

**جامعة البعد**

**كلية الهندسة الميكانيكية والكهربائية**

**قسم الطاقة الكهربائية**

اسم الطالب: سيدار صن مكيبر

الرقم الجامعي:

امتحان القيادة الكهربائية (١)      الفصل الدراسي الثاني ٢٠٢٣-٢٠٢٤

السنة الخامسة

**أجب عن الأسئلة الآتية :**

**السؤال الأول (٣٠ درجة)**

دارة تقويم أحادية الطور موجة كاملة متحكم بها توتر دخلها  $V = 440$  تغذي ملفي محرك تيار مستمر مستقل مقاوماته  $0,2 \Omega$  و  $200 \Omega$ . من أجل زاوية قدر في دارة المترس  $60^\circ$  كان تيار المترس

$A = 50$ . إذا علمت بأن ثابت جهد المحرك  $V/A \cdot rad = 1,35$ , المطلوب:

١- اكتب العلاقة الرياضية لسرعة المحرك مبيناً المقادير المؤثرة على السرعة، ثم بين متى يمكننا إضافة مقاومة تسلسلية إلى ملف التبييج لتغيير سرعته؟

٢- أحسب سرعة المحرك إذا قل العزم المترول بمقدار 20%.

٣- ماذا يفيينا تغذية هذا المحرك عن طريق دارة تقويم مزدوجة أحادية الطور؟ مع الرسم.

٤- ما الذي سيتغير فيما إذا كان الوصول بين ملفات المحرك تسلسلي؟

٥- ما هي الفروقات الجوهرية بين هذا المحرك والمحرك المستمر من دون فحص؟

**السؤال الثاني (٤٠ درجة)**

محرك تحريري ثلاثي الطور له 4 أقطاب، تدور ساحته المغناطيسية بسرعة  $1800 \text{ rpm}$ ، ويتألف من قالبة ثلاثة الطور خطوية تعمل بنظام (steps) توفر دخلها  $636V$  وتتردد خرجها 50 هرتز، مقاومة جزئه الدائر  $0,3 \Omega$ ، مقاولة الثابت التحريري  $7 \text{ آم}$  والدائر  $3 \text{ آم}$ . بإهمال مقاومة الثابت، المطلوب الإجابة على الآتي :

١- رسم دارة التغذية وموجة الخرج

٢- كيف يمكن تغيير القيمة الفعالة لجهد خرج القالية

٣- أحسب العزم الأعظمي وبين رياضياً كيف يمكن مضاعفة قيمته، وما هو شرط تحقيق هذه الزيادة؟

٤- قارن بين قيمتي عامل الاستطاعة عند الإقلاع وعند السرعة الاسمية  $1750 \text{ rpm}$ ، ماذا تلاحظ؟

٥- ما هي معادلة العزم لهذا المحرك في جملة المحاور الثانية الدوارة بثلاثة التيار، وفيما هي المغناطيسي، وكيف تصبح هذه المعادلة في حال كان المحرك متوازن ذو مغناطيس دائم؟ وكيف يمكن التحكم بقيمة هذا العزم عند زاوية عزم أقصى؟

أفرض كل ما تراه مناسب.

**انتهت الأسئلة**

مع تمنياتي بالنجاح والتوفيق للجميع  
د. م. يوسف رزوق

## سلم التصحيح

القيادة الكهربائية - سنة 5 ملقة

الفصل الثاني - 2024

السؤال الأول (30 درجات)

الحل :

-1

10

$$n = \frac{V}{C_e \cdot \phi} - \frac{R_a}{C_e \cdot \phi} I_a$$

من هذه العلاقة يظهر أن السرعة تتغير بتغير الجهد ومقاومة المترعرض وكذلك مع الفيض، حيث تزداد مع زيادة الجهد وكذلك مع نقصان الفيض. فعد إضافة مقاومة تسلسلية إلى ملف التهبيج سينخفض الفيض وبالتالي ستزداد تيار الدائر بشكل كبير. طريقة إضافة مقاومة تسلسلية إلى ملف التهبيج يتم استخدامها بعد الوصول إلى السرعة الأساسية حيث لا يمكن بعدها زيادة الجهد.

2- ( 5 درجات للعلاقات الصحيحة ) اد احسبوا انجزوا فاصح

نحسب الجهد الأعظمي على مدخل المقوم وكذلك السرعة الزاوية للمحرك :

$$V_m = \sqrt{2} * 440 = 662,25 V$$

فيكون جهد المترعرض عند زاوية إشعال  $60^\circ$  :

$$V_a = \frac{2V_m}{\pi} (\cos \alpha_a) = 198,07 V$$

في البداية لدينا أعلى قيمة لتيار التهبيج وذلك عندما تكون زاوية قذح الثايرستورات في دارة التهبيج متساوية للصفر ( $\alpha_f = 0$ )

$$V_f = \frac{2V_m}{\pi} (\cos \alpha_f) = \frac{2V_m}{\pi} = 396,14 V$$

فيكون تيار التهبيج :

8

$$I_f = \frac{V_f}{R_f} = 1,98 A$$

والعزم المترول :

$$T_a = K_V * I_a * I_f = 133,65 N.m$$

القومة المحركة العكسية :

$$E_a = V_a - I_a * R_a = 188,07 V$$

السرعة الزاوية :

$$\omega = \frac{E_a}{K_V \cdot I_f} = \frac{188,07}{1,35 * (1,98)} = 70,36 rad/sec$$

نحسب سرعة الدوران :

$$n = \frac{60 \cdot \omega}{2 \cdot \pi} = 672 r.p.m$$

إذا قل العزم بمقدار 20% سينقص تيار المترعرض بالنسبة نفسها، يصبح العزم المتولد:

$$T = 0,8 * (133,65) = 106,92 \text{ N.m}$$

- تيار المترعرض :

$$I_a = 0,8 * (50) = 40 \text{ A}$$

- القوة المحركة العكسية :

$$E_a = V_a - I_a * R_a = 190,07 \text{ V}$$

- السرعة الزاوية :

$$\omega = \frac{E_a}{K_V \cdot I_f} = \frac{190,07}{1,35 * (1,98)} = 71,1 \text{ rad/sec}$$

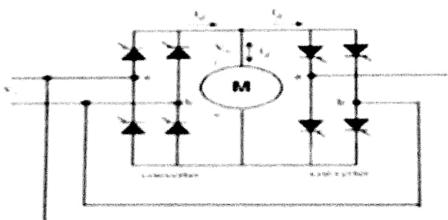
- تحسب سرعة الدوران :

$$n = \frac{60 \cdot \omega}{2 \cdot \pi} = 679 \text{ r.p.m}$$

### 3

القيادة عن طريق تقويم مزدوجة أحادية الطور :

هذه الدارة المزدوجة عبارة عن دارتى تقويم متتحكم بهما وتلك فى دارة متعرض المحرك كما يبين الشكل، بينما تتم تغذية دارة التهيئة عن طريق دارة تقويم واحدة متتحكم بها كما في الحال السابقة، وهذا ما يمكننا من عكس اتجاه الجهد والتيار فى دارة المترعرض. تستخدم مثل هذه الدارات بشكل رئيسي مع التطبيقات التي تحتاج إلى محركات عالية الاستطاعة مع سرعة متغيرة.



دارة تقويم مزدوجة أحادية الطور

فعد تشغيل دارة التقويم الأولى يكون الجهد على أطراف دارة المترعرض هو  $V_{a1}$  وتيار المترعرض هو  $I_{a1}$ ، في هذه الحالة سيدور المحرك بالاتجاه الأمامي (في الربع الأول)، ويمكن فرملة المحرك بعكس قطبية ملف التهيئة وزيادة زاوية إشعال دارة التقويم الأولى بحيث تكون أكبر من  $90^\circ$  (حالة العمل في الربع الثاني). إذا أردنا عكس اتجاه دوران المحرك، يتم ذلك عن طريق تشغيل دارة التقويم الثانية.

### 4

عندما تكون مقاومة التهيئة صغيرة، وسيمر بها تيار الحمولة، وسيكون فيض المحرك المغناطيسي متغير مع الحمولة وبالتالي تغير حساس للسرعة مع عزم الحمولة. العزم في المحركات التفرعية يتتناسب مع تيار المترعرض ( $T_a = \alpha \cdot I_a$ )، في حين أن هذا العزم يتتناسب مع مربع التيار ( $T_a = \alpha \cdot I_a^2$ ) في المحركات التسلسلية، وهذا يعني أن المحرك المستمر التسليلي ينتجان عزم أقل من على ما ينتجه المحرك التفرعي، فيما يخص السرعة فإنه وكما أتينا بأن سرعة دوران المحرك المستمر التفرعى تقريباً ثابتة (حالة الميزة الطبيعية)، بينما تتغير السرعة بشكل كبير مع الحمل في المحركات التسلسلية، وتذهب للنهاية في حالة العمل على فراغ. استطاعة العمل المغذية تعطى بالعلاقة الآتية :

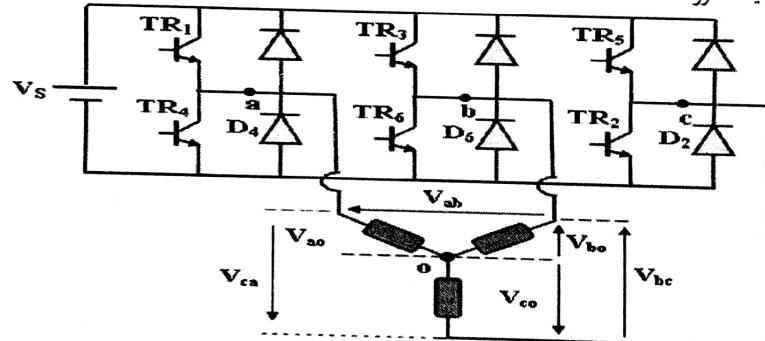
$$P_{out} = \omega \cdot T = \frac{2 \cdot \pi \cdot n}{60} \cdot T$$

في المحرك المستمر التفرعي ثابتة لذلك فإن الاستطاعة تتناسب طرداً مع العزم ( $P_{out} = \alpha \cdot T_a$ ، بينما تتناسب الاستطاعة مع جذر العزم في المحرك المستمر التسلسلي ( $P_{out} = \alpha \cdot \sqrt{T_a}$ ) (كون السرعة تتناسب عكسياً مع جذر العزم). هذا يعني أن تغيرات الحمولة ضمن مجال واسع في المحركات التسلسلية سيكون له تغيرات في العزم أقل حدة منها في المحركات التفرعية، وهذا ما يفسر قدرة المحركات المستمرة التسلسلية على تحمل زيادة في التحميل أكثر منها في المحركات التفرعية والمستقلة.

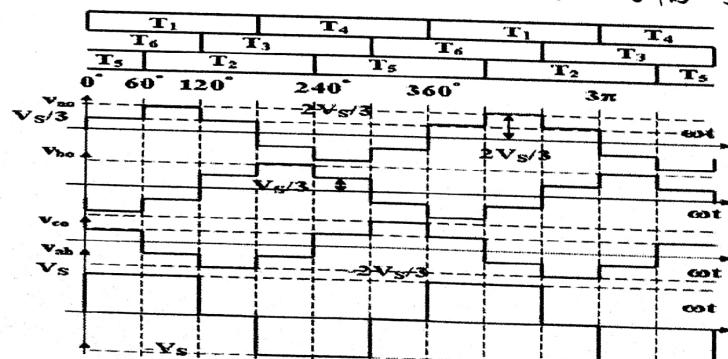
٥- محرك التيار المستمر التقليدي يستخدم الطريقة الميكانيكية للتبدل تغذية ملف الدائير، أي يحتاج إلى فحمرات ومبدلة نحاسية، بينما المحرك المستمر من دون فحمرات لا تستخدم المسفرات للتبدل وبدلاً من ذلك تستخدم التبدل الإلكتروني. إن هذه المحركات لها عدة مزايا على محرك التيار المستمر التقليدي منها إمكانية العمل بالسرعات العالية، وبما أن ملفات المحرك على الثابت وبالتالي فإن التبديل الحراري يتم بشكل أفضل، وعطلة الدوار تكون منخفضة وبالتالي استجابة ديناميكية عالية ويكون المحرك مناسب لأنظمة التحكم الحساسة (الروبوت، أنظمة السيرفو). إضافةً لما سبق فإن نسبة العزم إلى الحجم هي الأكبر بين المحركات المعروفة، مما يجعلها مفيدة للتطبيقات عندما يكون الفراغ والوزن عواملين مهمين جداً. إلا أن هذه المحركات لا تخلو من بعض المساوى ذكر منها: دائرة القيادة المعقّدة إلى حد ما وبالتالي الكلفة المرتفعة. كما أن هذا المحرك يحتاج إلى حساس لموضع الدوار بالإضافة إلى سبيكة في مميزاته المتعلقة بحدوث تموجات في منحنى العزم.

#### السؤال الثاني (٤٠ درجة)

١- قالة الجهد ثلاثية الطور :



شكل مشابه لالقاليات الجسرية أحادية الطور، تتغذى القاليات الجسرية الثلاثية من منبع للتيار المستمر، مدخرة أو من الشبكة عبر دارة تقويم أو .... ، وتتألف من 6 مفتاح إلكترونية (ترانزستورات) وستة بيودات على التفرع.



#### ٢- جهد الطور على خرج المبدلة :

$$V_{P.rms} = \frac{V_L}{\sqrt{3}} = \frac{\sqrt{2}}{3} V_s = 0,4714 V_s = 300V$$

٥

إن تغيير قيمة جهد الدخل المستمر على مدخل القالبة سيقوم بمكانية تغيير القيمة الفعالة لجهد خرج القالبة المتناوب. يمكن تحقيق ذلك باتباع إحدى الطرق الآتية :

- 1- استخدام دارة تقويم متحكم بها (تضم ثايرستورات أو ترانزستورات).
- 2- استخدام دارة تقويم غير متتحكم بها متبوعة بمقطع جهد.
- 3- استخدام تقنية التعديل النبضي العرضاني PWM.

-3- العزم الأعظمي :

$$T_{max} = \frac{3V^2}{2\omega_{sync}(X_1 + X'_2)} =$$

نحسب السرعة الزاوية:

$$\omega_{sync} = \frac{2 \cdot 3,14 \cdot n1}{60} = 188,4 \text{ rad/sec}$$

العزم الأعظمي :

/ 10

$$T_{max} = 71,65 \text{ N.m}$$

مضاعفة قيمة العزم تعنى الحصول على عزم أعظمي قيمته

$$T_{max} = 143,3 \text{ N.m}$$

يمكن تحقيق ذلك بزيادة قيمة جهد الطور المتناوب حتى القيمة V 424 بالاعتماد على معادلة العزم الأعظمي، وهذا يتطلب زيادة قيمة توتر الدخل المستمر حتى القيمة V 900. لكن بشرط أن يكون المحرك قادراً على تحمل هذا الجهد دون أن يؤثر ذلك على عازلاته.

-4

$$\cos\varphi_2 = \frac{R_2}{\sqrt{R_2^2 + s^2 X_2^2}}$$

/ 5

عند الإقلاع يكون الانزلاق مساو للواحد.

$$\cos\varphi_2 = \frac{R_2}{\sqrt{R_2^2 + s^2 X_2^2}} = 0,1$$

أما عند الحمولة الأساسية والسرعة 1750 يكون الانزلاق 0,027، فيكون عامل الاستطاعة :

$$\cos\varphi_2 = \frac{R_2}{\sqrt{R_2^2 + s^2 X_2^2}} = 0,96$$

نلاحظ أن عامل استطاعة المحرك التحربي يكون صغير جداً عند الإقلاع وعند السرعات المنخفضة، لذلك يفضل أن يعمل المحرك عند حمولة قريبة من حمولته الأساسية.

/ 10

5- معادلات العزم للمحرك التحربي تأخذ الشكل التالي :

$$T = P(i_{sq} \cdot \psi_{sd} - i_{sd} \cdot \psi_{sq})$$

علاقة العزم الكهرومغناطيسي في حالة محرك تزامني بمقاطعيس دائم تكتب بالشكل التالي :

$$T_{em} = \frac{3p}{22} \psi_m i_s = \frac{3p}{22} \psi_m i_{sq}$$

اذا حافظت زاوية العزم على القيمة  $\left(\frac{\pi}{2}\right)$  وبقي الفيصل ( $\psi_m$ ) ثابتاً فإنه يتم التحكم بالعزم الكهرومغناطيسي الذي يولد المحرك عن طريق التحكم بمطال تيار الثابت (الركبة العرضية لتيار الثابت

(  $i_{sq}$  )

انتهى السلم  
د. يوسف رزوق

