

امتحان البكالوريا التجريبي في مادة التكنولوجيا (هندسة كهربائية)

الموضوع : نظام آلي لتعبئة قارورات بدواء سائل

يحتوي الموضوع على 12 صفحة (من الصفحة 12/1 إلى الصفحة 12/12)

العرض : من الصفحة 12/1 إلى الصفحة 12/9

العمل المطلوب : الصفحة 12/10

وثائق الإجابة : الصفحات 12/11 و 12/12

دفتـر الشروط :

1- هدف التآلية : يجب على النظام أن ينجز في أدنى وقت ، وبمردودية عالية مع مراعاة مقاييس النظافة عملية تعبئة قارورات دواء.

2- وصف التشغيل :

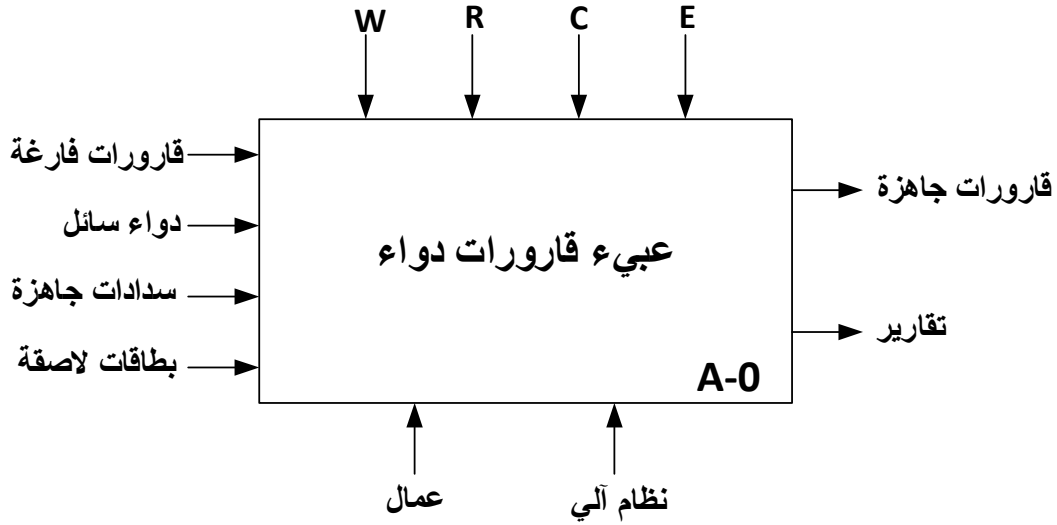
- المواد الأولية : دواء سائل - قارورات فارغة - سدادات جاهزة - بطاقة معلومات لاصقة.
- عند دوران الصحن تنطلق في آن واحد العمليات التالية .
- عملية التقديم : يتم تقديم القارورة بواسطة البساط 1 الذي يديره المحرك M1 حتى يكشف عنه الملتقط cp1 .
- عملية الملء : عند وصول قارورة فارغة ينزل ساق الرافعة V1 ثم يفتح الكهروصمام EV لمدة زمنية $t=2s$ كافية لملء القارورة. بعدها يعود ساق الرافعة V1 إلى وضعه الأصلي .
- عملية الغلق : بعد وضع السدادة الجاهزة فوق القارورة ينزل ساق الرافعة V2 لتثبيت السدادة ويعود الساق إلى وضعه الأصلي .
- عملية وضع البطاقات اللاصقة : تتقدم القارورة المملوءة و المغلقة إلى مركز وضع بطاقة المعلومات اللاصقة قبل إخلائها بواسطة البساط 2 .

3- الاستغلال : تحتاج عمليات القيادة والمراقبة إلى تقني مختص وعامل لوضع القارورات الفارغة على بساط التقديم .

4- الأمن : حسب الاتفاقيات الدولية المعمول بها.

5- المناولة الوظيفية :

1-5 الوظيفة الشاملة : (مخطط النشاط A-0)



W : طاقة (كهربائية وهوائية)

R : تعديل ، t : تأجيل ، N : عدد خطوات المحرك خطوة خطوة

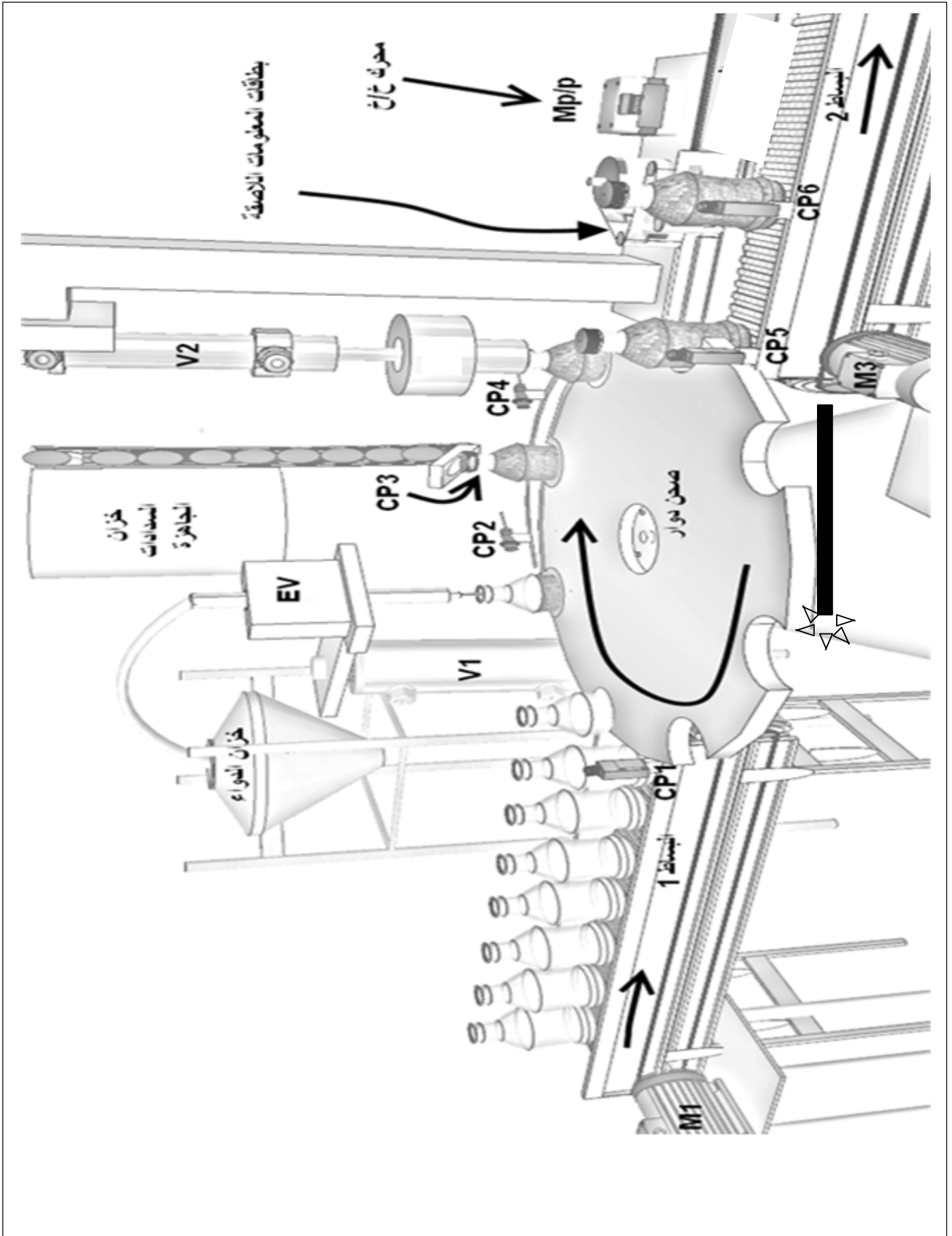
C : إعدادات (برنامج).

E : تعليمات الاستغلال (أوامر التشغيل)

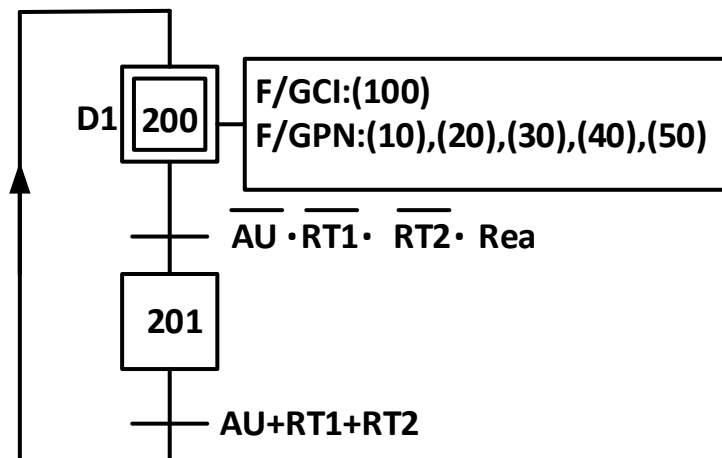
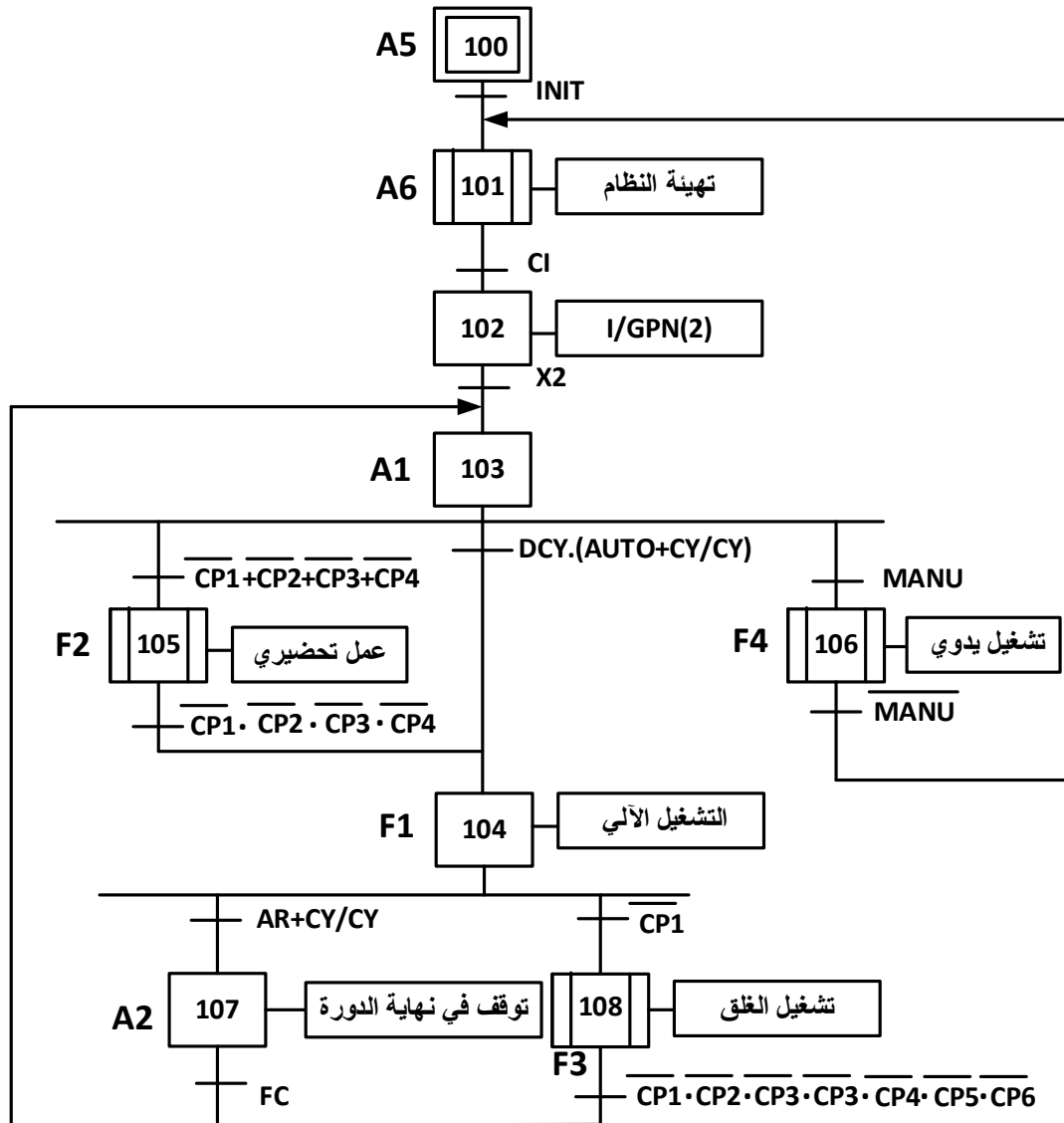
2-5 التحليل الوظيفي التتالي : (مخطط النشاط A0)

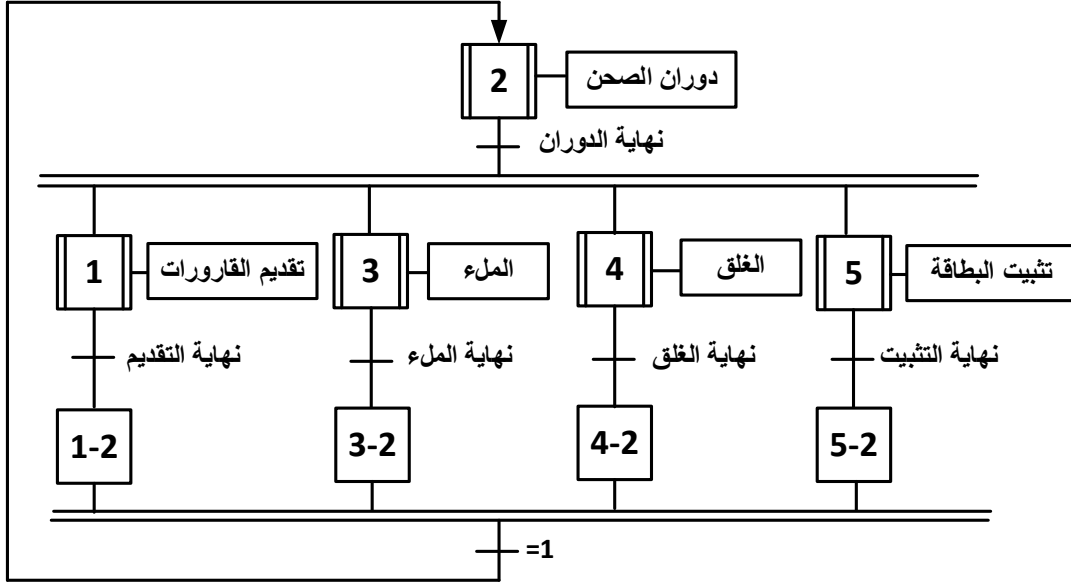
يحتوي النظام على 5 أشغولات عاملة هي :

- ❖ أشغولة تقديم القارورات.
- ❖ أشغولة دوران الصحن.
- ❖ أشغولة الملء.
- ❖ أشغولة الغلق.
- ❖ أشغولة وضع بطاقة المعلومات اللاصقة .

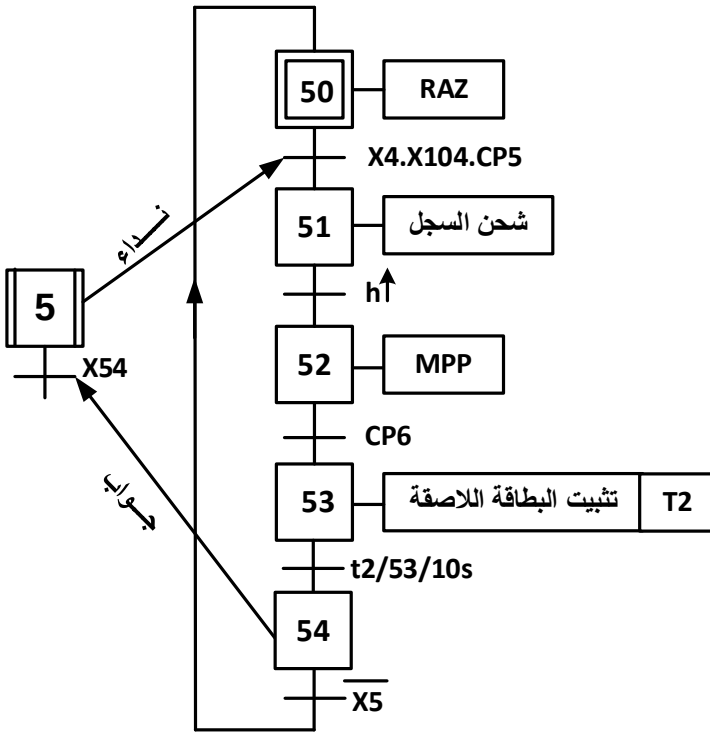


نظام تقني لتعبئة قارورات بدواء سائل

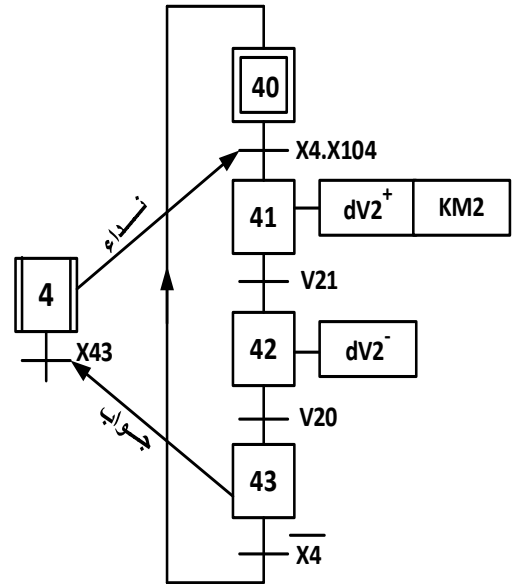




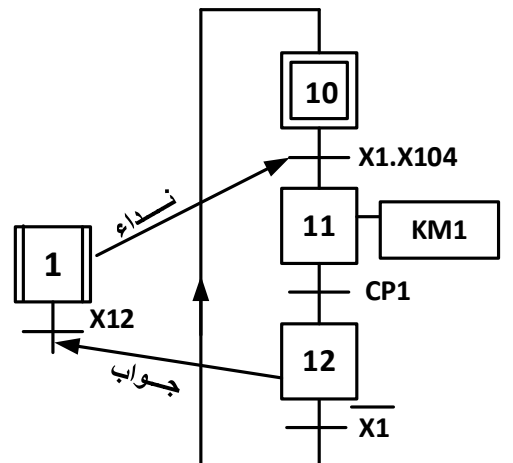
متمن أشغولة تنشيت البطاقة اللاصقة :



متمن أشغولة الغلق :



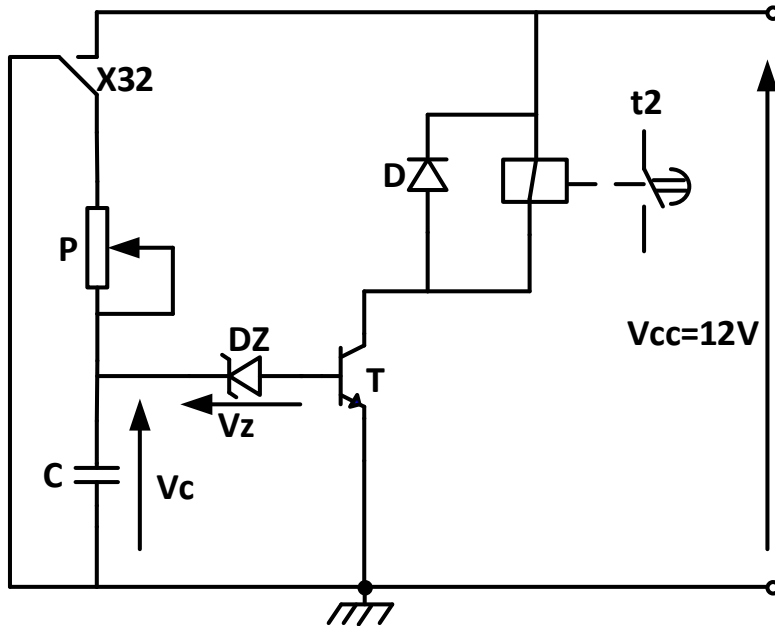
متمن أشغولة التقديم :



الأشغولات	المنفذات	المنفذات المتصدرة	الملتقطات	عناصر القيادة والأمن
تقديم القارورات	M1: محرك غير متزامن ثلاثي الطور	KM1: ملامس كهرومغناطيسي ~24V	cp1 : ملتقط كهروضوئي .	CY/CY : تشغيل دورة بدورة .
تدوير الصحن	M3: محرك غير متزامن ثلاثي الطور مزود بكهروكاجح.	KM3 : ملامس كهرومغناطيسي ~24V	t1 : ملمس مؤجل .	AUTO : تشغيل آلي. DCY : زر انطلاق الدورة .
ملا القارورات	V1 : رافعة مزدوجة المفعول. EV : كهروصمام	dV^+ , dV^- موزع 4/2 كهروهوائي ~24V KEV: ملامس كهرومغناطيسي ~24V	V_{10} , V_{11} ملتقطات نهاية الشوط . t2 : ملمس مؤجل	AR : زر توقف الدورة. AU : زر التوقف الاستعجالي .
غلق القارورات	V2 : رافعة مزدوجة المفعول.	dV^* , dV^- موزع 2/5 كهروهوائي ~24V	V_{20} , V_{21} ملتقطات نهاية الشوط	INIT : زر التهيئة .
تثبيت بطاقة المعلومات اللاصقة	Mpp : محرك خطوة خطوة	طابق استطاعة مكون من 4 مقاحل .	Cp5 , cp6 ملتقطات كهروضوئية	Rea : زر إعادة التسليح . RT1,RT2 : مرحلان حراريان.

شبكة التغذية : 220V/380V , 50Hz

9- إنجازات تكنولوجية :



■ دائرة المؤجلة $t_2=2s$ في أشغولة الملاء.

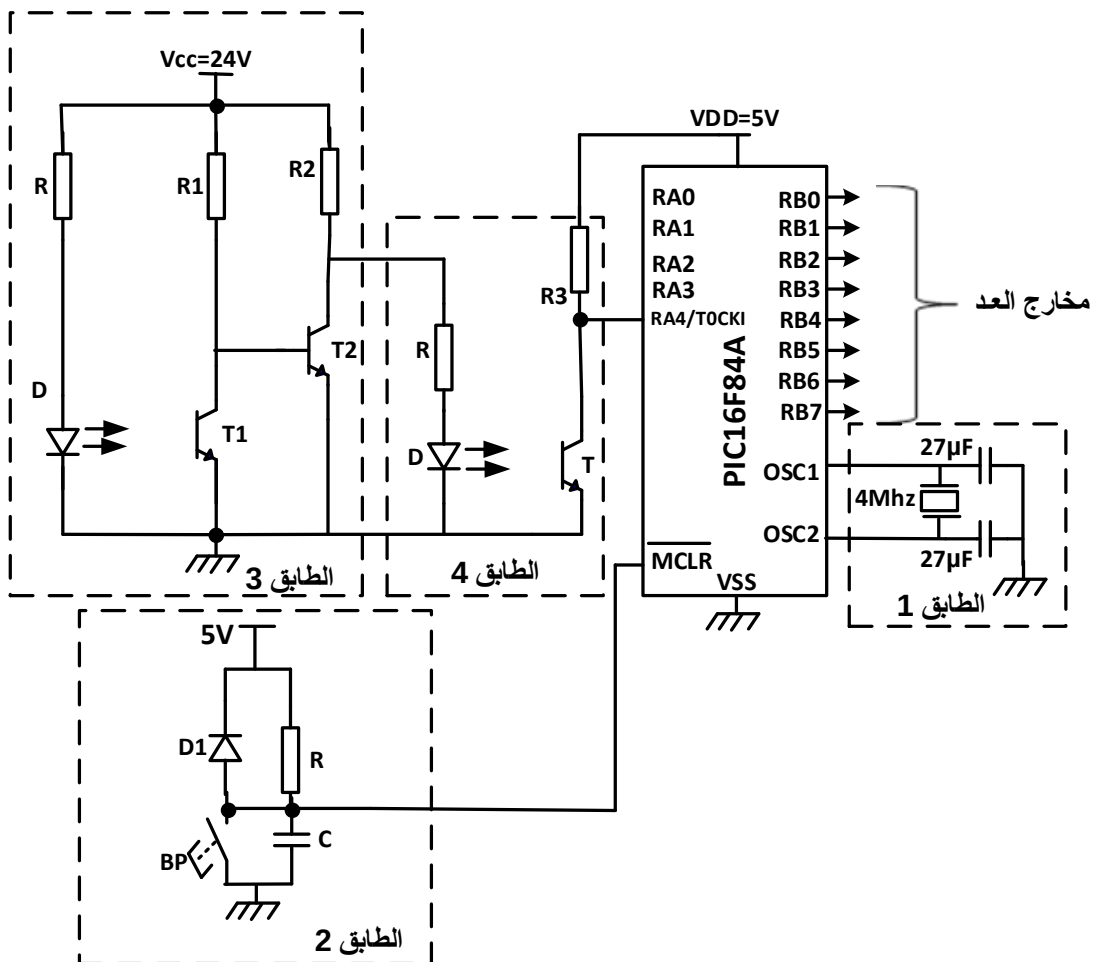
$$c=10\mu F$$

$$P \text{ de } 0 \text{ à } 300K\Omega$$

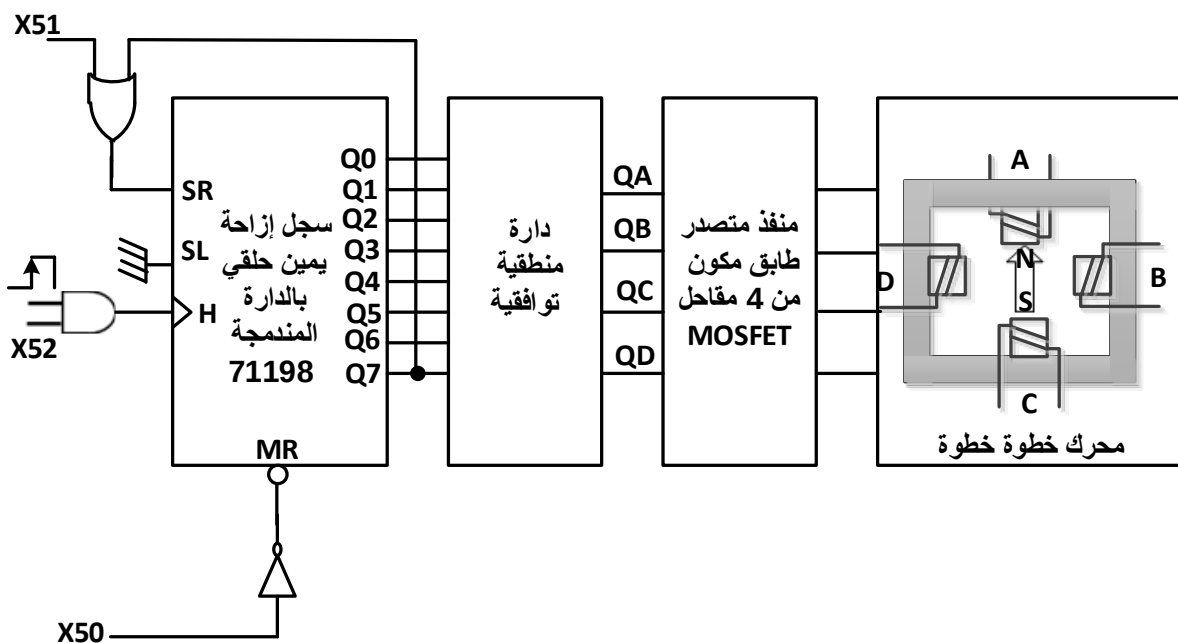
$$V_{BE}=0,7V$$

$$V_Z=5,6V$$

▪ **دائرة عد دورات التشغيل باستعمال الميكرو مراقب PIC16F84A**

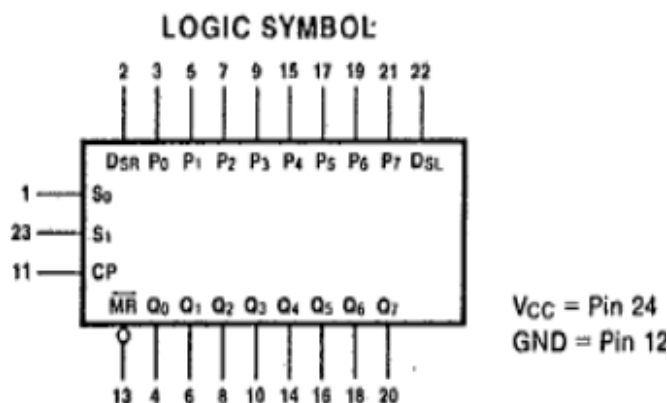


■ **التصميم الوظيفي لدارة التحكم في المحرك خطوة خطوة .**



الدائرة المدمجة 74198

الرمز المنطقي :



التعريف بالأقطاب :

INPUT LOADING/FAN-OUT: See Section 3 for U.L. definitions

PIN NAMES	DESCRIPTION
S ₀ , S ₁	Mode Select Inputs
P ₀ — P ₇	Parallel Data Inputs
DSR	Serial Data Input (Shift Right)
DSL	Serial Data Input (Shift Left)
CP	Clock Pulse Input (Active Rising Edge)
$\overline{\text{MR}}$	Asynchronous Master Reset Input (Active LOW)
Q ₀ — Q ₇	Flip-flop Outputs

جدول أنماط الاختيار :

MODE SELECT TABLE

INPUTS				RESPONSE
$\overline{\text{MR}}$	CP	S ₀ *	S ₁ *	
L	X	X	X	Asynchronous Reset; Outputs = LOW
H		H	H	Parallel Load; P _n → Q _n
H		L	H	Shift Right; DSR → Q ₀ , Q ₀ → Q ₁ , etc.
H		H	L	Shift Left; DSL → Q ₇ , Q ₇ → Q ₆ , etc.
H	X	L	L	Hold

*Select inputs should be changed only while CP is HIGH

H = HIGH Voltage Level

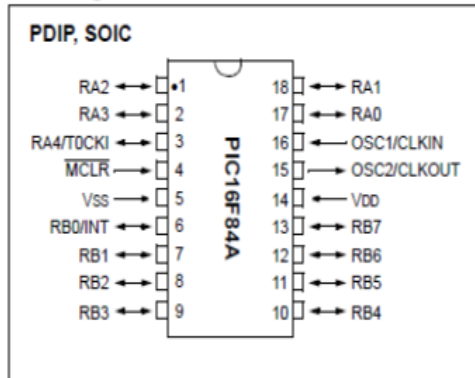
L = LOW Voltage Level

X = Immaterial

■ سجل الخيارات OPTION_REG للميكرومراقب PIC16F84A

RBP	INTEDG	T0CS	T0SE	PSA	PS2	PS1	PS0
bit7							bit0

Pin Diagrams



PS0 , PS1 , PS2 : خانات اختيار قاسم التردد المبرمج

PSA : خانة اختيار المؤقت

WDT اختيار : PSA=1 و TMR0 اختيار : PSA=0

T0SE : خانة اختيار الجبهة (صاعدة أو نازلة) .

T0SE=0 : جبهة صاعدة و T0SE=1 : جبهة نازلة

T0SC : خانة اختيار التوقيتية (داخلية أو خارجية)

T0CS=0 : ساعة داخلية و T0CS=1 : ساعة خارجية

bit 7	RBP : PORTB Pull-up Enable bit 1 = PORTB pull-ups are disabled 0 = PORTB pull-ups are enabled by individual port latch values
bit 6	INTEDG : Interrupt Edge Select bit 1 = Interrupt on rising edge of RB0/INT pin 0 = Interrupt on falling edge of RB0/INT pin
bit 5	T0CS : TMR0 Clock Source Select bit 1 = Transition on RA4/T0CKI pin 0 = Internal instruction cycle clock (CLKOUT)
bit 4	T0SE : TMR0 Source Edge Select bit 1 = Increment on high-to-low transition on RA4/T0CKI pin 0 = Increment on low-to-high transition on RA4/T0CKI pin
bit 3	PSA : Prescaler Assignment bit 1 = Prescaler is assigned to the WDT 0 = Prescaler is assigned to the Timer0 module
bit 2-0	PS2:PS0 : Prescaler Rate Select bits

Bit Value	TMR0 Rate	WDT Rate
000	1 : 2	1 : 1
001	1 : 4	1 : 2
010	1 : 8	1 : 4
011	1 : 16	1 : 8
100	1 : 32	1 : 16
101	1 : 64	1 : 32
110	1 : 128	1 : 64
111	1 : 256	1 : 128

قاسم التردد

أسئلة الامتحان

- س1 : أكمل التحليل الوظيفي التنازلي (مخطط النشاط A0) على وثيقة الإجابة (صفحة 12/11)
- س2 : ارسم متمن أشغولة الملام من وجهة نظر جزء التحكم .
- س3 : أكمل ترسيمة المعقب الكهربائي لمتمن أشغولة الغلق على ورقة الإجابة (صفحة 12/11)
- دائرة عداد دورات التشغيل :

- قصد عد دورات التشغيل المنجزة يوميا من طرف النظام نريد إنجاز عداد باستعمال الميكرومراقب PIC16F84A و ذلك باستغلال السجل TMR0 ليشتغل كعداد (يعد النبضات من الملتقط CP6 عبر المنفذ RA4/T0CKI)
- س4 : ما هو دور كل من الطوابق التالية : 1 و 2 و 3 و 4 ؟
- س5 : مستعينا بوثائق الصانع الخاصة بسجل الخيارات OPTION_REG الموضحة في (الصفحة 12/9) أكمل ملام محتوى هذا الأخير علما أنه يبرمج بقاسم تردد على 1 على وثيقة الإجابة (صفحة 12/11)
- س6 : أكمل تعليقات وتعليمات برنامج التشغيل على وثيقة الإجابة (صفحة 12/12)
- س7 : ما هو عدد الدورات المنجزة في اليوم من طرف النظام إذا كان عدد القارورات المعبئة هو 2560.

➤ دائرة التحكم في المحرك خطوة خطوة باستعمال السجل الشامل 74198

- س8 : مستعينا بوثائق الصانع للدائرة المندمجة 74198 ماهي الحالة المنطقية لمدخل التحكم S0 و S1 للحصول على إزاحة نحو اليمين .
- س9 : أكمل التصميم المنطقي لسجل الإزاحة نحو اليمين على وثيقة الإجابة (صفحة 12/12)
- س10 : أكمل المخطط الزمني لتشغيل السجل على وثيقة الإجابة (صفحة 12/12)

➤ دائرة المؤجلة t1=2s

- س11 : ما هو دور المقاومة المتغيرة P ؟

- س12 : احسب قيمة المقاومة P للحصول على تأجيل t1=2s ؟

➤ محرك البساط 1 (M1):

- محرك البساط 1 لالتزامني ثلاثي الطور ذو قفص مزود بمخفض سرعة يحمل في لوحته البيانات المعلومات التالية :

$$380V/660V ; 50Hz ; 374W ; rd(\eta)=68\% ; \cos\phi_N=0,7$$

- إذا كان للساكن 8 أقطاب مغناطيسية وعند التشغيل الاسمي تكون نسبة الانزلاق gN=6,8% والضياح بمفعول جول 18,12W.

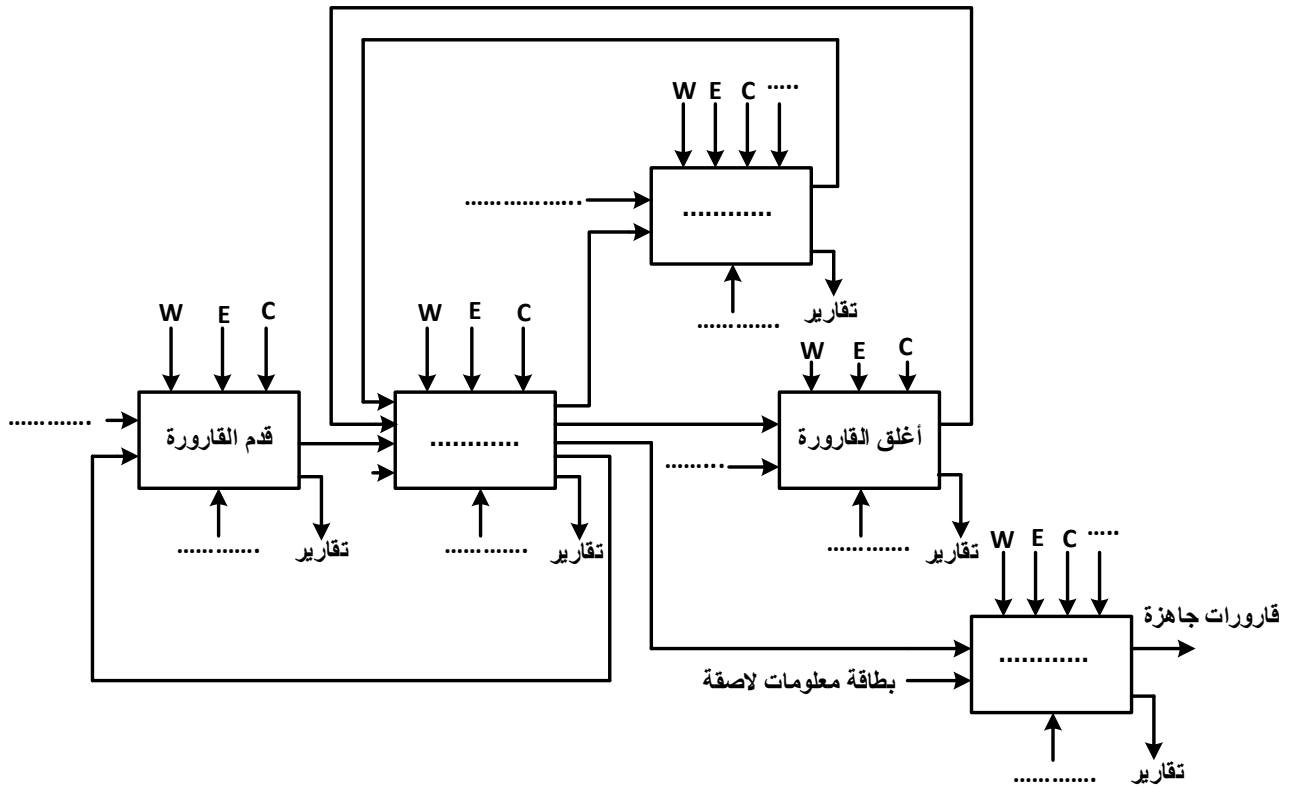
- س13 : كيف تقرن ملفات الساكن للمحرك M1 ؟ علل ؟

- عند التشغيل الاسمي احسب ما يلي :

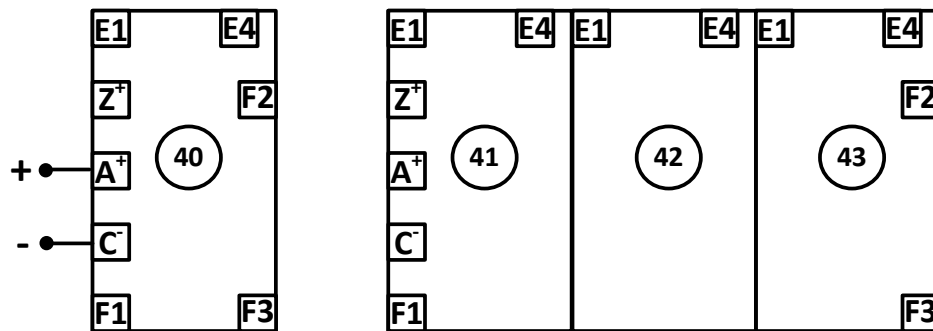
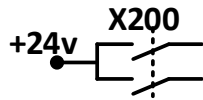
- س14 : سرعة دوران المحرك

- س15 : شدة تيار الخط الذي يمتصه المحرك و العزم المفيد والمقاومة المقاسة بين طوري الساكن واستنتج مقاومة كل لف.

اللقب والاسم:



ج3 : اكمال ترسيمة المعقب الكهربائي:



ج5 : إملأ محتوى سجل الخيارات OPTION_REG :

0	0		0	1			
bit7							bit0

قيمتة في السداسي عشر :

```
list p=16f84A
include "p16f84A.inc "
__CONFIG H'3FF9'
```

وثيقة الإجابة رقم 02 :

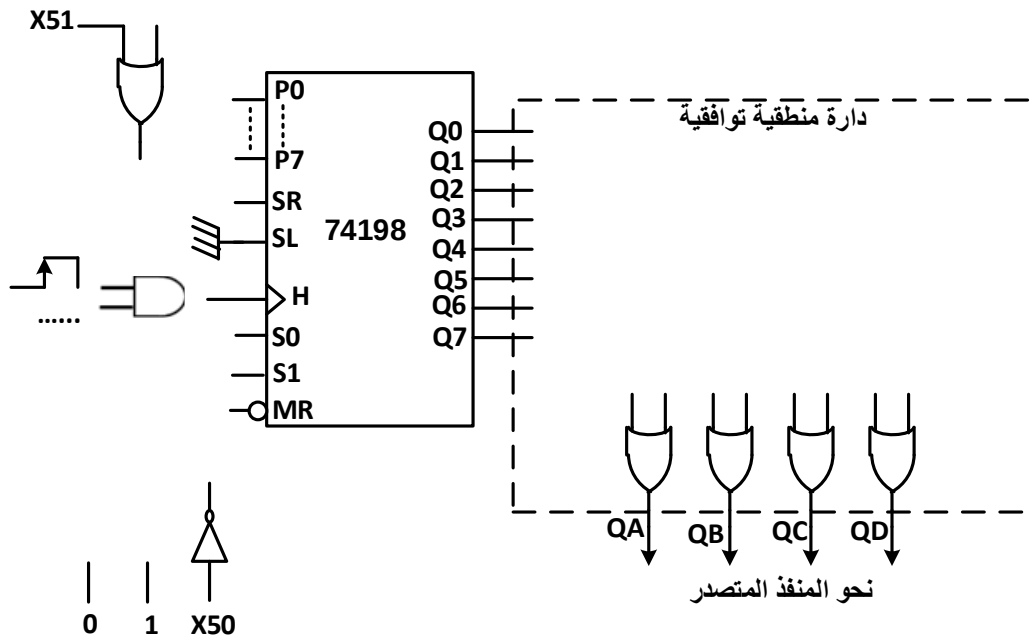
```
bsf STATUS,5 ; .....
bsf TRISA,4 ; .....
movlw 0x00 ; .....
movwf TRISB
movlw .....
movwf OPTION_REG
bcf STATUS,5 ; .....
clrf TMR0
clrf PORTB
```

ج6: إكمال برنامج التشغيل للميكرو مراقب بلغة التجميع :

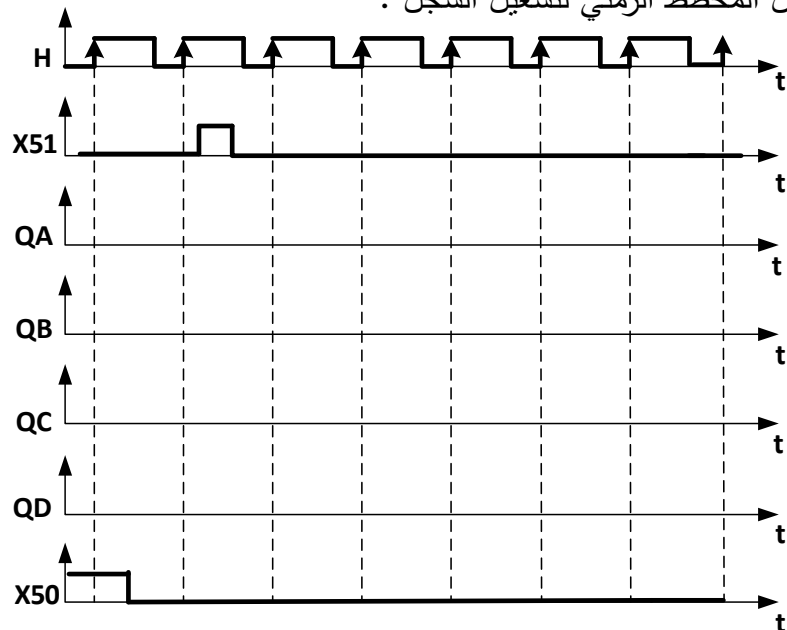
Start

```
movf TMR0,0
movwf PORTB ; .....
goto Start
END
```

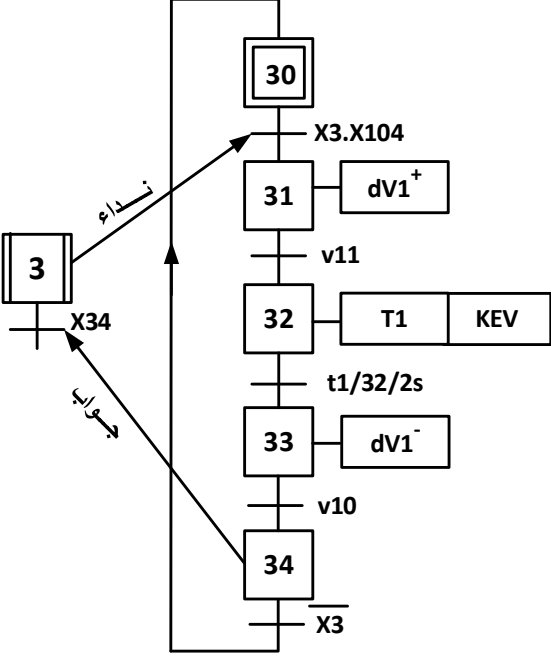
ج9 - إكمال التصميم المنطقي لسجل الإزاحة :



ج10 : إكمال المخطط الزمني لتشغيل السجل :



الحل النموذجي لاختبار البكالوريا التجريبية في مادة التكنولوجيا (هندسة كهربائية)

العلامة	عناصر الإجابة
1.5 ن 1.5 ن	ج1 : التحليل الوظيفي التنازلي A0 على وثيقة الإجابة ج2 : متمن أشغولة الملاء من وجهة نظر جزء التحكم . 
1.5 ن 01 ن	ج3 : إكمال ترسيمة المعقب الكهربائي لأشغولة الغلق على وثيقة الإجابة . ج4 : دور الطوابق التالية : الطابق 1 : دائرة الساعة (التوقيتية) للميكرو مراقب . الطابق 2 : دائرة التهيئة (الإرجاع للصفر للميكرو مراقب) . الطابق 3 : خلية كشف كهروضوئية. الطابق 4 : خلية كشف كهروضوئية .
1.5 ن	ج5 : إكمال محتوى السجل OPTION_REG على وثيقة الإجابة.
1.5 ن	ج6 : إكمال تعليمات وتعليقات برنامج التشغيل بلغة التجميع على وثيقة الإجابة
01 ن	ج7 : عدد الدورات المنجزة في اليوم من طرف النظام . السجل TMR0 يعد من 0 إلى 255 أي ساعة العداد 256 من أجل دورة واحدة يعني خلال دورة واحدة يعد 256 قارورة

من أجل عد 2650 قارورة فإن عدد الدورات تستخرج بالقاعدة الثلاثية :

$$\left. \begin{array}{l} \text{دورات } n = 10 \\ \text{1 دورة} \rightarrow 256 \text{ قارورة} \\ \text{n دورة} \rightarrow 2560 \text{ قارورة} \end{array} \right\}$$

ج8 : الحالة المنطقية لمُدخلي التحكم S0 و S1

السجل هو سجل إزاحة نحو اليمين (SL=0)

MODE SELECT TABLE

INPUTS				RESPONSE
$\overline{MR}$	CP	S0*	S1*	
L	X	X	X	Asynchronous Reset; Outputs = LOW
H		H	H	Parallel Load: $P_n \rightarrow Q_n$
H		L	H	Shift Right; $DSR \rightarrow Q_0, Q_0 \rightarrow Q_1, \text{etc.}$
H		H	L	Shift Left; $DSL \rightarrow Q_7, Q_7 \rightarrow Q_6, \text{etc.}$
H	X	L	L	Hold

*Select Inputs should be changed only while CP is HIGH

H = HIGH Voltage Level

L = LOW Voltage Level

X = Immaterial

نجد : S0=0 و S1=1

ج9 : إكمال التصميم المنطقي لسجل الإزاحة نحو اليمين علة وثيقة الإجابة :

ج10 : إكمال المخطط الزمني لتشغيل السجل على وثيقة الإجابة :

ج11 : دور المقاومة المتغيرة P هو التحكم في زمن التأجيل

ج12 : حساب قيمة المقاومة المتغيرة P .

لدينا حسب قانون العروة :

$$v_C = V_{CC}(1 - e^{\frac{-t_2}{P.C}}) \quad \text{وحيث أن} \quad v_C = V_Z + V_{BE}$$

$$V_{CC}(1 - e^{\frac{-t_2}{P.C}}) = V_Z + V_{BE} \quad \text{بالتعويض :}$$

$$e^{\frac{-t_2}{P.C}} = 1 - \frac{(V_Z + V_{BE})}{V_{CC}} = \frac{V_{CC} - V_Z - V_{BE}}{V_{CC}}$$

$$\frac{-t_2}{P.C} = \ln\left(\frac{V_{CC} - V_Z - V_{BE}}{V_{CC}}\right) \Rightarrow t_2 = -P.C \ln\left(\frac{V_{CC} - V_Z - V_{BE}}{V_{CC}}\right)$$

$$P = \frac{t_2}{C \cdot \ln\left(\frac{V_{CC}}{V_{CC} - V_Z - V_{BE}}\right)} \quad \text{ومنه :}$$

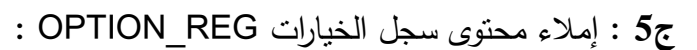
تطبيق عددي :

$$P = 270K\Omega$$

01 ن 01 ن 02.5 ن	ج13 : تقرن ملفات ساكن المحرك مثلثي التعليل : كل لف يتحمل توترا قدره 380V ج14 : حساب سرعة دوران المحرك : لدينا : $n_s = \frac{f \cdot 60}{p}$ نجد : $n_s = 750 \text{ tr/mn}$ ولدينا علاقة الانزلاق : $g = \frac{n_s - n}{n_s}$ نتحصل على العلاقة : $n = n_s(1 - g)$ ت ع : $n = 699 \text{ tr/mn}$ ج15 : - حساب شدة تيار الخط الذي يمتصه المحرك . لدينا : $P_a = \sqrt{3} U I_N \sin \varphi_N \Rightarrow I_N = \frac{P_a}{\sqrt{3} U \cos \varphi_N}$ حيث : $P_a = \frac{P_U}{\eta} = \frac{374}{0,68} = 550W$ نجد : $I_N = 1,19A$ - حساب العزم المفيد . لدينا العلاقة الميكانيكية : $T_U = \frac{P_U}{\Omega}$ حيث : $\Omega = 2\pi n$ ومنه : $T_U = \frac{P_U}{2\pi n}$ تطبيق عددي نجد : $T_U = 5,11N.m$ - حساب المقاومة المقاسة بين طورى الساكن : لدينا : $P_{JS} = \frac{3}{2} R I_N^2$ و منه : $R = \frac{2P_{JS}}{3I_N^2}$ ت ع : $R = 3,05\Omega$ - استنتاج مقاومة كل لف : لدينا لإقران ملفات ساكن المحرك مثلثي : $P_{JS} = \frac{3}{2} R I_N^2$ و $P_{JS} = r I_N^2$ نستنتج أن : $r = \frac{3}{2} R$ ت ع : $r = 4,575\Omega$ ملاحظة : R : المقاومة المقاسة بين طورى الساكن . r : مقاومة كل لف من لفات الساكن .
---------------------------------------	--

ج1 : التحليل الوظيفي التتازلي :

ج3 : اكمال ترسيمة المعقب الكهربائي .



0x28 : قيمته في السداسي عشر

```
list p=16f84A
include "p16f84A.inc "
__CONFIG H'3FF9'
```

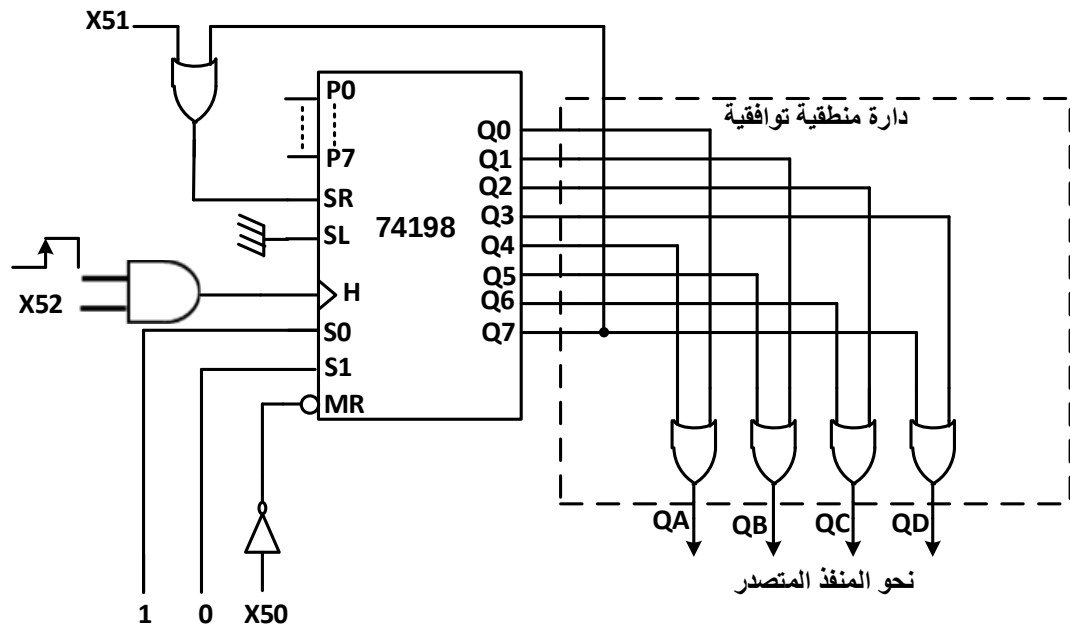
وثيقة الإجابة رقم 02 :

ج6 : إكمال برنامج التشغيل للميكرو مراقب بلغة التجميع :التحول إلى البينك 1.....
 bsf STATUS,5 ;
 bsf TRISA,4 ; جعل القطب RA4 كمدخل
 movlw 0x00 ; جعل جميع مخرج PORTB كمخارج ..
 movwf TRISB
 movlw ...0X28
 movwf OPTION_REG
 bcf STATUS,5 ; التحول إلى البينك 0.....
 clrf TMR0
 clrf PORTB

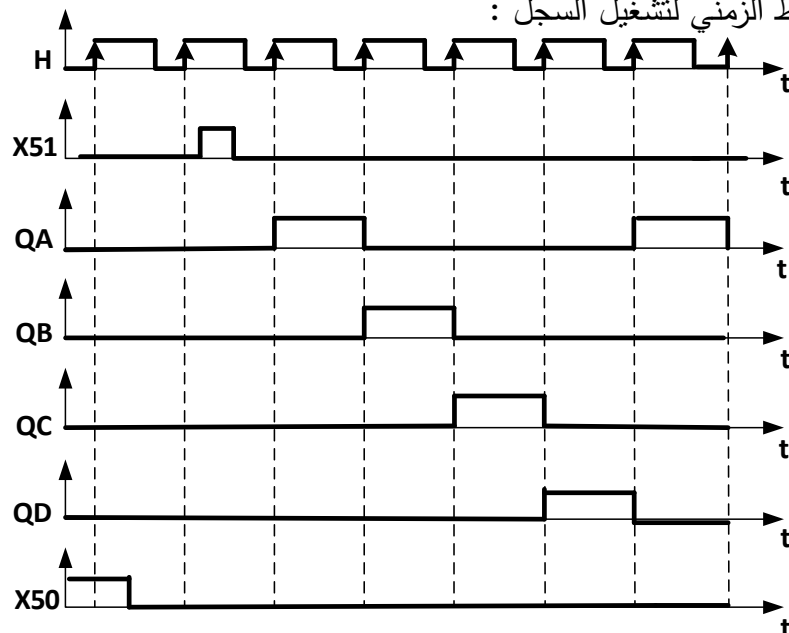
Start

```
movf TMR0,0
movwf PORTB ; نقل محتوى السجل TMR0 إلى PORTB
goto Start
END
```

ج9 - إكمال التصميم المنطقي لسجل الإزاحة :



ج10 : إكمال المخطط الزمني لتشغيل السجل :



محاكاة تركيب السجل باستعمال برمجية PROTEUS ISIS

