



بالجزء الأول تعرفنا على معظم الأدوات المستخدمة بدوائر التحكم وبهذا الجزء إن شاء الله سوف نتعرف على الشئ الأهم وهو تصميم الدوائر والعمل على بناء فكرة هذه الدوائر بالتفصيل أن شاء الله فلتبدأ .

مواضيع هذا الجزء

- 1 المعلومات الأساسية للتصميم
- 2 التعرف على أنواع المخططات المستخدمة بالرسم
- 3 الدوائر الرئيسية المستخدمة

4 المعلومات الأساسية للتصميم

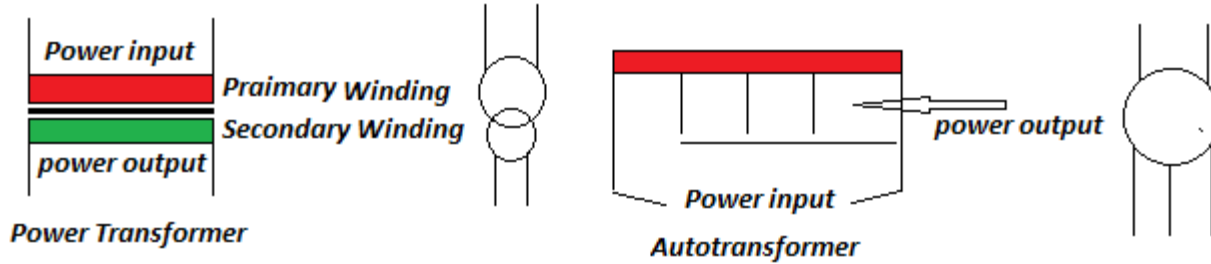
أن أي دائرة تحكم يجب قبل تصميمها أن تتوفر لدينا معلومات كافية عن الأحمال والأدوات المستخدمة بالدائرة حتى يتم اختيار الأدوات اللازمة لذلك واستخدام أجهزة الحماية والتشغيل للأحمال الموجودة بالدائرة ومن المعلومات الأساسية التي يجب معرفتها هي ما يلي:

- (أ) معلومات عن المصدر الرئيسي المغذي للدائرة.
- (ب) معلومات عن الأحمال الموجودة بالدائرة.
- (ج) مبدأ عمل الآلة وكيفية تشغيلها.

(أ) معلومات عن المصدر الرئيسي المغذي للدائرة

كما نعلم أن أنواع مصادر التيار الكهربائي مصدرين هما مصدر تيار متردد AC ومصدر تيار مستمر DC وهذه المصادر متعددة الجهود فمصدر التيار المتردد له عدة جهود وهي (12 24 48 90 110 220 380 400 فولت) وهذه الجهود تستخدم للتغذية الرئيسية والتحكم كما سنرى فيما بعد. وإذا كان لدينا جهد عالي ونريد أن نقلل منه لاستخدامه بالتحكم نستخدم لذلك جهاز يطلق عليه المحول الكهربائي Transformer وهذا المحول يستخدم في خفض الجهد ويسمى Step Down Transformer ومنها ما يستخدم لرفع الجهد ويسمى Step Up Transformer ومن أنواع هذه المحولات نوعين رئيسيين هما

المحول العادي ويسمى Power Transformer وهو عبارة عن ملفين ملف ابتدائي Primary Winding والملف الثاني هو الملف الثانوي Secondary Winding والنوع الثاني هو المحول الذاتي Autotransformer وهو عبارة عن ملف واحد ويجزئ منه جهود مختلفة والشكل التالي يبين النوعين من المحولات



وهناك في بعض الدوائر يكون عدة مصادر من التغذية وأبرزها المصدر الرئيسي المغذي وعادة ما يكون ذو جهد عالي مثل 400 أو 380 فولت والجهد الثاني هو جهد التحكم وعادة ما يكون 48 أو 24 أو 110 فولت والجهد الثالث وهو الجهد المنخفض ذو التيار المستمر والذي يستخدم عادة بتشغيل الكابح للمحركات

Breaks

وملفات كوابح السرعة Eddy Current Coils وعادة ما يكون بجهد منخفض وسنتعرف عليه في وقت لاحق .

إن يجب معرفة معلومات عن المصدر الرئيسي المغذي ومصدر التحكم حتى نقوم بجلب الأدوات اللازمة لتعمل على الجهد المطلوب ويفضل أن يكون جهد التحكم جهد منخفض والسبب في ذلك أترك الجواب لك حتى تفكر به جيدا كما ويفضل أن يكون جهد التحكم من النوع التيار المستمر ذو الجهد المنخفض والسبب في ذلك أيضا أترك الجواب لك .

الآن نأتي إلى التيار المستمر وهو التيار الذي يكون ثابت القيمة والاتجاه بالنسبة للزمن ويكون التردد له يساوي صفر وهو عبارة عن خطين فقط ويرمز لهما + و- وكما قلنا يستخدم بتشغيل الكابح والتي تحتاج إلى مجال مغناطيسي عالي .

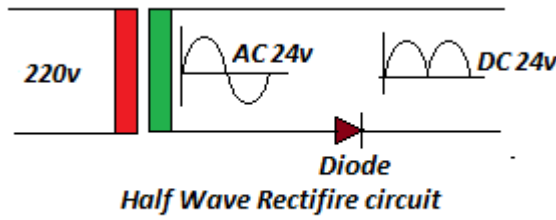
ويمكن الحصول على التيار المتردد عن طريق دوائر تسمى دوائر التوحيد Rectifier Circuits وهي على عدة أنواع وهي

1 دائرة توحيد نصف موجة Half Wave Rectifier

2 دائرة توحيد موجة كاملة Full Wave Rectifier

دائرة توحيد نصف موجة

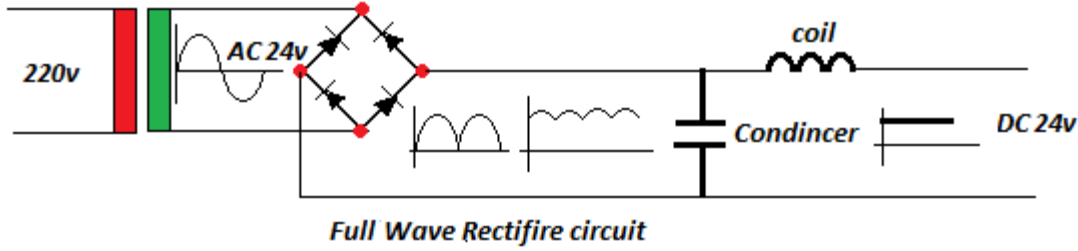
وفي هذه الحالة نستخدم محول خافض وقطعة الكترونية تسمى ديود Diode كما بالشكل



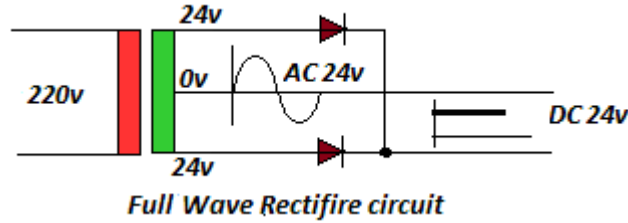
وهذه الدائرة جودتها منخفضة لذلك نستخدم دوائر التوحيد ذو الموجة الكاملة

2 دوائر التوحيد للموجة الكاملة Full Wave Rectifier

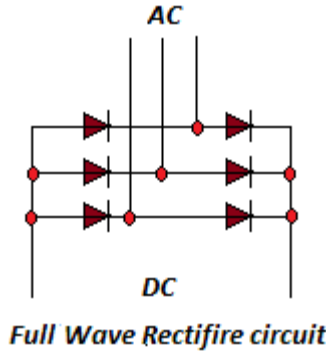
وهي على نوعين بالنسبة للوجه الواحد النوع الأول باستخدام 4 ديودات وتشكل هذه الديودات شكل القنطرة Bridge Rectifier وبهذه الحالة نستخدم طرفي المحول أي المخرج كما بالشكل



وهذه الدائرة ذات كفاءة عالية تصل إلى 99% بوجود دوائر الترشيح مثل المكثف والملف أما الصورة الثانية لدائرة التوحيد للموجة الكاملة وهي باستخدام ديودين اثنان فقط وبهذه الحالة يجب استخدام خط التعادل لمخرج المحول كما بالشكل



وهناك التوحيد من الثلاثة اوجه التيار المستمر وذلك باستخدام 6 ديودات كما بالشكل



(ب) معلومات عن الأحمال الموجودة بالدائرة

أن ن اهم المعلومات عن دوائر التحكم هي معرفة المعلومات عن الأحمال الموجودة بالدائرة مثل المحركات وهذا اهم جزء بالدائرة فيجب معرفة التيار المستهلك من قبل المحرك حتى نعرف مقدار تيار المفاتيح المغناطيسية التي يمكن أن نستخدمها حتى تعمل الدائرة بشكل صحيح ويمكن حساب تيار المحرك في حالة الثلاثة اوجه بالعلاقة التالية

$$P = 1.73 \times V \times I \times \cos@$$

حيث أن

P القدرة الكهربائية للمحرك بالواط

1.73 ثابت جذر الرقم 3

الجهد الذي يعمل عليه المحرك بالفولت

التيار الذي يستهلكه المحرك بالأمبير

معامل القدرة للمحرك ويساوي تقريبا 0.8

لو واط ويعمل على جهد 380 فولت فإن التيار المسحوب هو

$$20 \times 1000 = 1.73 \times 380 \times I \times$$

$$I = 38 \text{ Amp}$$

$\frac{V}{I \cos@}$

كل المحرك

في هذه الحالة نضيف 25% على الامبير الاصلي بالنسبة للقواطع الرئيسي والمفتاح المغناطيسي فيكون تيار القاطع هو 45 امبير حسب المواصفات العالمية والمفتاح المغناطيسي كذلك

ج) مبدأ عمل الآلة وكيفية تشغيلها .

بعد ما ت معرفة بعض المعلومات عن الاجهزة المستخدمة بالدائرة والادوات ناتي الان الى معرفة بدأ عمل الآلة التي نريد أن نصمم لها الدائرة هل هي بمحرك واحد أو اثنين أو أكثر وما هو عمل كل محرك من هذه المحركات أي ما هي الحركات التي يقوم بها كل محرك فيجب فهم مبدأ عمل الآلة حتى يسهل علينا التصميم

2 التعرف على أنواع المخططات المستخدمة بالرسم

بعد التعرف على المعلومات التي سنحتاجها لبدأية العمل الان نقوم بالتفكير برسم المخطط للدائرة وقبل الرسم يجب التعرف على أنواع المخططات التي سوف نقوم برسمها وهي على نوعين مهمين هما الرسم العادي والذي يحتوي على دائرتين العملية والنظرية حيث أن الدائرة العملية تحتوي على الأحمال الموجودة بالدائرة مثل المحركات والمحولات واجهزة التشغيل مثل المفاتيح المغناطيسية واجهزة الحماية المستخدمة بالدائرة اما الدائرة النظرية فهي التي تحتوي على رموز الدائرة فقط

اما النوع الثاني من المخططات فهو المخطط السلمي ladder Diagram وهو المخطط الذي يرسم بطريقة افقية بخلاف المخطط العادي الذي يرسم بطريقة عمودية كما سنلاحظ من خلال الرسم القادم أن شاء الله

3 الدوائر الرئيسية المستخدمة

تعلمنا بالسابق بعض المعلومات المهمة واللازمة لتنفيذ وتصميم دوائر التحكم والان ناتي الى رسم الدوائر وهذا موضوع مهم جدا يجب الانتباه اليه جيدا وسوف نستعرض الدوائر الرئيسية المهمة ومن ثم الدوائر الفرعية وايضا تركيب الدوائر مع بعضها البعض

اولا - الدوائر الرئيسية هي

4 تشغيل محرك واحد بواسطة ضواغط التحكم بالتشغيل والايقاف

2 عكس اتجاه المحرك

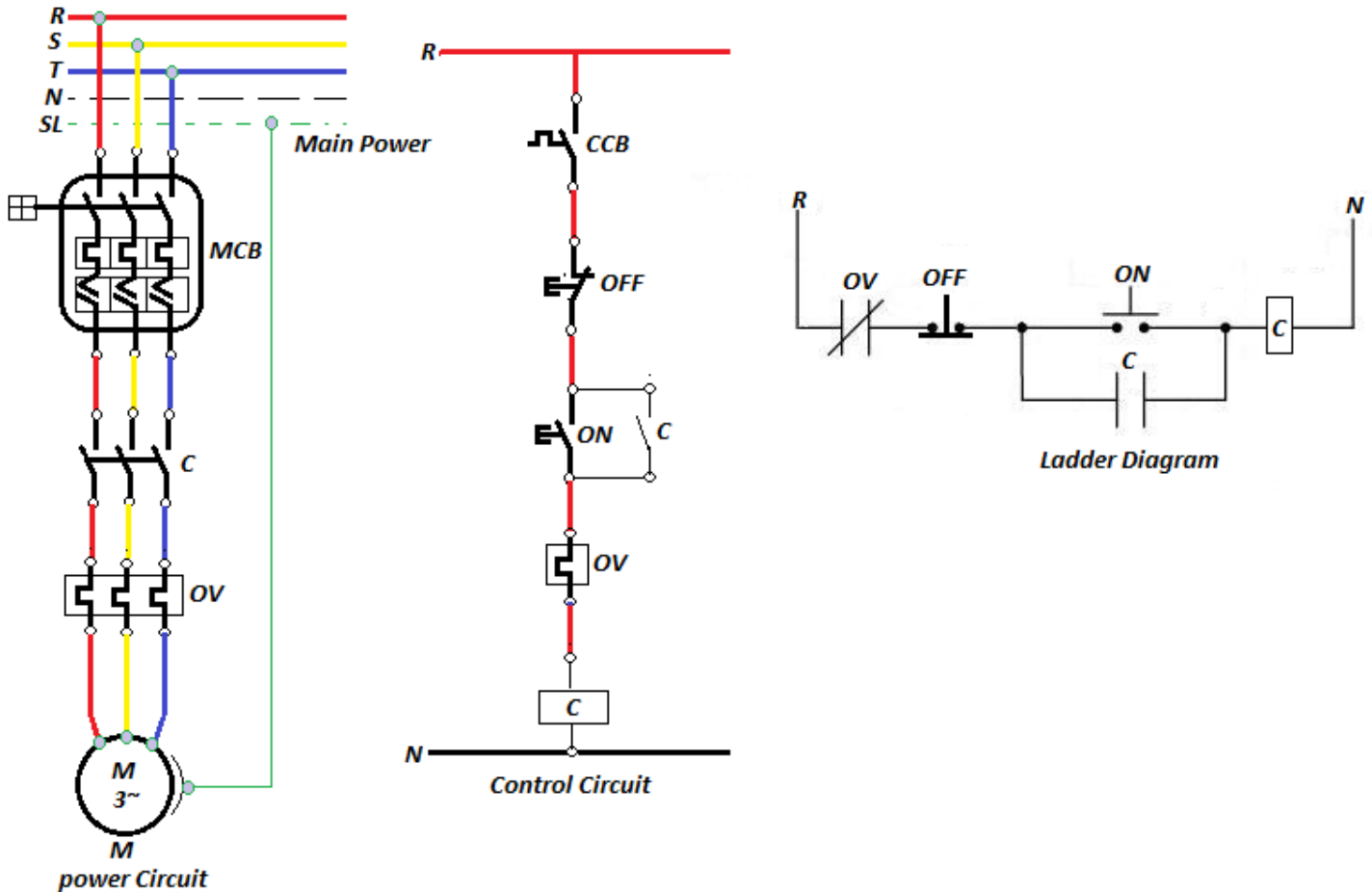
3 تشغيل المحرك ستار دلتا

وسوف نستعرض الدوائر الفرعية للدوائر الرئيسية فلنبدأ الان .

الدائرة الاولى = يراد تشغيل محرك ثلاثة اوجه من مكان واحد بواسطة مفتاح مغناطيسي وضواغط التحكم بالتشغيل والايقاف مع اجهزة الحماية اللازمة لذلك مع العلم أن جهد المصدر الرئيسي هو 380 فولت وجهد التحكم هو 220 فولت .

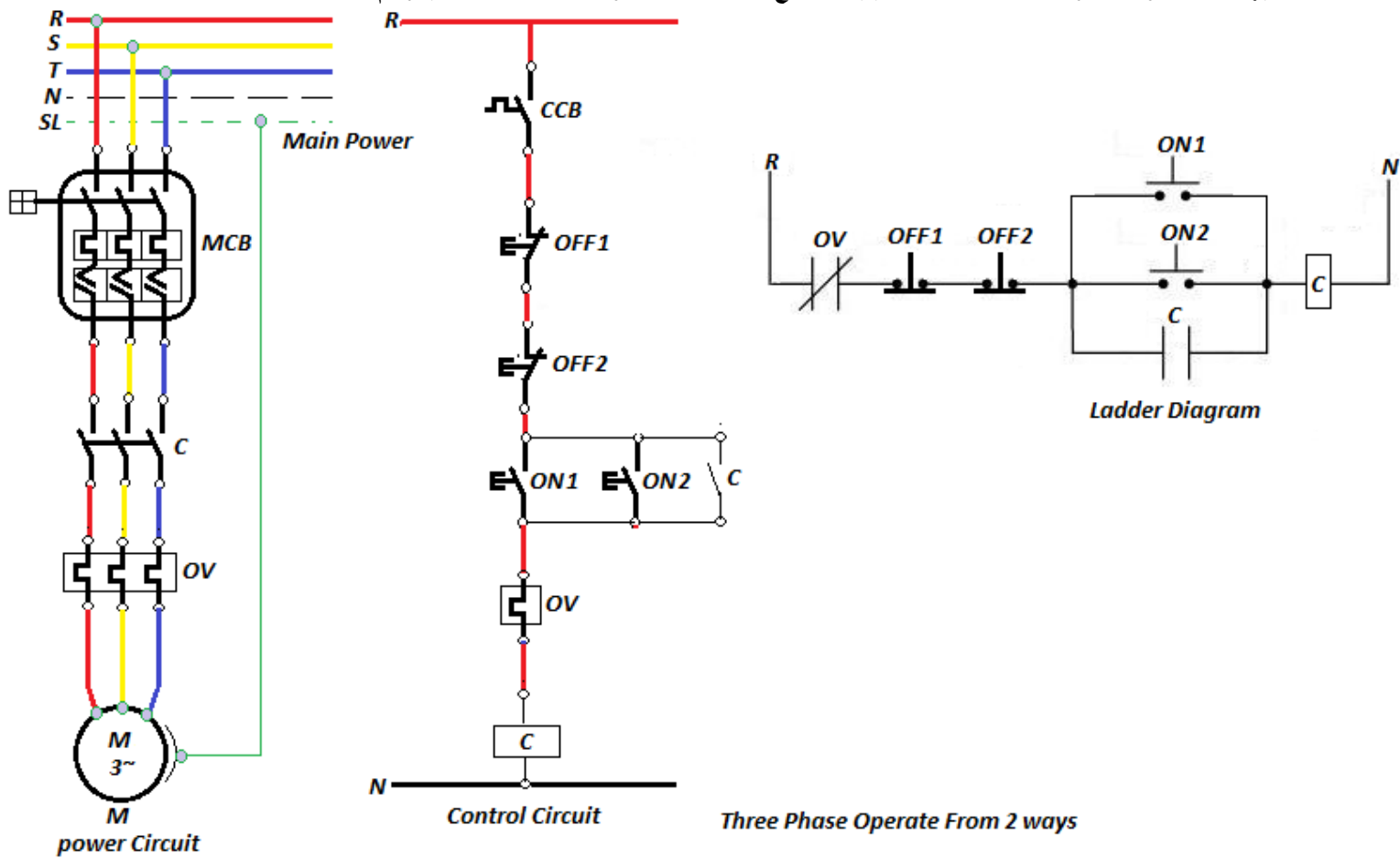
من المعلومات المهمة جهد المصدر وجهد التحكم لذا اولاً نبدأ برسم خطوط التغذية الرئيسية وهي عبارة عن 5 خطوط 3 خطوط رئيسية

وخط التعادل وخط الحماية كما بالشكل ومن ثم الأدوات المطلوبة وهي مفتاح مغناطيسي وقاطع حراري مغناطيسي وجهاز الحماية من زيادة الحمل وسوف نرسم بالرسم العامودي والرسم الافقي أي السلمي كما بالشكل



Created with

بهذه الحالة كون المحرك سيعمل من مكانين يجب أن نضع ضاغطين لتشغيل وضاططين إيقاف كما بالرسم



هذه الدائرة لتشغيل محرك واحد من مكانين وعندما نريد من ثلاثة اماكن نستخدم ثلاثة ضواغط إيقاف على التوالي وثلاثة ضواغط على التوازي وهكذا وعندما نريد تشغيل محرك من مكانين وإيقافه من مكان واحد نستخدم ضاغط إيقاف واحد وضواغط تشغيل عدد اثنين وهكذا ونلاحظ من خلال الدوائر السابقة أن المحرك عندما نريد أن يتم إيقافه فإن المحرك بعد إيقافه يدور بعدها لفترة معينة نتيجة لرد فعل السرعة العالية التي كان يدورها ولكن بالأصل أن يقف المحرك مباشرة بعد الضغط على ضاغط الإيقاف وهناك عدة طرق لإيقافه وهي باستخدام كوابح وهذه الكابح مغناطيسية أي تعتمد مبدأ عملها على المجال المغناطيسي ومن طرق إيقاف المحرك بعد الضغط على ضاغط الإيقاف هناك عدة طرق منها

- 1 عن طريق كابح يكون مثبت خلف المحرك Break وهذا البريك يعمل على المجال المغناطيسي بجهد منخفض .
- 2 عن طريق إيصال تيار كهربائي مستمر لملفات العضو الساكن بعد فصل التيار المتردد عنه وذلك لفترة ثواني فقط خوفاً من إتلاف الملفات .
- 3 عن طريق عكس اتجاه الدوران بزمن بسيط جداً وسوف نستعرض الطرق الثلاثة السابقة .
- 4 عن طريق البريك وهذا البريك يعمل على تيار مستمر 24 فولت اذن سوف نحتاج الى الأدوات التالية

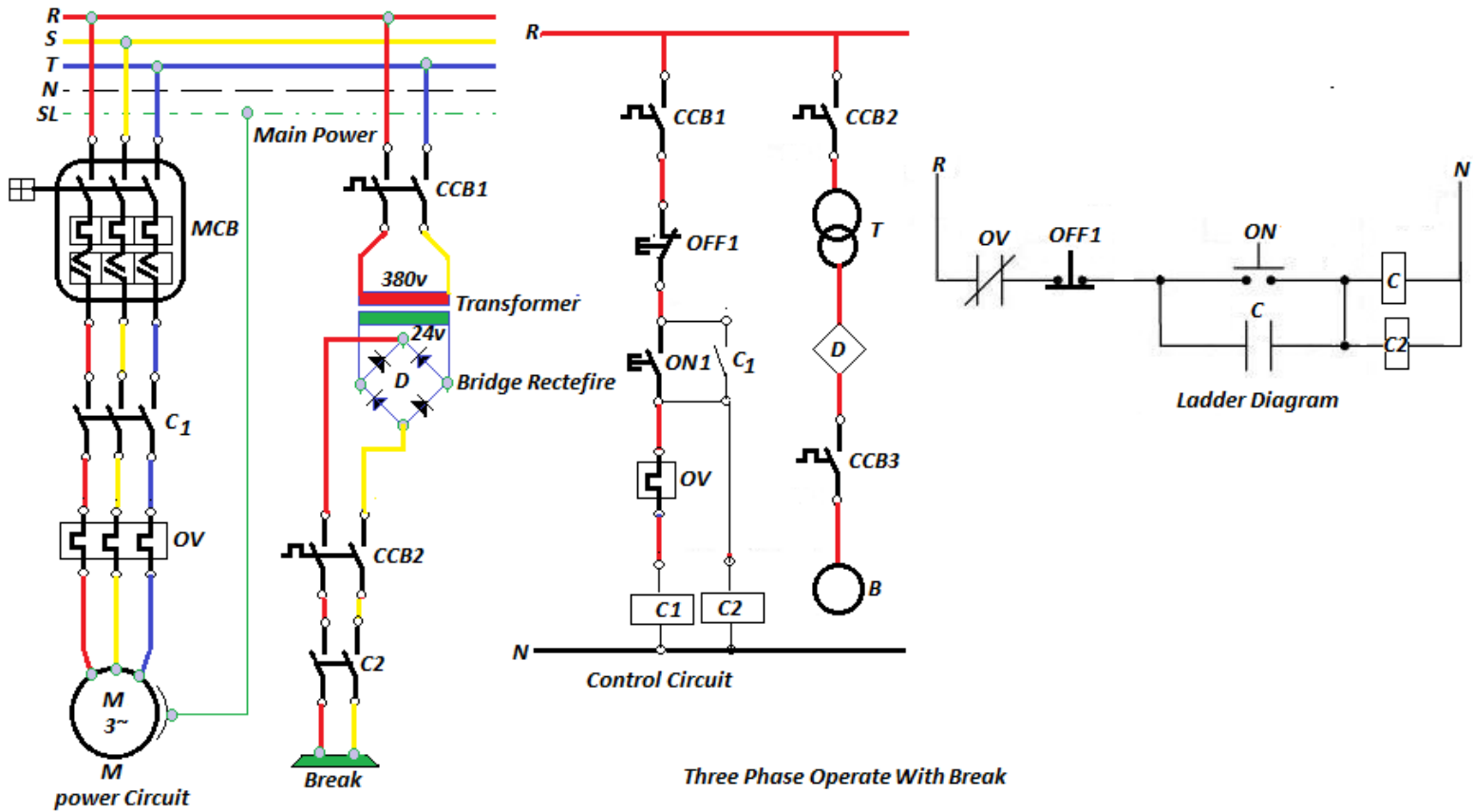
محول كهربائي 220 - 24 فولت

دائرة توحيد موجة كاملة

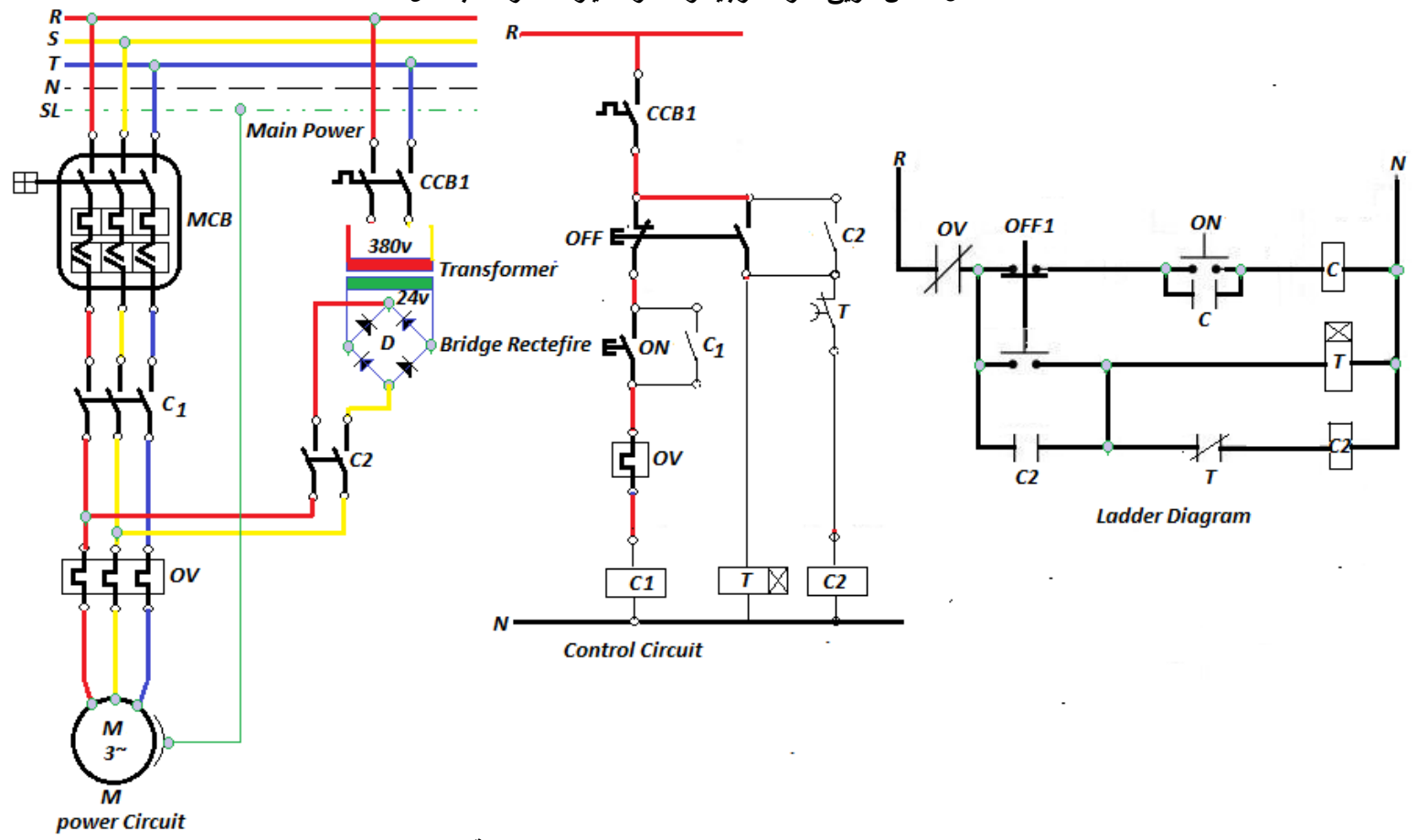
مفتاحين مغناطيسيين احدهما للمحرك والاخر للبريك

أجهزة حماية

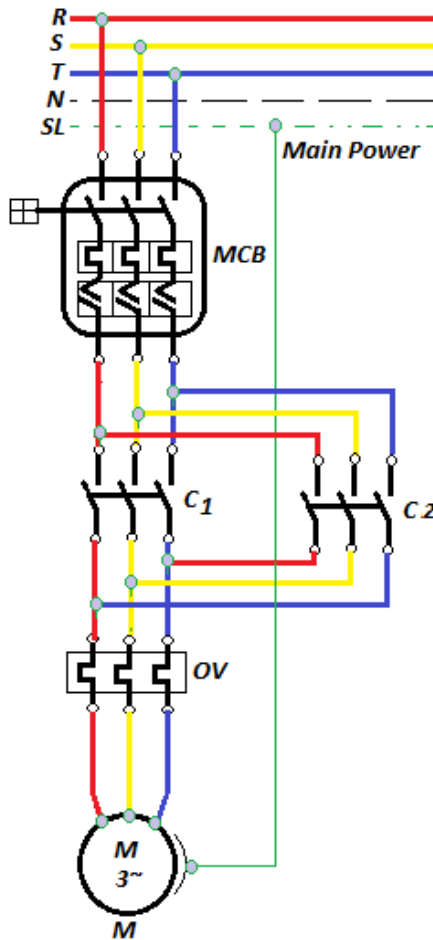
انظر الدائرة



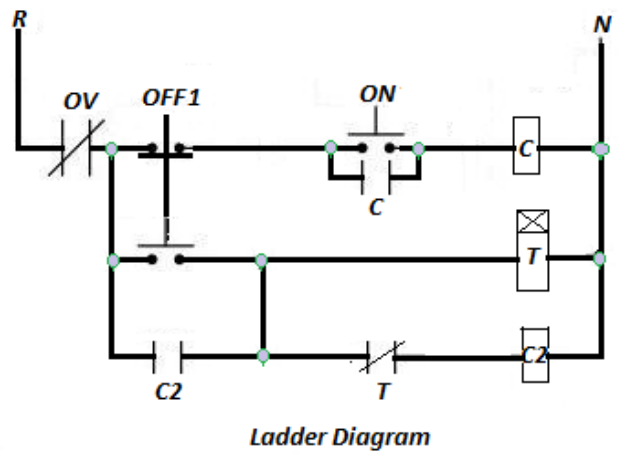
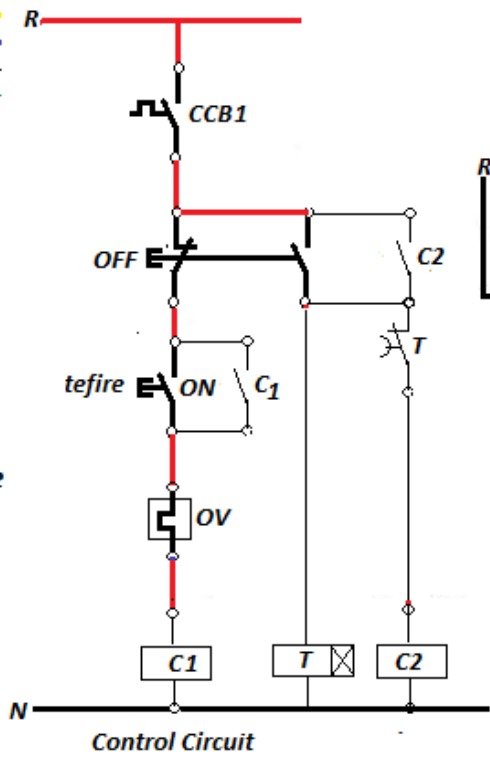
3 عن طريق دائرة خارجية ومصدرها تيار مستمر كما بالشكل



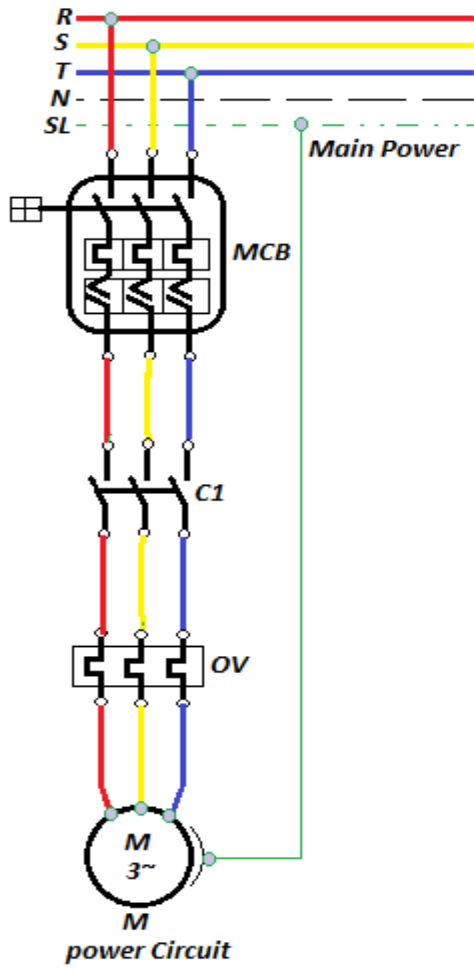
4 عن طريق عكس اتجاه الدوران لفترة بسيطة
انظر الدائرة



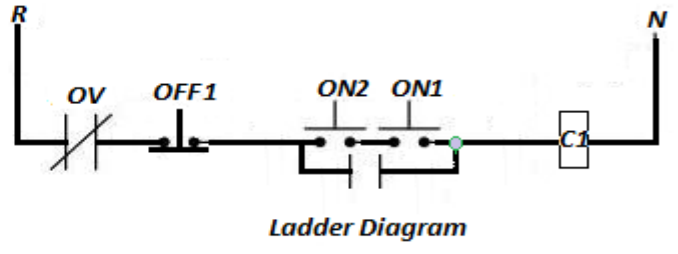
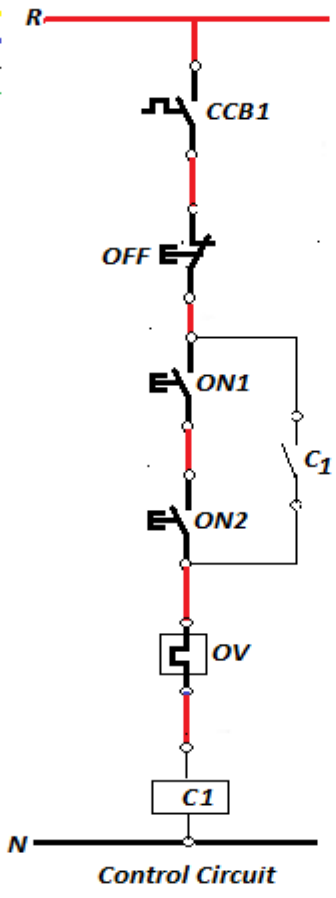
power Circuit



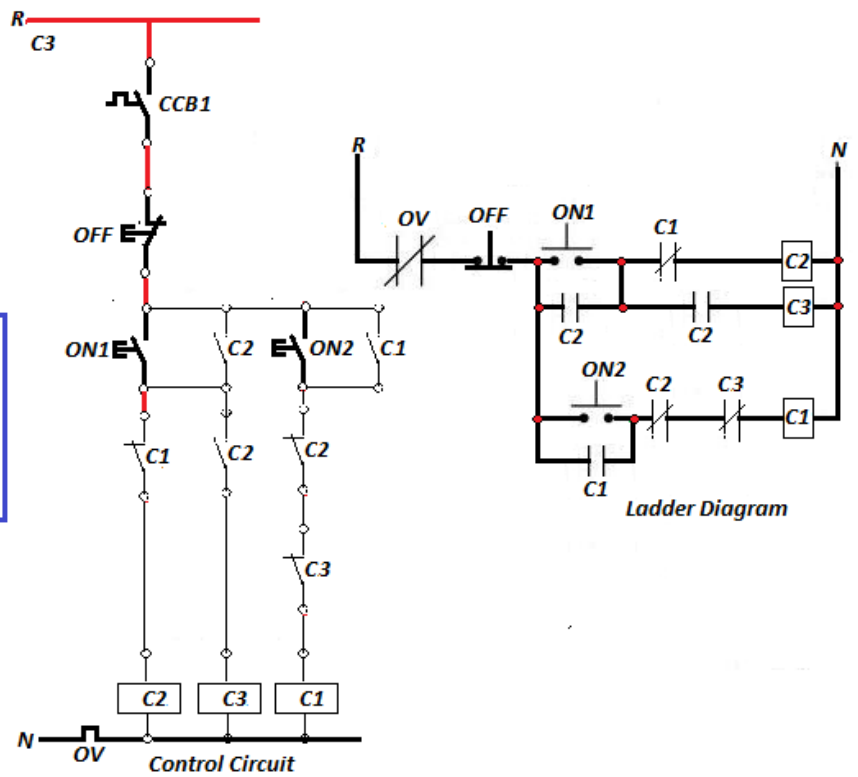
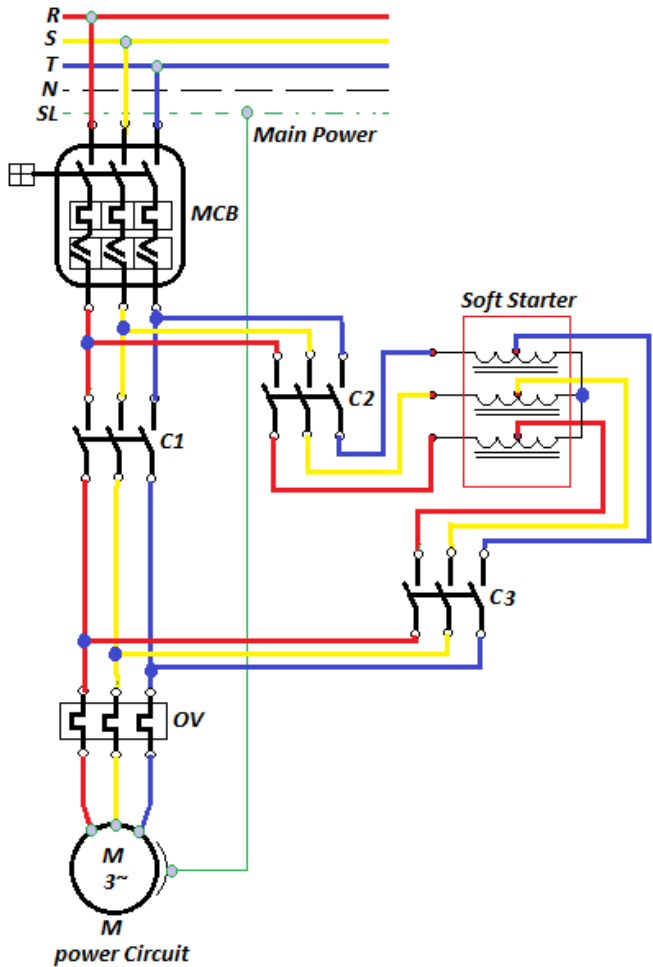
الدائرة الثالثة : تشغيل محرك ثلاثة اوجه بحيث عند تشغيله يتم الضغط على ضاغطين تشغيل بكلتا اليدين من اجل سلامة العامل وايقافه من مكان واحد



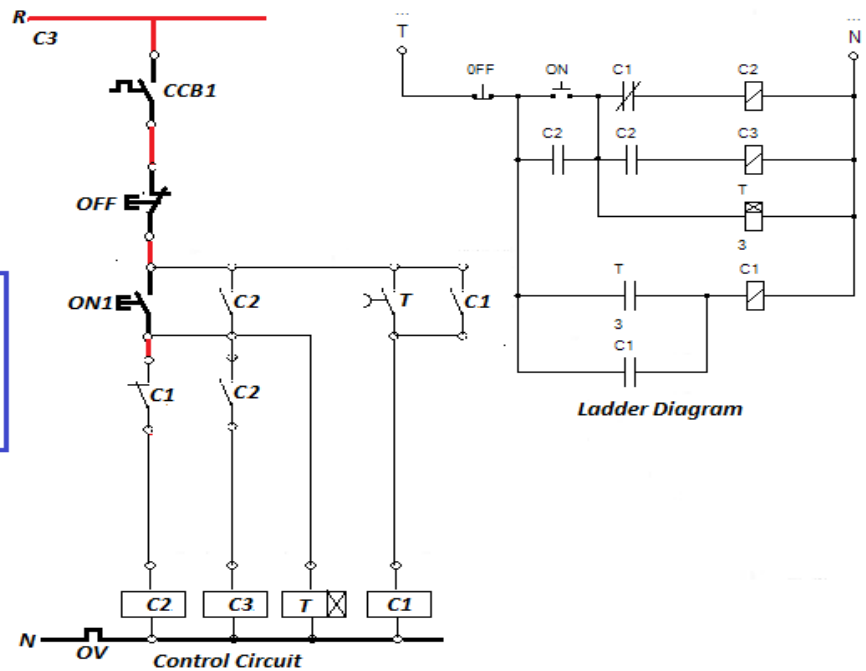
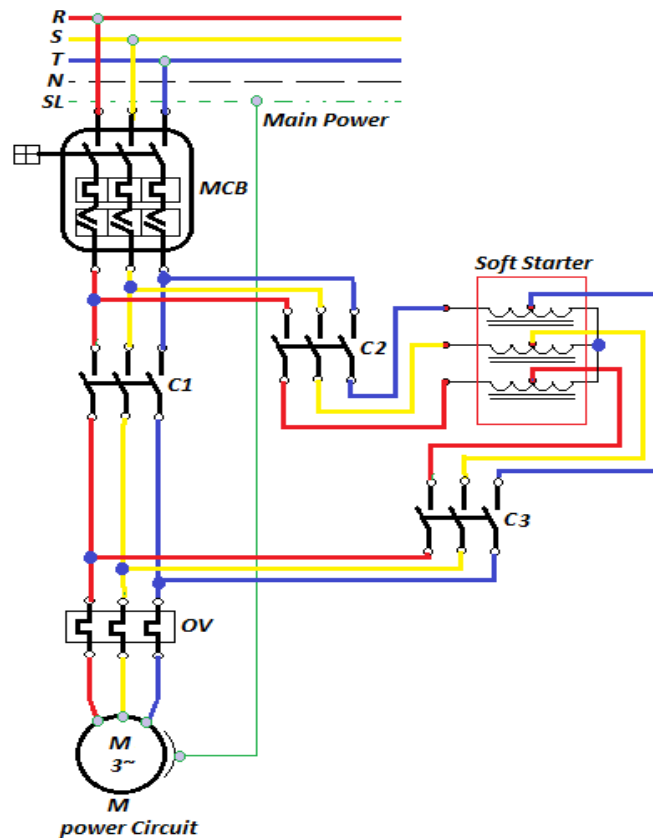
power Circuit



الدائرة الرابعة : تشغيل محرك ثلاثة اوجه بطريقة سلسلة وناعمة **Soft starter** حيث يتم دوران المحرك بالبداية بطريقة سلسلة وناعمة ومن ثم يتغير تشغيله بالشكل الطبيعي وهذا يتم بطريقتين اما اتوماتيكيا أو يدويا وهاتان الطريقتين بحاجة الى ملف يشبه المحول وهو عبارة عن ثلاثة ملفات تصلة ستار كما بالشكل اولا الطريق اليدوية



اما الطريق الاتوماتيكية فهي عن طريق تايمر



Created with

سرعات المحركات Motors Speeds

أن محركات الثلاثة أوجة يمكن التحكم بسرعتها بكل سهولة وخاصة إذا كان المحرك ذو عضو دائر ملفوف **Armature** اما المحركات ذات العضو الدائر ذو القفص السنجاب **Squirrel Cage Rotor** فذلك والان سوف نبحت بكل نوع من الانواع للمحركات

اولا المحرك ذو القفص السنجاب **Squirrel Cage Rotor**

أن السرعة باي محرك تعتمد على العوامل التالية
عدد اقطاب المحرك حيث انه كلما زادت عدد الاقطاب قلت السرعة أي تناسب عكسي
التردد حيث زاد التردد زادت السرعة أي التناسب طردي
وهذه العوامل تعطي باحدى العلاقتين التاليتين هما

$$S = 60 \times F \backslash (P/2)$$

حيث أن S السرعة

60 ثابت F التردد للمصدر P/2 عدد ازواج الاقطاب

اما العلاقة الثانية فهي

$$S = 120 \times F \backslash P$$

أي أن المحرك الذي عدد اقطابه قطبين فان سرعته 3000 دورة بالدقيقة (RPM (Revolution Per Minute)) وبالنسبة للتحكم بسرعات هذا المحرك ذو القفص السنجاب كونه ملفوف يمكننا التحكم بسرعة بطرق خارجية ومن اهم الطرق هي

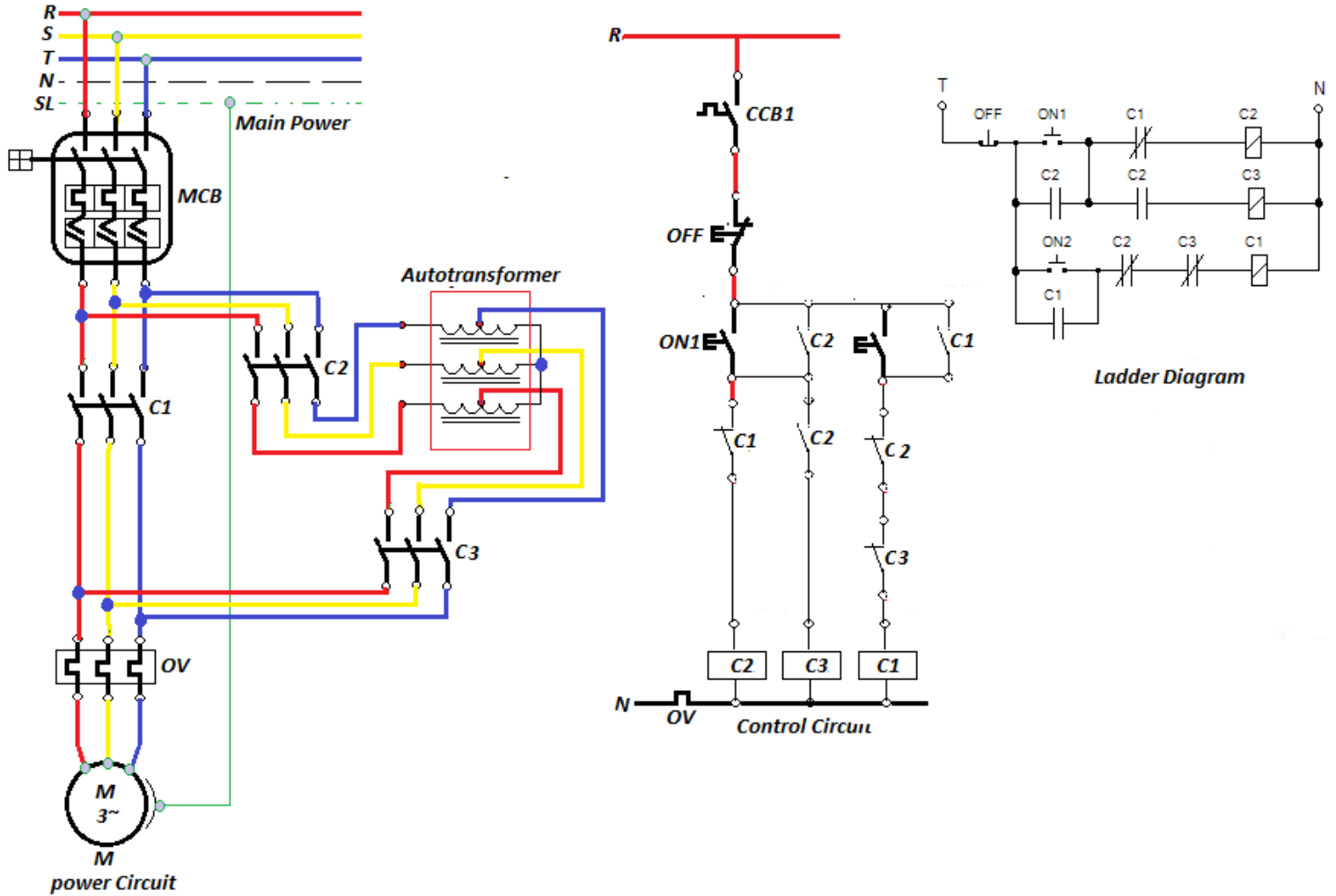
4 عن طريق المحول الذاتي **Autotransformer** وهذا المحول يكون مقسم الى اجزاء من الجهد

2 عن طريق ملف كايح للسرعة **Eddy Current Coil** وهذا الملف يكبح السرعة

3 عن طريق الملفات الداخلية للمحرك حيث يكون بالمحرك ملفوف بعدة ملفات منتظمة للسرعات يعني ذلك أن المحرك يكون داخله محركين من الملفات كما سنرى فيما بعد

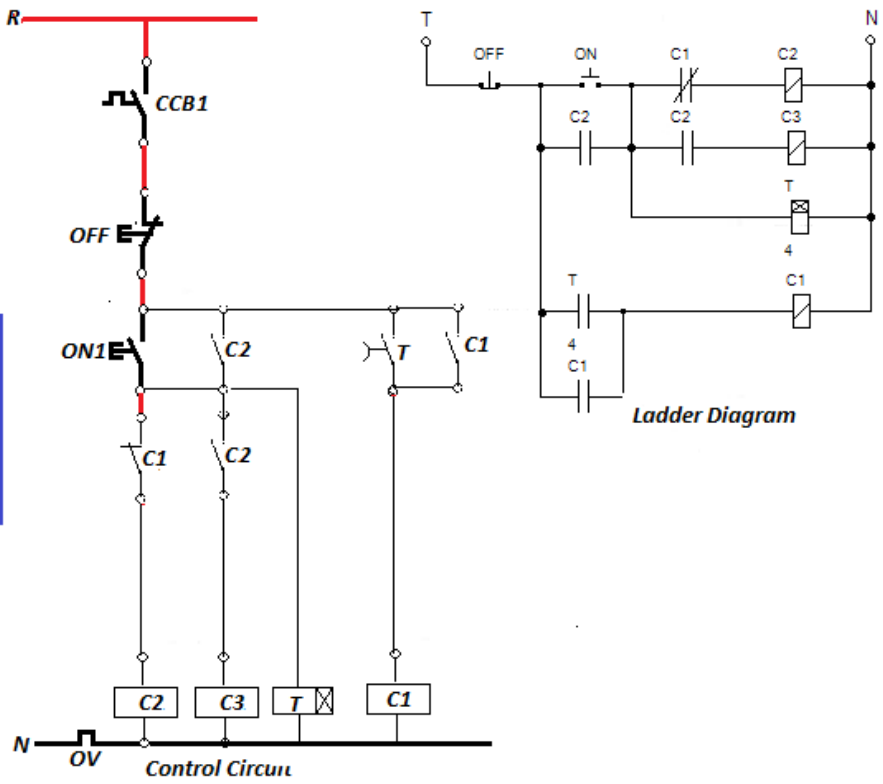
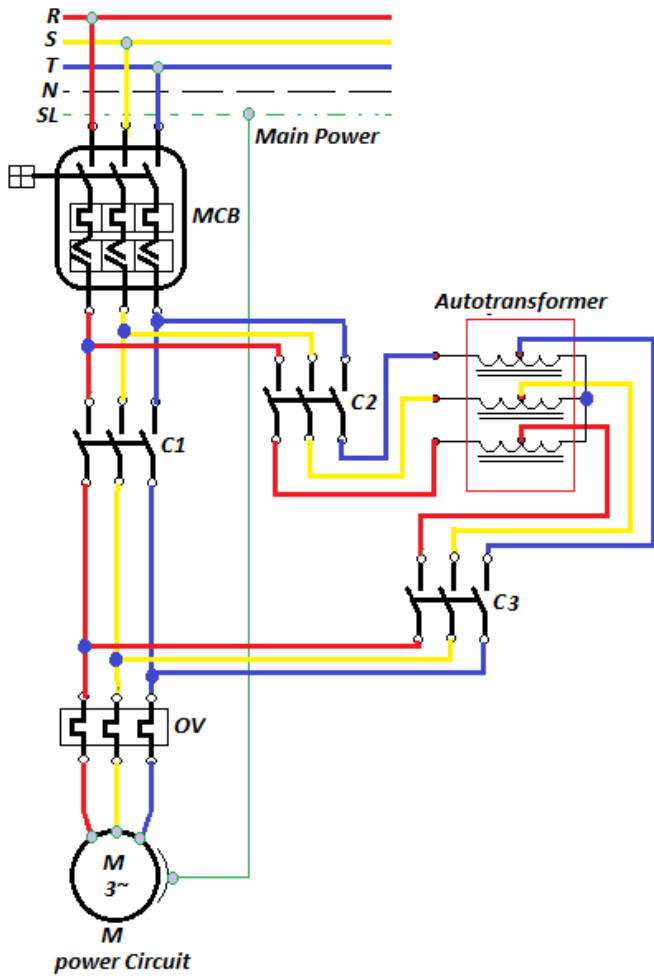
4 عن طريق المحول الذاتي

حيث أن هذا المحول يعطي جهد مثلا 250 فولت وان المحرك بالسرعة الاولى يعمل على جهد 250 فولت وهي السرعة البطيئة والسرعة السريعة على جهد المنبع الرئيسي وهو 380 فولت كما بالشكل



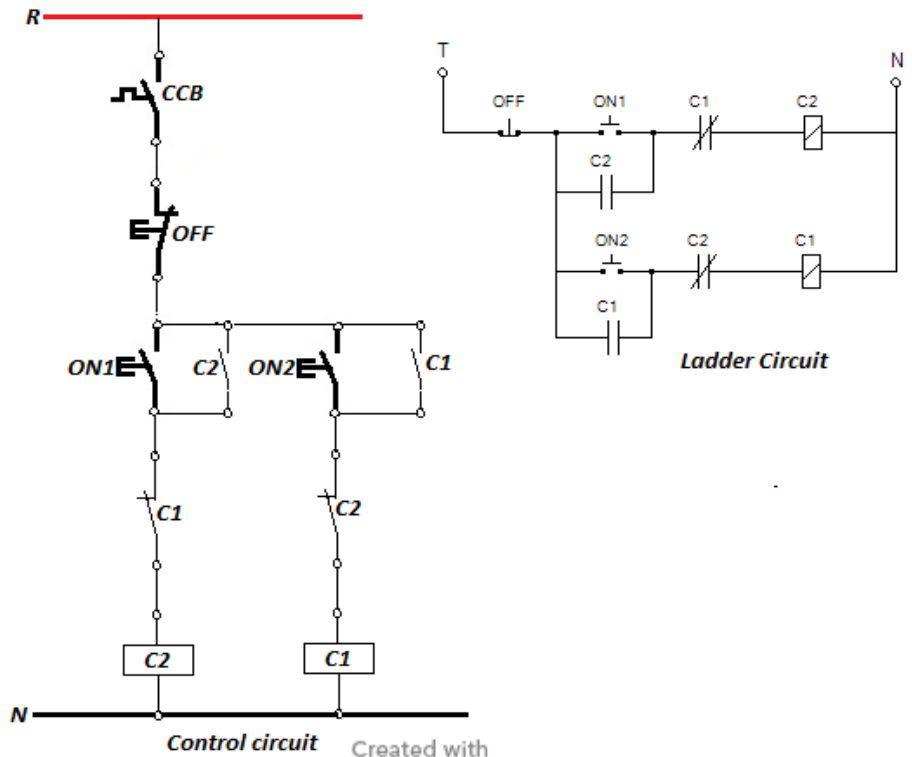
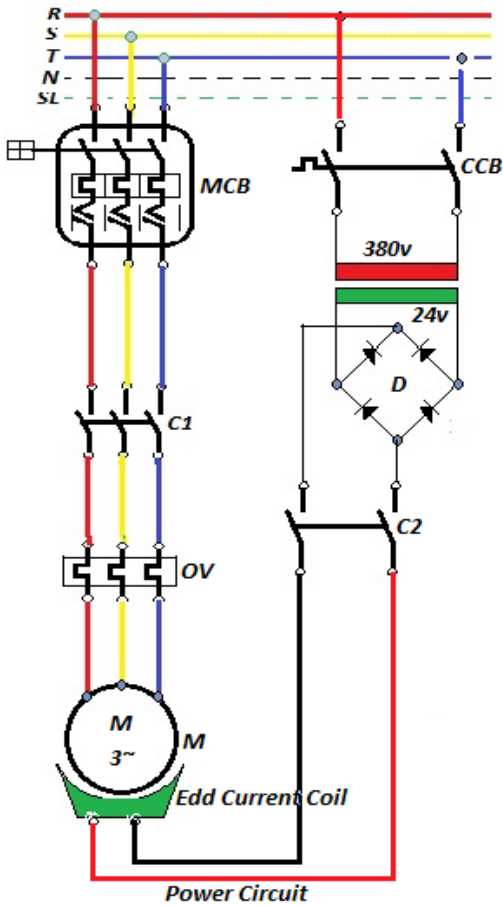
اما لتغيير السرعة بالطريقة الاتوماتيكية كما بالشكل

Created with

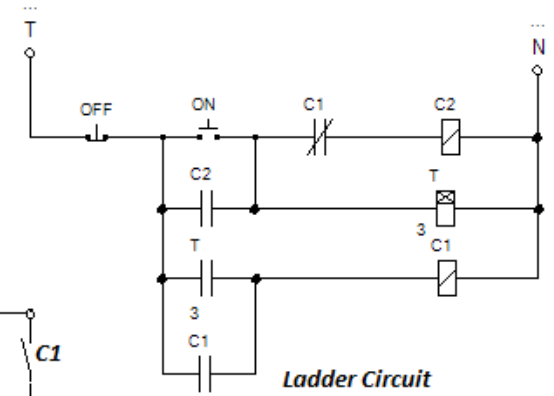
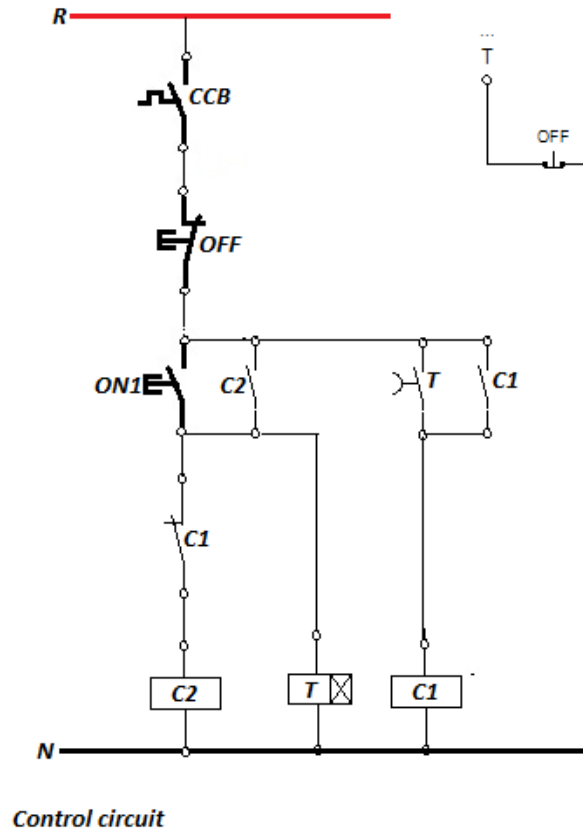
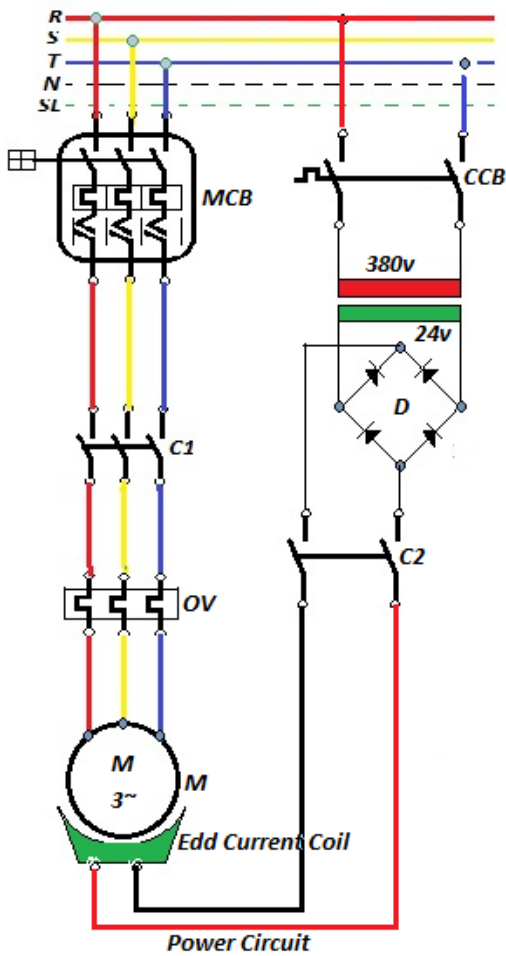


2 عن طريق ملف كابح السرعة Eddy Current Coil

وهذا الكابح هو عبارة عن ملف مغناطيسي يعمل على التيار المستمر وهذا الملف يعيق حركة العضو الدائر نسبيا ويمكن عمل دائرة لتغيير السرعة يدويا و اتوماتيكيا الدائرة اليدوية

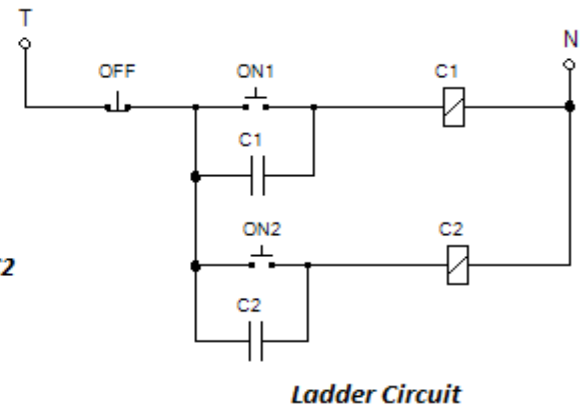
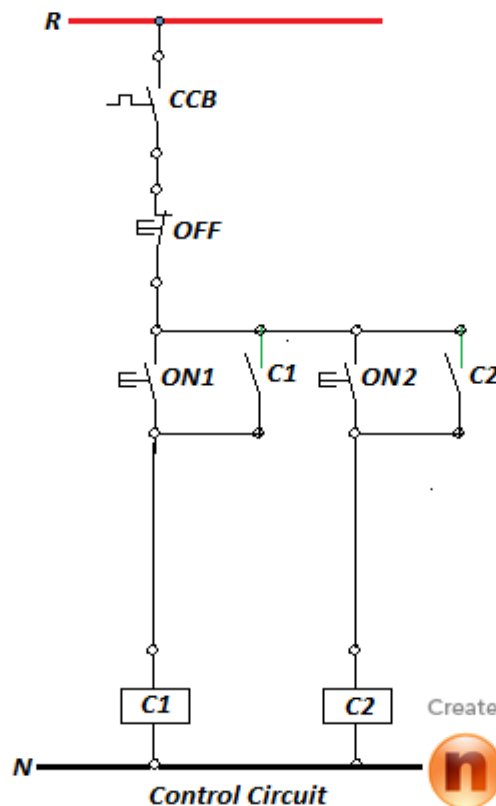
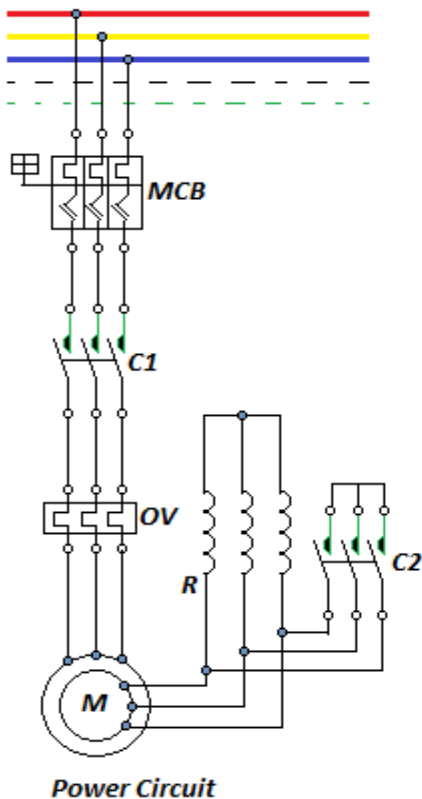


اما الدائرة الاتوماتيكية فهي



اما المحرك ذو العضو الدائر الملفوف

فان هذا المحرك يحتوي على عضو دائر ملفوف ولنغير سرعته توصل مقاومات على التوالي مع العضو الدائر وبالتالي يكبح السرعة كما بالشكل يراد تشغيل محرك ثلاثة اوجة ذو عضو دائر ملفوف سرعتين عن طريق مقاومات بطريقتين يدوية واتوماتيكية الطريقة اليدوية

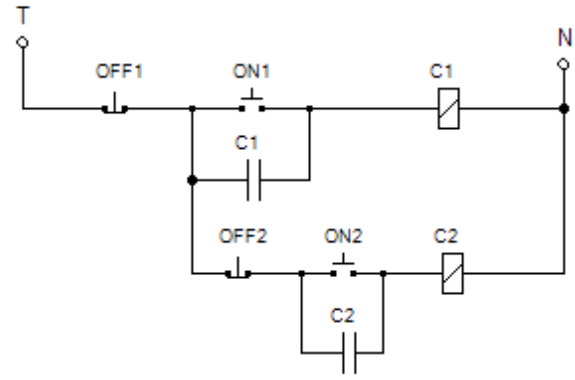
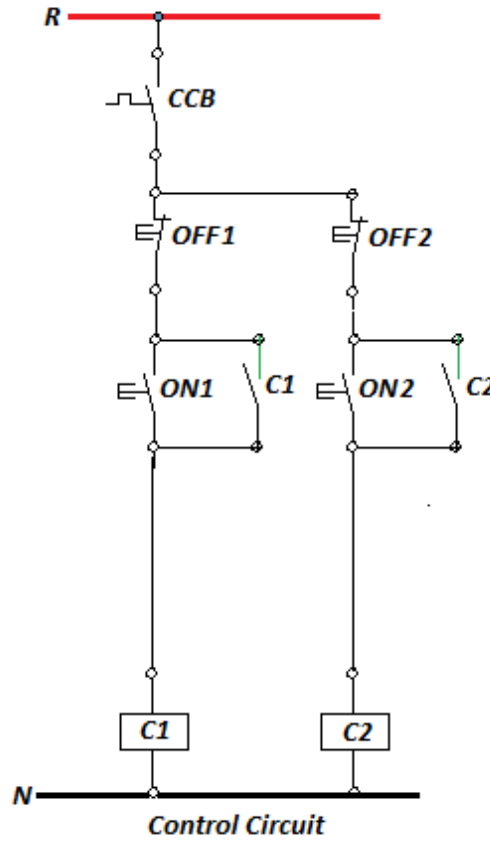
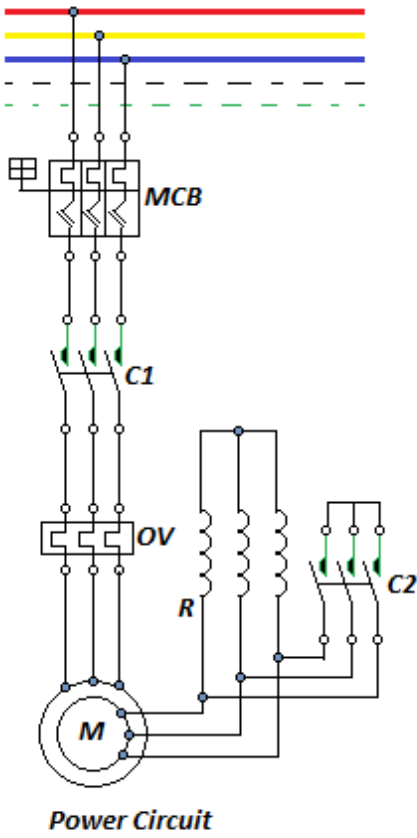


Created with



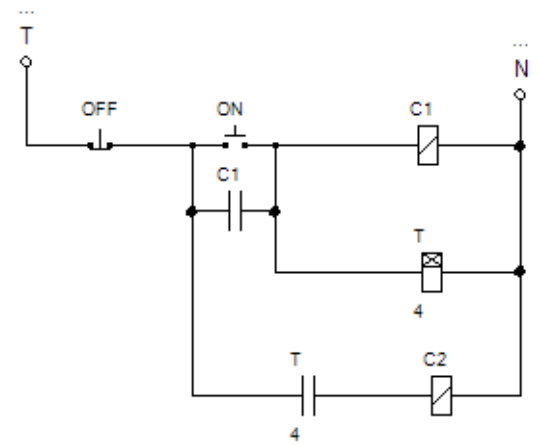
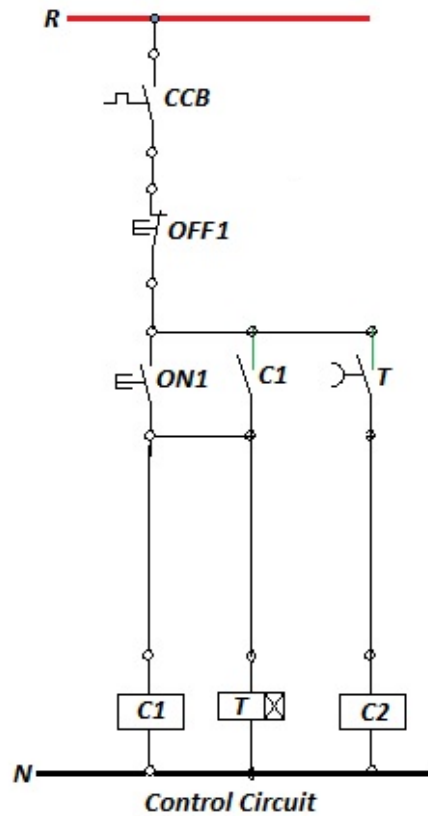
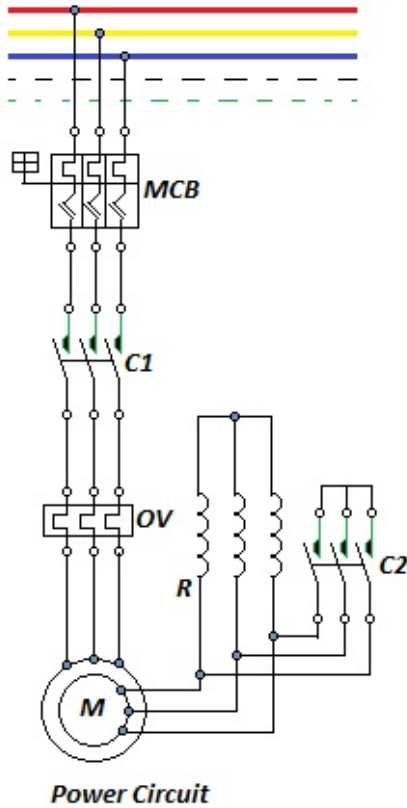
nitro PDF professional
download the free trial online at nitropdf.com/professional

وهناك دائرة اخرى يدوية وهي تسلسل السرعات



Ladder Circuit

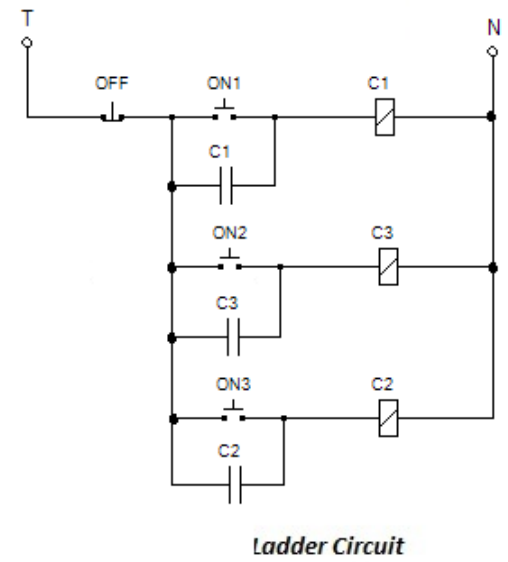
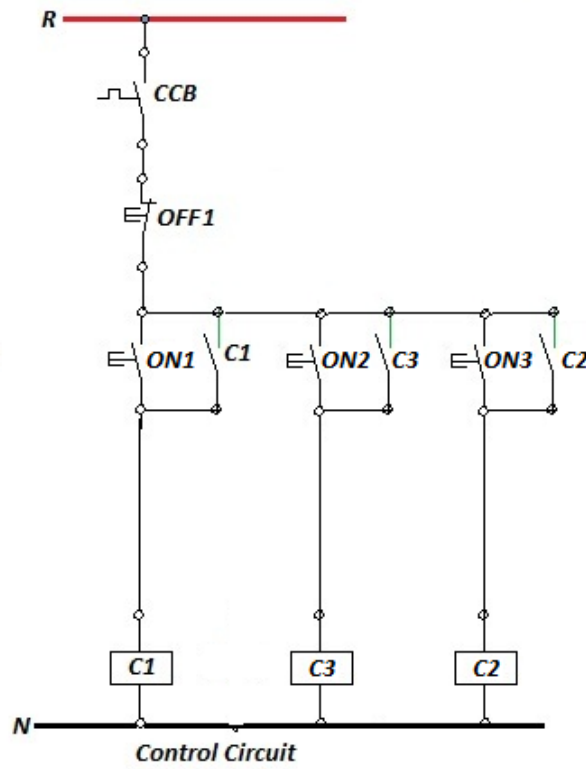
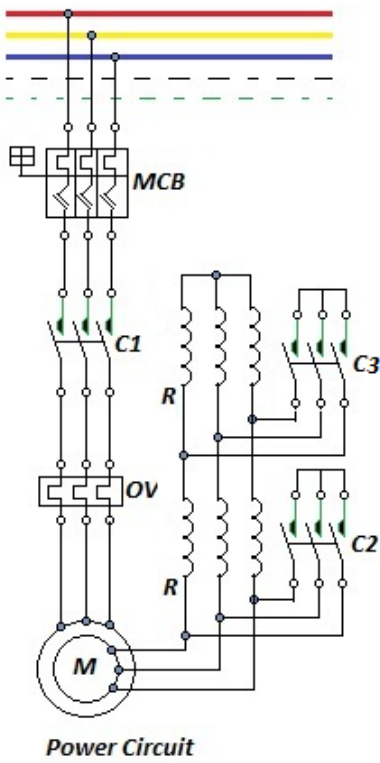
اما الطريقة الاتوماتيكية



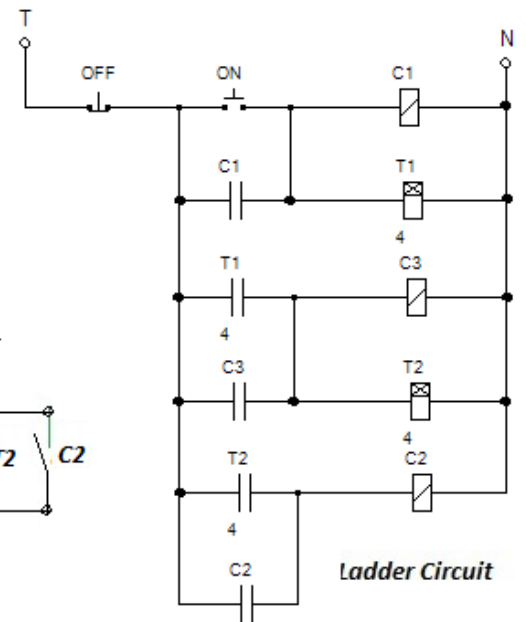
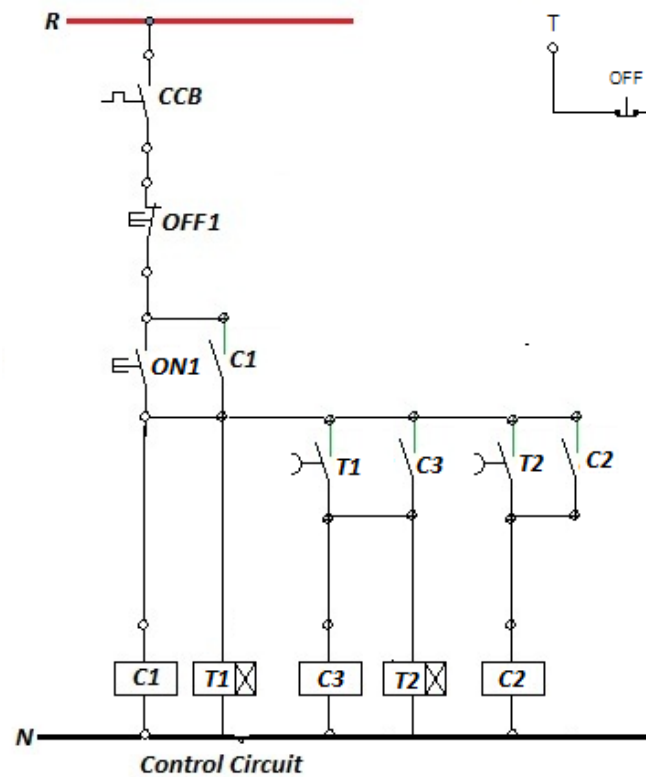
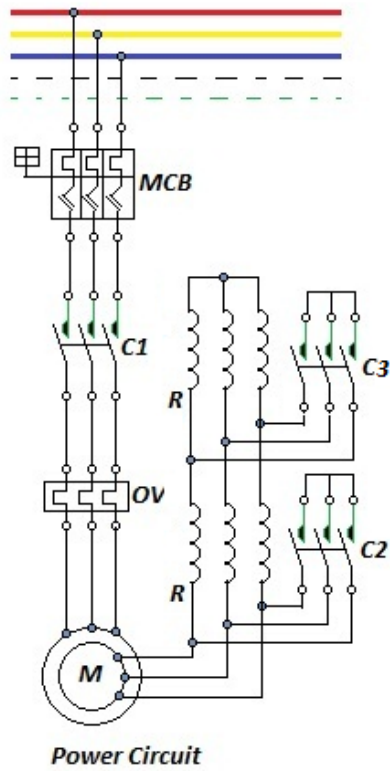
Ladder Circuit

ه الان سوف نرسم دائرة محرك ثلاثة اوجه ثلاثة سرعات يدوي واتوماتيكي
الدائرة اليدوية

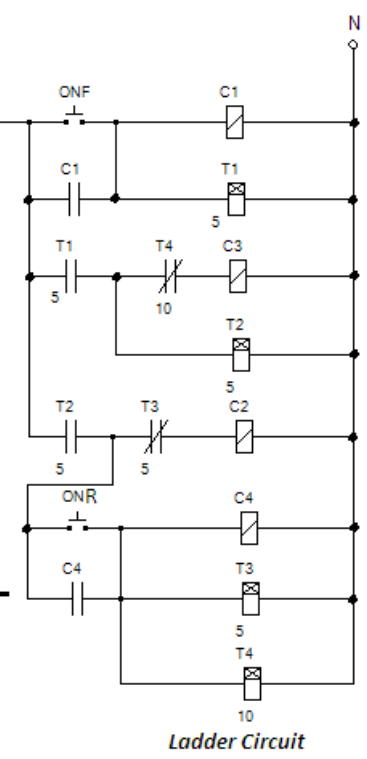
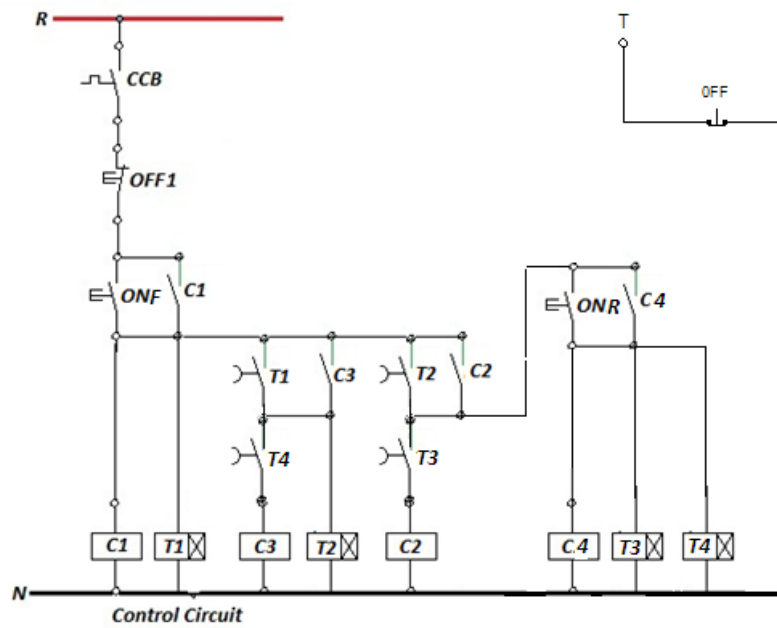
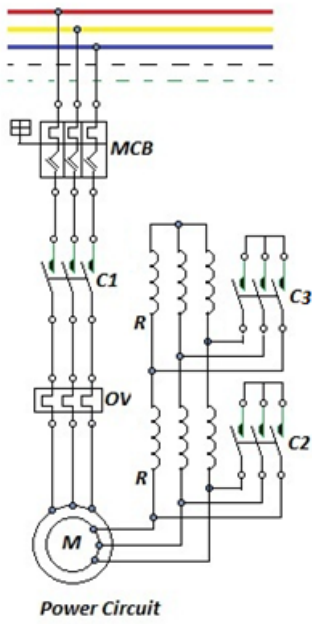
Created with



اما الدائرة الاتوماتيكية

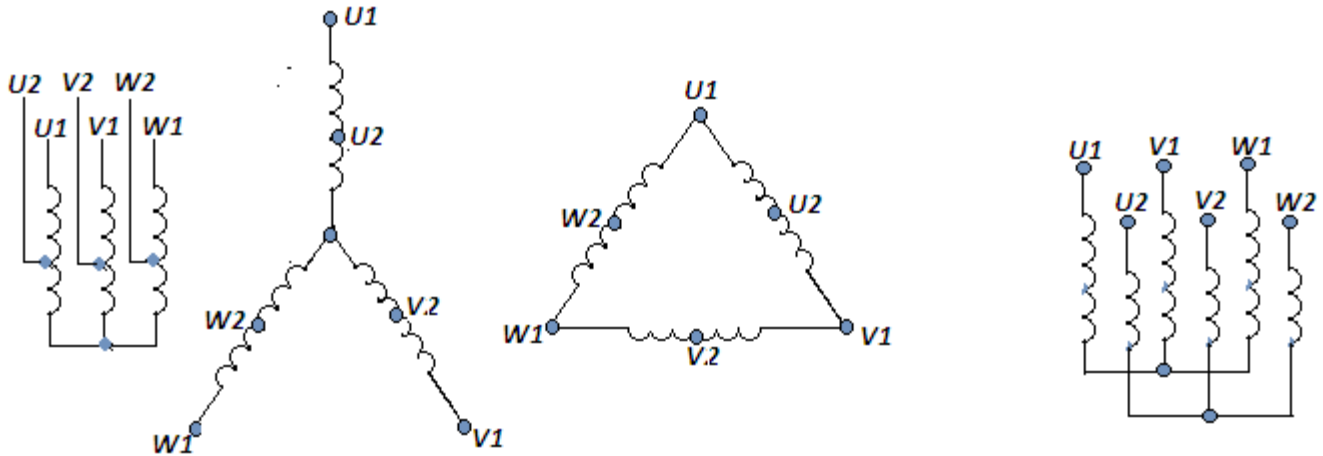


وإذا اردنا ان تشغيل السرعات بالترتيب كما بالدائرة السابقة ونريد من نفس الدائرة رجوع السرعات بالعكس تكون الدائرة كما يلي



سرعات المحرك الذاتية

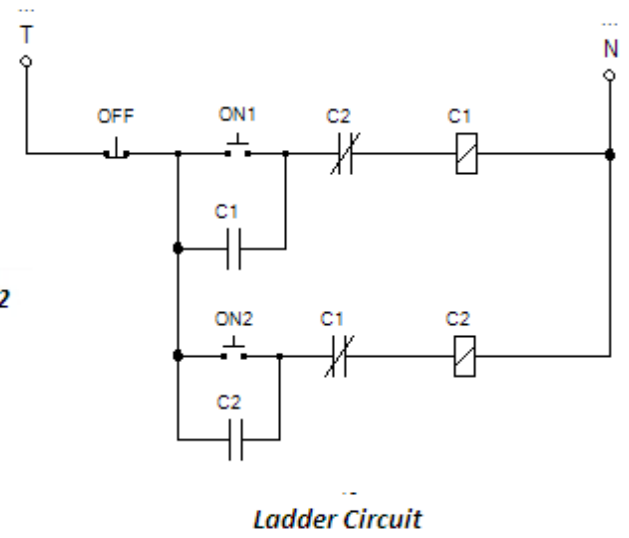
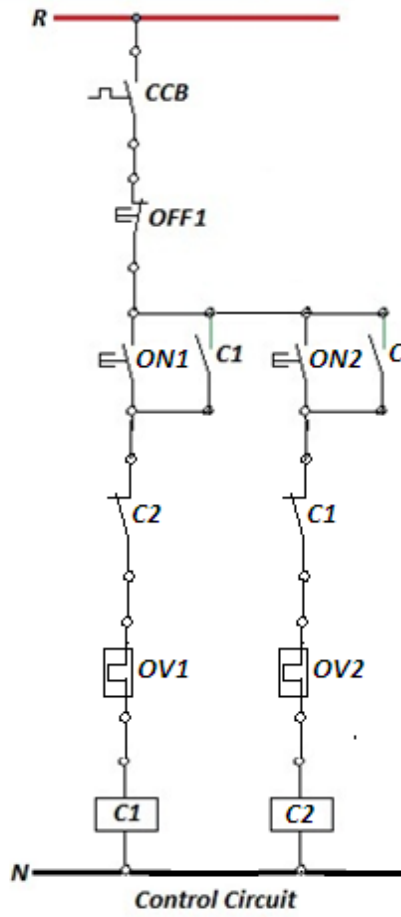
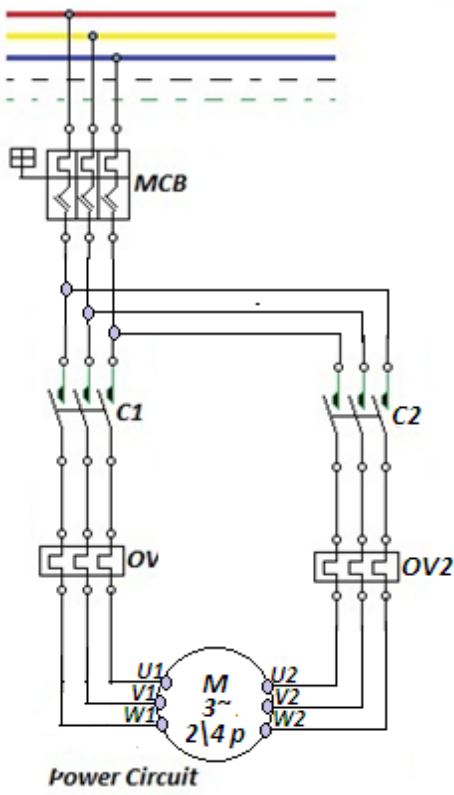
ان بعض المحركات الكهربائية ذات العضو الدائر ذو الفص السنجاب تكون سرعاته من ضمن الملفات الملفوفة بالعضو الساكن وهناك عدة نماذج لها ومنها



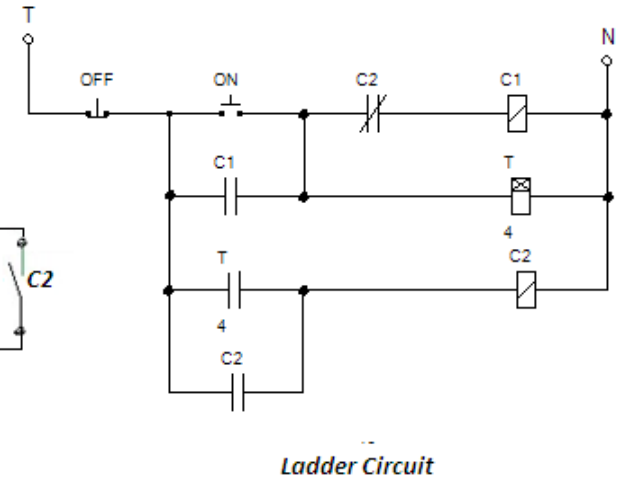
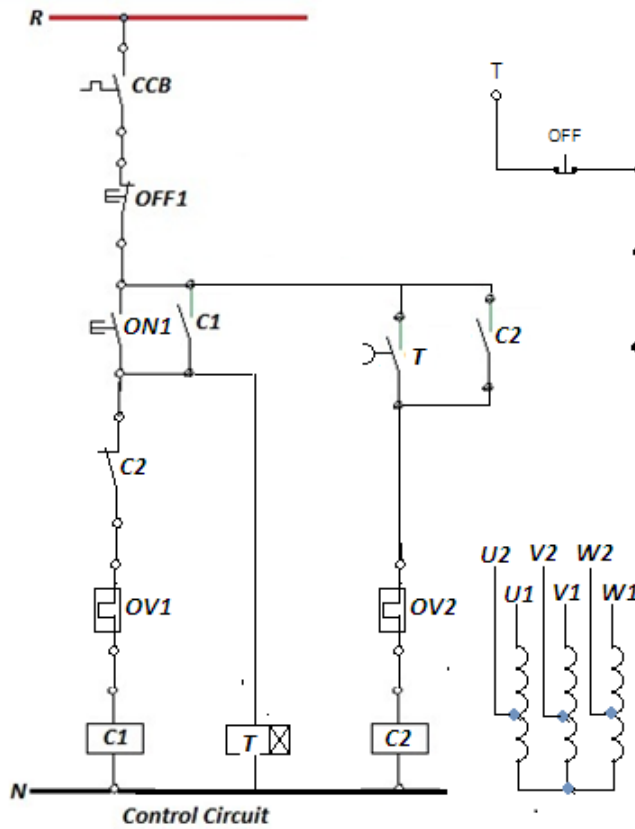
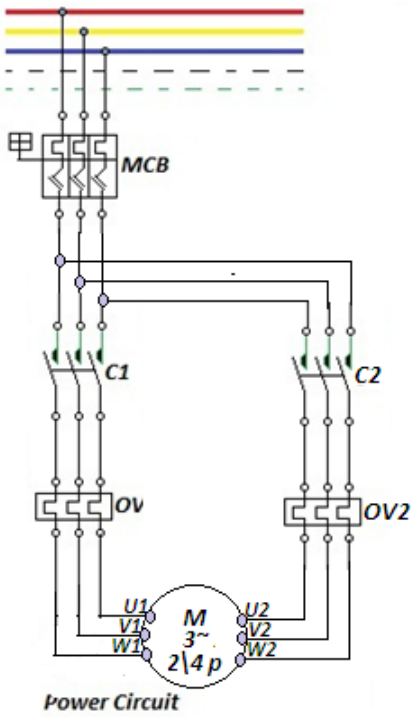
حيث ان الرموز $U1, V1, W1$ هي رموز لاطراف السرعة البطيئة وان الرموز $U2, V2, W2$ هي اطراف السرعة السريعة وسنرى كيفية التعامل مع هذه التوصيلات من خلال الدوائر الدائرة الاولى تشغيل محرك ثلاثة اوجه سرعتين كما بالشكل



Created with

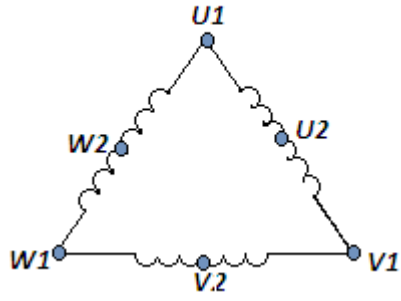


اما الطريقة الاتوماتيكية

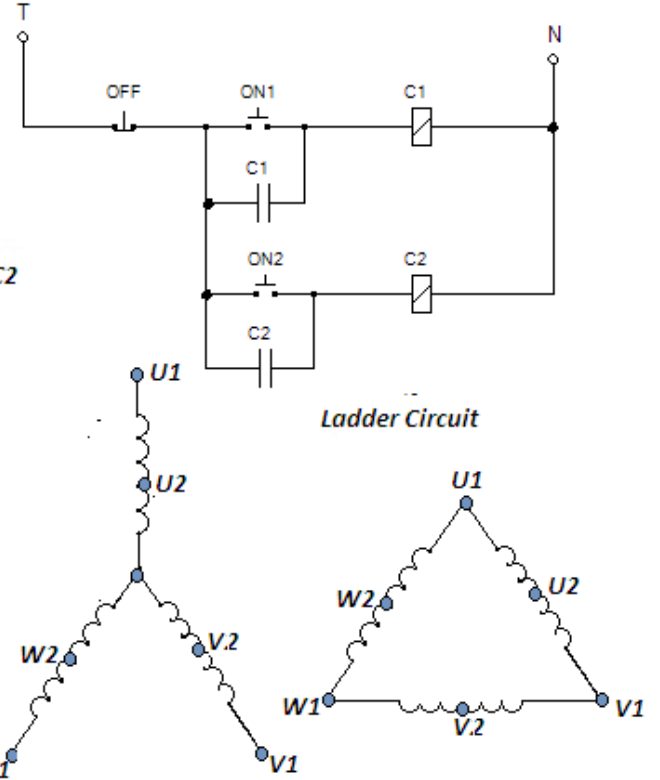
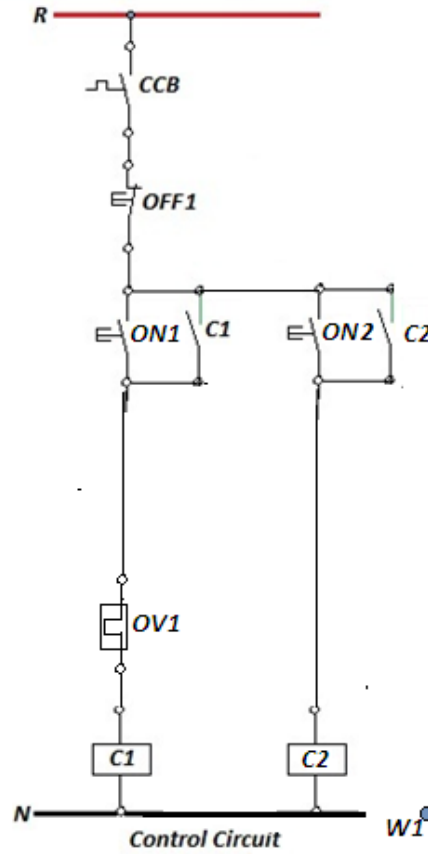
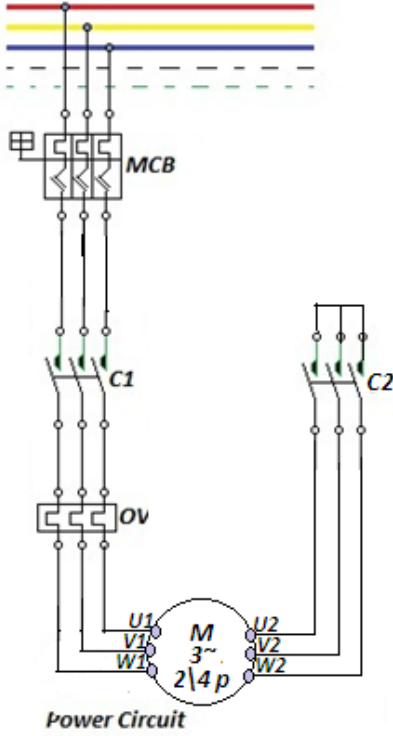


الدائرة الثانية

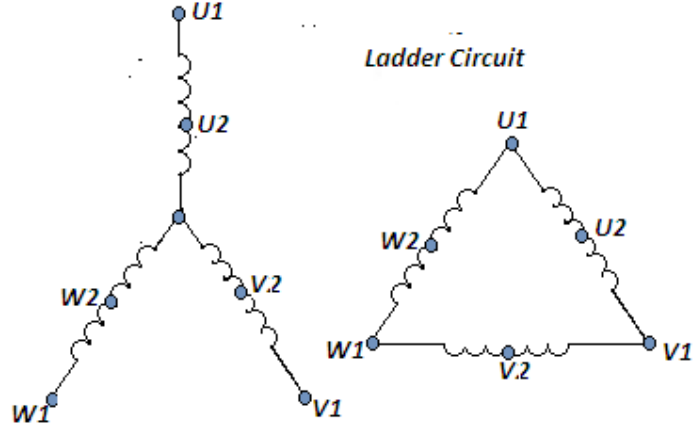
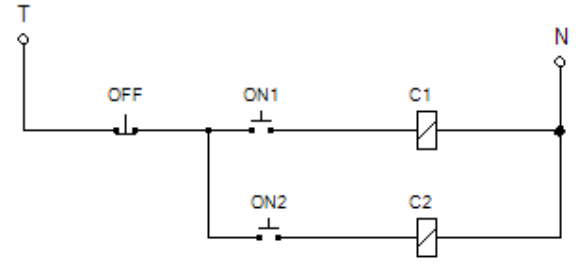
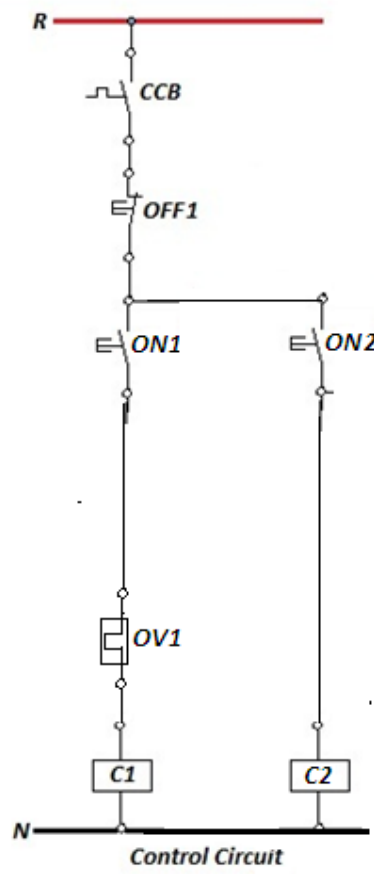
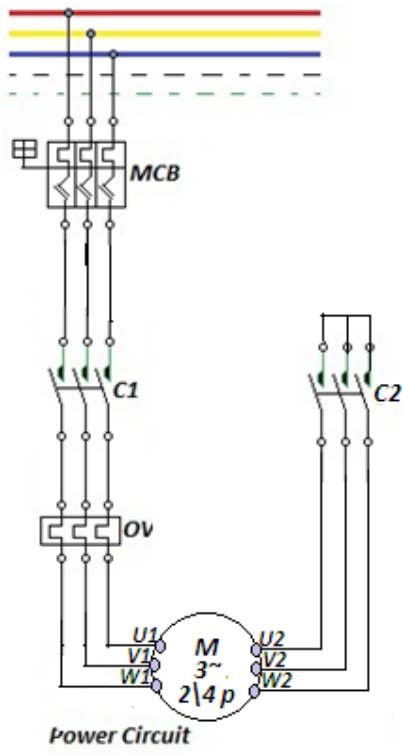
نيل محرك ثلاثة سرعة حسب التوصيلة التالية يدويا واتوماتيكيا



في هذه الدائرة يعطى الاطراف U1 V1 W1 خطوط التغذية الرئيسية والاطراف U2 V2 W2 مفتوحة وهذه السرعة البطيئة وعند تشغيل السرعة العالية نعمل قصر على الاطراف U2 V2 W2 كما بالشكل



و هناك في بعض الالات الكهربائية نستخدم المحرك الكهربائي لتشغيله سرعتين بدون استمرارية التشغيل فقط عن طريق يد تحكم بلامسات مفتوحة عند تحريك اليد كما بالشكل

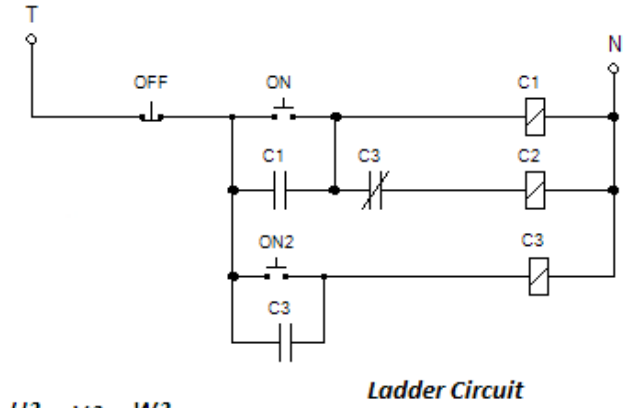
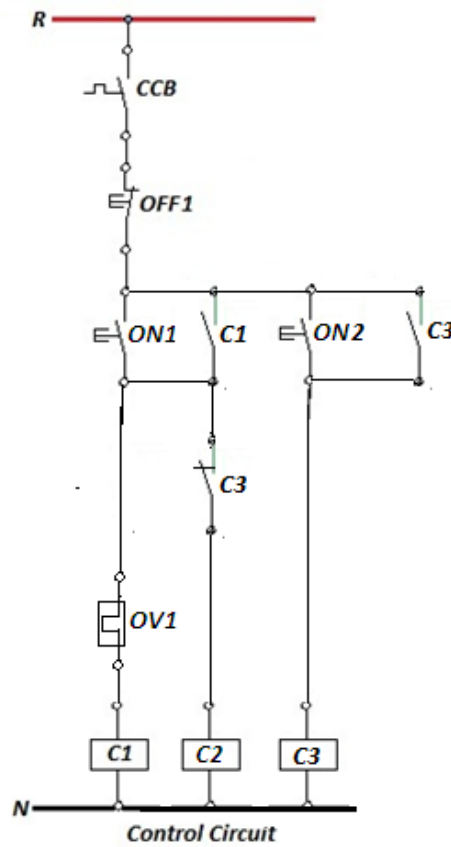
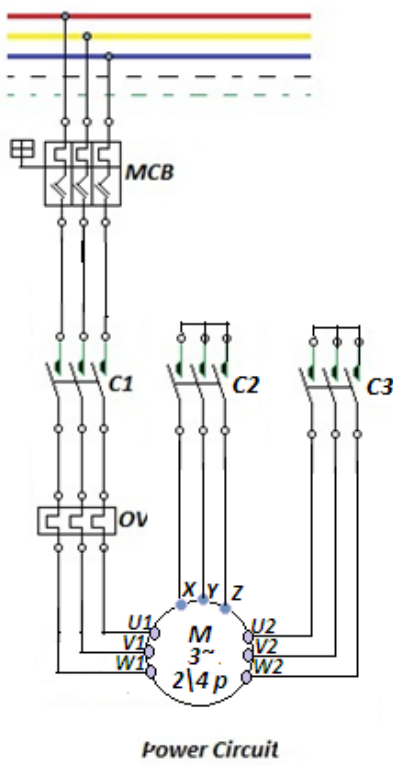


الدائرة الثالثة

تشغيل محرك 3 اوجه سرعتين حسب الدائرة التالية

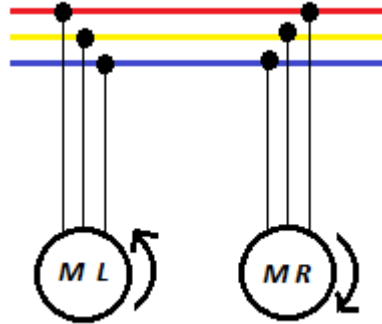


حيث في هذه التوصيلة بالسرعة الاولى يتم القصر على الاطراف U2 V2 W2 والاطراف U1 V1 W1 وتوصيل بمصدر التغذية والاطراف X Y Z تبقى مفتوحة وهذه السرعة السريعة اما السرعة البطيئة فيكون الاطراف X Y Z مقصورة والاطراف U2 V2 W2 مفتوحة والاطراف U1 V1 W1 توصيل بمصدر التغذية كما بالشكل

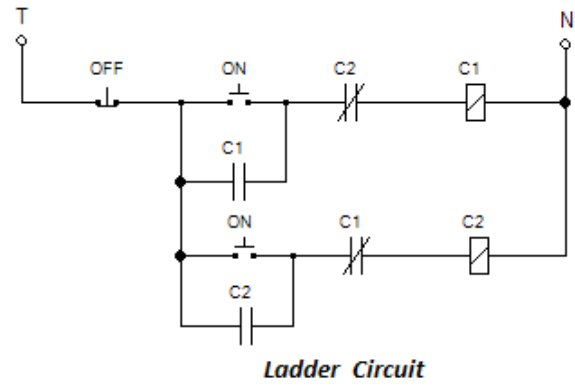
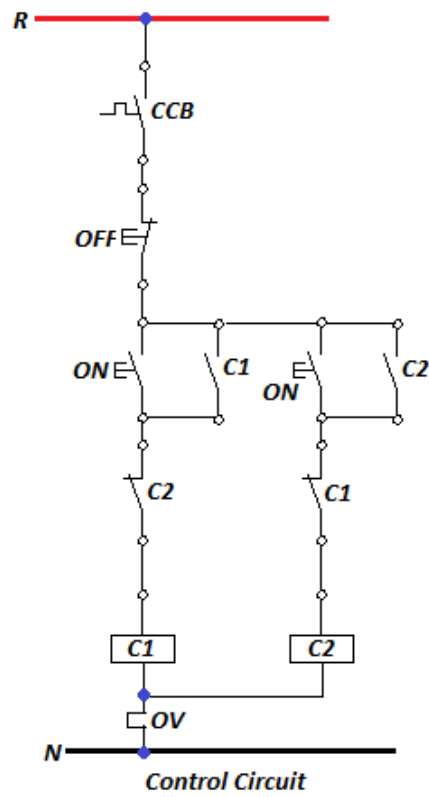
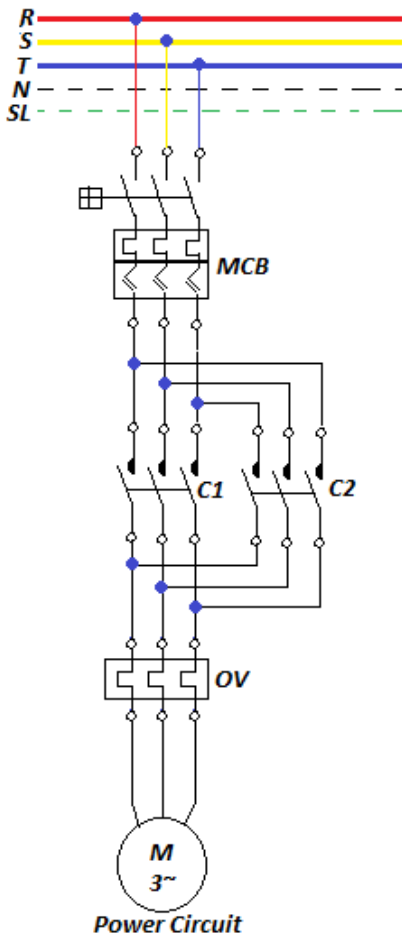


عكس اتجاه دوران المحرك

ان محرك الثلاثة اوجة يمكن ان يدور باتجاهين اليمين واليسار وذلك بعكس وجهين فقط بعكس بعض كما بالشكل

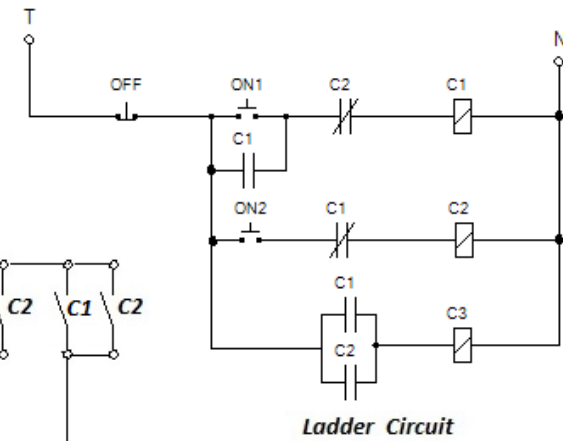
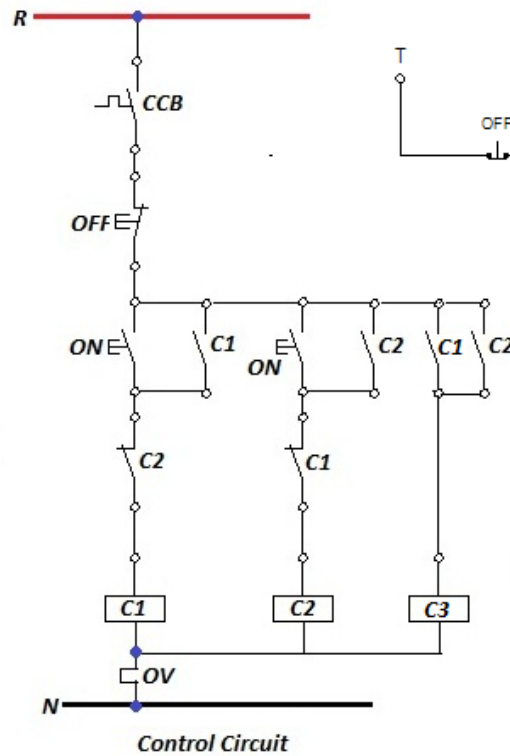
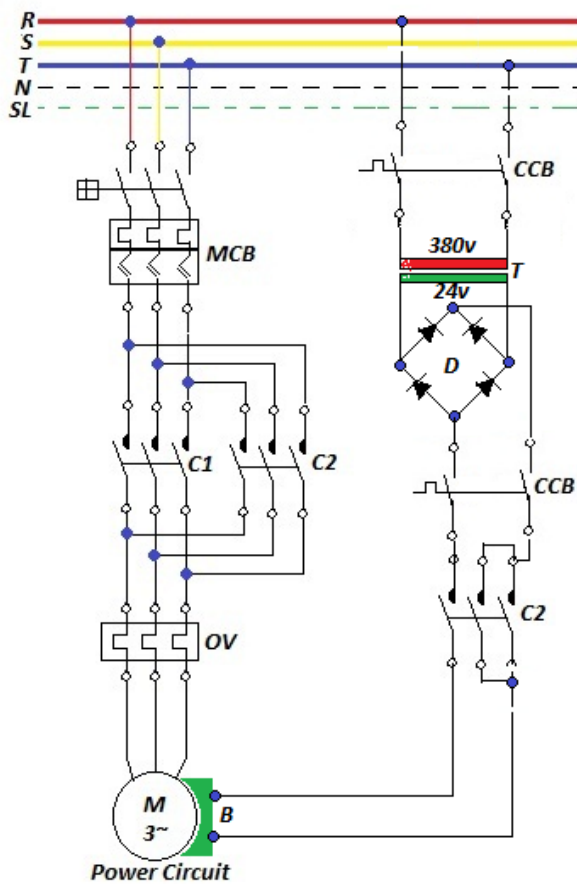


ويمكن تنفيذ هذة عن طريق المفاتيح المغناطيسية وذلك باستخدام مفتاحين مغناطيسيين بحيث يتم توصيلهما بحيث لا يمكن ان يعملان مع بعض لان ذلك يسبب قصر بالدائرة ولذلك نستخدم النقاط المساعدة المغلقة من كل مفتاح كما بالشكل



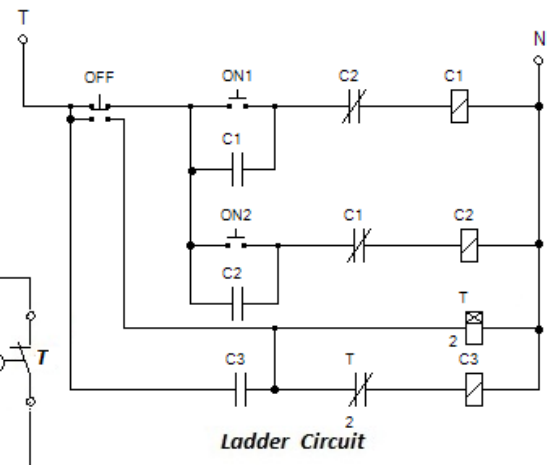
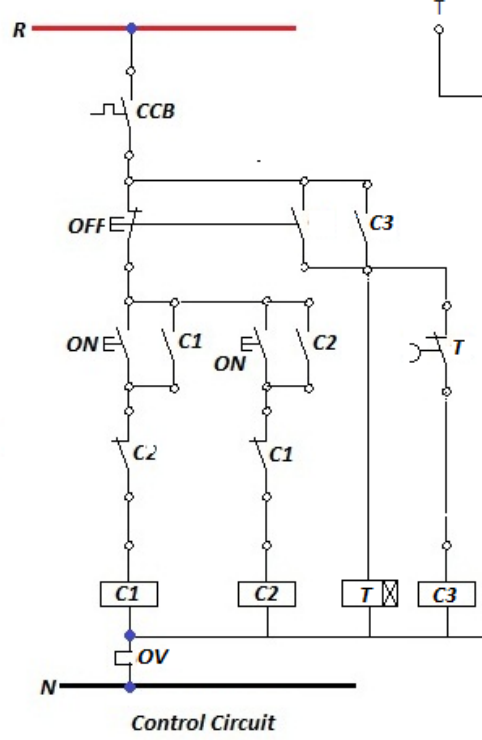
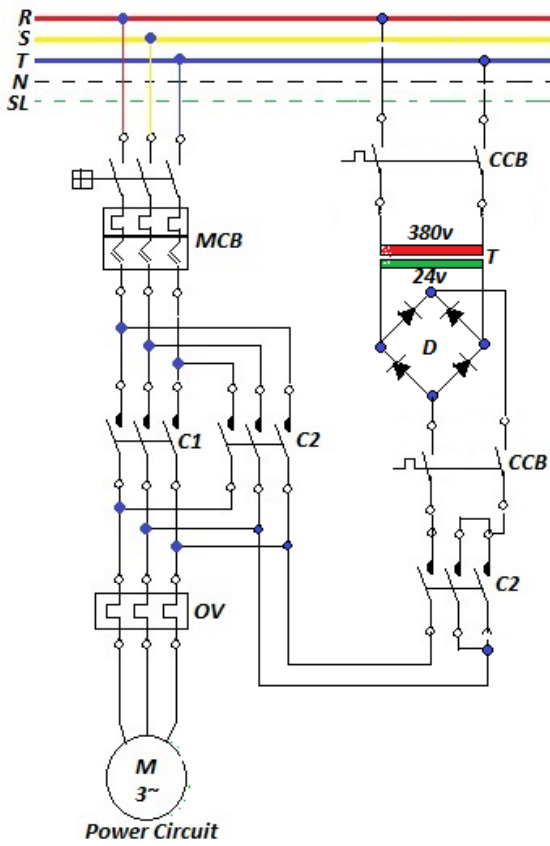
هذه الدائرة لعكس اتجاه الدوران بدون عمل كبح لدوران المحرك اما لعمل كبح للدوران هناك طريقتين كما ذكرنا سابقا اما عن طريق البريك او عن طريق دائرة تيار مستمر

عن طريق بریک

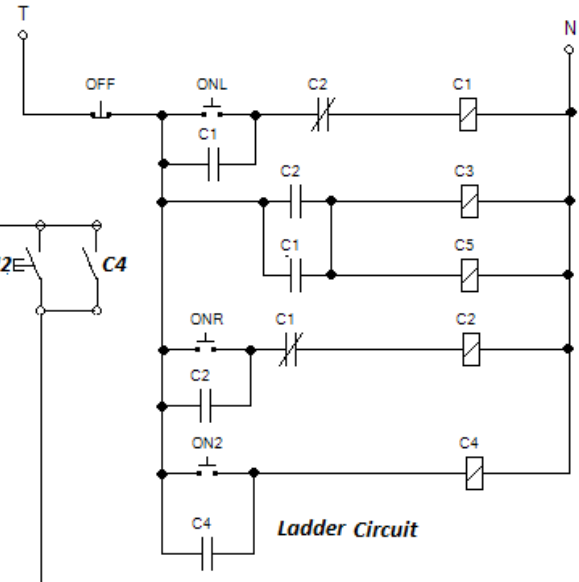
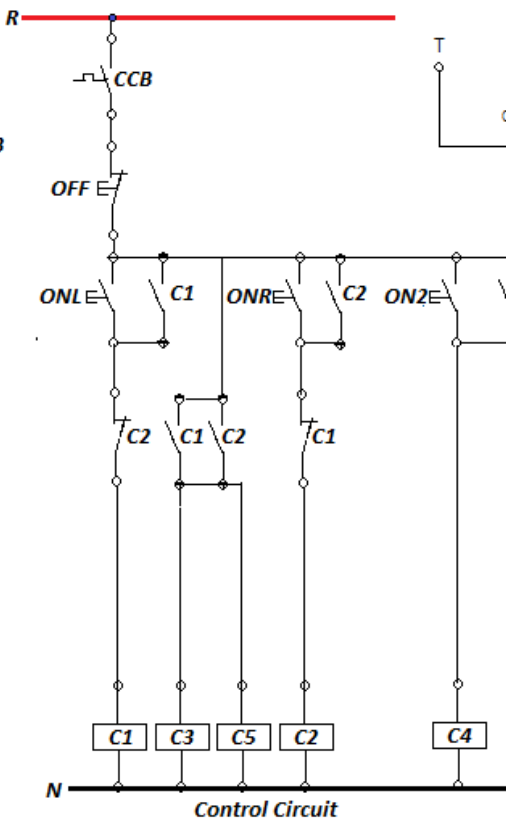
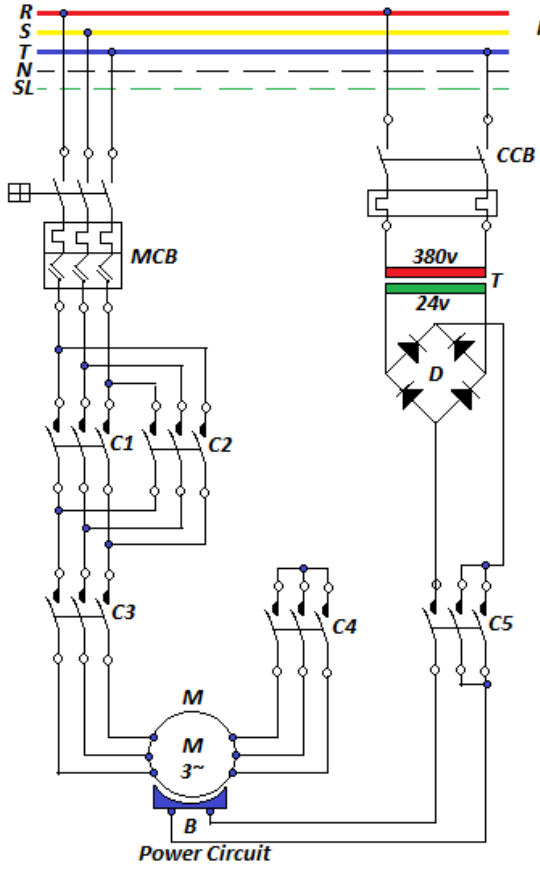


Created with

اما عن طريق دائرة التيار المستمر كما يلي

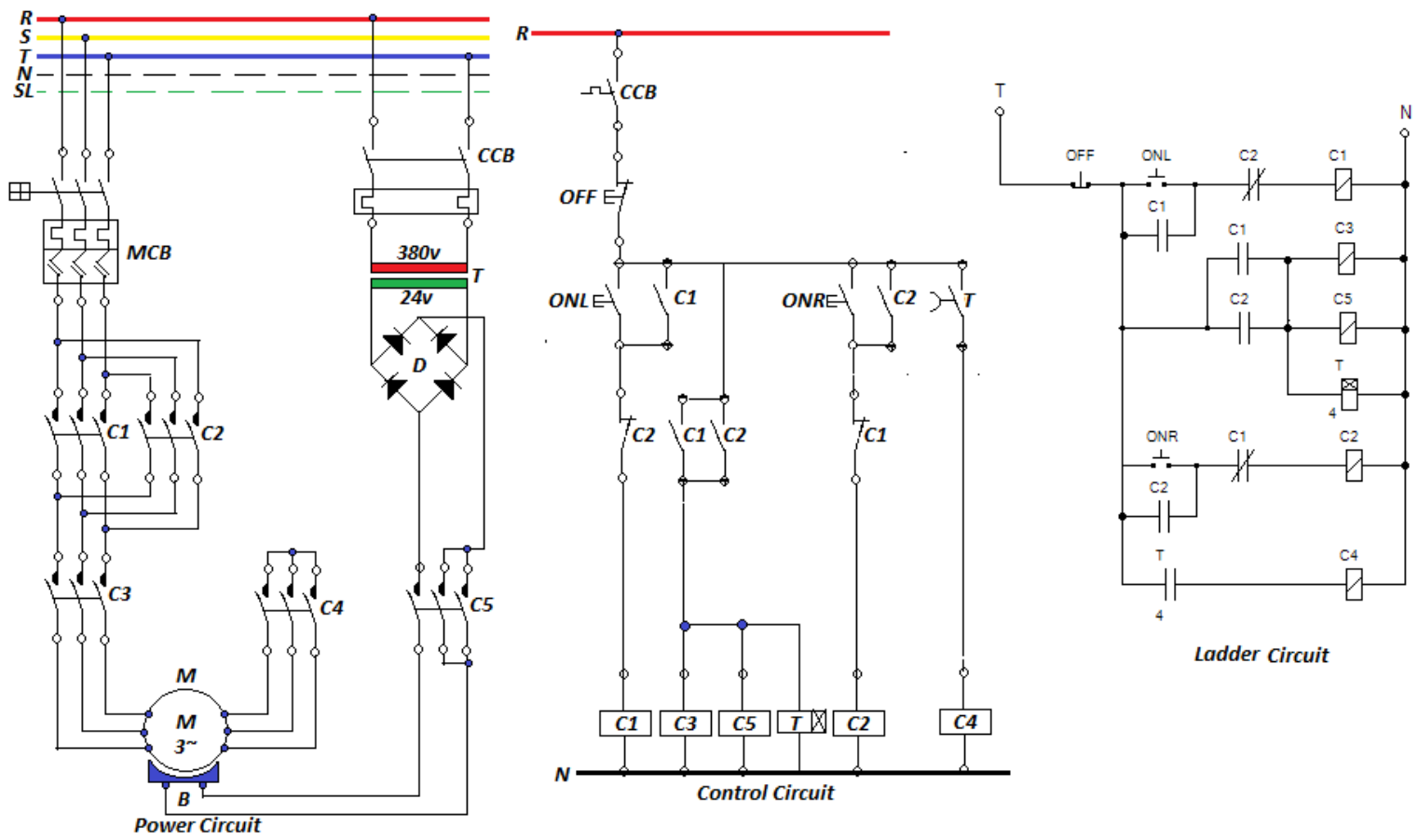


اما الان مع الدوائر المركبة تشغيل محرك سرعتين مع عكس اتجاه الدوران



اما الدائرة الاتوماتيكية

Created with

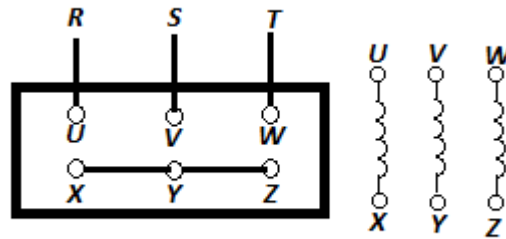


دوائر المحركات (ستار - دلتا)

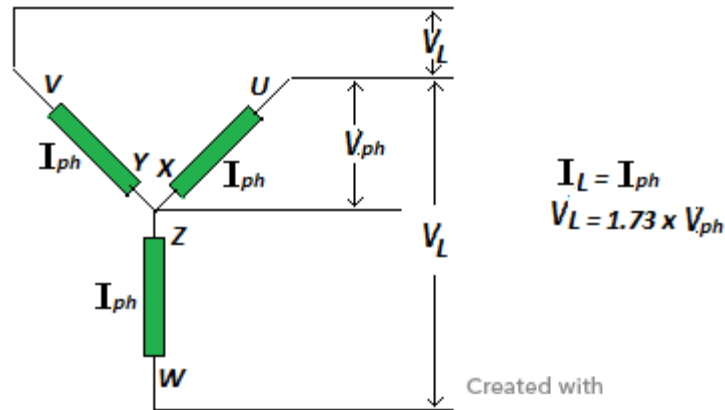
ان محركات الثلاثة اوجة توصب بنوعين من التوصيلات هما توصيلة ستار وتوصيلة دلتا

توصيلة ستار Star Connection

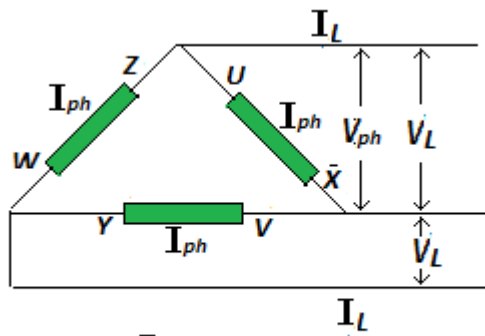
ان توصيلة ستار لمحركات الثلاثة اوجه هي توصيلة اساسية للمحركات حيث يتم توصيل نهايات الملفات مع بعضها البعض كما بالشكل



حيث ان هذه الرموز معترف عليها عالميا ليس لها اصول من المصطلحات حيث ان المحرك يحتوي على ثلاثة مجموعات من الملفات حيث ان البدايات تسمى U V W وان النهايات تسمى X Y Z وفي توصيلة ستار نجم جمع النهايات معا وان هناك بعض القوانين بتوصيلة ستار هي كما بالشكل

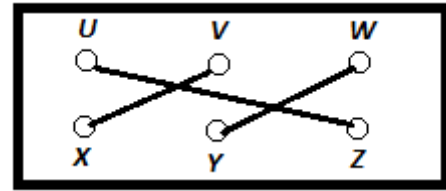


توصيلة الدلتا فهي كما يلي

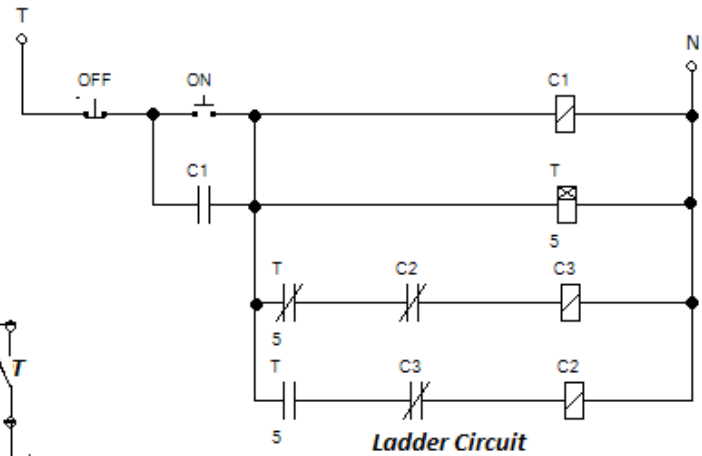
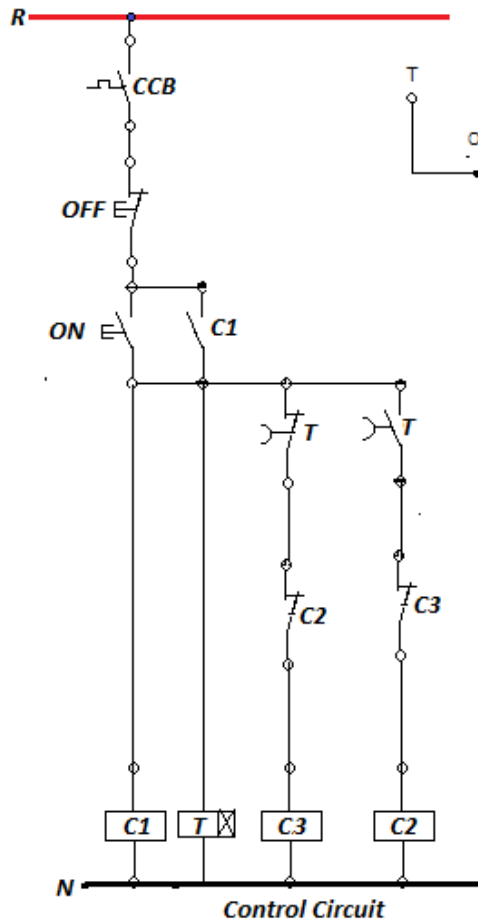
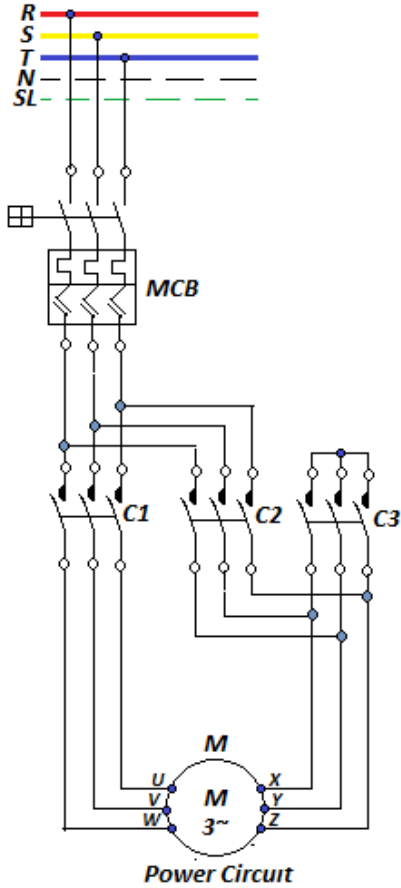


$$I_L = 1.73 \times I_{ph}$$

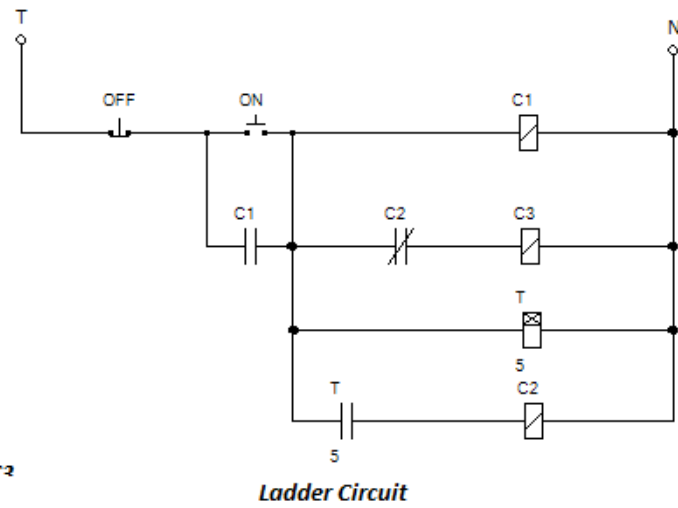
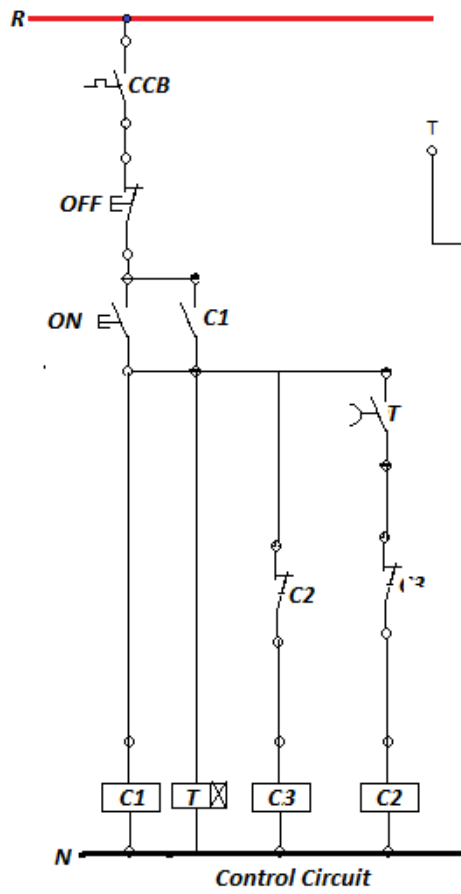
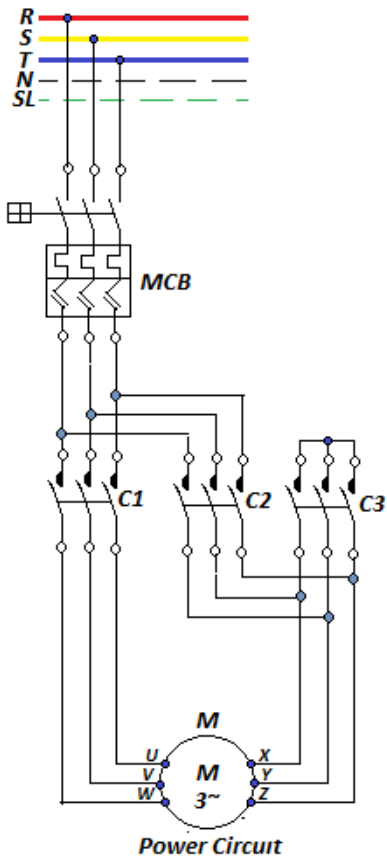
$$V_L = V_{ph}$$



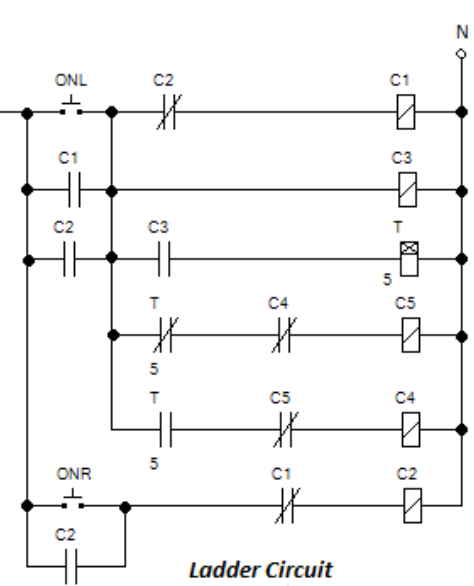
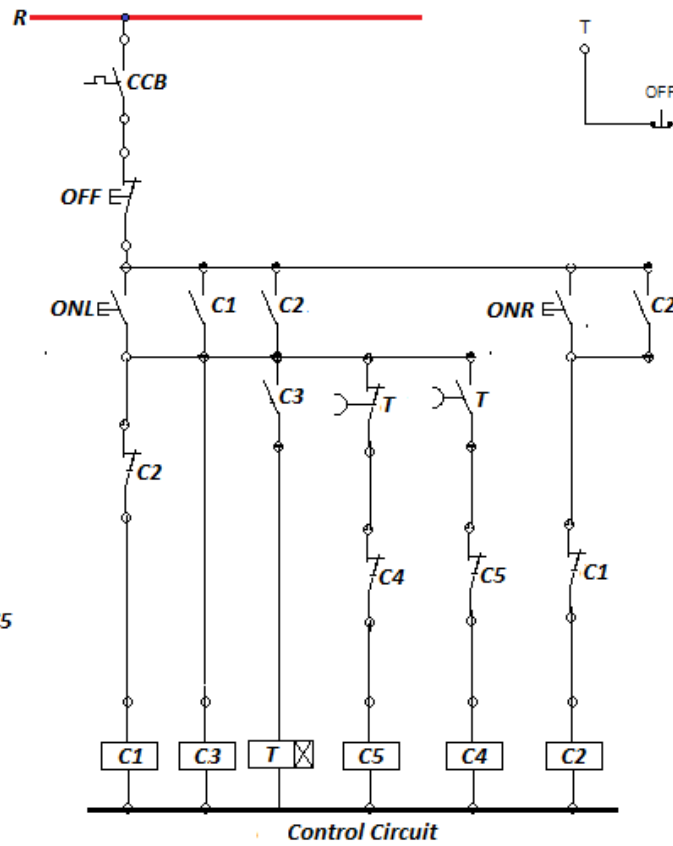
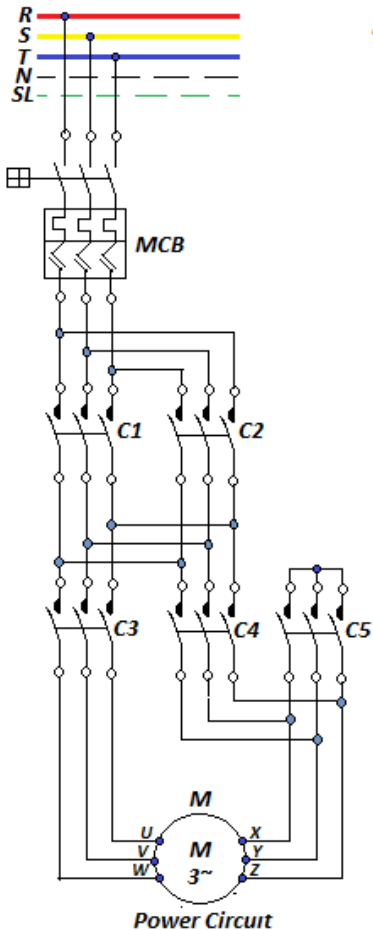
اما التوصيل بدوائر التحكم فهناك التوصيل الاتوماتيكي والتوصيل اليدوي
التوصيل الاتوماتيكي



وهناك دائرة اخرى اتوماتيكية وهي



اما ستار دلتا مع عكس اتجاة الدوران



Created with

