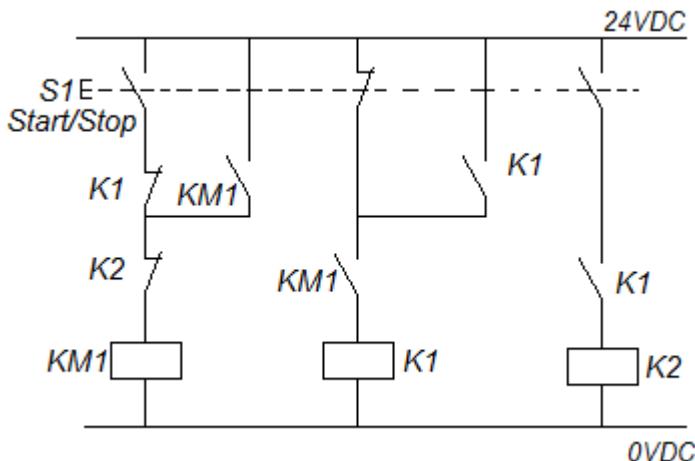
- (1),(5) : Supply Voltage Coil(1) ON & Relay OutPut ON
- (2),(6) : Supply Voltage Coil(1) OFF
- (3),(7): Supply Voltage Coil(2) ON & Relay OutPut OFF
- (4),(8) : Supply Voltage Coil(2) OFF

ملاحظات:

- في مثل هذه الريليهات يمكن توصيل التيار لا يـ Coil لحظيا فقط.
- لا يمكن ان توصل تيار الى الـ Coils 2 معا في نفس الوقت. فإذا حدث هذا يؤدي الى 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 على الكونتاكتور يدريا . لا يعود الى وضعه الطبيعي الا اذا تم توصيل التيار للـ *Coil* الثاني.

التمرين (75):

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



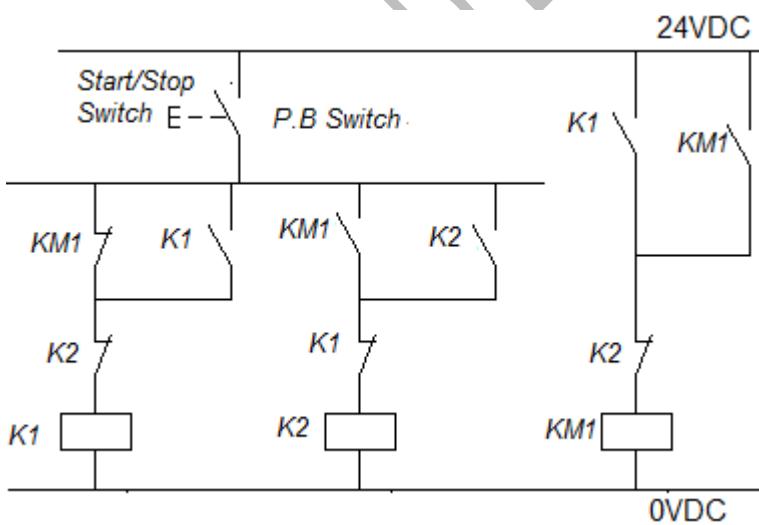
مكونات الدائرة :

S1 : Start/Stop (3 Pole P.B)
2 NO Contact + 1 NC Contact

التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S1(Start/Stop) تغير وضع نقاط تلامسه
- يصل تيار الى KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه
- و يعمل M1
- تغلق نقطته المفتوحة في مسار K1
- عندما نشيل يدنا من على المفتاح S1 تعود نقاط تلامسه الى وضعها الطبيعي و بالتالي KM1 يظل يعمل لأن هناك نقطة ثبالت يهتز منه بالتزامن مع S1
- تغلق نقطته التي في مسار K1 و بالتالي يصل التيار الى K1 فيغير وضع نقاط تلامسه
- تغلق نقطة التثبيت الخاصة به و بالتالي لا يفصل عن الضغط على المفتاح S1 مرة اخري.
- تغلق نقطته التي في مسار K2 و لكن لا يصل اليه تيار لأن هناك نقطة مفتوحة من S1 في نفس المسار
- K1 يفتح نقطته التي في مسار مفتاح S1 و KM1 و بالتالي يلغى تأثير S1 في حالة الضغط عليه مرة اخري
- عند الضغط مرة اخري على 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
- K1 تعود نقاطه الى وضعها الطبيعي و بالتالي يتوقف M1

فكرة اخرى:



التشغيل:

- عند الضغط على المفتاح S1 يصل التيار الى K1 فيغير وضع نقاطه
- K1 يغلق نقطته المفتوحة في مسار KM1 و بالتالي يعمل M1
- يصل التيار الى KM1 و بالتالي يفتح نقطته التي في مسار K1
- KM1 يغلق نقطته المفتوحة في مسار K2
- عند الضغط مرة اخري على المفتاح S1 يصل التيار في هذه المرة الى 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 الى وضعها الاساسي الـ Normal
- و بالتالي بالضغط مرة اخري على المفتاح S1 يعمل M1 مرة اخري و هكذا

○ Start/Stop Relay

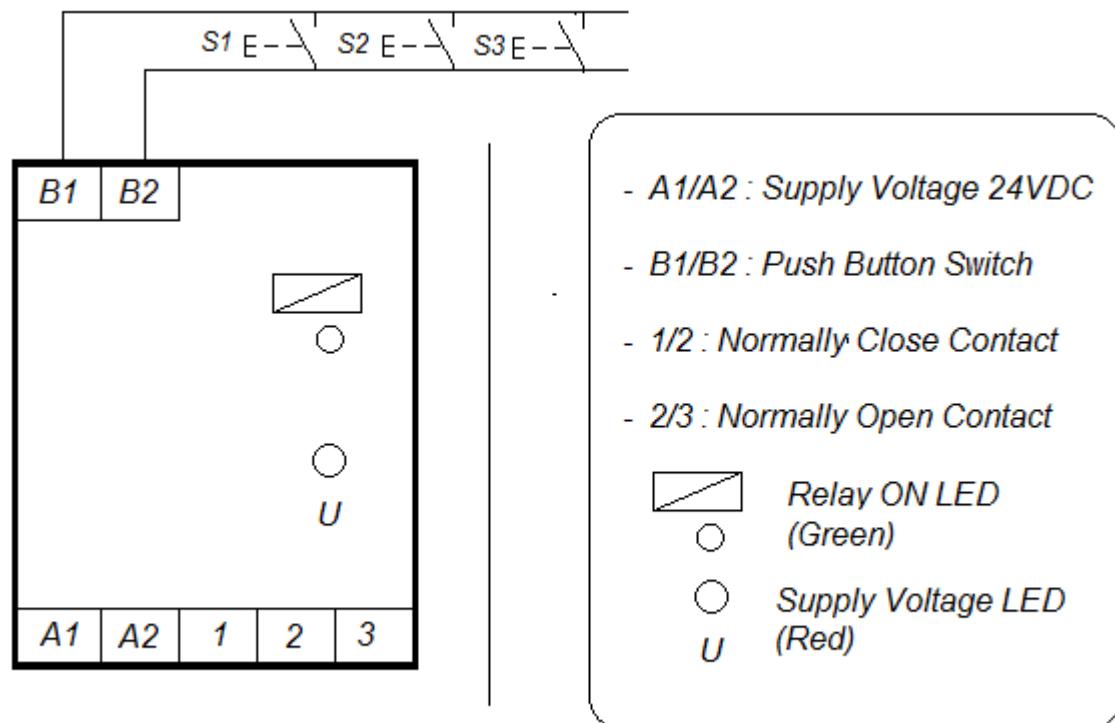
- هو **Electronic Relay** يقوم بعمل **Start & Stop M/C** من مفتاح واحد.
- بعد كل اشارة بين **B1/B2** يغير الـ **Relay** وضع نقاط التلامس الخاصة به بالتبادل من **Open** الى **Close** و العكس.



Step relay

After every impulse, the OutPut Contact Changes State-alternately switching from open to closed and vice

- في الدوائر التقليدية . عندما كنت تريد تشغيل و ايقاف الة ما من عدة اماكن مختلفة . يتم توصيل مفاتيح التشغيل بالتوالي معا و مفاتيح الايقاف على التوالي في مسار الدائرة .
- هذا الـ **Relay** يؤدي نفس الوظيفة بطريق ابسط



- فلتم توصيل عدة مفاتيح تشغيل بالتوالي بين الطرفين **B1/B2** (في نفس عدد الاماكن التي تريده ان تشعل او توقف منها الالة).
- يغذي الـ **Relay** بمصدر تيار بين الطرفين **A1/A2**.
- يصل الـ **Relay** **Normally Open Contact(2/3)** بالتوالي في مسار دائرة التحكم
- عند الضغط على اي مفتاح تشغيل يتغير وضع كونتاكت الـ **Relay**

- و بالتالي تتغير حالة الدائرة من الايقاف الى التشغيل و العكس.

ملحوظة:

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

o Step Relay

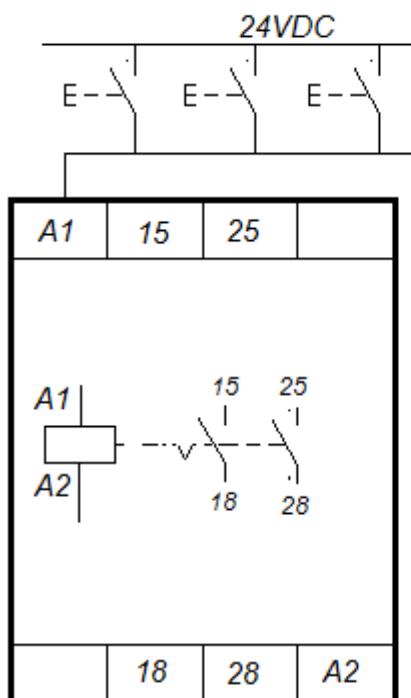
- نفس وظيفة و فكرة الـ *Relay* السابق ولكن الاختلاف الوحيد :

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 بالتوالي مع المفتاح الآخر

لتشغيل و فصل الدائرة من اكثر من مكان

- يوجد منه نقطة توصيل واحدة و منه نقطتين توصيل.



- *A1/A2 : Coil Terminals*

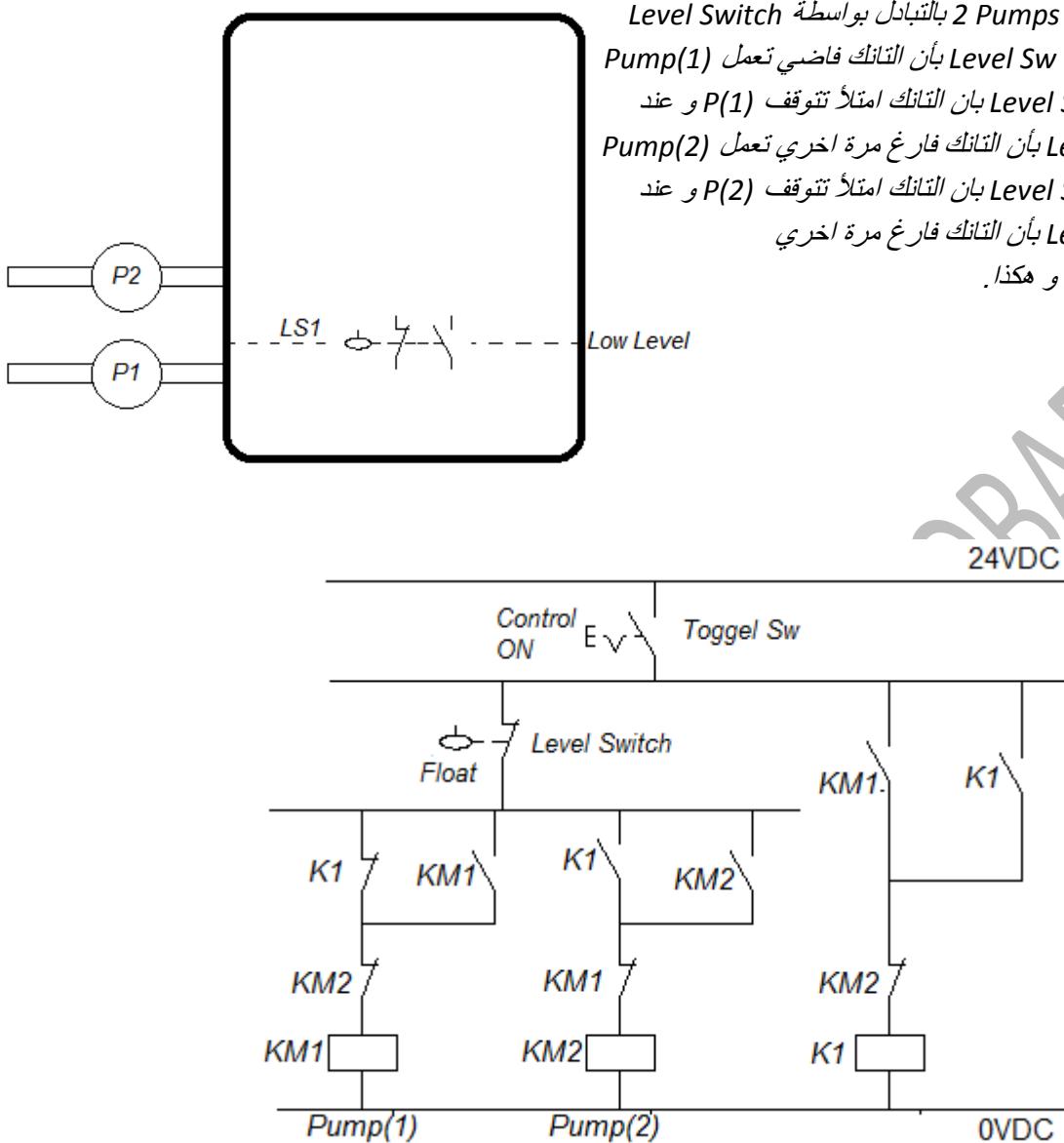
- *15/18 : N.O Contact*

- *25/28 : N.O Contact*

ENG

التمرين (76):

- صمم دائرة لتشغيل Pumps 2 بالتبادل بواسطة Level Switch بحيث عند قراءة الـ Level Sw بأن الثانك فاضي تعمل Pump(1) و عند قراءة الـ Level Sw بأن الثانك امتلاً توقف (1)P و عند قراءة الـ Level Sw بأن الثانك فارغ مرة اخري تعمل Pump(2) و عند قراءة الـ Level Sw بأن الثانك امتلاً توقف (2)P و عند قراءة الـ Level Sw بأن الثانك فارغ مرة اخري تعمل Pump(1) و هكذا.



مكونات الدائرة:

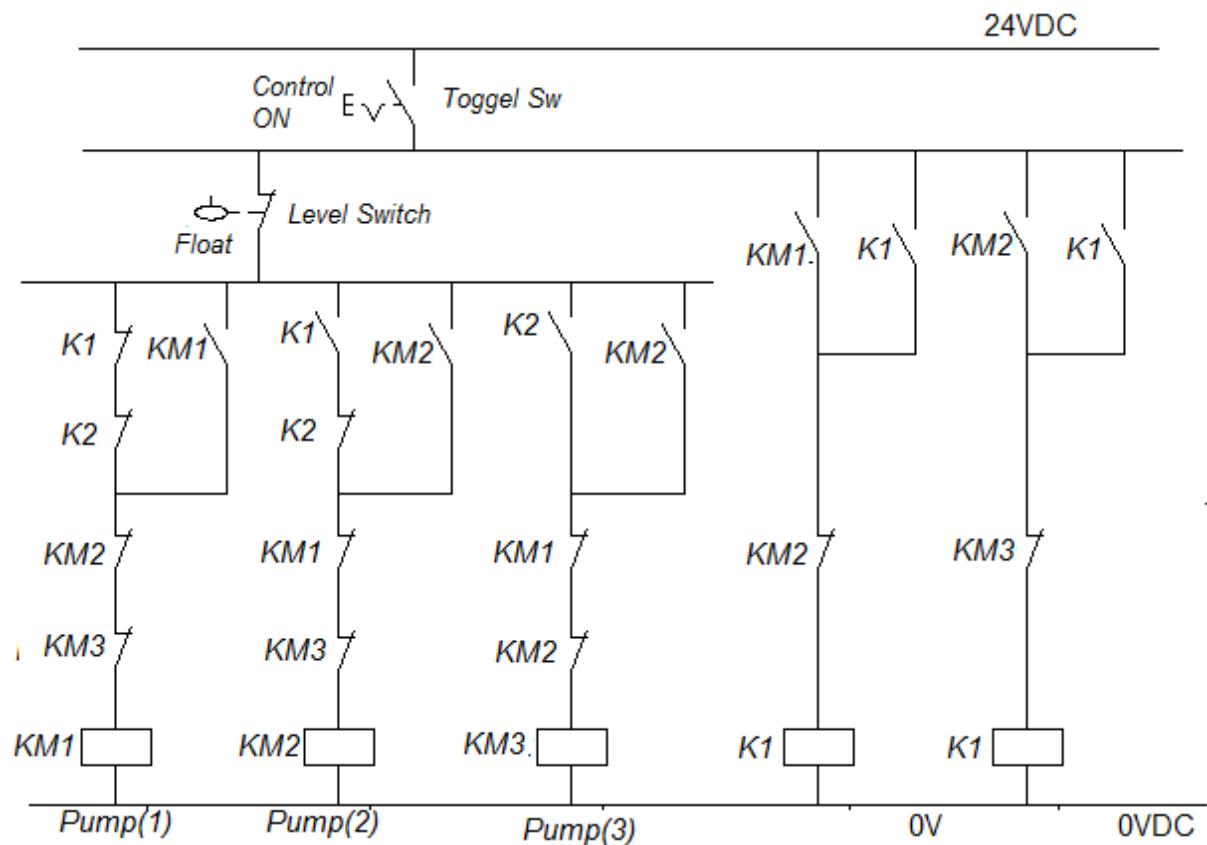
LS1: Liquid Level Switch (Float)

التشغيل:

- عندما يكون الثانك فارغ يكون الـ Liquid Level SW في الحالة الـ Normal و هي NC و بالتالي يصل التيار الى الكونتاكتر KM1 فيغير وضع نقاط تلامسه فتعمل Pump(1) و يصل التيار الى K1 فيغير وضع نقاط تلامسه و يظل الوضع هكذا حتى يمتلاً الثانك ففصل نقطة الـ Liquid Level SW و بالتالي يفصل التيار وتتوقف الطرمبة Pump(1).
- يظل الوضع هكذا حتى تنخفض المياه مرة اخري و تعود نقاط الـ Liquid Level Switch الى وضعها الطبيعي مغلقة
- في هذه المرة يصل التيار الى KM2 و تعمل Pump(2) و ذلك لأن K1 يعمل في هذه الحالة فيفصل مسار KM1 و يغلق مسار KM2
- KM2 يغير وضع نقاط تلامسه فتعمل P2 و يصل التيار عن K1 و بالتالي المرة القادمة سوف تعمل P1 و هكذا

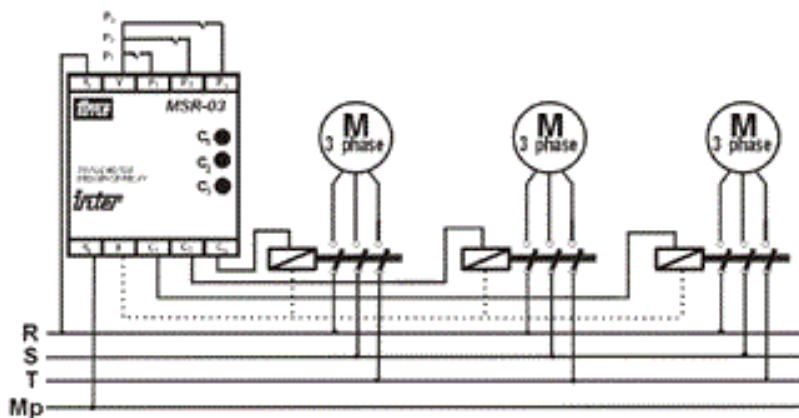
التمرين (77):

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



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

○ ***Motor Sequence Relay***

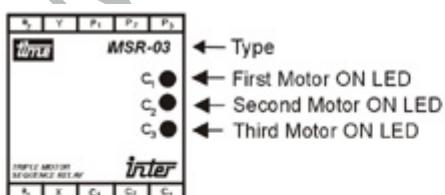


يستخدم هذا الـ **Relay** في تشغيل اكثرب من **Motor** بالتبادل (موتورين او ثلاثة مواتير). يستخدم اكثرب في تشغيل طلبيات المياه فإذا كانت العمارة بها محركين لرفع المياه . يعملا بالتبادل. بمعنى ببدأ تشغيل المотор الاول حتى يفصل مقاوح الضغط الخاص به (P1) فيتوقف ، و عندما يقل الضغط بدلأ من ان يعاود نفس المحرك الاول العمل . يعمل المحرك الثاني و يظل الاول في فترة راحة بالرغم من ان كونتاكت مقاوح الضغط في وضع توصيل و عندما يقف المحرك الثاني و يقل الضغط يعمل المحرك الاول و هكذا . مقاوح الضغط Pressure Switch يكون N.C بمعنى انه عند الضغط العادي يكون مغلق فيعطي اشاره للـ **Relay** فيعمل المотор كلا في دوره . و عند ضغط معين يغير مقاوح الضغط Pressure Switch وضع نقطته من **Open** الى **Close** فيفصل الاشاره عن الـ **Relay** فيتوقف المotor الذي يعمل . بمعنى ان اي مقاوح ضغط عندما يفصل و يقف المحرك ثم يعود في وضع توصيل مرة اخرى لا يصل اشاره لنفس **Motor** ولكن يصل اشاره للمotor التالي له في الترتيب و يعود مرة اخرى من المotor الاول



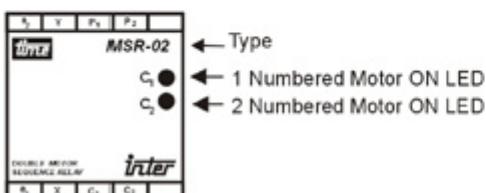
Motor Sequence Relay

التحكم في تشغيل ثلاث محركات بالتناوب



Terminals

- | | |
|-----------------|--------------------------------------|
| a_1, a_2 | Supply Voltage |
| C_1, C_2, C_3 | Contact Outputs |
| P_1, P_2, P_3 | Terminals of Pressure Power Switches |
| X | C Motor Common Terminals |
| Y | P Button Common Terminals |



Motor Sequence Relay

التمرين (78):

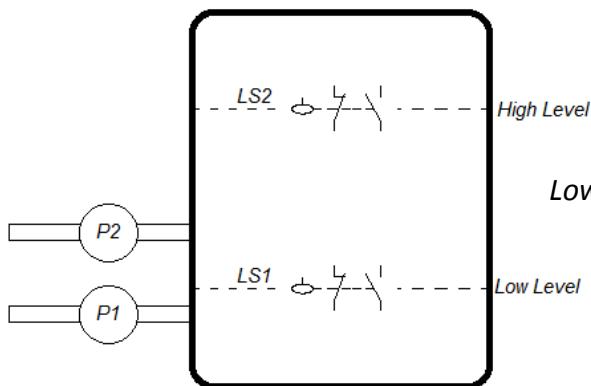
لدينا تانك مياه كما بالشكل يعمل مع 2 Pumps

المطلوب:

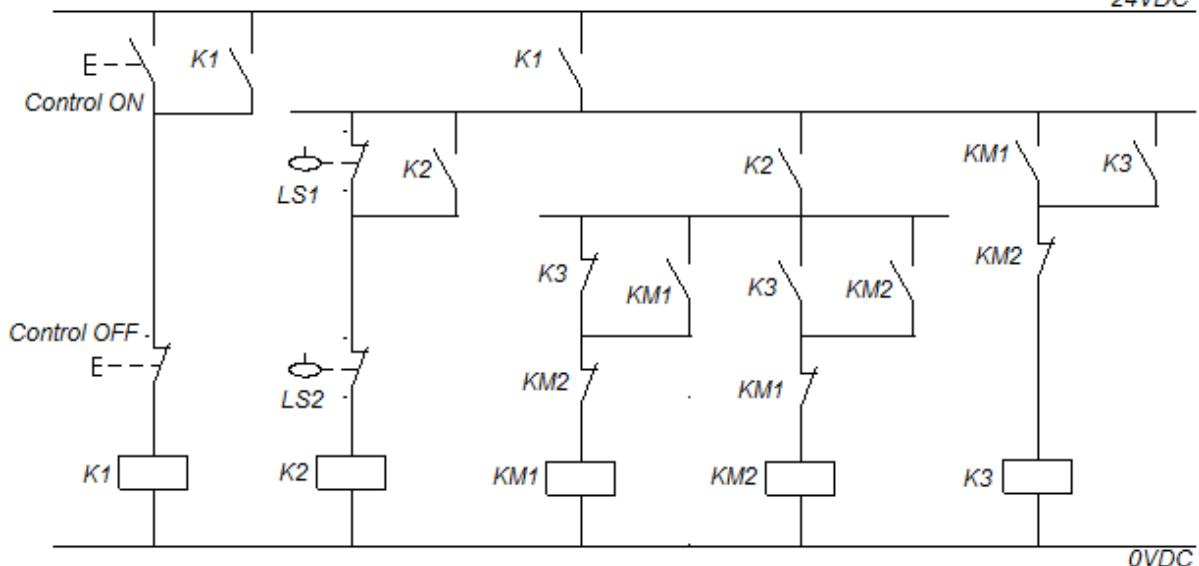
قسم دائرة كنترول للتحكم في مستوى المياه

حيث يكون مستوى المياه بين الـ *High level* والـ *Low level*

و يتم التبديل في الـ Pumps 2 في كل مرة



A small logo consisting of two grey diagonal bars forming a stylized 'V' shape above the text "24VDC" in blue.



- هذه الدائرة عبارة عن دمج دائرة الـ Pumps 2 بالتبادل مع دائرة الـ Liquid level SWs معاً 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
Enhance Your Career

Industrial Automation
Classic Control HMI
PLC Siemens
S7-200/1200/300/400
SCADA System
Sensors & Instrumentation Industrial Power Distribution

Industrial Automation Group Link :

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

CLASSIC CONTROL

COURSE

Chapter 10: Pneumatic Examples

Prepared By: Eng, Abdelkawy Mobarak

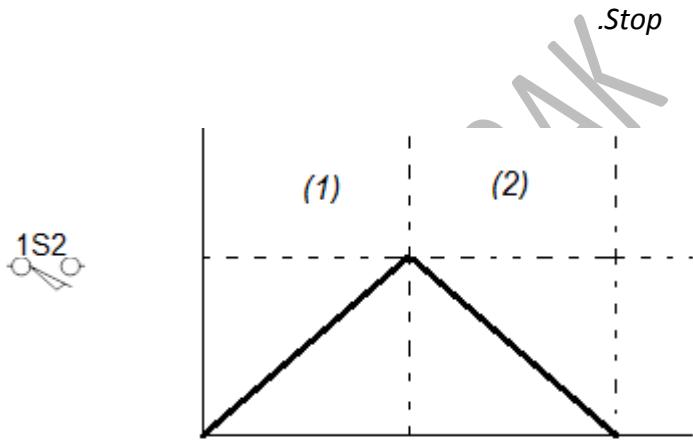
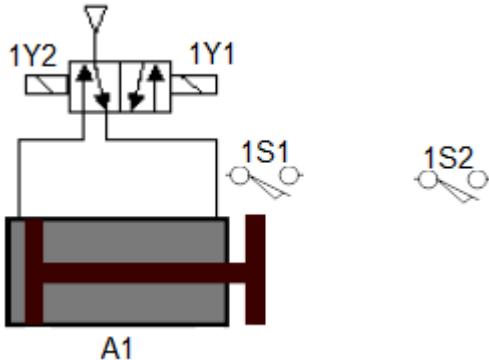
Tel: 01014871075

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

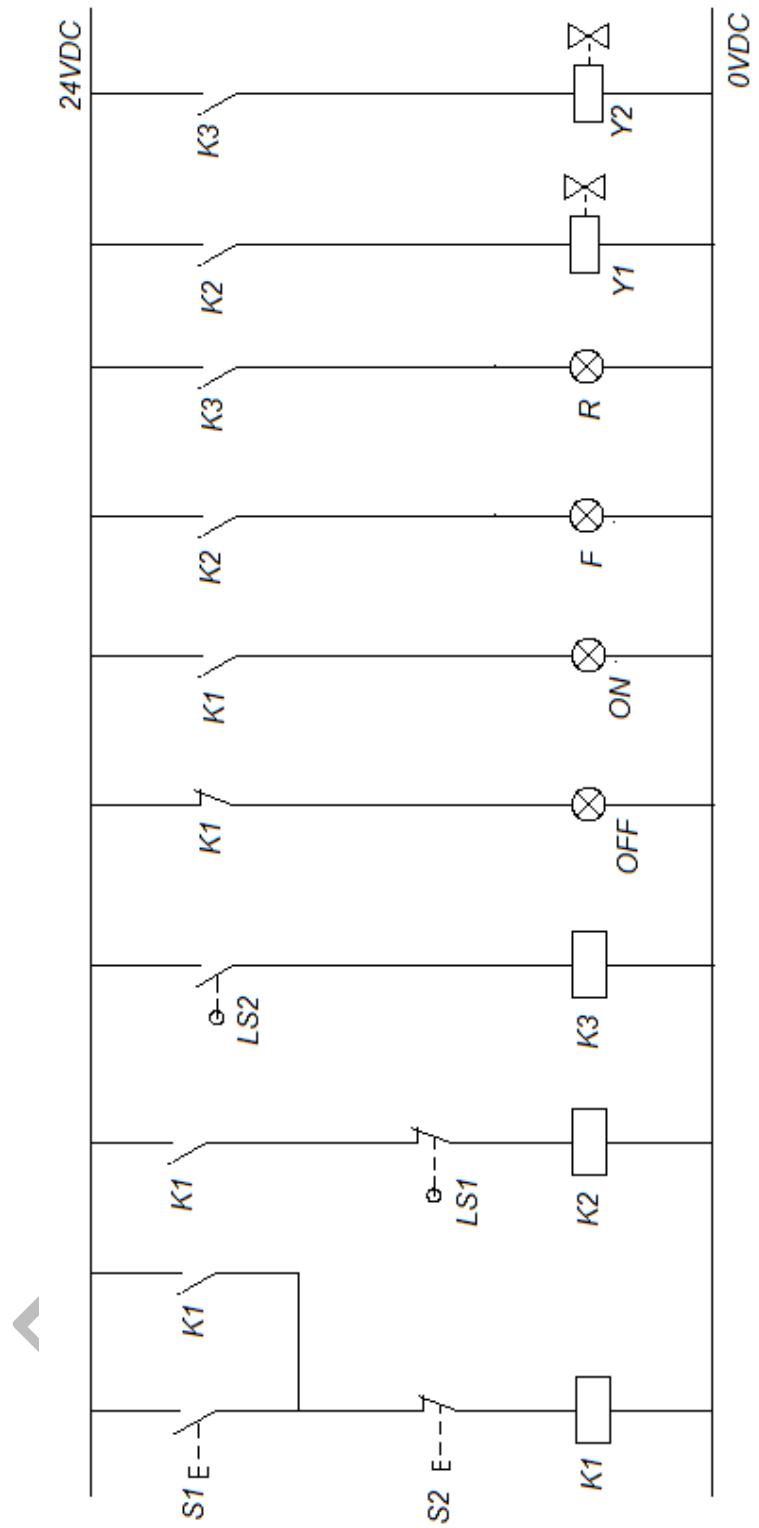
Electro-Pnumatic Circuits

التمرين (1):

- صمم دائرة لتشغيل الـ *Piston* السابق كالاتي :
عند الضغط على مفتاح Start الـ *Piston* يتحرك Forward حتى يصل الى الـ *Limit SW(LS2)* ويعود مرة اخرى Reverse حتى يصل الى الـ *Limit SW(LS1)* بصورة متكررة Cycled حتى تقوم بالضغط على المفتاح .Stop



ENG.ABD EL-KAWY MOBARAK

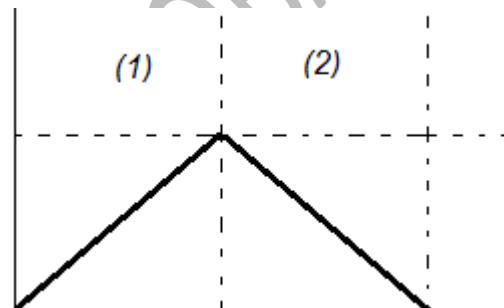
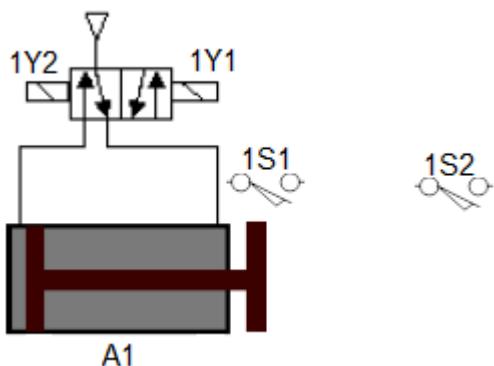


MOBARAK

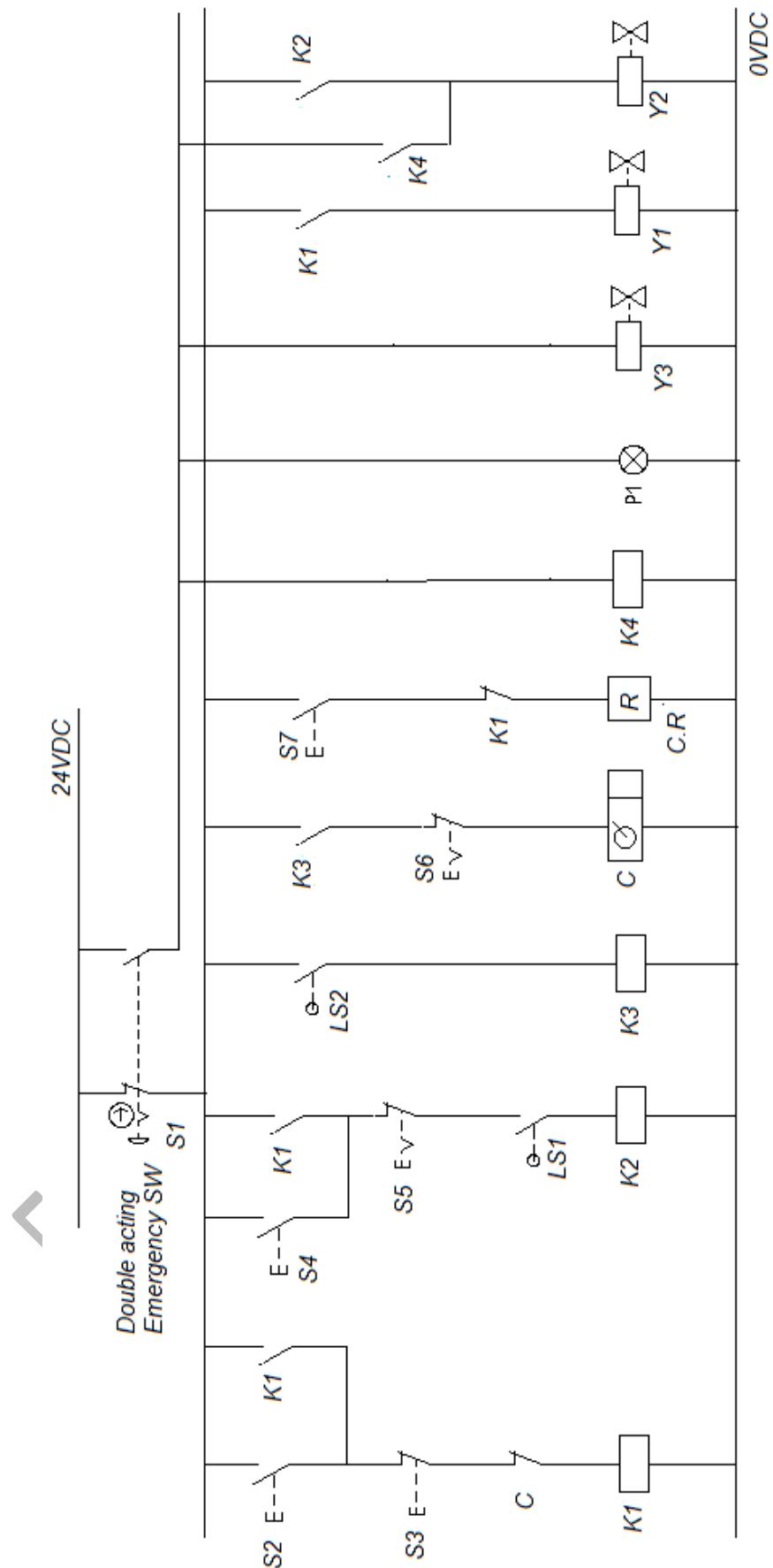
التمرين (2):

- صمم دائرة لتشغيل الـ Piston السابق كالاتي :
 عند الضغط على مفتاح Start الـ الـ Forward حتى يصل الي الـ Limit SW(LS2) يتحرك Piston حتى يصل الي الـ Forward و يعود مرة اخري Reverse حتى 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 والـ M/C متوقفة.
- اضافة Double Acting Emergency Switch

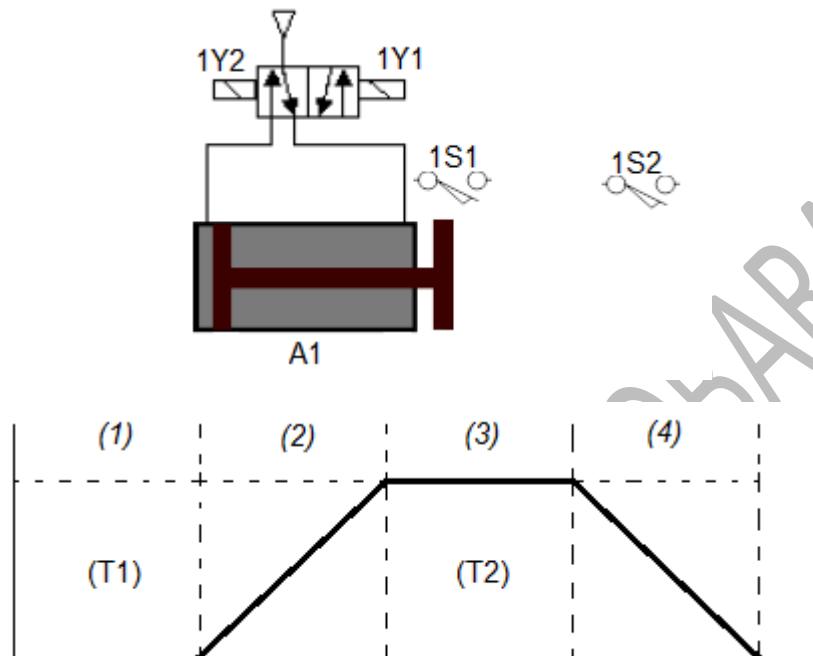


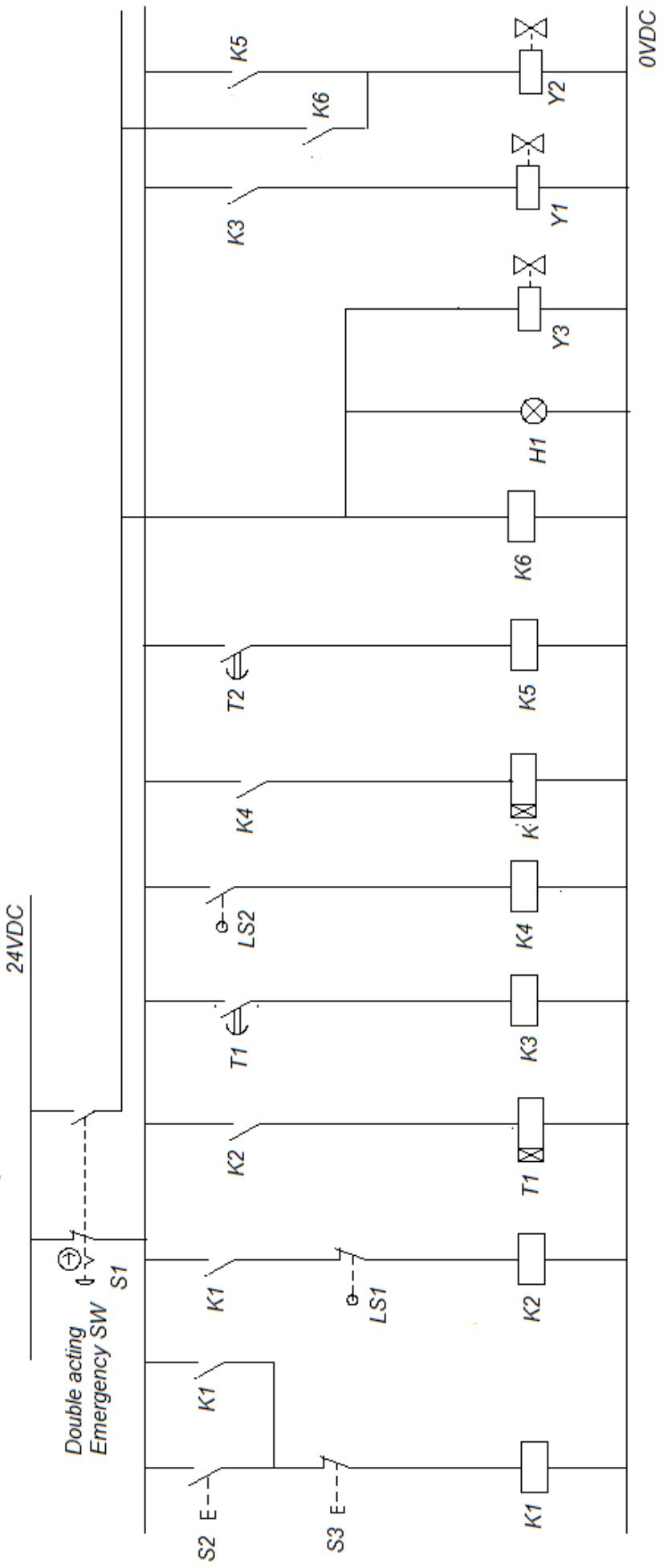
ENG. ABDEL-MONEIM



التمرين (3):

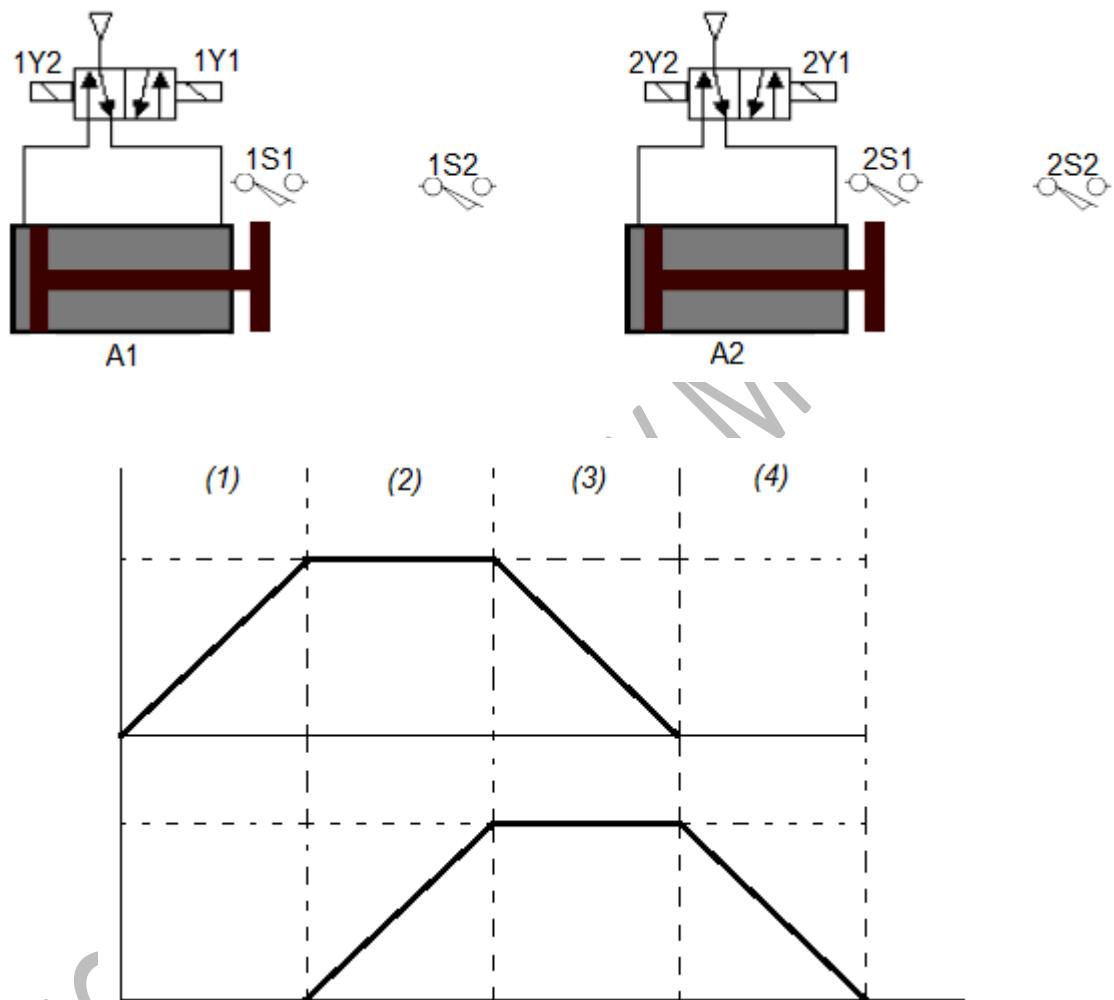
- صمم دائرة لتشغيل الـ Piston السابق كالاتي :
عند الضغط على مفتاح Forward Piston يتحرك حتى يصل الى الـ Limit SW(LS2) و يتوقف لزمن T
ثم يعود مرة اخرى Reverse حتى يصل الى الـ Limit SW(LS1) بصورة متكررة . Cycled

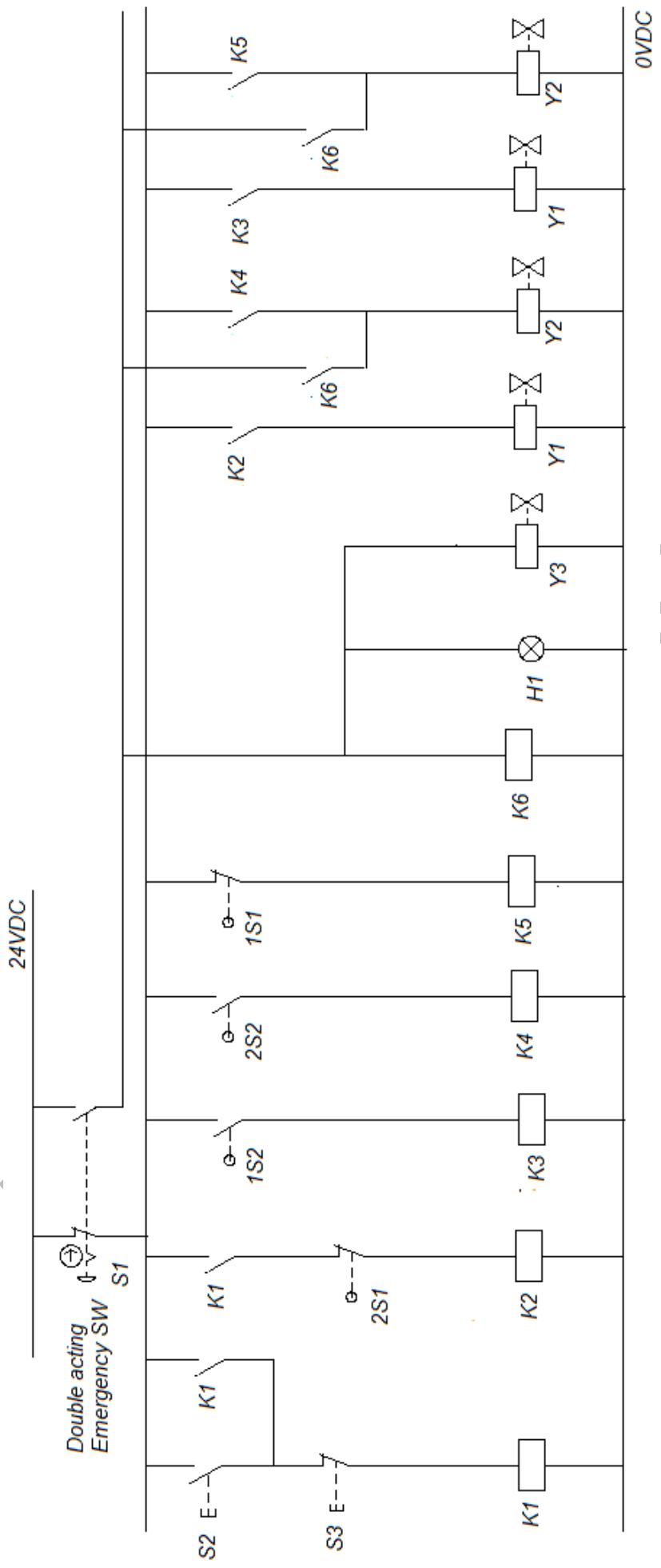




التمرين (4):

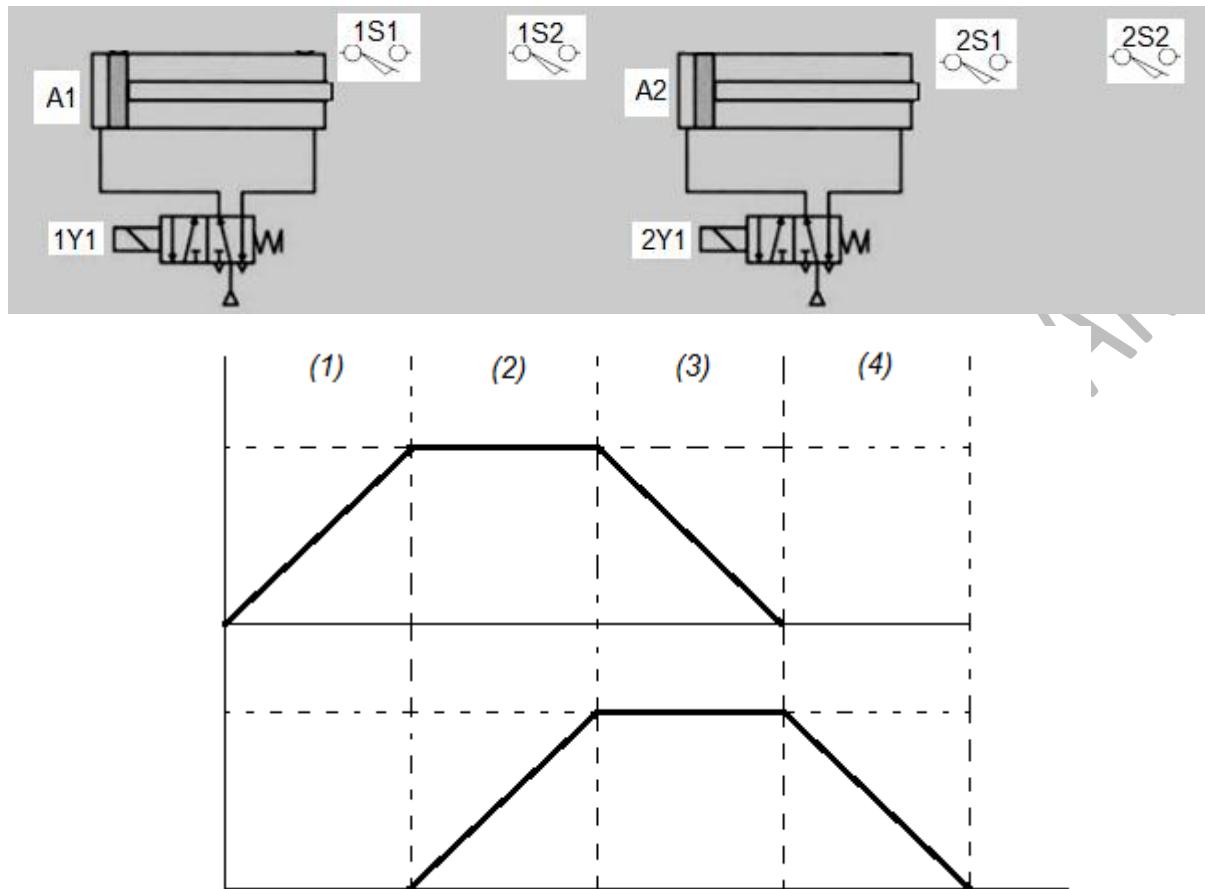
- صمم دائرة لتشغيل الـ *Pistons* 2 السابفين كالتالي:
 عند الضغط على مقاييس Forward الـ *Piston(A1)* *Start P.B* يتحرك Piston(A1) حتى يصل الى الـ *Limit SW(1S2)* ثم يتوقف والـ *Piston(A2)* يتحرك Forward حتى يصل الى الـ *Limit SW(2S2)* ثم يتوقف والـ *Piston(A1)* يتحرك Reverse حتى يصل الى الـ *Limit SW(1S1)* ثم يتوقف والـ *Piston(A2)* يتحرك Reverse حتى يصل الى الـ *Limit SW(2S1)* وهكذا تتكرر الـ *Cycled Operation* بصورة متكررة.



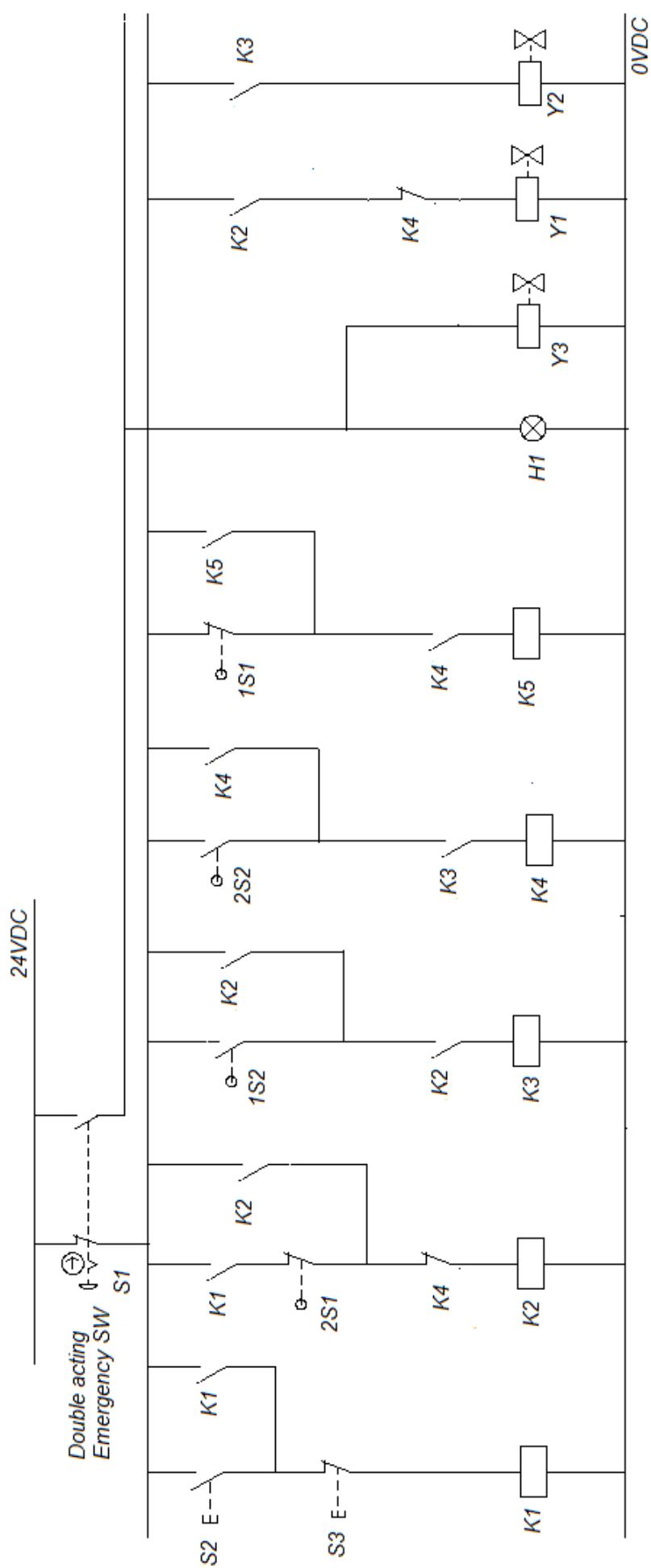


التمرين (5):

- صمم دائرة لتشغيل الـ *piston 2* السابقين كالاتي:



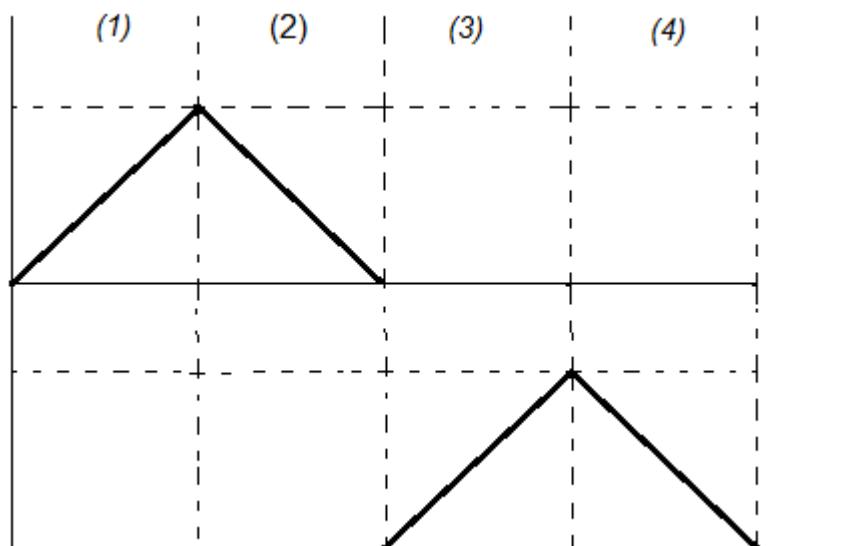
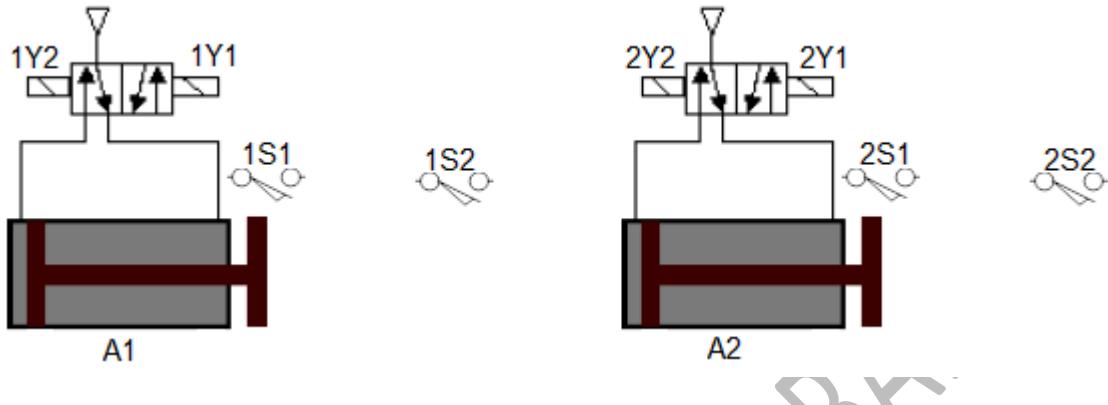
ENG. ABD EL-KAWY MOBARAK



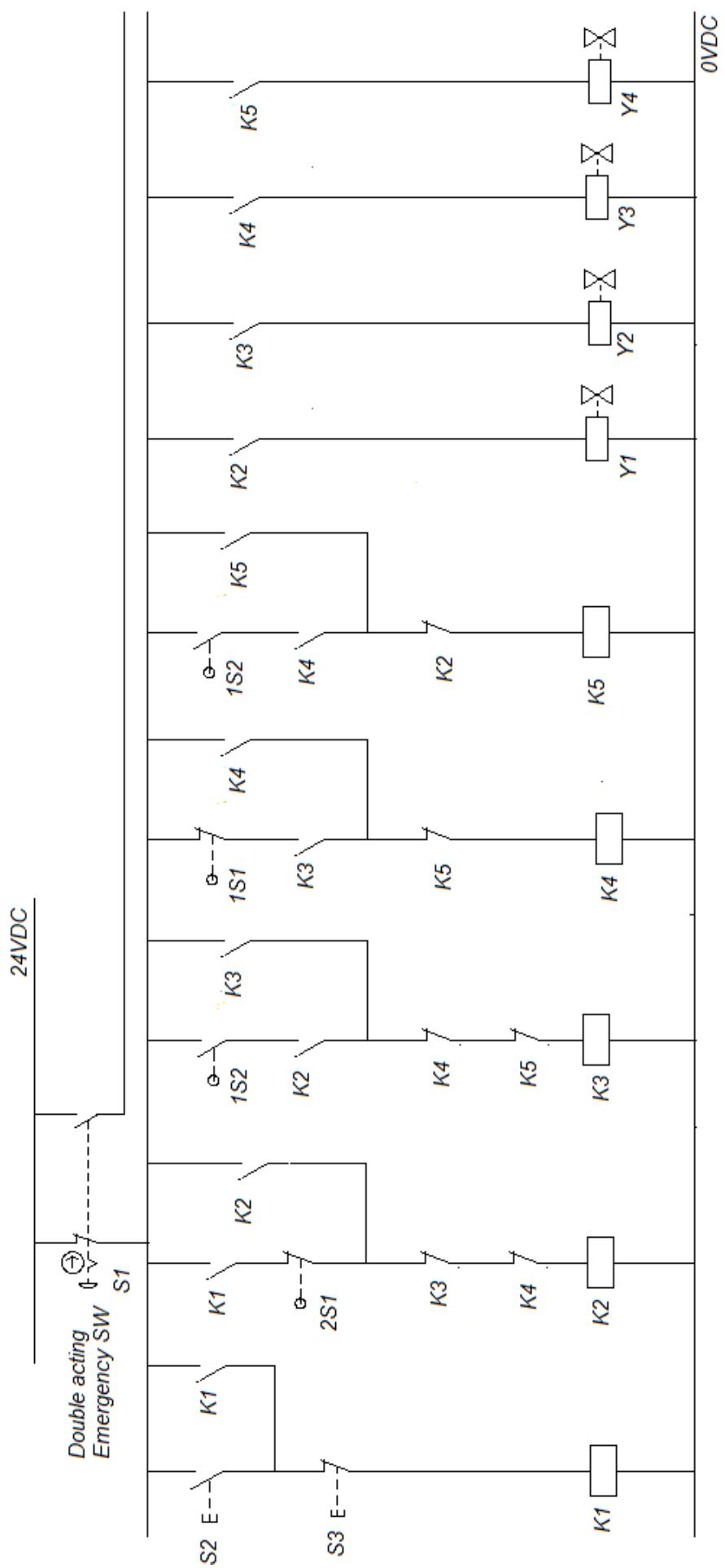
MOBARAK

التمرين (6):

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



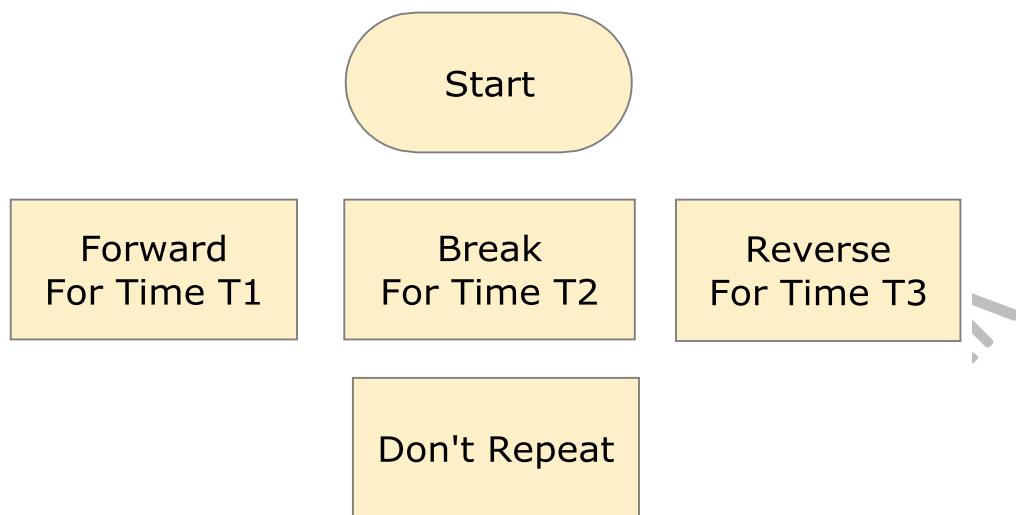
ENG.AL



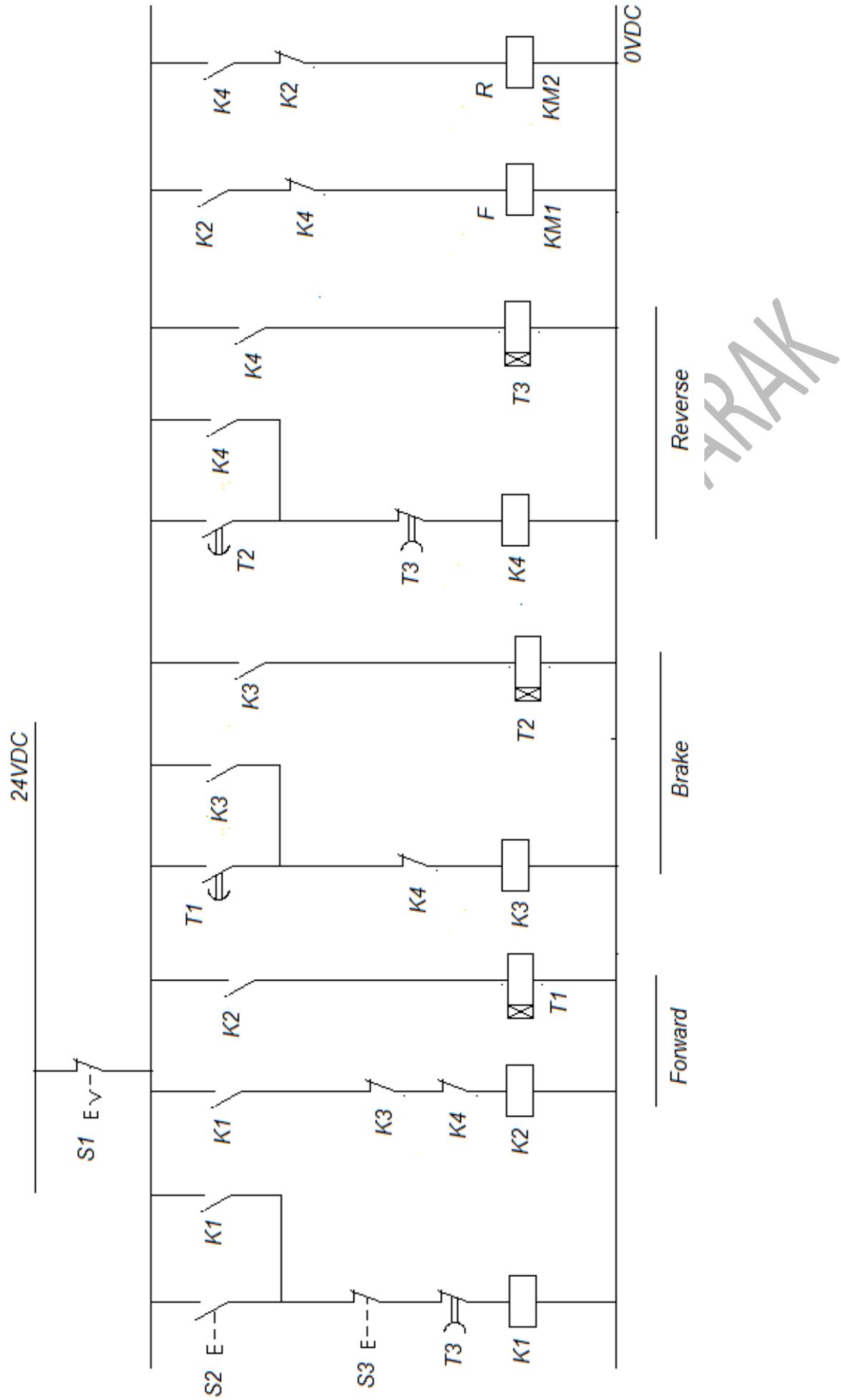
-DARAK

التمرين (7):

- صمم دائرة لتشغيل Motor بالـ *الاتي:* Sequence

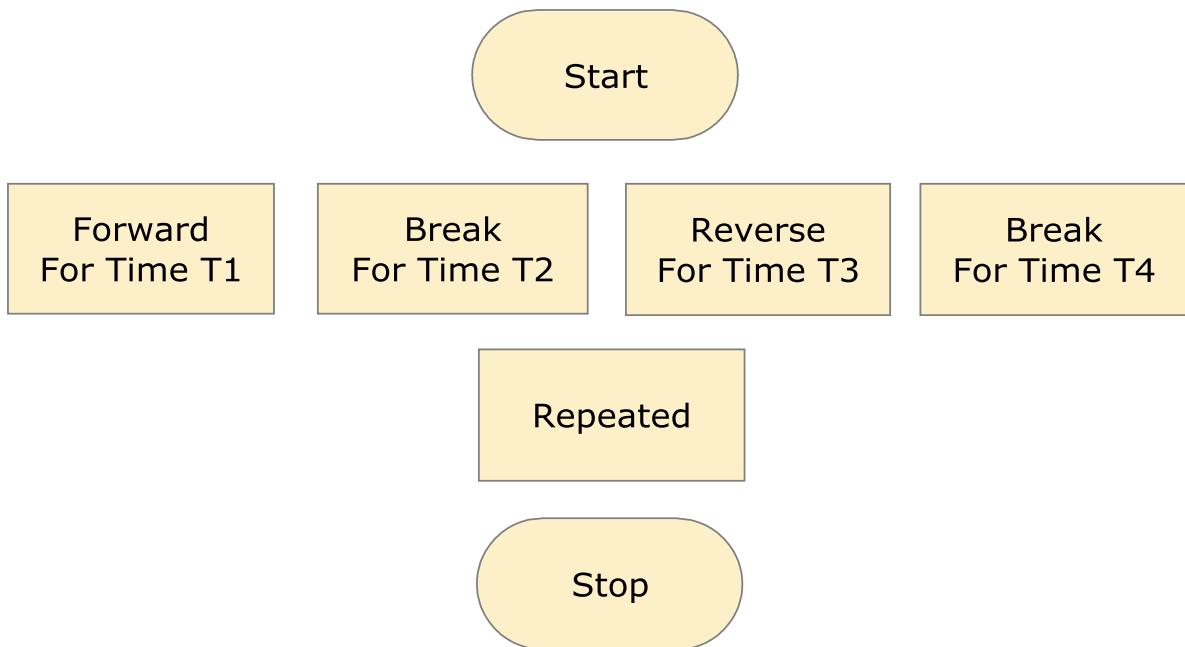


ENG . ABDEL-KAWY MC

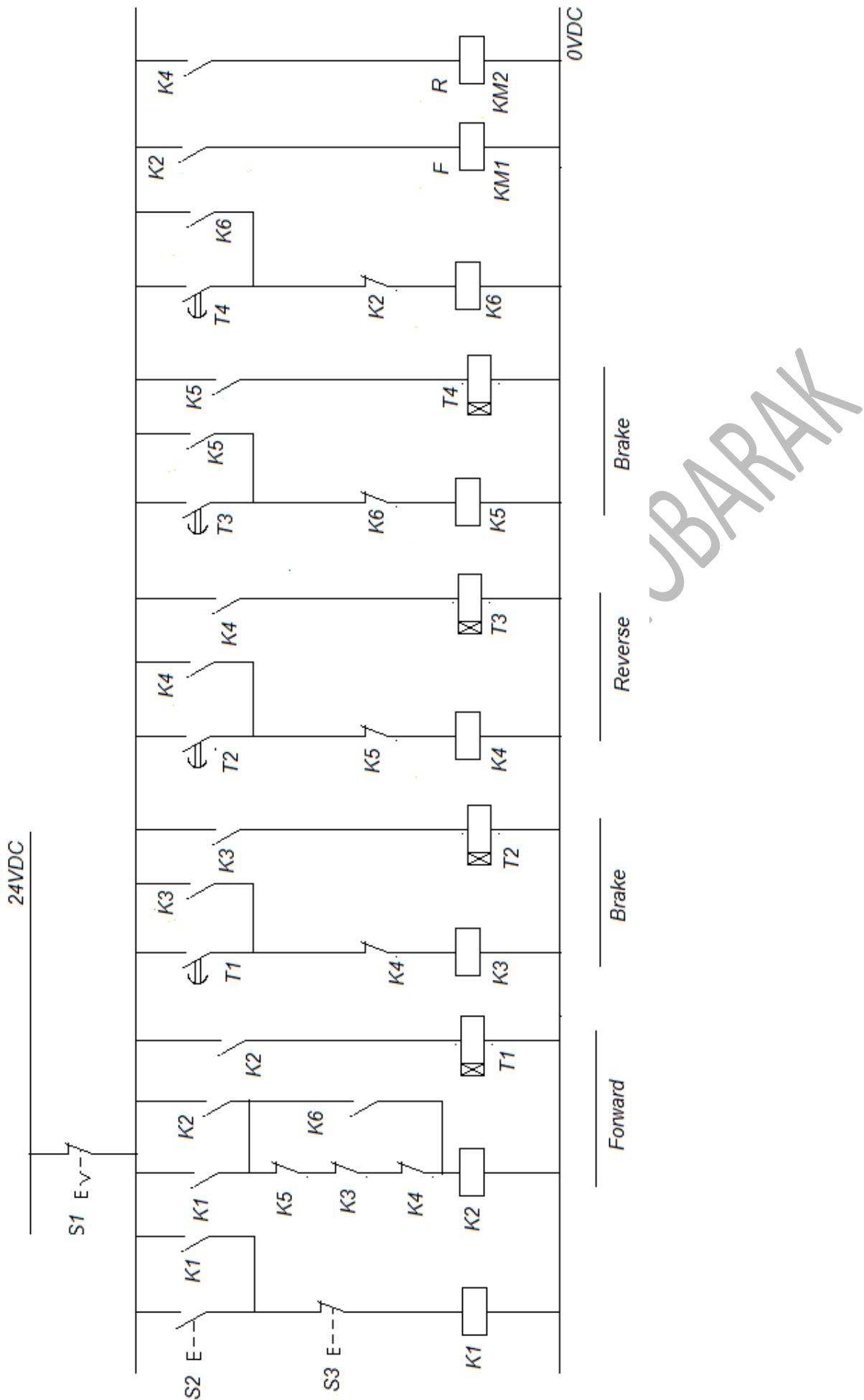


التمرين (8):

- صمم دائرة لتشغيل موتور بالـ *Sequence* الآتي:



ENG . ABDEL-KAWY .



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
Enhance Your Career

Industrial Automation
Classic Control HMI
PLC Siemens
S7-200/1200/300/400
SCADA System
Sensors & Instrumentation Industrial Power Distribution

Industrial Automation Group Link :

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

CLASSIC CONTROL

COURSE

Chapter 11: Complete Projects

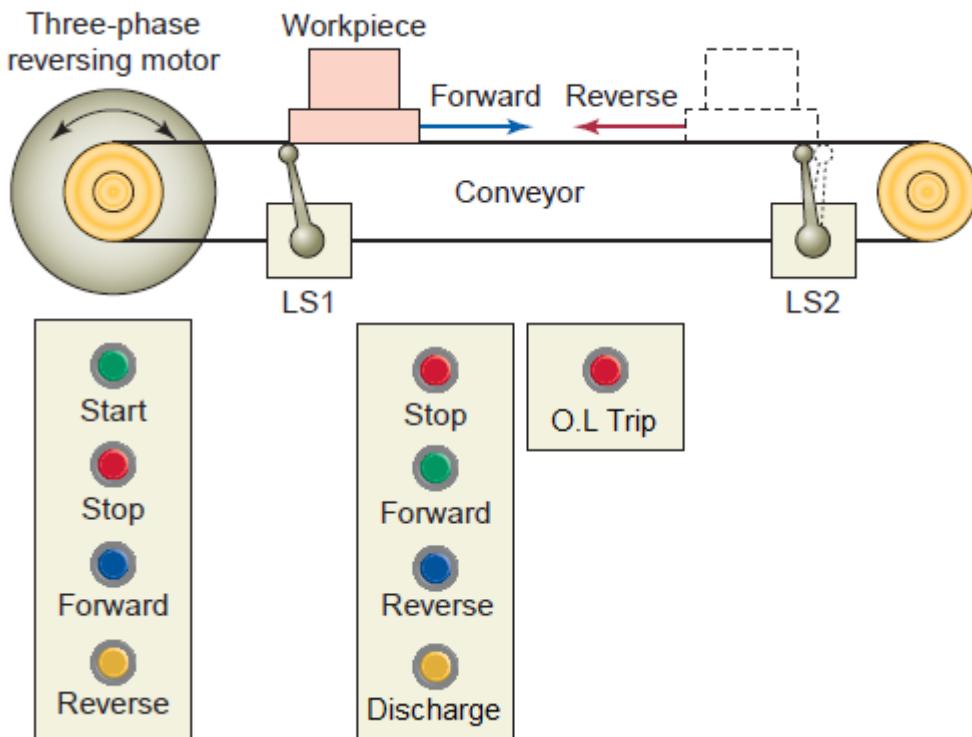
Prepared By: Eng, Abdelkawy Mobarak

Tel: 01014871075

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

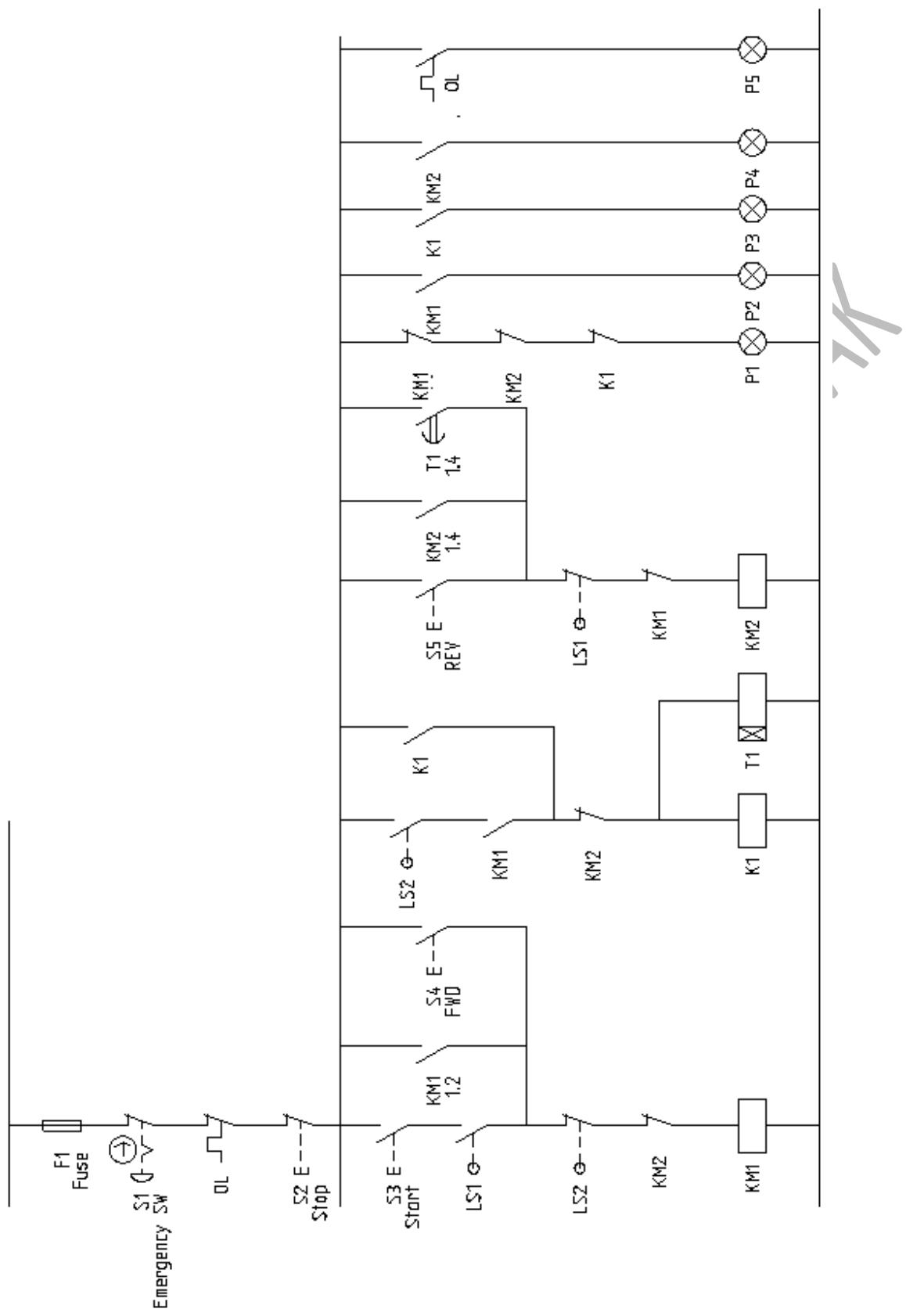
Complete Projects

Project (1):

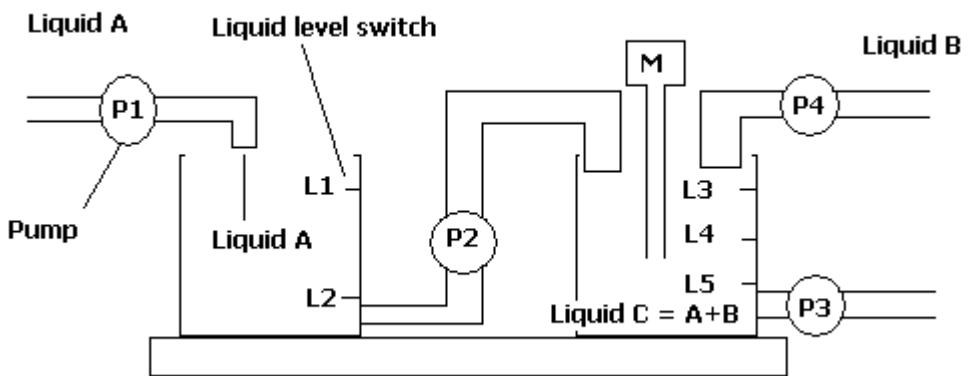


الشكل السابق يوضح سير يعمل كالتالي :

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

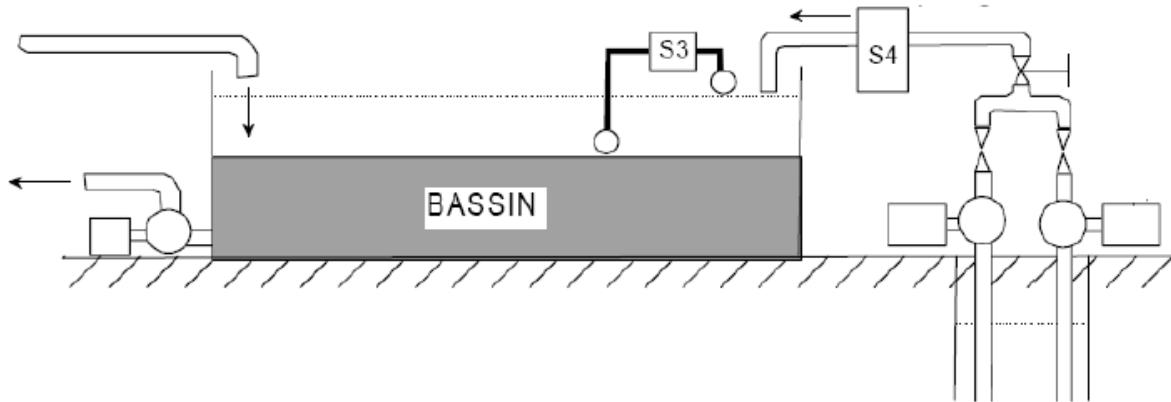


Project (2) :



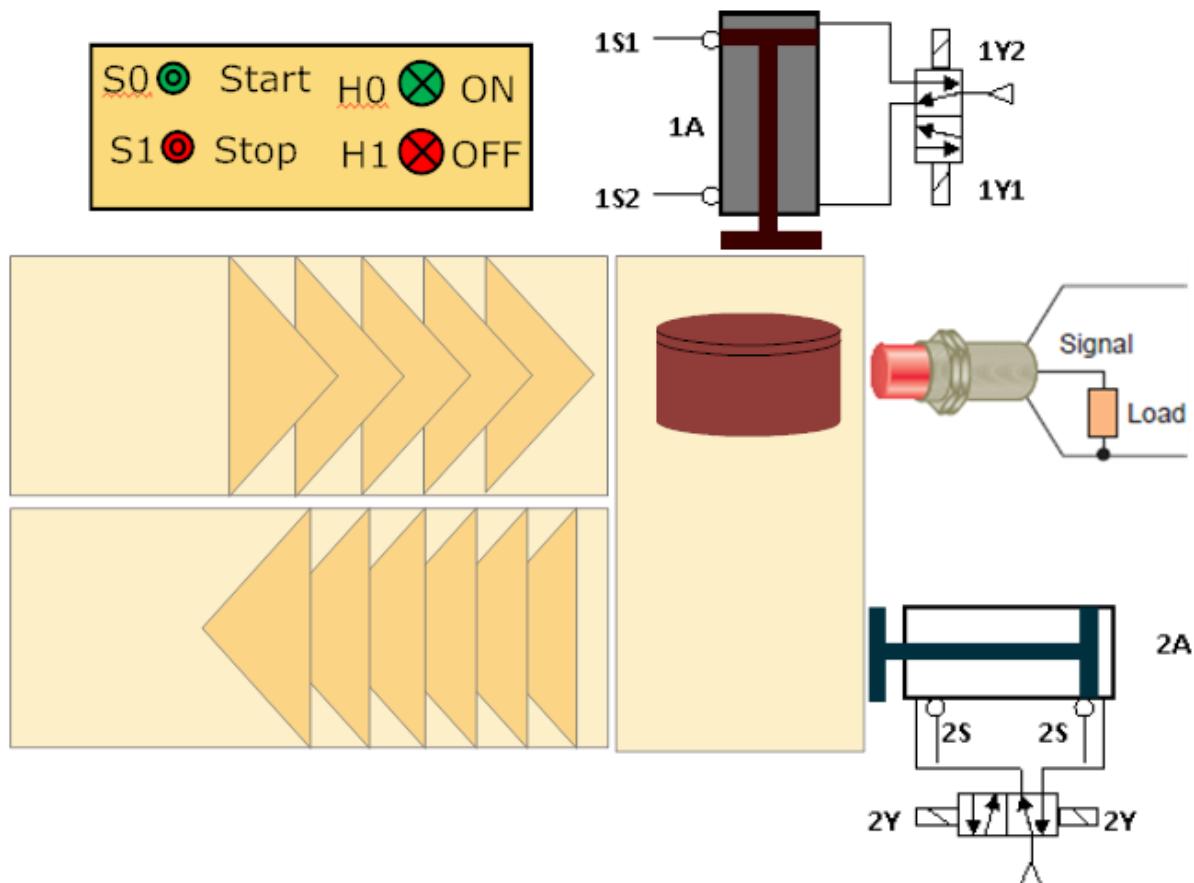
ENG . ABDEL-KAWY MOBARAK

Project (3):



ENG .ABDEL-KAWY MOBARAK

Project (4) :



صمم دائرة للـ M/C السابقة بحيث تعمل كالتالي:

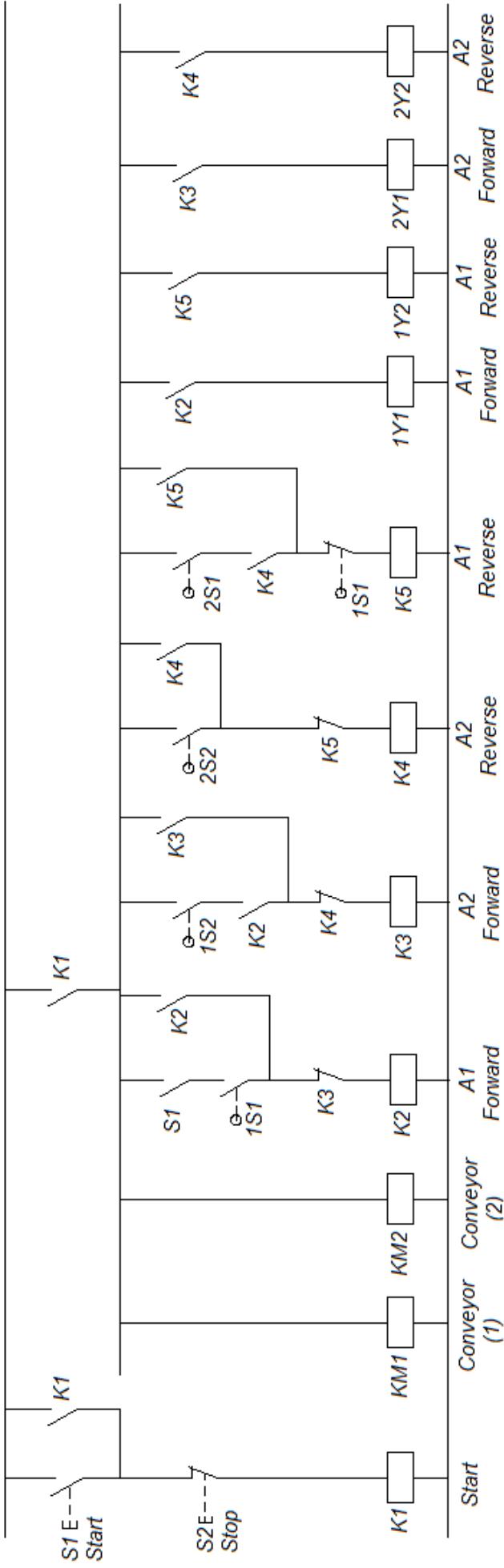
- عند الضغط على المفتاح Start Convoyer 1 & Convoyer 2 يعمل كلا من 2

- عند وصول المنتج الي Sensor (S1) (S1)

- Piston (1A) : Forward until reach to 1S2
- Piston (2A) : Forward until reach to 2S2
- Piston (2A) : Reverse until reach to 2S1
- Piston (1A) : Reverse until reach to 1S1
- وبظل الـ 2 يعملون و الـ Pistons Convoyer في انتظار منتج اخر يشعر به S1 حتى ي عمل الـ Sequence مرة اخرى .

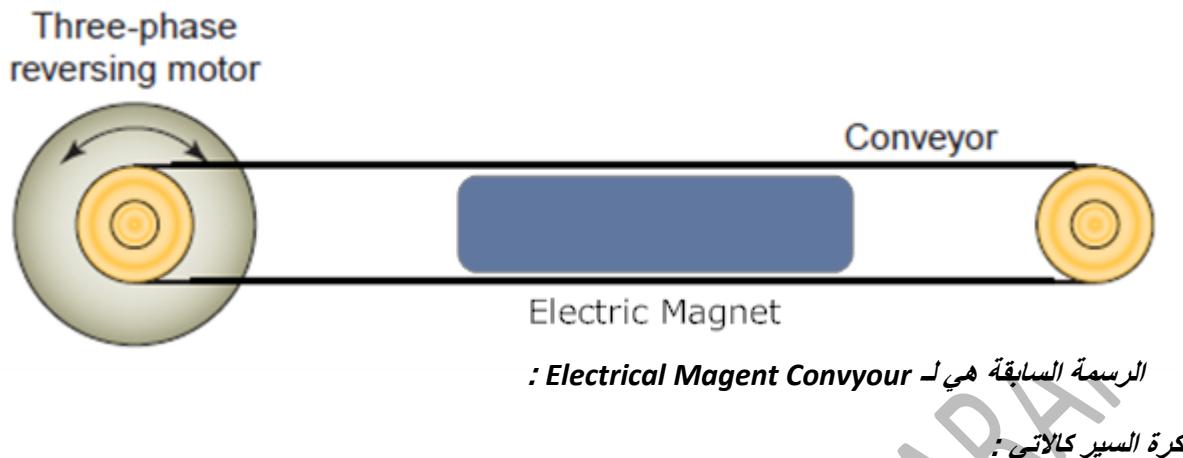
لازم نراجع الـ Design بعد عمل الـ Initial Condition & Initial Position

24VDC



✓ VYMOBARAK

Project (5):



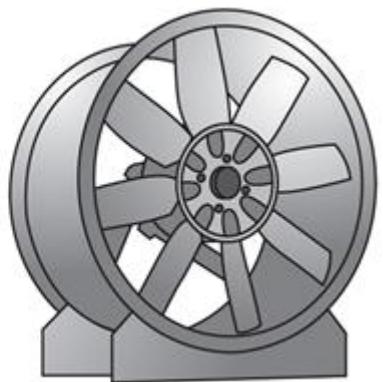
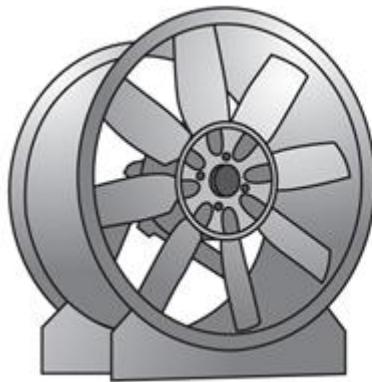
هذا السير يتم تركيبه بحيث يكون عموديا على سير اخر يمر من اسفله يحمل رمال تستخدم في صناعة المسبيكات و بالتالي من الممكن ان يكون بها رايش حديد من الخطأ ان يعود مرة اخرى مع الرمال و استخداماه في الماكينات هكذا .

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

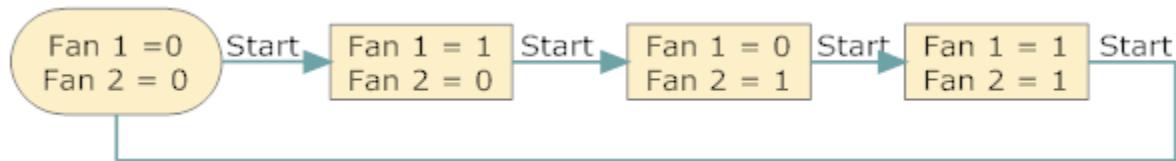
- عند توقف المغناطيس لا يتوقف السير :
لان الرمال تكون ساخنة مما يؤدي الى احتراق السير اثناء توقفه
- عند توقف السير يتوقف المغناطيس:
لان ذلك يؤدي الى تراكم الرايش على السير و يؤدي الى احتكاكه في السير السفلي و بالتالي يؤدي الى قطعه.

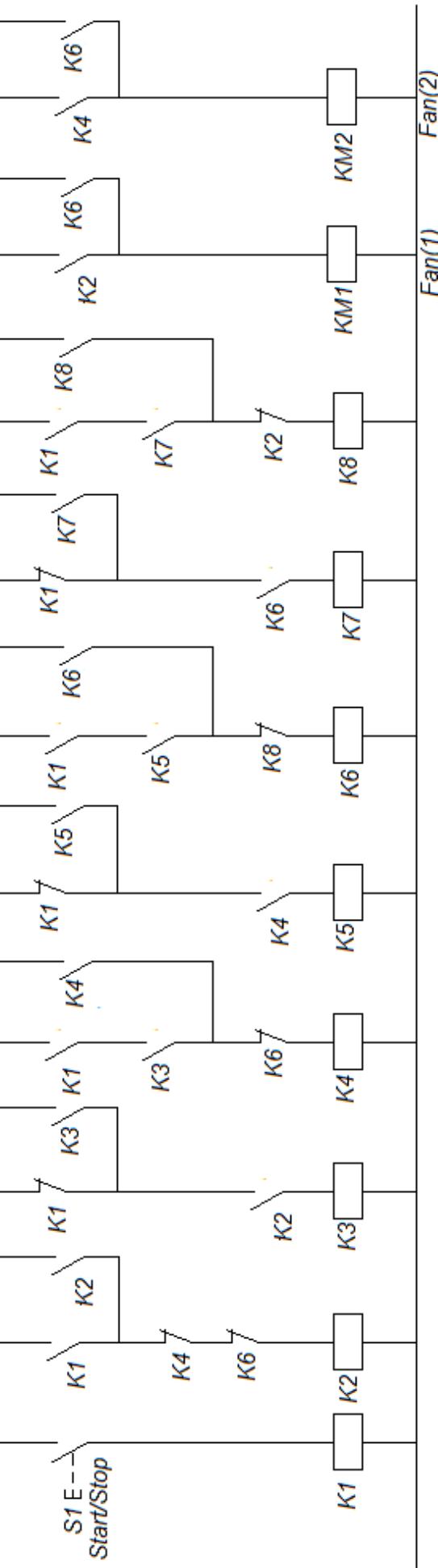
ENG .ABDEL-KAWY MOBARAK

Project (6):



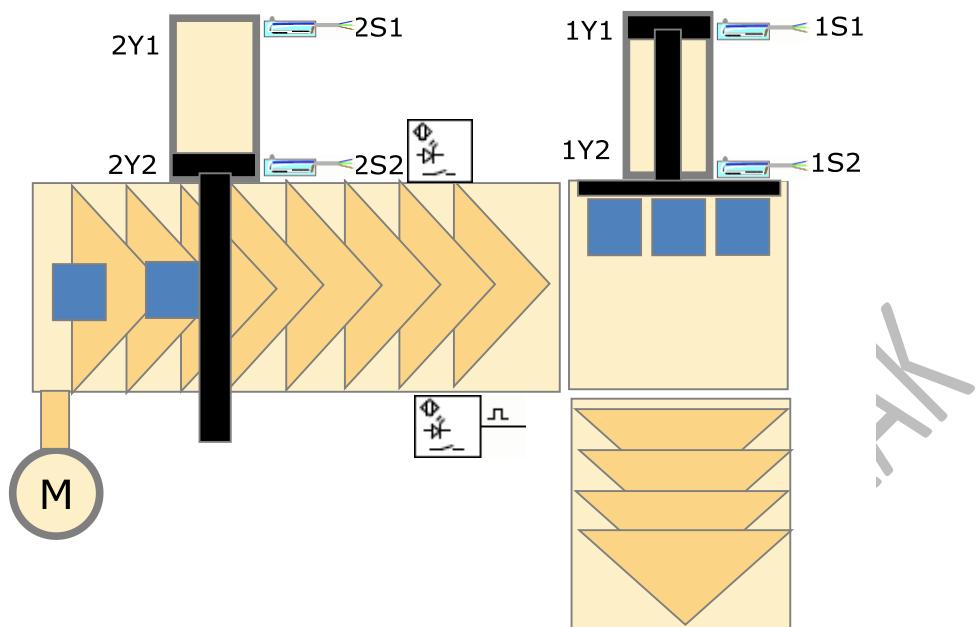
صمم دائرة للـ **2 Fans** السابقين بحيث تعمل بالـ **Sequence** الآتي :



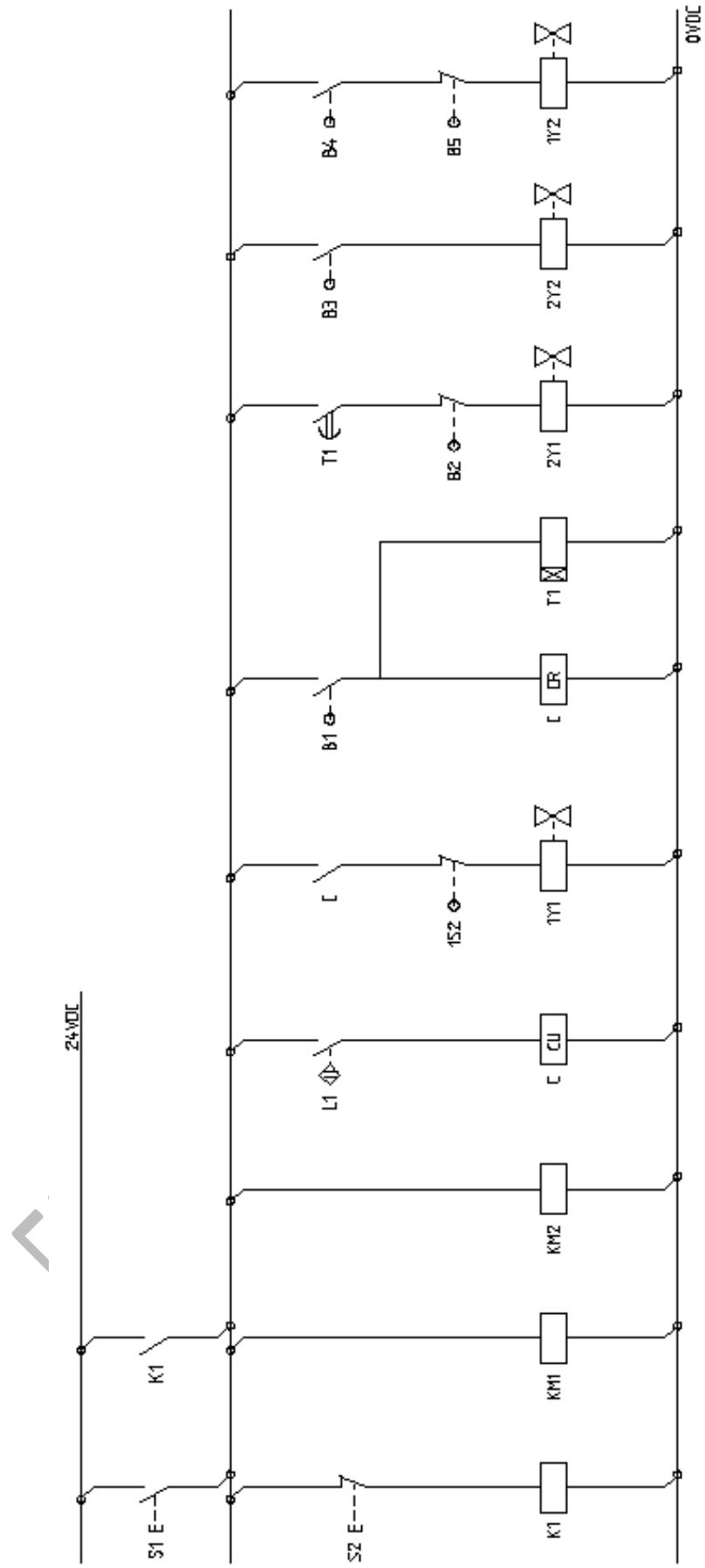


WWW.MOBARAK

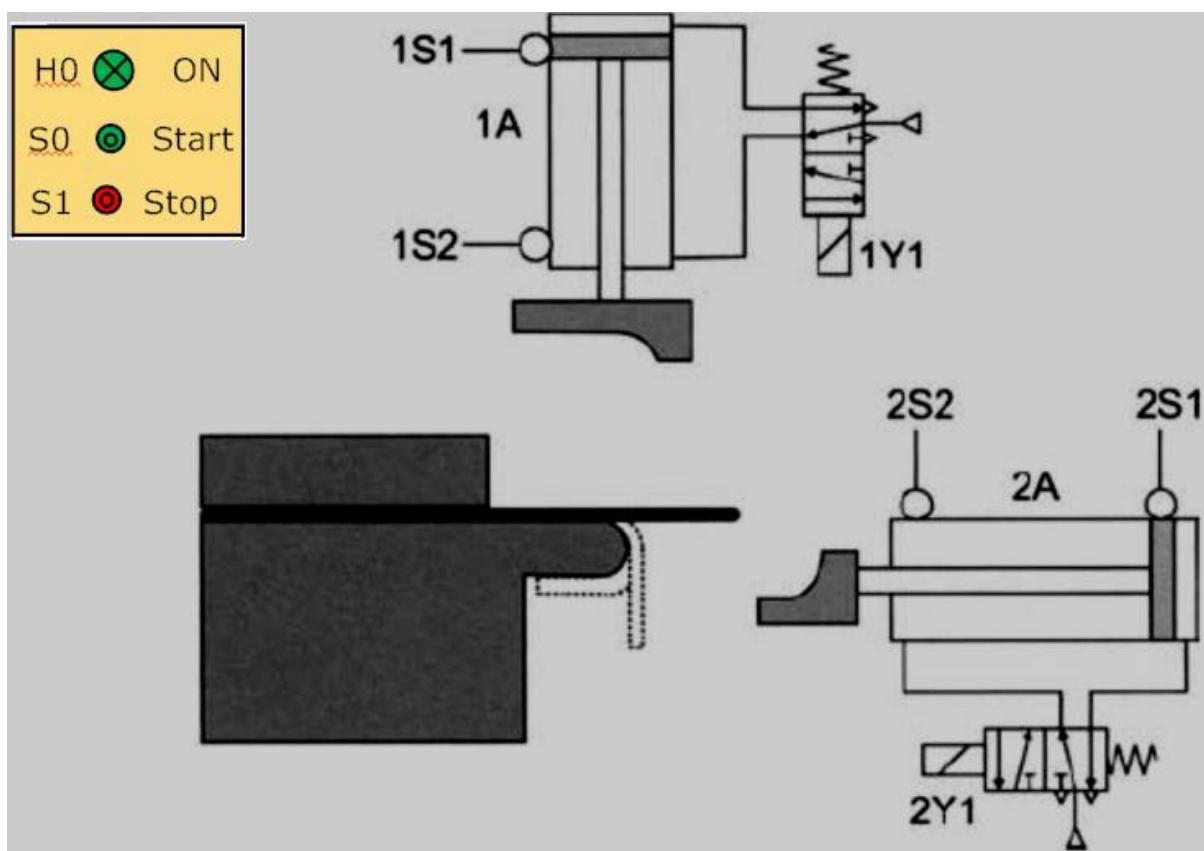
Project (7) :



ENG . ABDEL-KAWY M



Project (8) :



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

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

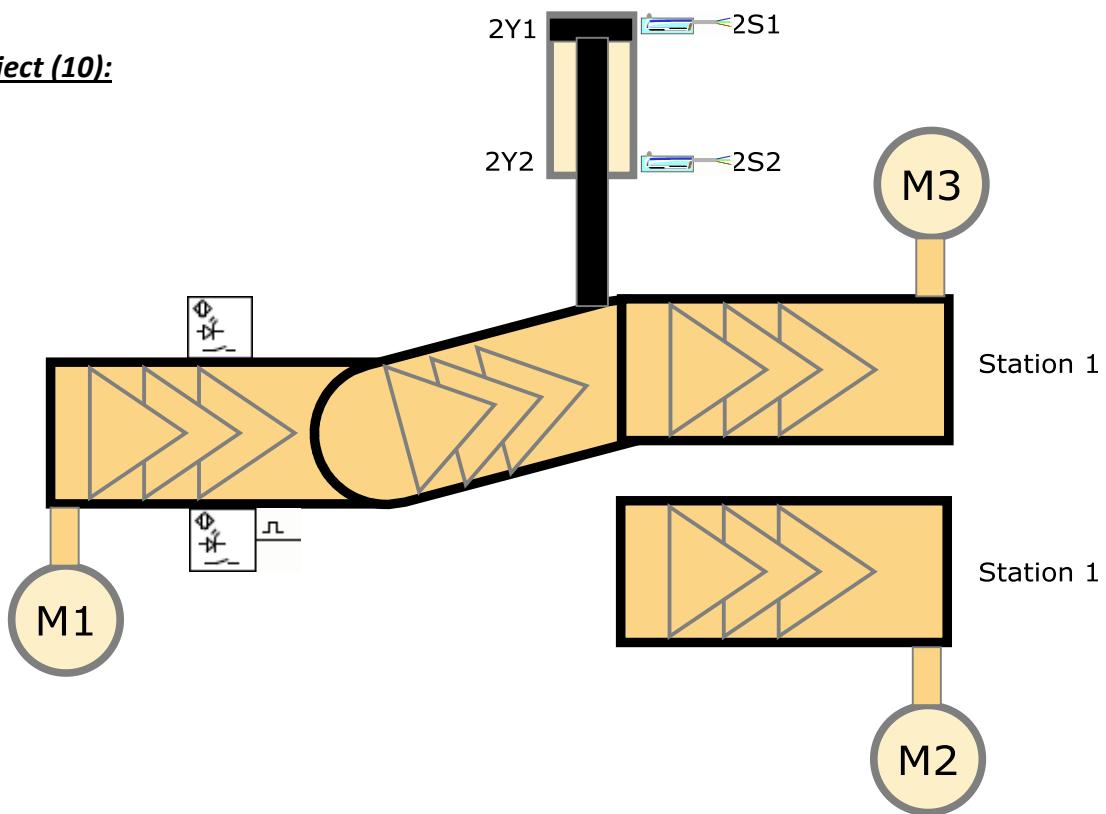
- عند الضغط على مفتاح الـ Start تبدأ الـ M/C العمل بالـ Sequence الآتي:

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

هذه العملية ليست متكررة الا بالضغط على المفتاح Start مرة اخرى

ENG .ABDEL-KAWY MOBARAK

Project (10):

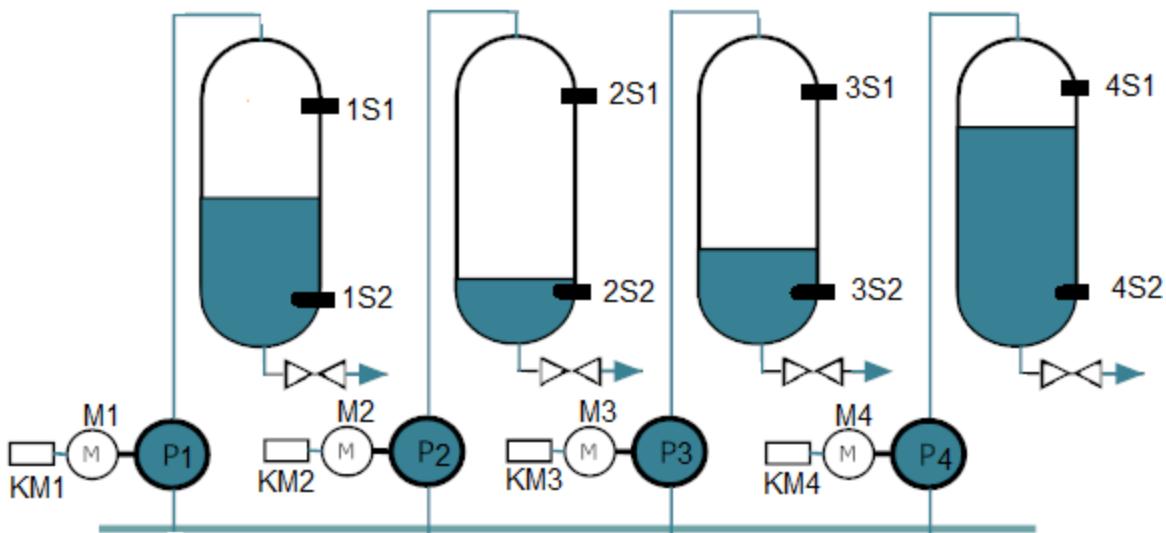


الشكل السابق يوضح توزيع المنتجات على خطين انتاج كالتالي :

- عند الضغط على المفتاح Start يعمل كل من Convoyer 1 & 2 & 3 عن طريق M1 & M2 & M3
- عند مرور 12 قطعة من المنتجات لـ Station 1 يجب ان يتوقف التوزيع لـ 2 Sec بعد Station 1 من عدم اخر قطعة
- وهذا عند مرور 12 قطعة من المنتجات لـ 2 Station يجب ان يتوقف التوزيع لـ 1 Station
- حتى يتم الضغط على المفتاح Stop يتوقف الماكينة

ENG .ABDEL-KAWY MOBARAK

Project(11):



الشكل السابق يوضح 4 Tanks يتم افراهم Manual و ملأهم عن طريق Pumps قدرة المحركات التي تقوم بتشغيل الطلبيات كالتالي:

$$P1 = 3\text{KW} ; P2 = 4\text{KW} ; P3 = 7\text{KW} ; P4 = 5\text{KW}$$

- يتم تحديد ما إذا كان كل خزان ممتليء أم فارغ عن طريق SW 2 لكل خزان
- و عندما يفرغ أي خزان يتم ملؤها عن طريق عمل الطلبية الخاصة به

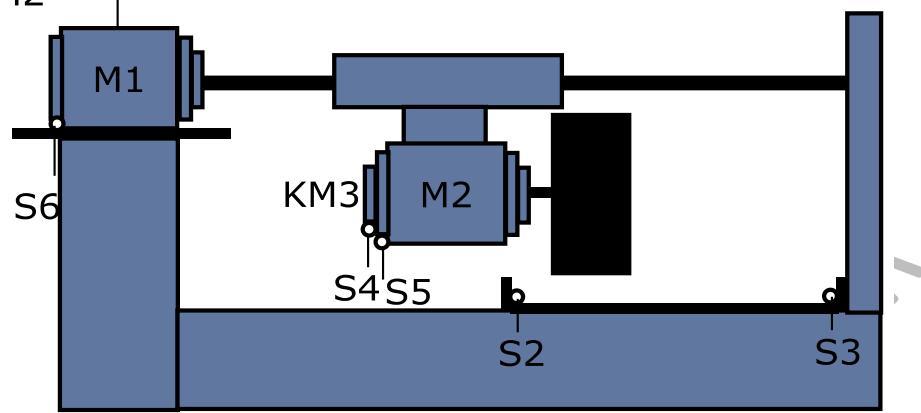
بشرط:

- مصدر الكهرباء العمومي لا يتحمل أكثر من 10KW

ENG .ABDEL-KAWY MOBARAK

Project (12):

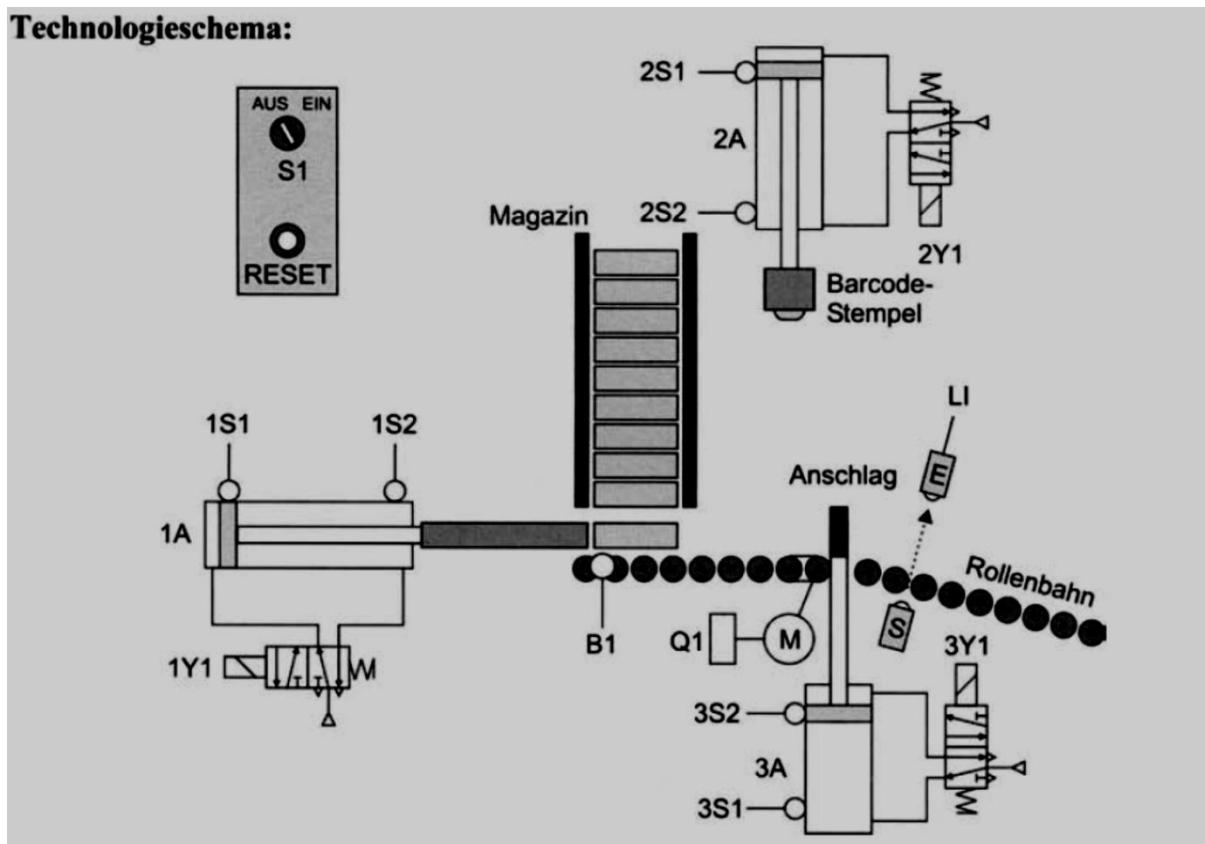
Forward KM1
Reverse KM2



ENG . ABDEL-KAWY MOBY

Project (13):

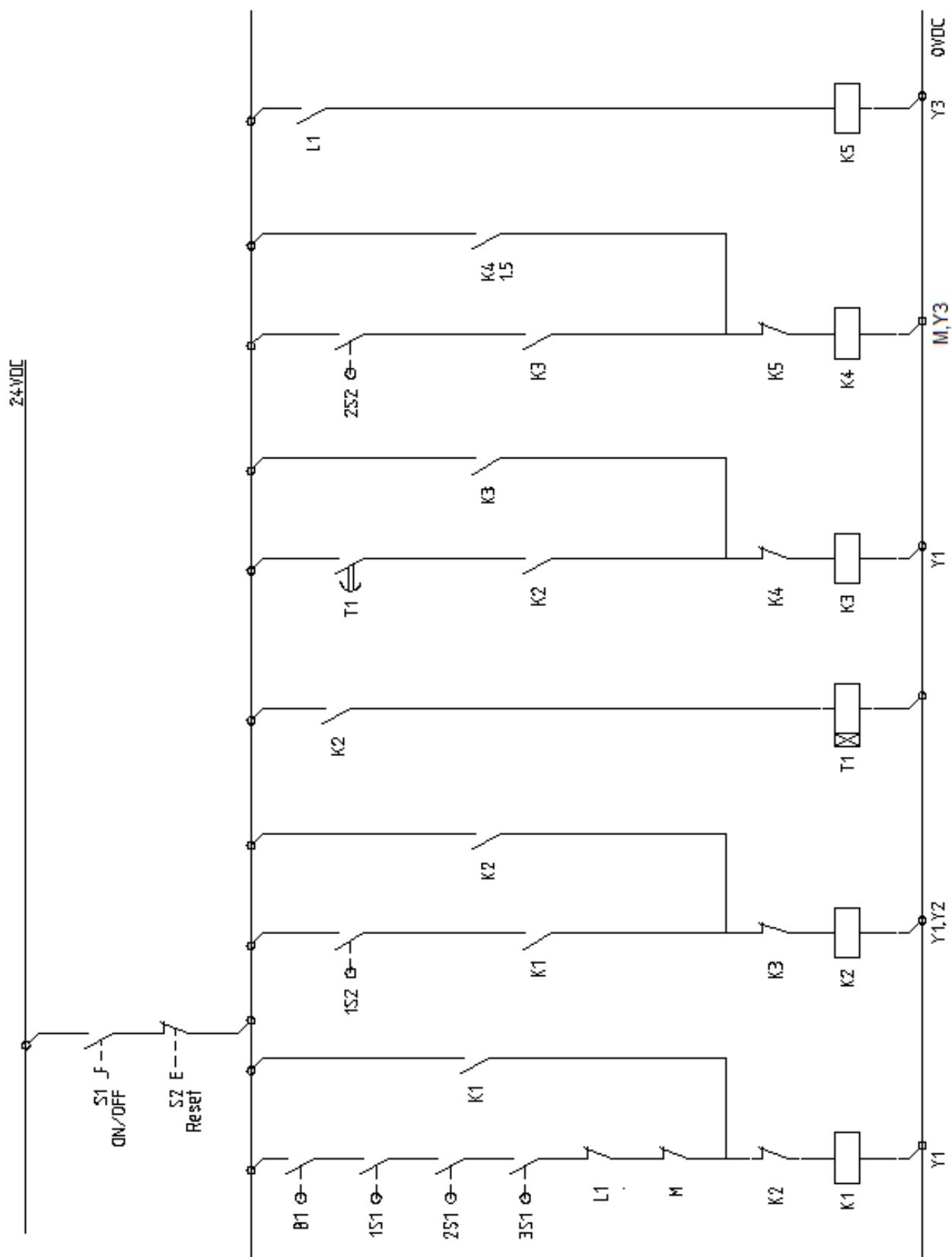
Technologieschema:



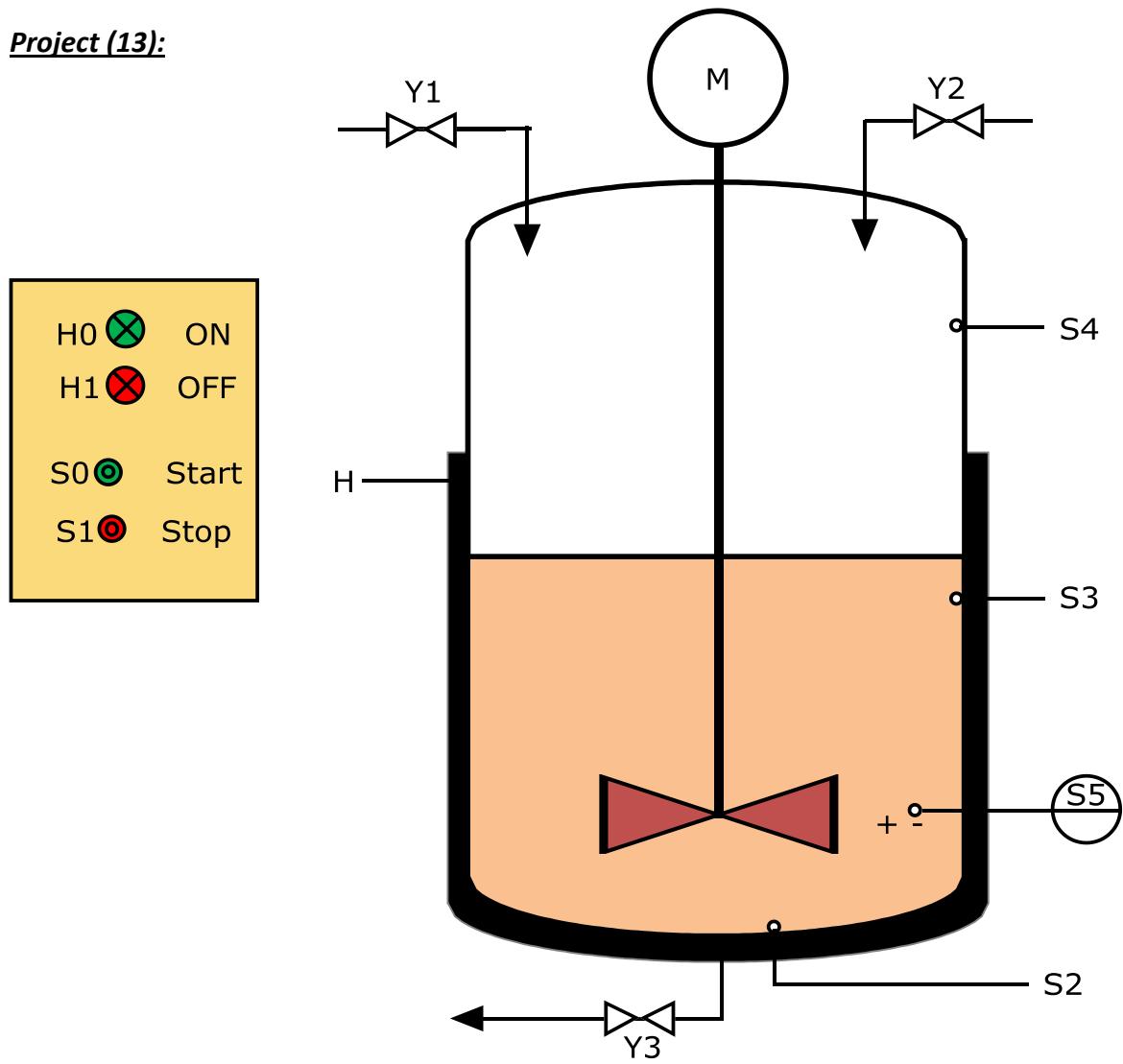
لدينا الشكل السابق وهو عبارة عن بداية خط انتاج يعمل كالتالي:

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

 1. عندما تكون الـ M/C في الـ Initial Position و الـ Selector (ON/OFF) على الـ ON
 2. يخرج البستم 1A ليدفع الصندوق حتى يصل الى 1S2
 3. ثم يخرج البستم 2A ليطبع الـ Bar Code على الصندوق و يظل في الخارج لمدة 2 min
 4. ثم يعمل المотор M و يعود البستم 3A حتى يمر المنتج من الـ Photo Sensor
 5. فيتوقف M عن العمل و يعود البستم 3A الى وضعه الطبيعي و تعود مرة اخرى الى الـ Sequence



Project (13):



لدينا تانك تفاعلات كيميائية كما هو موضح بالشكل:

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

عمل الـ **M/C** كالتالي :

- اولا يجب ان يكون الـ Tank فارغ تماما $S2=0$ & الـ $(Y3)$ مغلق *Outlet Valve*

1. عند الضغط على المفتاح *Start* يفتح الـ $(Y1)$ *Inlet Valve 1* ليدخل الـ *Liquid* الاول حتى يصل مستوى السائل الى $S3=1$

2. يفتح الـ $(Y2)$ *Inlet Valve 2* حتى يمتلأ الـ *Tank* الى $S4=1$

3. يعمل الـ *Heater* حتى تصل درجة الحرارة الى الدرجة المضبوطة عليها $(S5=1)$

4. يعمل الـ *Mixer* لمدة 10 min

5. يفتح الـ $(Y3)$ *Outlet Valve* حتى يفرغ التانك مرة اخرى

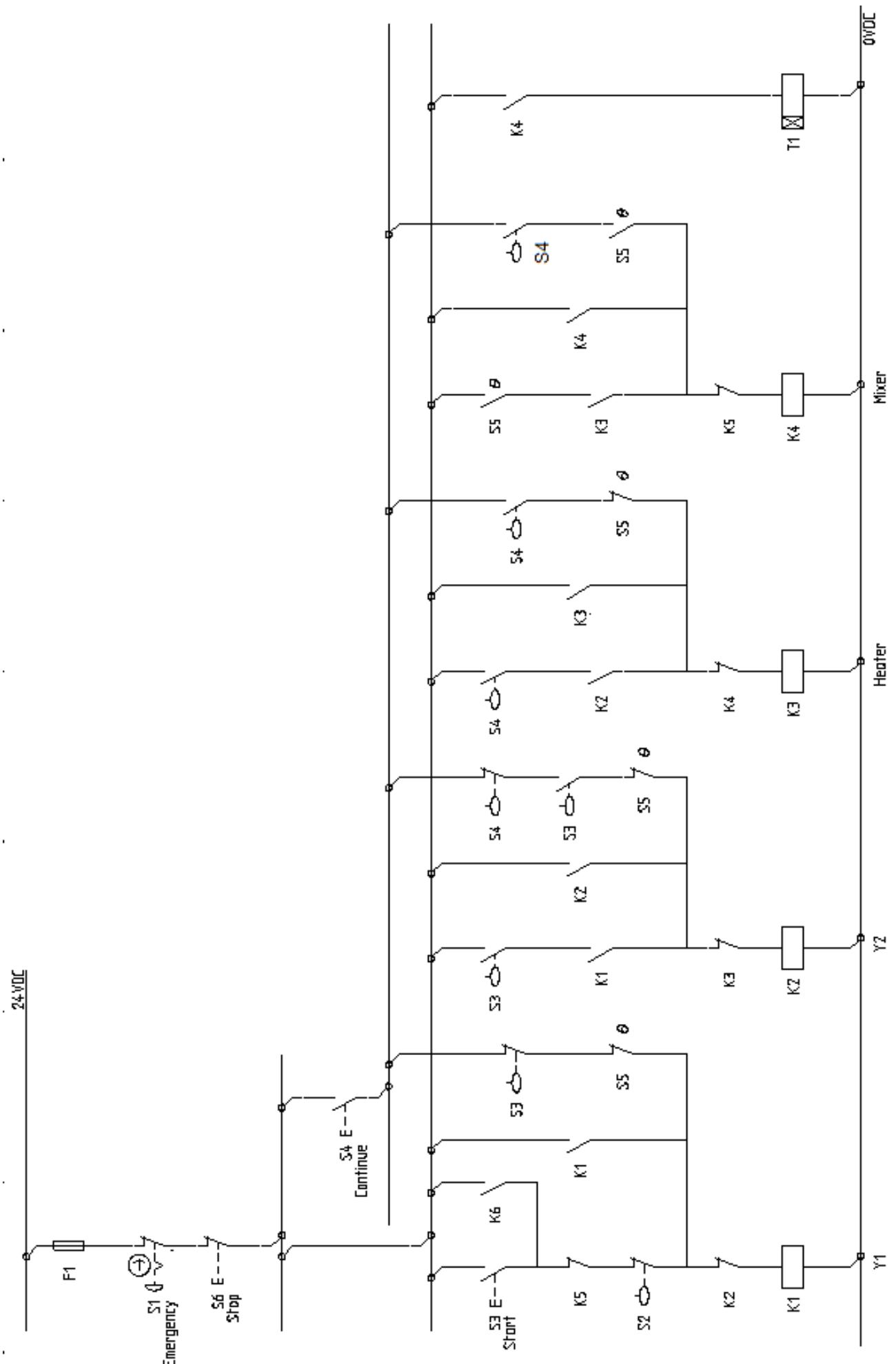
يجب توفير الـ **Features** الآتية

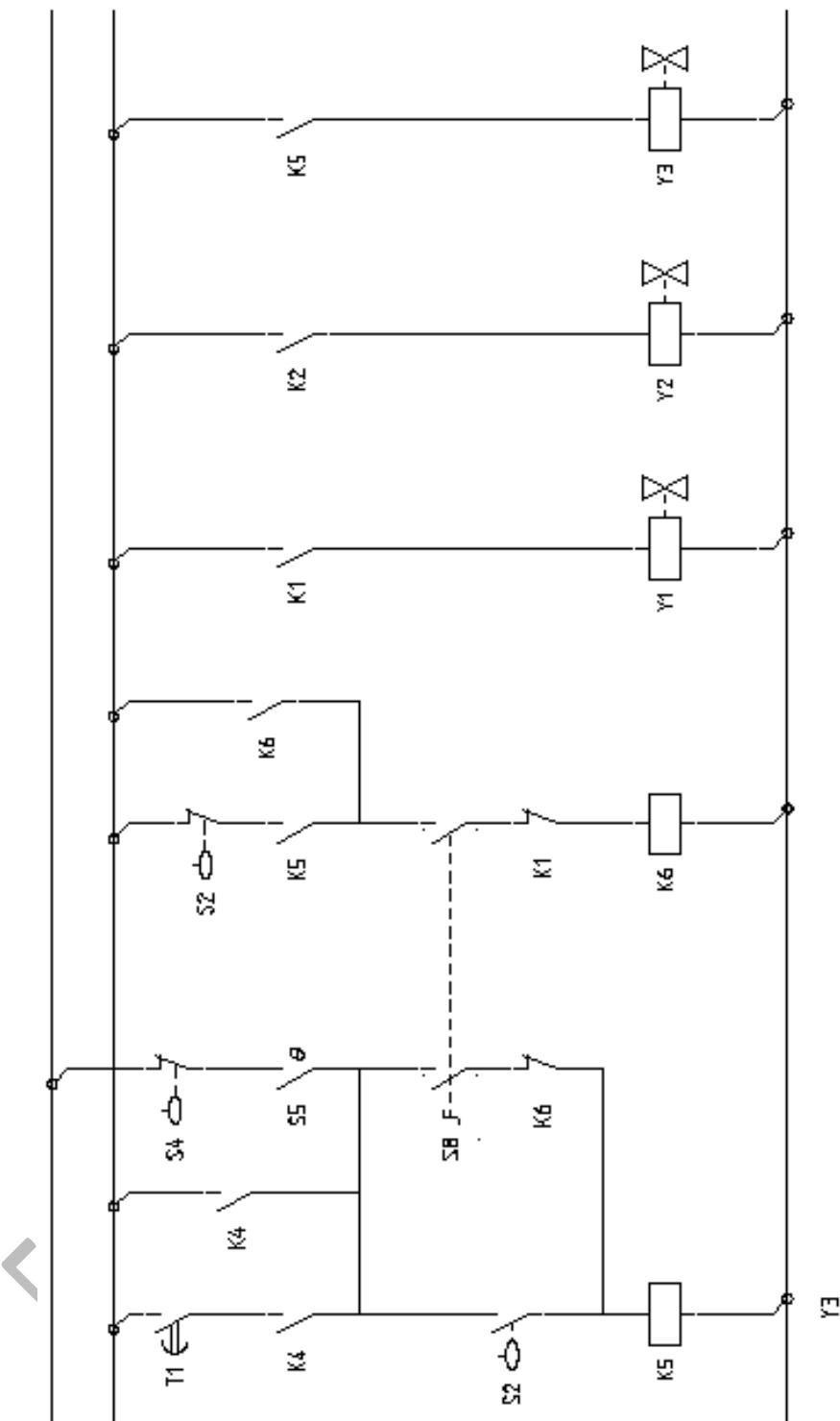
Start/Stop SWs

Emergency SW

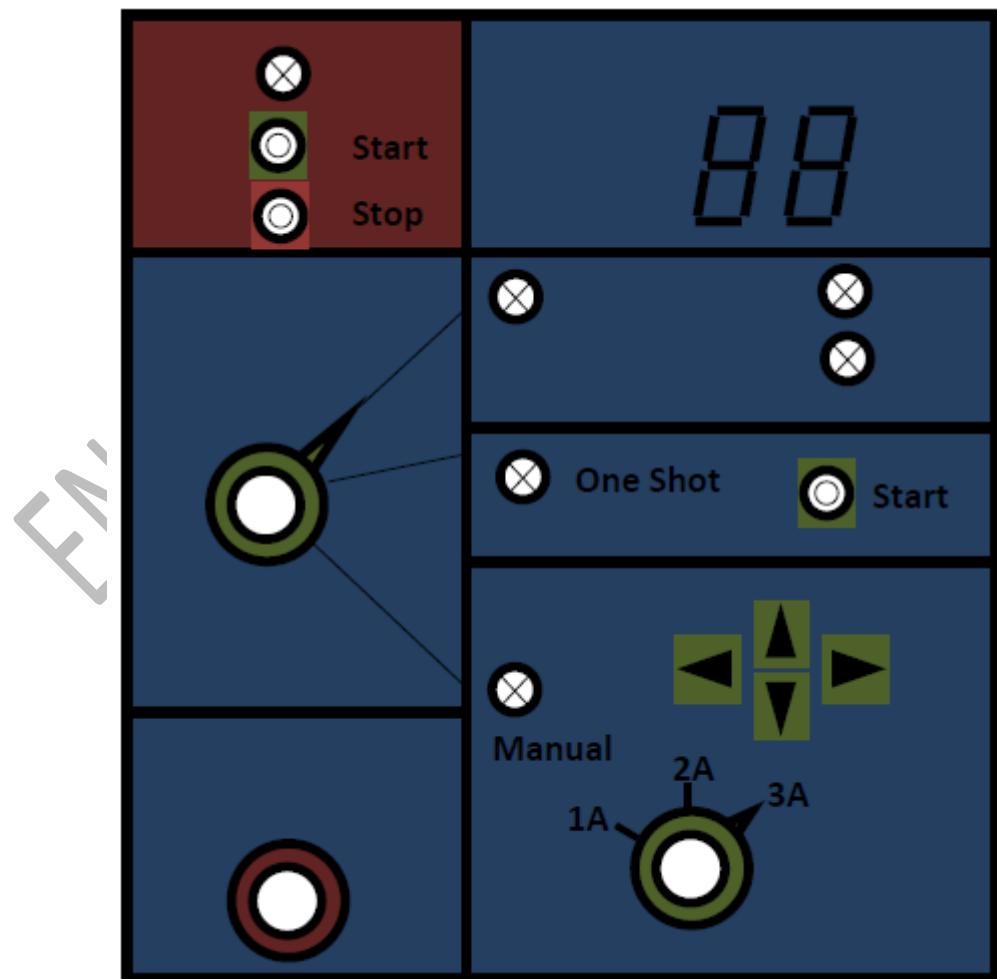
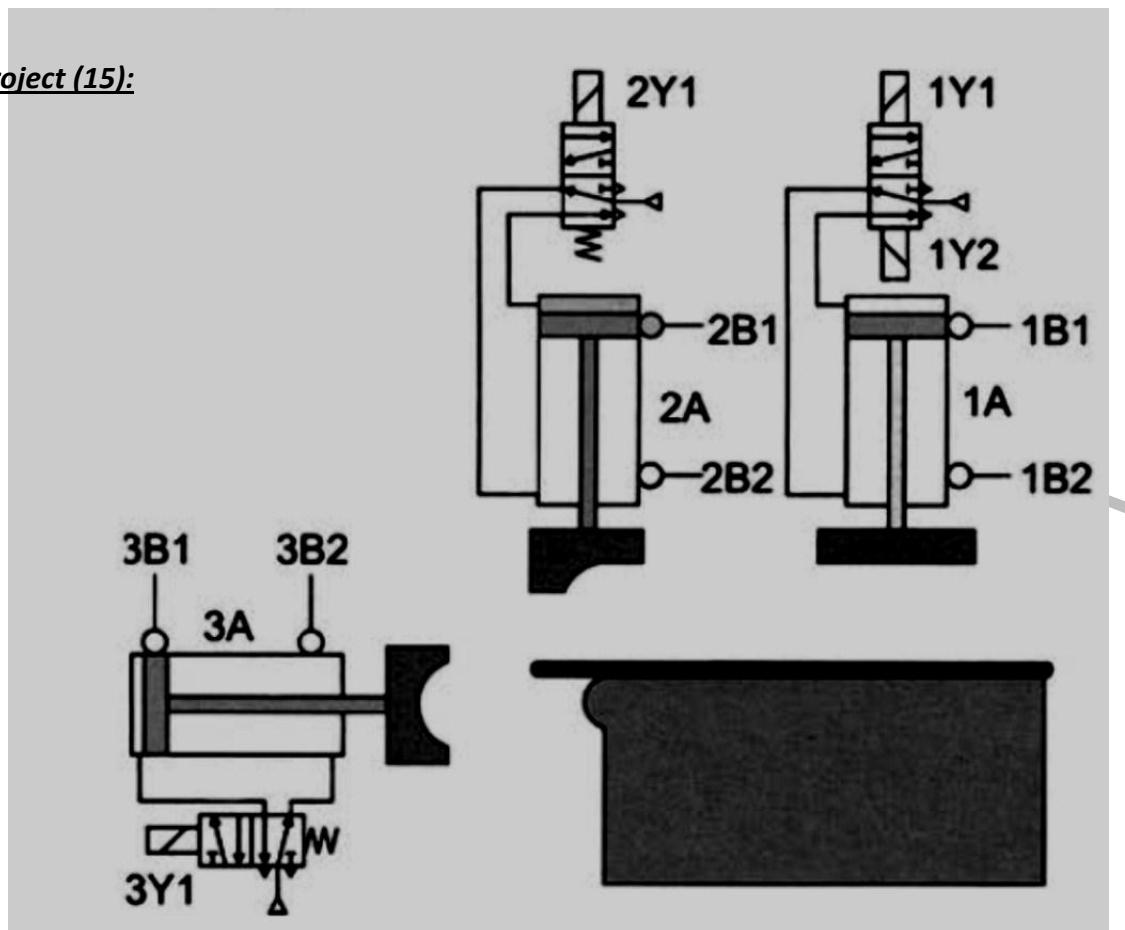
Continue SW

Repeated /One Cycle Selector SW

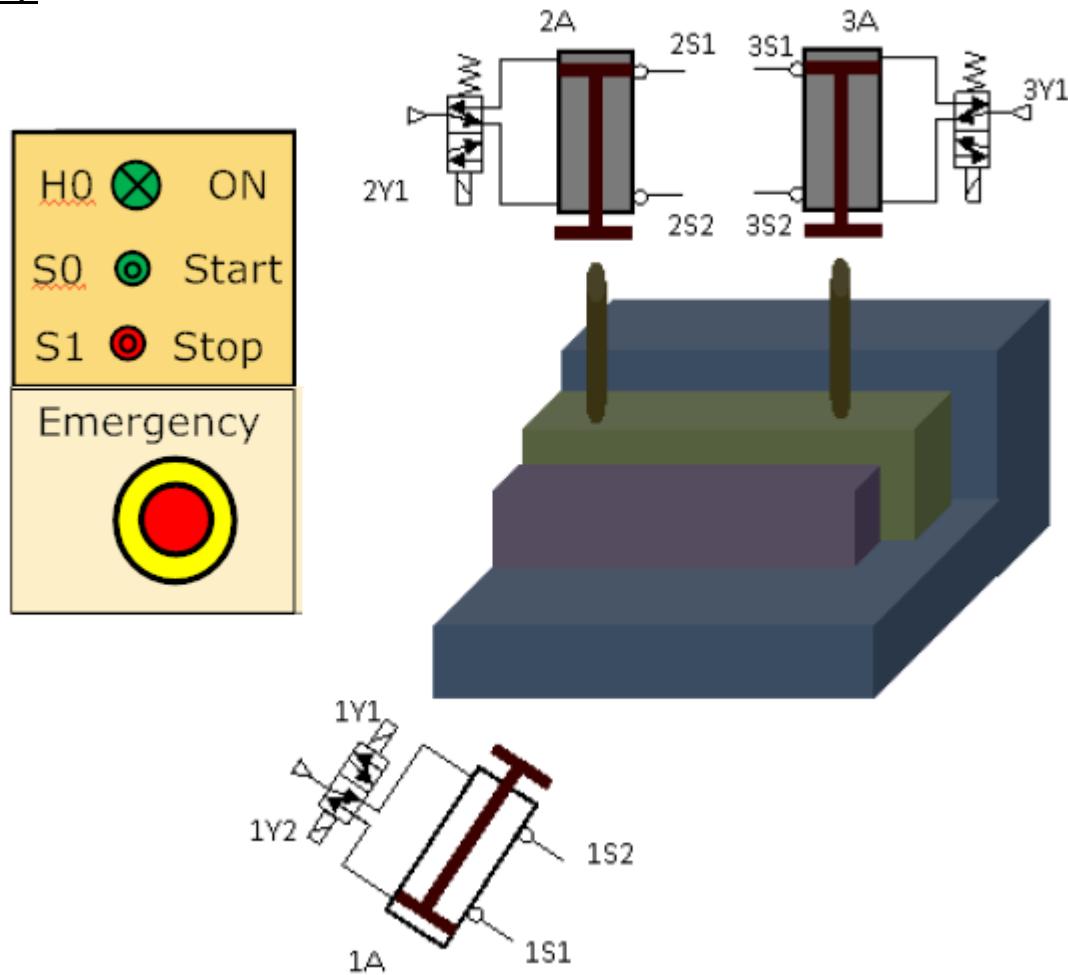




Project (15):



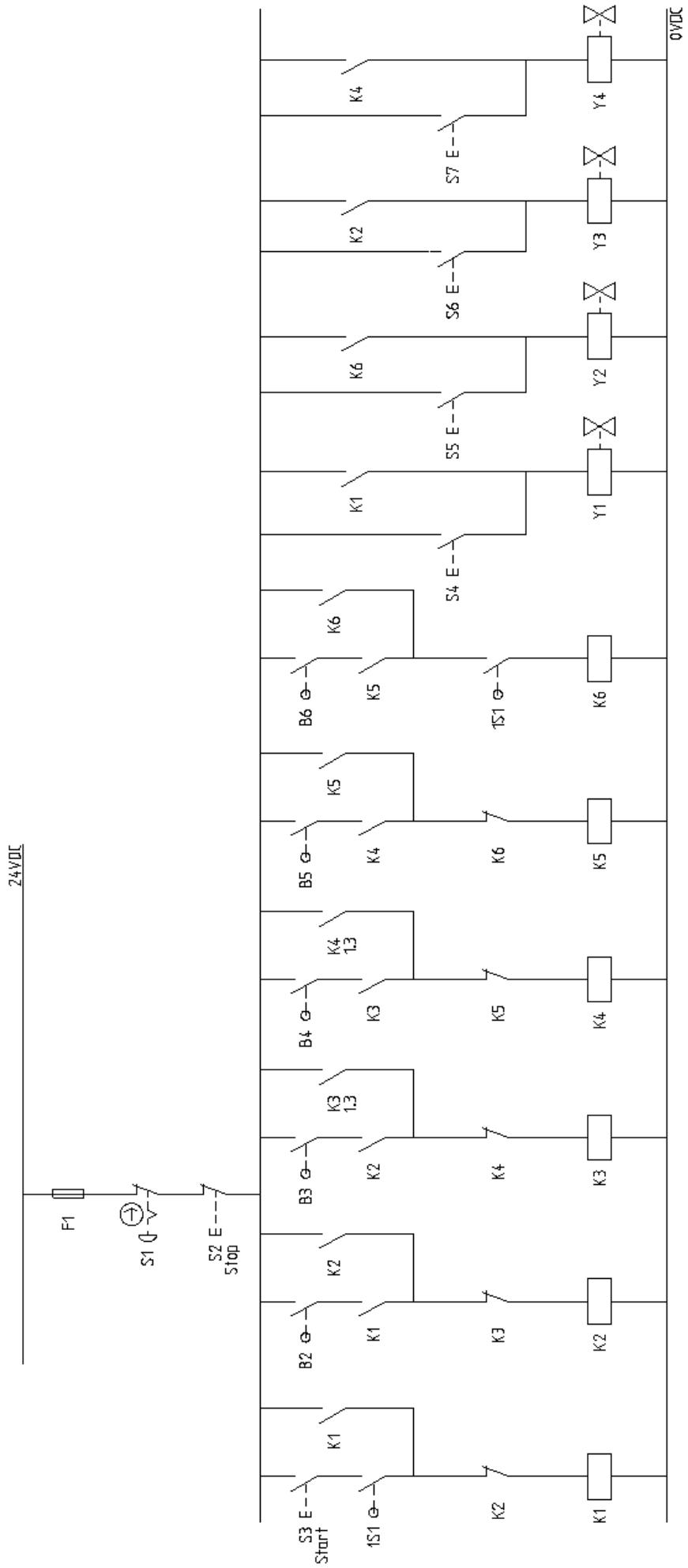
Project (17):



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

- بالضغط على على المفتاح Start بضغط الـ Piston(1A) على الـ Work Piece لثبيتها.
- ينزل الـ Piston(2A) لضغط الـ 1st Rod 1 و يعود مرة اخرى .
- ينزل الـ Piston(3A) لضغط الـ 2nd Rod 2 و يعود مرة اخرى .
- يعود الـ Piston(1A) الى مكانه مرة اخرى .

هذه الدائرة لا تصلح ان تكون Cycled وذلك لأن هناك وقت بين كل Cycle والاخر لازلة الـ Work Piece ووضع الاخر لا يتحدد بزمن معين ولكن يعتمد على 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>