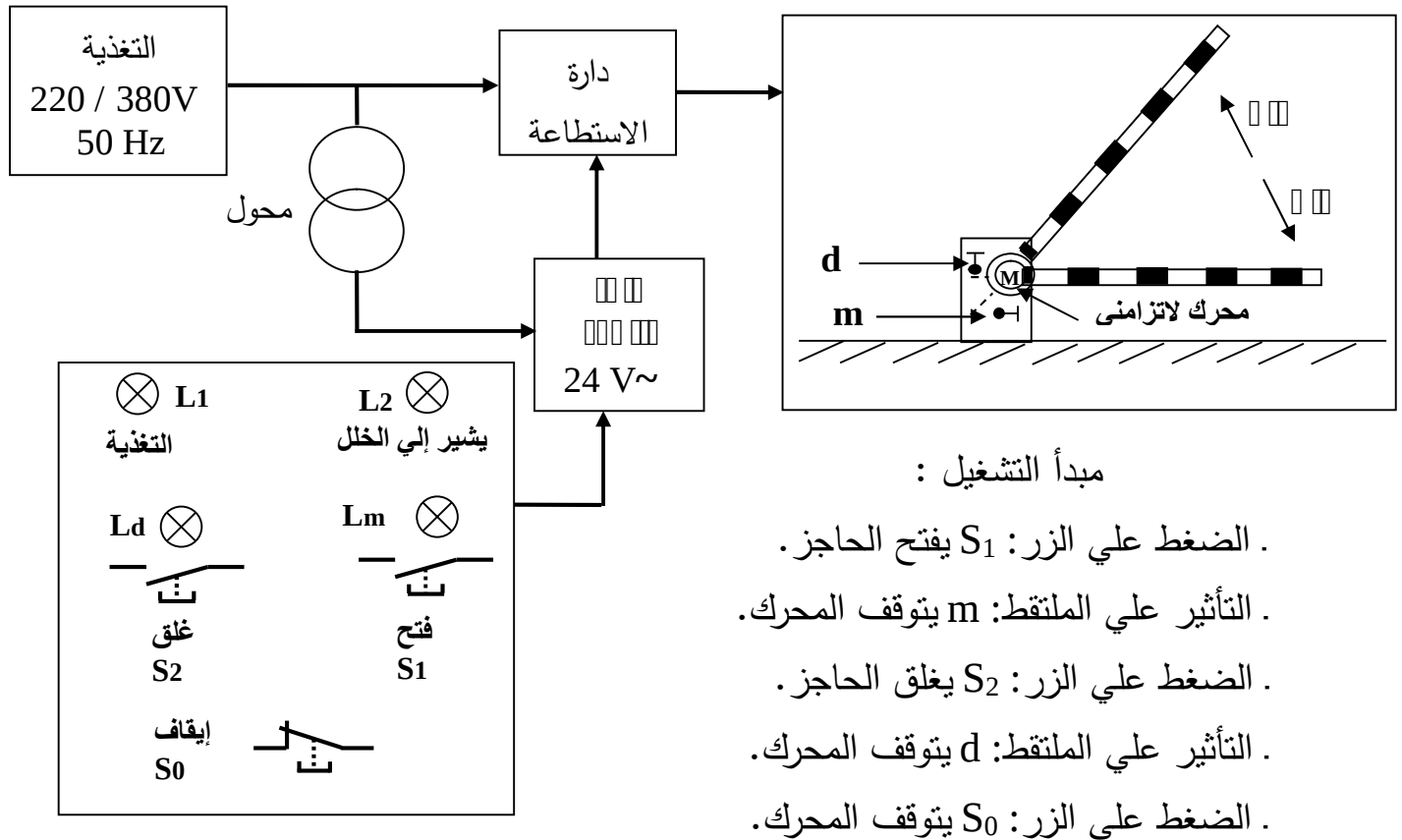


التمرين الأول : نريد التحكم في حاجز مرور للشاحنات وفق التصميم الآتي : (10 نقاط)



1 / نتحكم في هذا الحاجز بواسطة محرك لاتزامني ثلاثي الأطوار يحمل المواصفات التالية .

المحرك M	Pu (kw)	n(tr /mn)	Cos (φ)	U(V)	I(A)
4أقطاب 50 Hz	5.5	1440	0.82	380/660	11.5 / 6.6

- احسب : أ/ الانزلاق .

ب / الضياع بمفعول جول في الساكن علما أن مقاومة اللف الواحد تساوي $R=1.5 \text{ ohm}$.

ج / الضياع بمفعول جول في الدوار علما أن الضياعات في الحديد تساوي $P_{fs} = 150 \text{ W}$.
 د / المردود .

و / أتمم رسم دائرة الاستطاعة ودائرة التحكم علي وثيقة الإجابة : (مباشر كبح بغياب التيار) .

2 / أتمم رسم دائرة التحكم علي وثيقة الإجابة : (مباشر كبح بغياب التيار) .

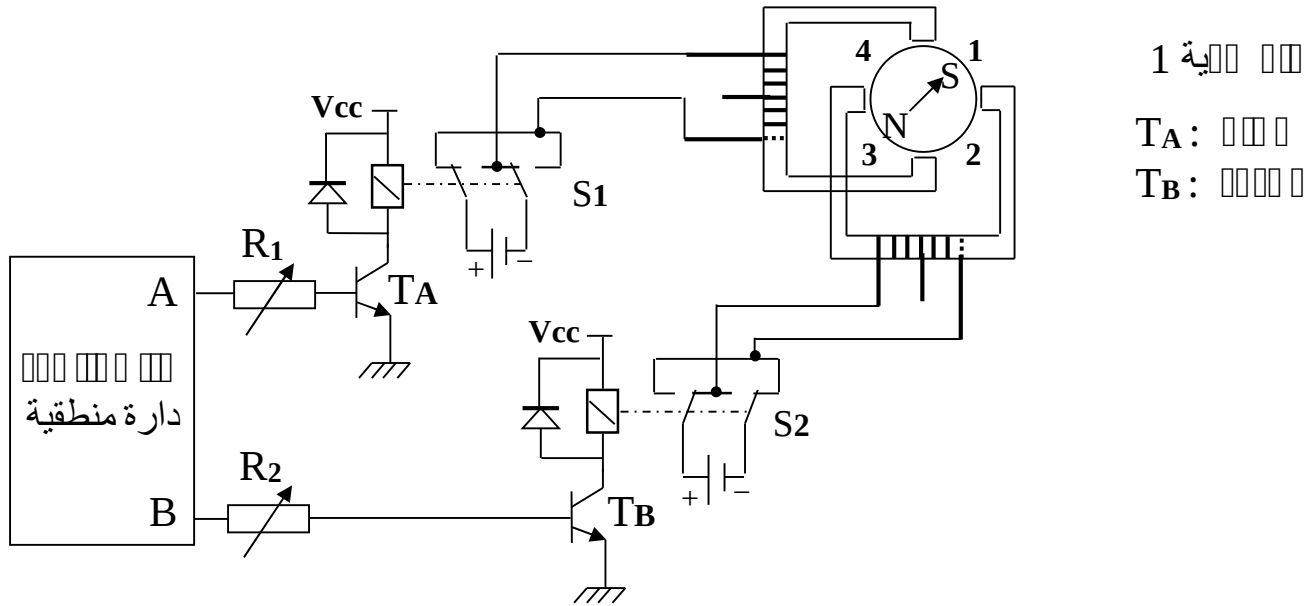
التردد	U1 (V)	U2(V)	S (VA)
T ₁	380	24	45
T ₂	110	24	25
T ₃	220	24	33

أ / عين المحول المناسب للنظام :

ب / احسب: . نسبة التحويل. . التيارات الاسمية لهذا المحول .

ج / أرسم إشارات التوتر عند مدخل ومخرج المحول.

التمرين الثاني: ليكن التركيب التالي لمحرك خطوة خطوة: (6 نقاط).



أ / أتم المخطط الزمني علي وثيقة الإجابة لحالة الدوران في اتجاه عقارب الساعة .

ب / احسب الخطوة الزاوية .

. نريد الحصول علي عزم دوران أقل لنفس المحرك (عزم يساوي نصف العزم للحالة الأولى) .

ج / أتم التركيب علي وثيقة الإجابة للحصول علي التشغيل المطلوب ، (نفس عدد الخطوات) .

التمرين الثالث: (4 نقاط)

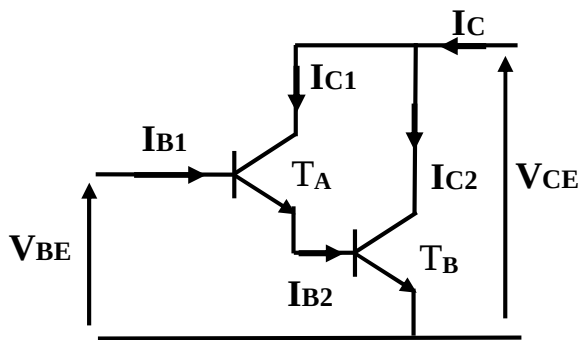
يمثل التركيب المبين في الشكل 2 تركيبة دارلنتون المكون من مققلين لهما الوسائط الهجينة الآتية:

$$T_A (h_{11A}, h_{21A}) \quad \text{و} \quad T_B (h_{11B}, h_{21B})$$

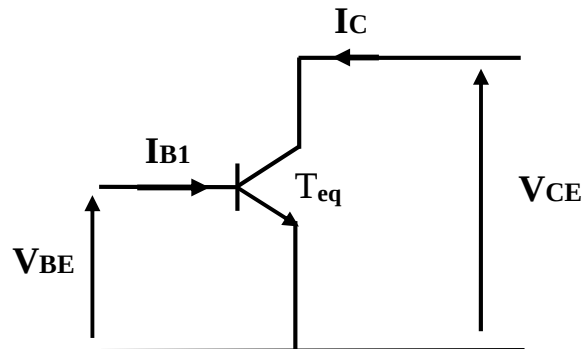
ارسم التركيب المكافئ في النظام الديناميكي .

. بين أن الجملة تتصرف من مققل واحد مكافئ (شكل 3) والذي يملك المتعاملات h_{11} ; h_{21} .

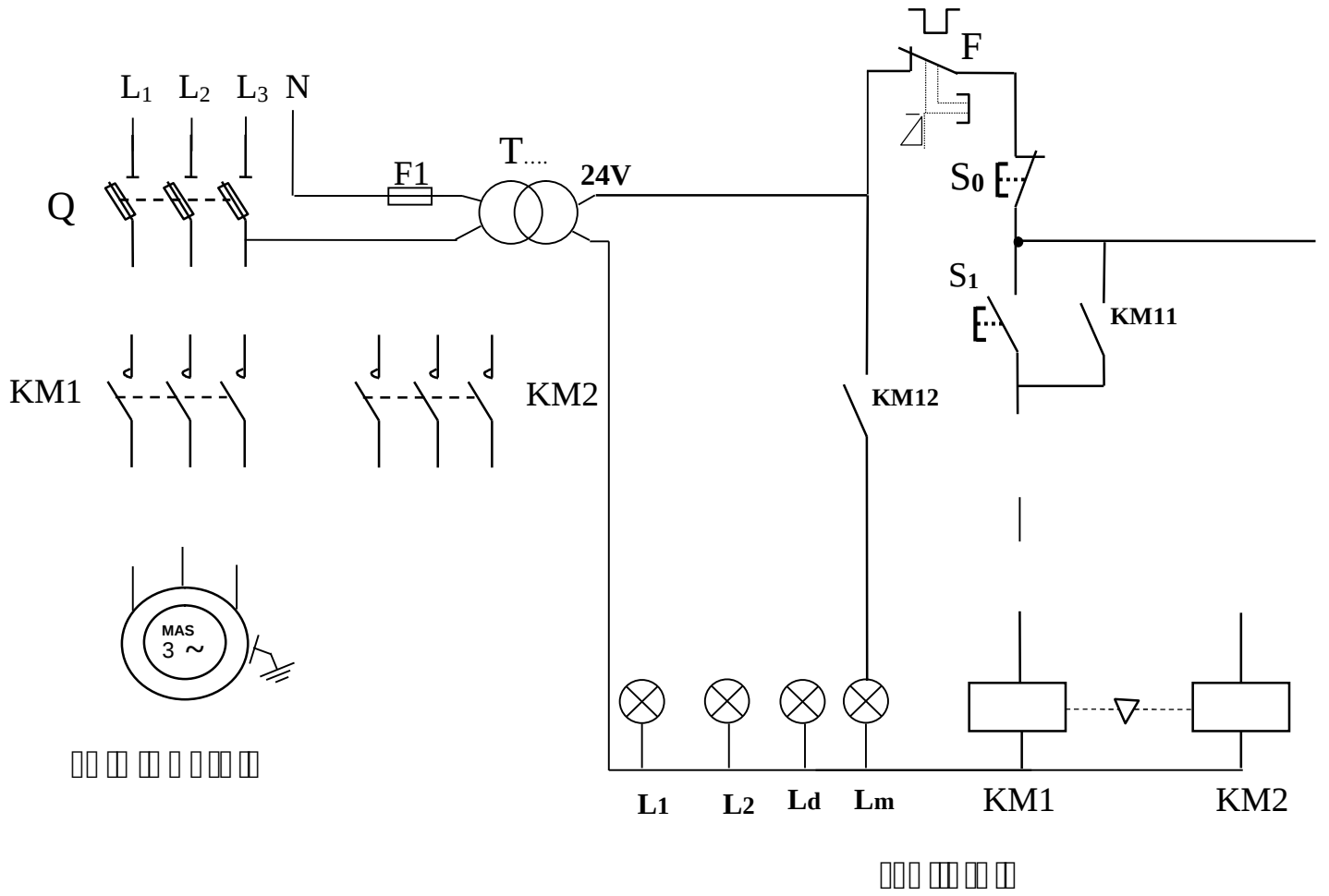
والتي يتم حسابها بدلالة (h_{11A} , h_{21A} , h_{11B} , h_{21B}) .



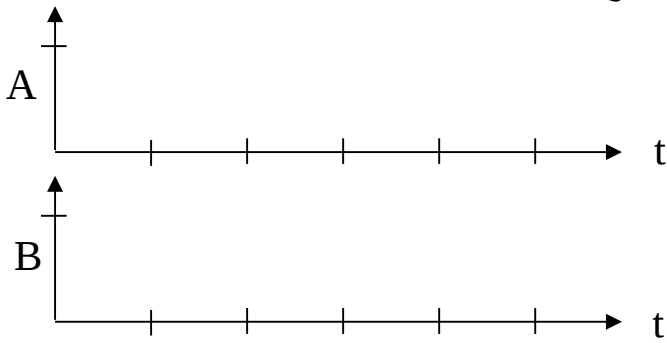
شكل 2



شكل 3

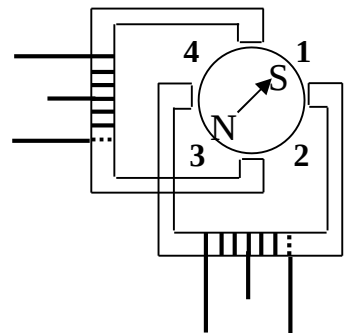
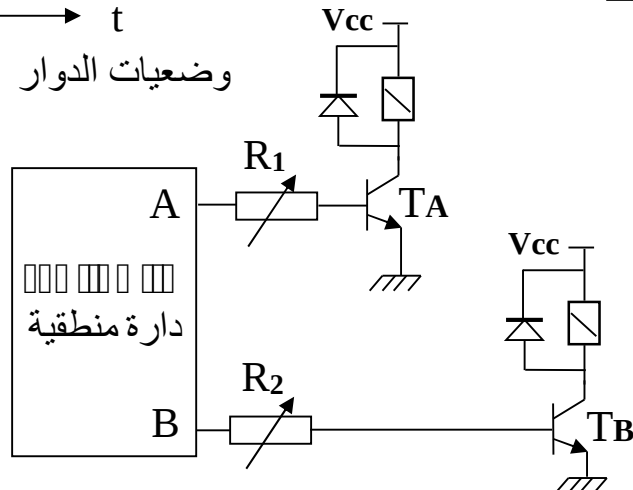


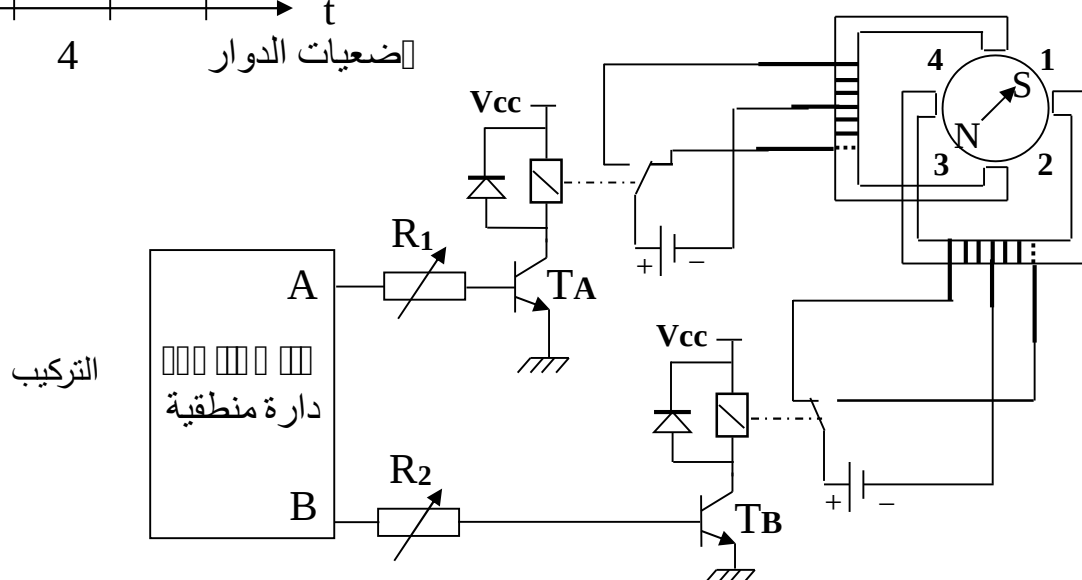
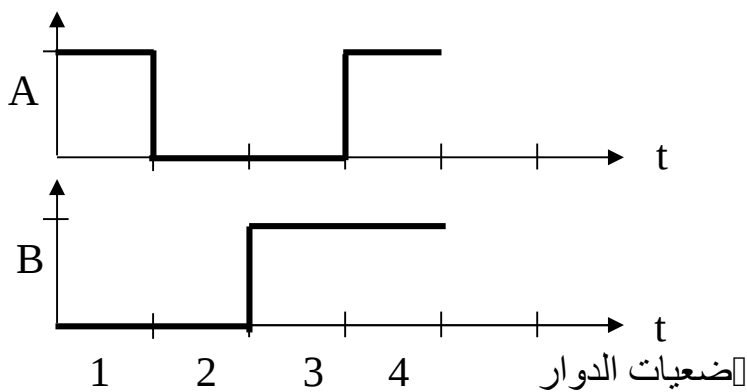
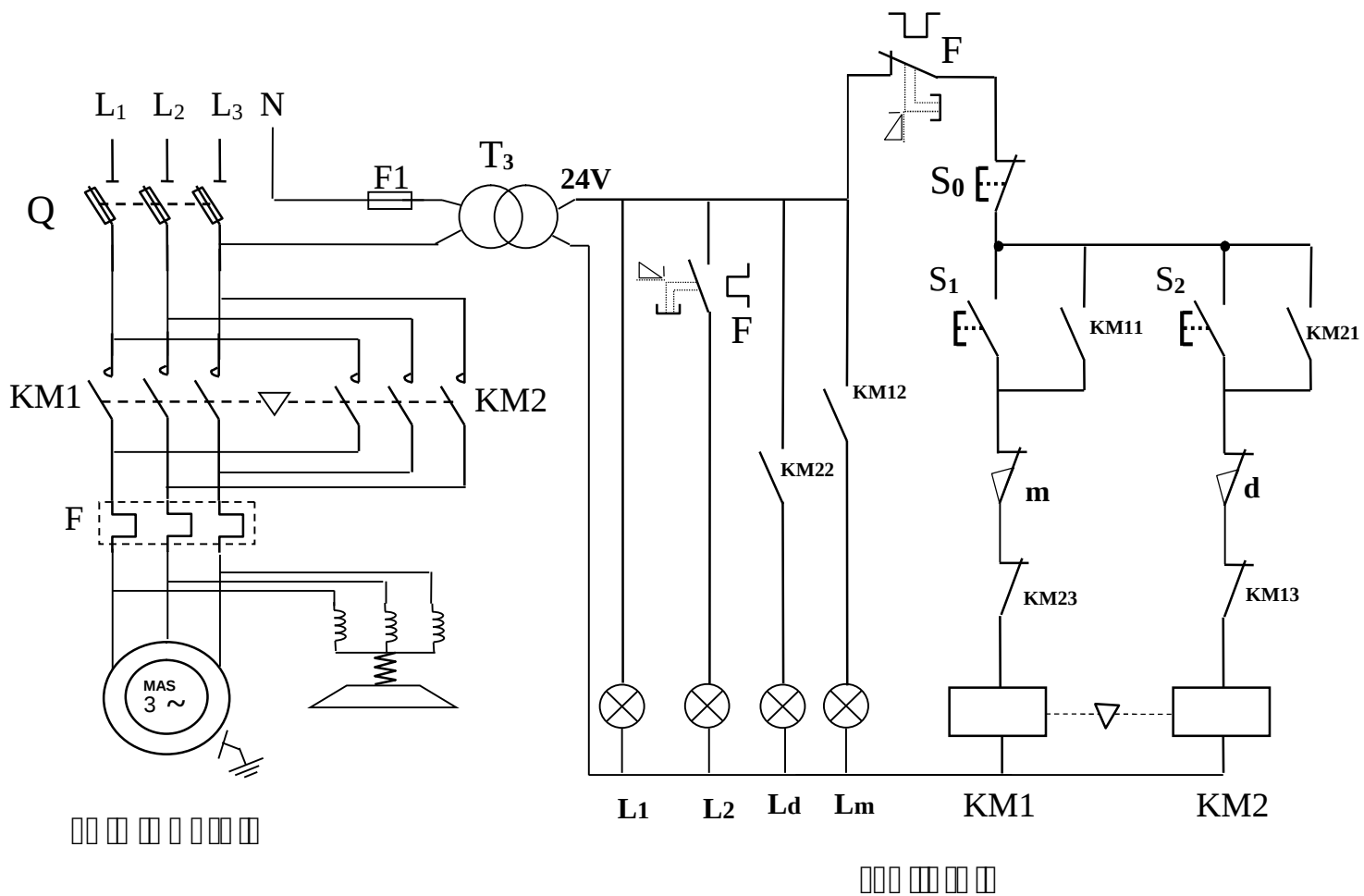
المخطط الزمني لمخارج طبق التحكم في المحرك خطوة / خطوة :



وضعايات الدوار

التركيب





تصحيح الاختبار الأول .

التمرين الأول :

1. (10)

$$g = \frac{n_s - n}{n_s} \quad n_s = \frac{f}{p} \times 60 \quad n_s = 1500 \text{ tr / min}$$

$$g = (1500 - 1440) / 1500 = 0,04$$

ب (حساب الضياع بمفعول جول في الساكن.

$$P_{js} = 3R \cdot J^2 = 3 \times 1,5 \times (6,6)^2 = 196 \text{ W}$$

ج (حساب الضياع بمفعول جول في الدوار.

$$P_{jr} = g \times P_{tr} \quad P_{tr} = P_a - P_{js} - P_f = \sqrt{3} UI \cos j - P_{js} - P_f = (1,73 \times 380 \times 11,5 \times 0,82) - 196 - 150$$

$$P_{tr} = 5853 \text{ W}$$

$$P_{jr} = g \times P_{tr} = 0,04 \times 5853 = 234 \text{ W}$$

(10)

$$\eta = P_u / P_a = 5,5 / 6,2 = 0,89$$

(10) دائرة الاستطاعة ودائرة التحكم علي وثيقة الإجابة ص1

2 (10) هو : T_3

ب (حساب نسبة التحويل .

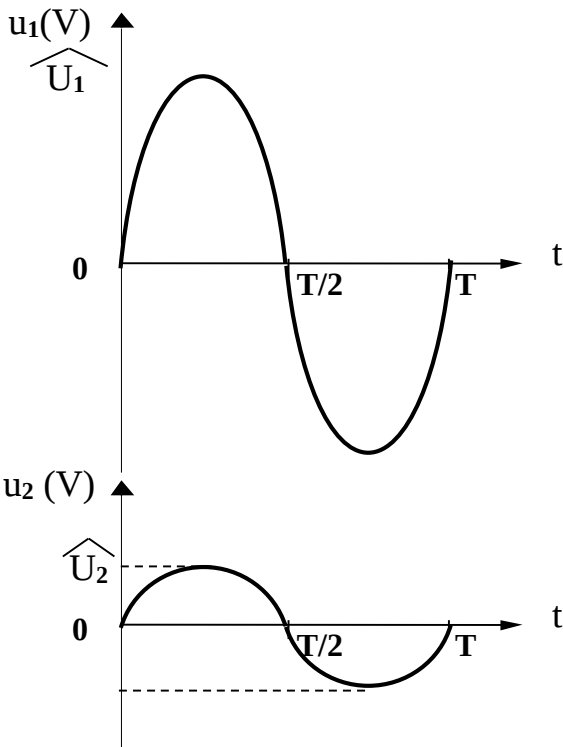
$$m = U_{20} / U_2 = 24 / 220 = 0,1$$

ج (حساب التيارات الاسمية

$$I_{1N} = S / U_1 = 33 / 220 = 0,15 \text{ A}$$

$$I_{2N} = S / U_2 = 33 / 24 = 1,375 \text{ A}$$

(10) رسم إشارات التوتر عند مدخل ومخرج المحول.



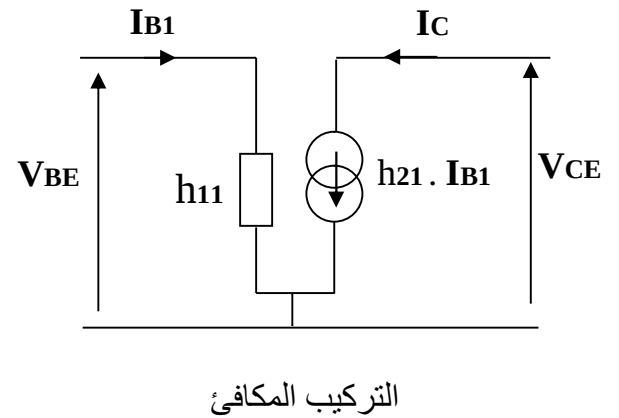
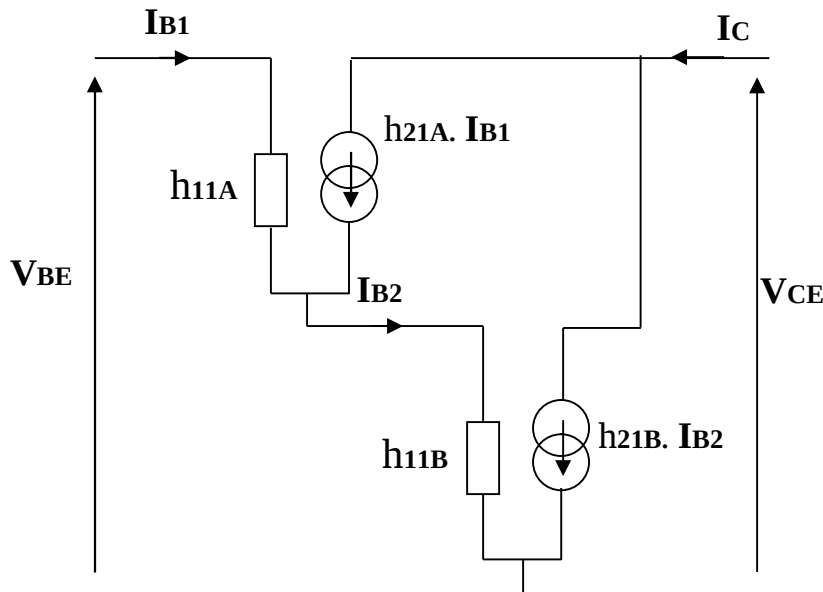
التمرين الثاني :

أ (المخطط الزمني أنظر وثيقة الإجابة ص1

ب / حساب الخطوة الزاوية .

$$NP/tr = m \times p \times K_1 \times K_2 = 2 \times 1 \times 2 \times 1 = 4 \quad ; \quad \alpha_p = 360 / 4 = 90^\circ$$

ج / إتمام التركيب أنظر وثيقة الإجابة ص1



من التركيب في دائرة الدخول نجد :

$$V_{BE} = h_{11A} \cdot I_{B1} + h_{11B} \cdot I_{B2}$$

$$I_{B2} = I_{B1} + h_{21A} \cdot I_{C1} = I_{B1} + \beta_1 \cdot I_{B1} = I_{B1}(1 + \beta_1)$$

بتعويض : I_{B2} في العلاقة :

$$V_{BE} = h_{11A} \cdot I_{B1} + h_{11B} \cdot I_{B1}(1 + \beta_1) = I_{B1}(h_{11A} + h_{11B}(1 + \beta_1)) \dots\dots\dots (1)$$

من التركيب في دائرة الخروج نجد :

$$I_C = I_{C1} + I_{C2} = \beta_1 \cdot I_{B1} + \beta_2 \cdot I_{B2} = \beta_1 \cdot I_{B1} + I_{B1}(1 + \beta_1) \beta_2 = I_{B1}(\beta_1 + (1 + \beta_1) \beta_2) \dots\dots (2)$$

$$V_{BE} = I_B h_{11} = I_{B1} h_{11} \dots\dots\dots (3) \quad \text{من التركيب} \quad \square \square \square \square \square$$

$$I_C = h_{21} \cdot I_B = h_{21} I_{B1} \dots\dots\dots (4)$$

$$h_{11} = h_{11A} + h_{11B}(1 + \beta_1)$$

: $\square \square \square (3) \square \square (1) \square \square \square \square$

$$h_{21} = \beta_1 + (1 + \beta_1) \beta_2$$

: $\square \square \square (4) \square \square (2) \square \square \square \square$