

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ

اَللّٰهُمَّ صَلِّ عَلٰى مُحَمَّدٍ وَّ اٰلِ مُحَمَّدٍ وَّ عَجِّلْ فَرَجَهُمْ



دانش فنی پایه

رشته مکاترونیک

گروه مکانیک

شاخه فنی و حرفه‌ای

پایه دهم دوره دوم متوسطه





وزارت آموزش و پرورش
سازمان پژوهش و برنامه‌ریزی آموزشی



نام کتاب: دانش فنی پایه (رشته مکترونیک) - ۲۱۰۴۷۷

پدیدآورنده:

سازمان پژوهش و برنامه‌ریزی آموزشی

مدیریت برنامه‌ریزی درسی و تألیف:

دفتر تألیف کتاب‌های درسی فنی و حرفه‌ای و کاردانش

شناسه افزوده برنامه‌ریزی و تألیف:

حمید یزدانی، حمیدرضا رضازاده، مجید سلیمی، محسن بهرامی، وحید هاشمی نجف‌آبادی، سیدموسی

آیتی، سیدحسن سیدتقی‌زاده و مجتبی روح‌الهی (اعضای شورای برنامه‌ریزی)

سیدموسی آیتی، امیرحسین جعفری، علی محمد حسن حسینی، محمدحسن خاجی، حمیدرضا

غلامرضایی، محمد مختاری و حمید یزدانی (اعضای گروه تألیف) - پروانه خادمی (ویراستار)

مدیریت آماده‌سازی هنری:

اداره کل نظارت بر نشر و توزیع مواد آموزشی

شناسه افزوده آماده‌سازی:

جواد صفری (مدیر هنری) - سمیه نصری (طراح جلد) - مریم نصرتی (صفحه‌آرا) - سیدمرتضی میرمجیدی،

فاطمه رئیسیان فیروزآباد (رسام)

نشانی سازمان:

تهران: خیابان ایرانشهر شمالی - ساختمان شماره ۴ آموزش و پرورش (شهیدموسوی)

تلفن: ۸۸۸۳۱۱۶۱-۹، دورنگار: ۸۸۳۰۹۲۶۶، کد پستی: ۱۵۸۴۷۴۷۳۵۹

وب‌گاه: www.chap.sch.ir و www.irtextbook.ir

ناشر:

شرکت چاپ و نشر کتاب‌های درسی ایران: تهران - کیلومتر ۱۷ جاده مخصوص کرج - خیابان ۶۱ (داروپخش)

تلفن: ۴۴۹۸۵۱۶۱-۵، دورنگار: ۴۴۹۸۵۱۶۰، صندوق پستی: ۳۷۵۱۵-۱۳۹

چاپخانه:

شرکت چاپ و نشر کتاب‌های درسی ایران «سهامی خاص»

سال انتشار و نوبت چاپ:

چاپ هشتم ۱۴۰۲

کلیه حقوق مادی و معنوی این کتاب متعلق به سازمان پژوهش و برنامه‌ریزی آموزشی وزارت آموزش و پرورش است و هرگونه استفاده از کتاب و اجزای آن به صورت چاپی و الکترونیکی و ارائه در پایگاه‌های مجازی، نمایش، اقتباس، تلخیص، تبدیل، ترجمه، عکس‌برداری، نقاشی، تهیه فیلم و تکثیر به هر شکل و نوع بدون کسب مجوز از این سازمان ممنوع است و متخلفان تحت پیگرد قانونی قرار می‌گیرند.



ما باید زحمت بکشیم تا در همهٔ جناح‌ها خودکفا باشیم. امکان ندارد که استقلال به‌دست بیاید، قبل از اینکه استقلال اقتصادی داشته باشیم. اگر ما بنا باشد که در اقتصاد احتیاج داشته باشیم، در چیزهای دیگر هم وابسته خواهیم شد و همین‌طور اگر در فرهنگ، ما وابستگی داشته باشیم، در اساس مسائل وابستگی پیدا می‌کنیم.

امام خمینی «قَدَسَ سِرُّهُ»

پودمان اول: الکترونیک..... ۱

- ۴..... ■ منابع تغذیه
- ۵..... ■ انواع منبع متناوب
- ۹..... ■ فرکانس
- ۱۰..... ■ مقاومت الکتریکی
- ۱۲..... ■ اتصال سری مقاومت‌های اهمی
- ۱۷..... ■ اتصال مقاومت‌ها به صورت موازی
- ۲۱..... ■ خواص مغناطیسی اجسام
- ۲۹..... ■ سلف
- ۳۱..... ■ خازن
- ۴۱..... ■ دیود
- ۴۵..... ■ ترانزیستور
- ۵۱..... ■ ارزشیابی پایانی پودمان اول

پودمان دوم: برنامه‌نویسی..... ۵۵

- ۵۶..... ■ مقدمه‌ای بر میکروکنترلرها
- ۵۶..... ■ سخت‌افزار میکروکنترلر
- ۶۰..... ■ معرفی برخی رجیسترهای کاربردی AVR
- ۶۲..... ■ فعال‌سازی پایه‌های میکروکنترلر به عنوان خروجی
- ۶۸..... ■ مفهوم الگوریتم
- ۶۸..... ■ عملکرد سنسورهای سطح مایعات
- ۶۹..... ■ عملکرد معکوس‌کنندگی
- ۷۱..... ■ نمایش اعداد و حروف بر روی نمایشگر هفت قطعه‌ای (۷seg)
- ۷۲..... ■ کنترل توان الکتریکی DC بار، با استفاده از تکنیک PWM
- ۸۲..... ■ نمایشگر کریستال مایع یا LCD
- ۸۴..... ■ ارزشیابی پایانی پودمان دوم

پودمان سوم: فیزیک مکانیک..... ۸۷

- ۸۸..... ■ مکانیک
- ۸۸..... ■ مفاهیم پایه
- ۸۹..... ■ قانون اول نیوتون
- ۹۱..... ■ ویژگی‌های نیرو
- ۹۹..... ■ انواع نیروهای وارد بر یک جسم
- ۱۰۳..... ■ هیدرولیک
- ۱۰۴..... ■ اصل پاسکال

۱۰۵.....	اجزا و ملزومات سیستم هیدرولیکی
۱۰۸.....	پنوماتیک
۱۱۰.....	مبانی فیزیکی هوای فشرده
۱۱۱.....	قانون بویل ماریوت
۱۱۱.....	اجزا و ملزومات سیستم پنوماتیکی
۱۱۳.....	ارزشیابی پایانی پودمان سوم

پودمان چهارم: شناخت مواد و اجزای ماشین

۱۱۵.....	طبقه بندی مواد
۱۱۶.....	خواص مکانیکی
۱۱۸.....	خواص فیزیکی
۱۲۲.....	خواص تکنولوژیکی مواد
۱۲۵.....	عملیات حرارتی
۱۲۶.....	روش های عملیات حرارتی
۱۲۷.....	اجزای ماشین
۱۲۷.....	یاتاقان ها
۱۳۲.....	وسایل آب بندی
۱۳۶.....	کوپلینگ ها
۱۴۲.....	فرها
۱۴۵.....	چرخ دنده ها
۱۴۹.....	چرخ تسمه ها
۱۵۱.....	بادامک
۱۵۵.....	ارزشیابی پایانی پودمان چهارم

پودمان پنجم: کنترل

۱۵۷.....	تاریخچه کنترل
۱۵۸.....	سیستم
۱۶۰.....	ویژگی های خروجی سیستم کنترلی
۱۶۷.....	حسگرها در سیستم های کنترلی
۱۶۹.....	سیستم مدیریت خانه
۱۷۱.....	محرك ها در سیستم های کنترلی
۱۷۴.....	کنترل کننده
۱۷۵.....	مدل سازی سیستم های کنترلی
۱۸۰.....	ارزشیابی پایانی پودمان پنجم
۱۸۳.....	

سخنی با هنرآموزان گرامی

با توجه به آموزه‌های اسلامی، کار و اشتغال از ارزش تربیتی برخوردار است و انسان از طریق کار، نفس‌سرکش را رام کرده و شخصیت وجودی خویش را صیقل داده، هویت خویش را تثبیت کرده و زمینه ارتقای وجودی خویش را مهیا و امکان کسب روزی حلال و پاسخگویی به نیازهای جامعه را فراهم می‌آورد. آموزش فناوری، کار و مهارت‌آموزی، باعث پیشرفت فردی، افزایش بهره‌وری، مشارکت در زندگی اجتماعی و اقتصادی، کاهش فقر، افزایش درآمد و توسعه یافتگی خواهد شد. برای رسیدن به این مهم، برنامه‌ریزی درسی حوزه دنیای کار و دنیای آموزش بر مبنای نیازسنجی شغلی صورت گرفته است. درس‌های رشته‌های تحصیلی شاخه فنی و حرفه‌ای شامل دروس آموزش عمومی، دروس شایستگی‌های غیرفنی و شایستگی‌های فنی مورد نیاز بازار کار است. دروس دانش فنی از دروس شایستگی‌های فنی است که در هر رشته در دو مرحله طراحی شده است. درس دانش فنی پایه با هدف شناخت مفاهیم و کسب دانش فنی پایه در گروه و رشته تحصیلی است که هنرجویان در پایه دهم و در آغاز ورود به رشته تحصیلی خود می‌بایست آن را آموزش ببینند و شایستگی‌های لازم را در ارتباط با دروس عملی و ادامه تحصیل در رشته خود کسب نمایند. درس دانش فنی تخصصی که در پایه دوازدهم طراحی شده است، شایستگی‌هایی را شامل می‌شود که موجب ارتقای دانش تخصصی حرفه‌ای شده و زمینه را برای ادامه تحصیل و توسعه حرفه‌ای هنرجویان در مقطع کاردانی پیوسته نیز فراهم می‌کند. لازم به یادآوری است که کتاب دانش فنی پایه تئوری تفکیک شده در دروس عملی کارگاه‌های ۸ ساعته نیست بلکه در راستای شایستگی‌ها و مشاغل تعریف شده برای هر رشته تدوین شده است. در ضمن، آموزش این کتاب نیاز به پیش‌نیاز خاصی ندارد و براساس آموزش‌های قبلی تا پایه نهم به تحریر درآمده است. محتوای آموزشی کتاب دانش فنی پایه، آموزش‌های کارگاهی را عمق می‌بخشد و نیازهای هنرجویان را در راستای محتوای دانش‌نظری تأمین می‌کند. تدریس کتاب در کلاس درس به صورت تعاملی و با محوریت هنرآموز و هنرجوی فعال صورت می‌گیرد.

دفتر تألیف کتاب‌های درسی فنی و حرفه‌ای و کاردانش

سخنی با هنرجویان گرامی

درس دانش فنی پایه با هدف شناخت مفاهیم، کسب دانش فنی پایه در گروه مکانیک و رشته تحصیلی مکترونیک برای شما هنرجویان عزیز طراحی و کتاب آن تألیف شده است. در تدوین درس دانش فنی پایه، موضوعاتی مانند تاریخچه رشته، محتوا جهت ایجاد انگیزش، مشاغل و هدف رشته تحصیلی، نقش رشته شما در توسعه کشور، مثال‌هایی از نوآوری، خلاقیت و الهام از طبیعت، اصول، مفاهیم، قوانین، نظریه، فناوری، علائم، تعاریف کمیت‌ها، واحدها و یکاها، فرمول‌های فنی، تعریف دستگاه‌ها و وسایل کار، مصادیقی از ارتباط مؤثر فنی و مستندسازی، زبان فنی، ایمنی و بهداشت فردی و جمعی، پیشگیری از حوادث احتمالی شغلی و نمونه‌هایی از مهارت حل مسئله در بستر گروه تحصیلی و برای رشته تحصیلی در نظر گرفته شده است. می‌توانید در هنگام ارزشیابی این درس، از کتاب همراه هنرجوی خود استفاده نمایید. توصیه می‌شود در یادگیری این درس به دلیل کاربرد زیاد آن در درس‌های دیگر رشته، کوشش لازم را داشته باشید.

دفتر تألیف کتاب‌های درسی فنی و حرفه‌ای و کاردانش



پودمان ۱

الکترونیک

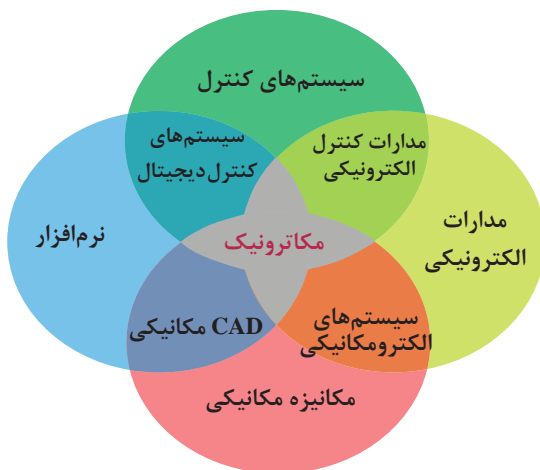


- اتصال سری و موازی مقاومت‌ها در یک مدار الکتریکی را تحلیل نماید.
- قوانین جریان و ولتاژ کیرشهف را تحلیل نماید.
- انواع جریان مستقیم و متناوب را توضیح دهد.
- بوبین را تعریف، نحوه ساخت و همچنین تغییرات میدان مغناطیسی را در بوبین توضیح دهد.
- اتصال سری و موازی سلف‌ها در یک مدار الکتریکی را تحلیل نماید.
- خازن را تعریف و نحوه شارژ و دشارژ آن را توضیح دهد.
- اتصال سری و موازی خازن‌ها در یک مدار الکتریکی را تحلیل نماید.
- اتصال نیمه هادی‌های نوع N و P و نحوه تشکیل دیود را شرح دهد.
- دیود را در بایاس مستقیم و معکوس با رسم مدار تحلیل، و منحنی ولت- آمپر آن را ترسیم نماید.
- مقاومت استاتیکی و دینامیکی دیود را در مدار با رسم منحنی تحلیل نماید.
- ویژگی‌های دیود را با رسم مدار داخلی و عملکرد آن تشریح نماید.
- انواع ترانزیستور را نام برده و با رسم مدار داخلی و شماتیک آن، بایاس نمودن ترانزیستور را تشریح نماید.
- کاربرد ترانزیستور به عنوان کلید و عملکرد آن را در مدار اعلام حریق تحلیل نماید.

مکاترونیک چیست؟

در اوایل قرن بیستم علوم مهندسی، برق، مکانیک، عمران، و شیمی در حوزه‌های تخصصی مجزا، منابع علمی و مشاغل مربوط به خود را داشتند. با گذشت زمان و پیشرفت فناوری‌های نوین، پردازنده‌های کامپیوتری، قطعات الکترونیکی و مکانیزم‌ها، نیاز به تخصص‌های ترکیبی برای طراحی و نگهداری دستگاه‌ها و سیستم‌های جدید بسیار پر اهمیت گردید. مکاترونیک یکی از این زمینه‌های تخصصی ترکیبی بوده و شامل بخش‌های الکترونیک، مکانیک و نرم‌افزار کامپیوتری است که توسط سیستم کنترل با یکدیگر مرتبط و هماهنگ شده‌اند.

به عبارت دیگر، سیستم مکاترونیکی حاصل کنار هم قرار دادن بخش‌های الکترونیکی، مکانیکی و سیستم کنترل با ترکیب بهینه و همراه با هم‌افزایی این سیستم‌ها است.



در یک سیستم مکاترونیکی مانند خودرو، مرز مشخصی بین بخش‌های الکترونیک، مکانیک و سیستم کنترل وجود ندارد، شکل ۱-۱ نحوه ارتباط بخش‌های مختلف علم مکاترونیک را نشان می‌دهد.

شکل ۱-۱- حوزه گستردگی علم مکاترونیک

صنایع و مشاغل مکترونیک

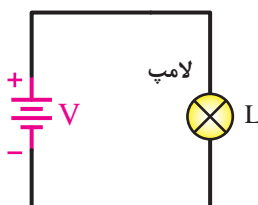
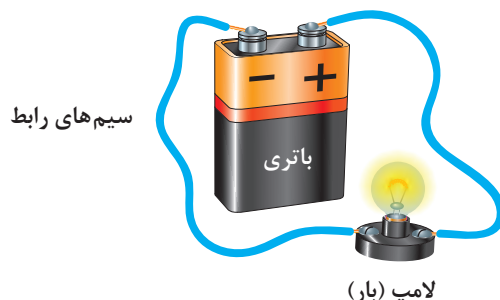
مهندسی مکترونیک در صنایع متنوعی کاربرد دارد. کمک مهندس، تعمیرکار، نصاب، راه انداز، تکنسین، طراح سیستم اتوماسیون، اپراتور و برنامه ریز نمونه‌هایی از این مشاغل هستند که نمونه‌هایی از آنها به اختصار آورده شده‌اند.

نمونه‌هایی از مشاغل و صنایع مرتبط با مکترونیک

اتوماسیون (Automation)	سیستم‌های آموزش (Training Systems)	صنایع اتومبیل (Automotive Technology)
صنعت فرش (Carpentry Industry)	فناوری اتاق تمیز (Clean Room Technology)	صنعت جابه‌جایی (Handling & Transport)
صنعت پوشاک (Garment Industry)	صنعت پلاستیک (Plastic Industry)	صنعت سرامیک (Ceramic Industry)
تست و مونتاژ قطعات ریز (Assembler)	صنعت برق و الکترونیک (Electronic and Electric Industry)	صنعت هیدرولیک (Hydraulic Industry)
صنعت پتروشیمی (Petrochemical Industry)	صنعت نفت و گاز (Oil & Gas Industry)	صنعت غذایی (Food Industry)
صنعت اسباب‌بازی (Toy Industry)	فلزکاری (Metal Working)	صنعت چوب (Wood Industry)
صنعت خودرو (Mobile Technology)	صنعت پزشکی (Medical Industry)	صنعت چاپ و کاغذ (Paper & Printing)
صنعت داروسازی (Medicine Industry)	صنعت کشتی‌سازی (Shipping)	صنعت هوایی (Airspace Industry)
صنعت ابزارآلات (Tools Technique)	صنعت ساختمان (Building Industry)	صنعت بسته‌بندی (Packaging)
صنعت معدن (Mining)	صنعت نوشیدنی (Drink Industry)	صنعت بطری‌سازی (Filling & Bottling)
ساخت ماشین‌آلات (Machinery)	کنترل فرایند (Process Control)	صنعت شیشه (Glass Industry)

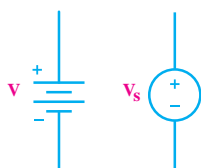
منابع تغذیه

در یک باتری دو قطب مثبت و منفی وجود دارند. اگر باتری را به صورت شکل ۱-۲ در یک مدار الکتریکی قرار دهیم نیرویی بین دو قطب باتری به وجود می آید که بارهای الکتریکی را به حرکت در می آورد و بارهای منفی از قطب منفی به سمت قطب مثبت حرکت می کنند.



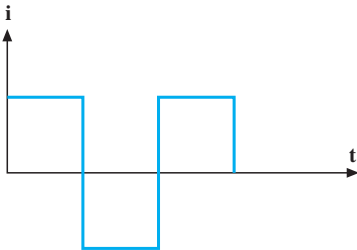
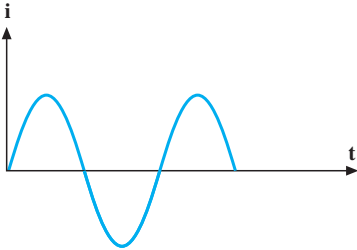
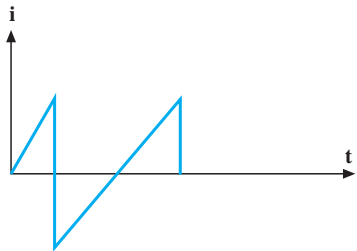
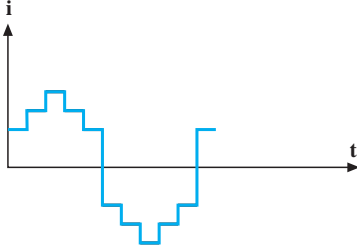
شکل ۱-۲- باتری و لامپ در یک مدار بسته

به این نیروی داخلی باتری **اختلاف پتانسیل یا ولتاژ** می گویند که واحد آن ولت است. حرکت بارهای الکتریکی در داخل مدار بسته را **جریان الکتریکی** می نامیم که واحد آن آمپر است. توجه شود که جهت جریان در مدار خلاف جهت حرکت بارهای منفی است. به باتری یک منبع ولتاژ می گوییم. منابع تغذیه در مدارهای الکتریکی تولیدکننده انرژی هستند و باعث روشن شدن و عمل کردن مدار می شوند. در حالت کلی ولتاژ دو سر منبع ولتاژ ثابت یا تابع مشخصی از زمان است و جریان آن توسط بقیه اجزایی که در مدار بسته قرار گرفته اند تعیین می شود. اگر ولتاژ منبع در طول زمان ثابت باشد آن را **منبع ولتاژ مستقیم** می نامیم. در این منابع دامنه و جهت ولتاژ همواره ثابت است و با زمان تغییر نمی کند. این منابع در اکثر دستگاه های الکترونیکی مانند تلویزیون، رادیو، موبایل، کامپیوتر و غیره وجود دارند. **منابع ولتاژ متناوب** نوع دیگری از منابع هستند که در آنها دامنه و جهت ولتاژ با زمان تغییر می کند. در مدارات منابع ولتاژ به صورت روبه رو نمایش داده می شوند. شکل سمت راست برای منابع ولتاژ در حالت کلی و شکل سمت چپ برای منابع ولتاژ مستقیم استفاده می شود.



انواع منبع متناوب

برای نشان دادن چگونگی تغییر جریان در زمان از شکل موج استفاده می‌کنیم. در شکل ۱-۳ چند نمونه شکل موج را مشاهده می‌کنید. یکی از انواع شکل موج‌ها، شکل موج جریان متناوب سینوسی است. هر نیمه از شکل موج جریان متناوب سینوسی قرینه نیمه دیگر آن با قطب معکوس است. جریان سینوسی معمول‌ترین نوع جریان متناوب است.

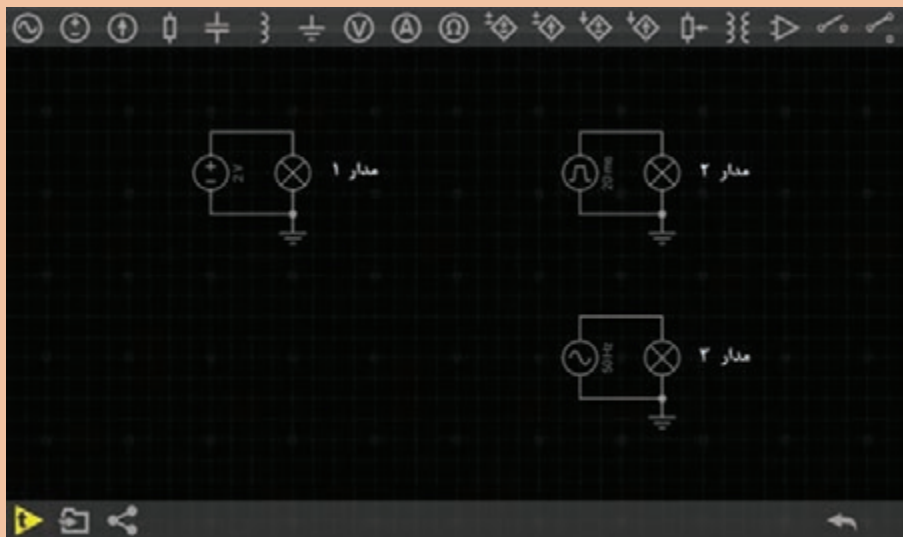
نام جریان	شکل جریان
موج مربعی	
موج سینوسی	
موج دندانه اره‌ای	
موج پله‌ای	

شکل ۱-۳- چند نمونه از شکل موج‌های جریان متناوب



مدارهای زیر را در نرم افزار Every Circuit ببندید و میزان روشنایی لامپ ها را مشاهده کنید و نتیجه مشاهدات را یادداشت کنید.

فعالیت ۱



.....

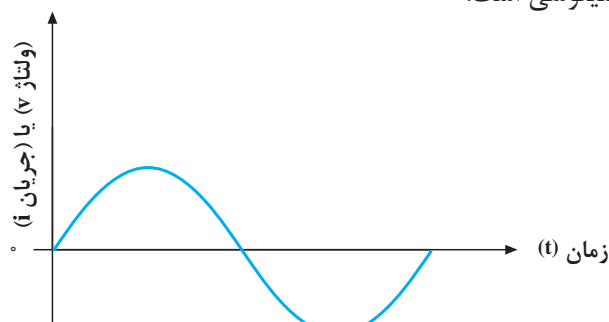
.....

.....

.....

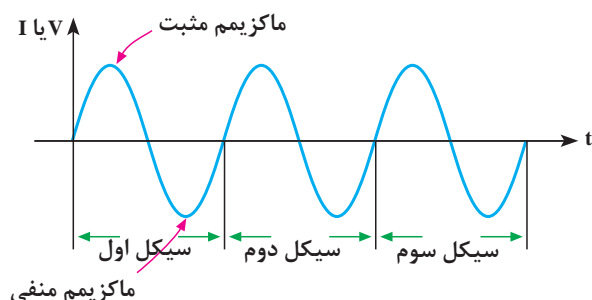
مشخصات جریان متناوب

در بررسی برخی مدارهای جریان متناوب (AC) با موج سینوسی سر و کار داریم. در این مدارها ولتاژ و جریان، هر دو متناسب و به شکل موج سینوسی هستند. شکل ۱-۴ یک موج سینوسی را نشان می دهد که بیانگر جریان یا ولتاژ سینوسی است.



شکل ۱-۴- موج سینوسی

همان‌طور که می‌بینید، مقدار و جهت ولتاژ یا جریان با زمان تغییر می‌کند. یعنی از صفر شروع می‌شود به مقدار پیک یا ماکزیمم مثبت می‌رسد. آن‌گاه دوباره صفر می‌شود و سپس به پیک یا ماکزیمم منفی می‌رسد و باز صفر می‌شود. همان‌طور که مشاهده می‌کنید، هنگامی که موج سینوسی از صفر می‌گذرد، جهت یا پلاریته خود را عوض می‌کند. به عبارت ساده‌تر، موج سینوسی بین مقادیر مثبت و منفی تناوب می‌کند. مجموعه یک تناوب مثبت و منفی را یک سیکل یا دوره تناوب (Period) گویند (شکل ۵-۱).



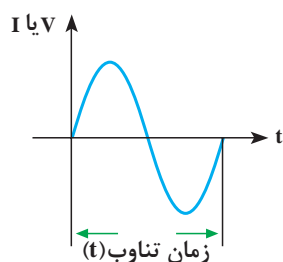
شکل ۵-۱- نمای یک شکل متناوب سینوسی در سه دوره تناوب

در جدول زیر تعدادی از اصطلاحات مرتبط با موج‌های تناوبی آورده شده است.

جدول ۱-۱- اصطلاحات مرتبط با منبع متناوب

ردیف	نام	مقادیر مهم ولتاژ متناوب	تشریح	رابطه	تصویر
۱	ولتاژ پیک	V_p	فاصله بین صفر (محور افقی زمان) تا مثبت‌ترین نقطه شکل موج	$V_p = V_{max}$	
	ولتاژ ماکزیمم	V_{max}			
۲	ولتاژ پیک تا پیک	V_{p-p}	فاصله بالاترین نقطه پیک مثبت تا پایین‌ترین نقطه پیک منفی موج	$V_{p-p} = 2V_p$	

	$V = V_m \sin \omega t$	مقدار ولتاژ در هر لحظه از زمان	V	ولتاژ لحظه‌ای	۳
	$V_{ave} = \frac{V_m}{\pi} = 0.318 V_p$	میانگین مقادیر لحظه‌ای یک موج در یک دوره تناوب است	V_{ave}	ولتاژ متوسط	۴
	$V_e = V_{rms} = \frac{V_m}{\sqrt{2}} = 0.707 V_m$	مقدار ولتاژ مستقیم که در یک مصرف کننده معین همان مقدار کار یا حرارت تولید می کند.	$V_{rms} = V_e$	ولتاژ مؤثر	۵

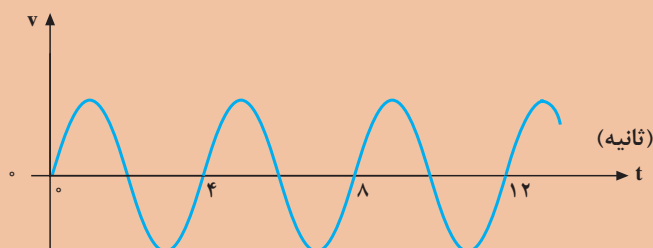


همان طور که دیدید، موج سینوسی با زمان (t) تغییر می کند. بنا به تعریف، مدت زمانی را که طول می کشد تا یک سیکل کامل به وجود آید، زمان تناوب یا پریود می گویند و آن را با حرف T نمایش می دهند (شکل ۶-۱).

شکل ۶-۱- دوره تناوب یک موج سینوسی

در شکل زیر زمان تناوب موج سینوسی را به دست آورید.

مثال ۱

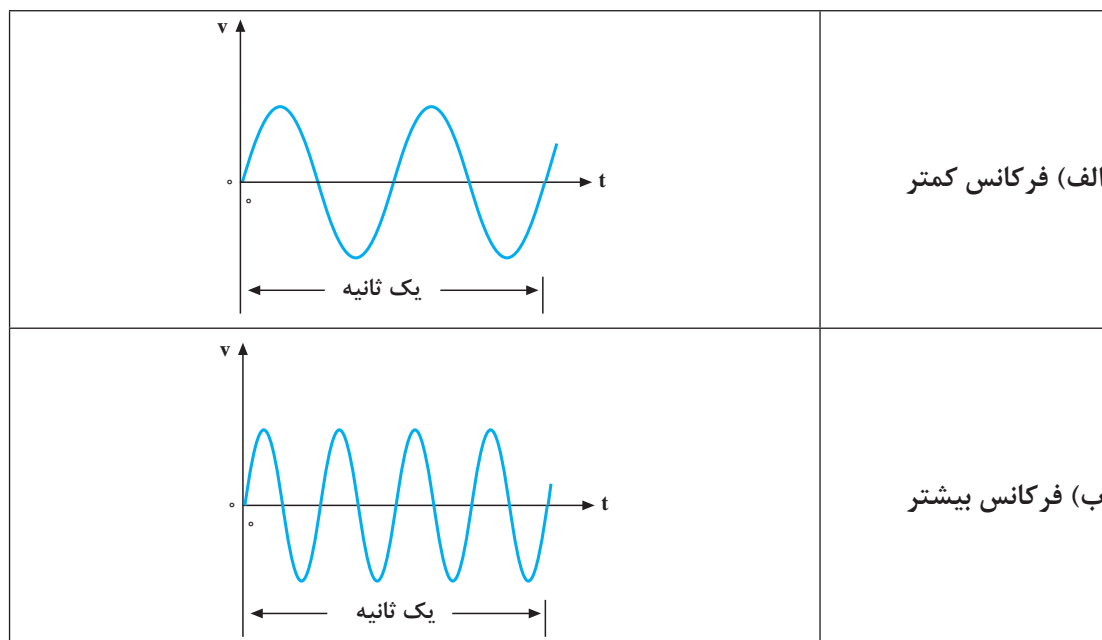


راه حل:

با توجه به تعاریف گفته شده چون هر سیکل کامل در ۴ ثانیه طی شده است پس، دوره تناوب موج سینوسی برابر ۴ ثانیه است.

فرکانس

بنا به تعریف، تعداد سیکل‌هایی را که در یک ثانیه پیموده می‌شود، **فرکانس** گویند و آن را با حرف f نشان می‌دهند. واحد فرکانس را سیکل بر ثانیه (cps) یا اصطلاحاً هرتز (Hz) می‌نامند. هر چه تعداد سیکل‌ها در ثانیه بیشتر باشد، فرکانس بیشتر است. شکل ۷-۱ دو موج سینوسی را نشان می‌دهد که موج (الف)، دو سیکل و موج (ب)، چهار سیکل را در ثانیه طی می‌کنند. یعنی، فرکانس موج (الف)، دو هرتز و فرکانس موج (ب)، چهار هرتز است.



شکل ۷-۱- نمایش تفاوت فرکانس در دو موج سینوسی

مقدار فرکانس با توجه به کاربرد موج متناوب مشخص می‌شود؛ مثلاً فرکانس برق شهر در ایران ۵۰ Hz یا ۵۰ cps است. یعنی برق شهر در ایران ۵۰ سیکل کامل را در یک ثانیه طی می‌کند. فرکانس برق در بعضی از کشورها ۶۰ Hz (۶۰ cps) است. فرکانس جریان یا ولتاژ متناوب را می‌توان با فرکانس متر (دستگاه اندازه‌گیری فرکانس) یا اسیلوسکوپ (دستگاه نمایش شکل زمانی موج) اندازه گرفت. با توجه به مطالب گفته شده، رابطه بین فرکانس و زمان تناوب را می‌توان به صورت زیر نوشت:

$$f = \frac{1}{T}$$

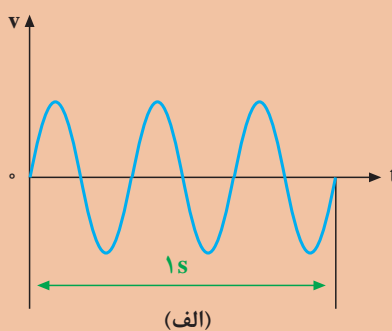
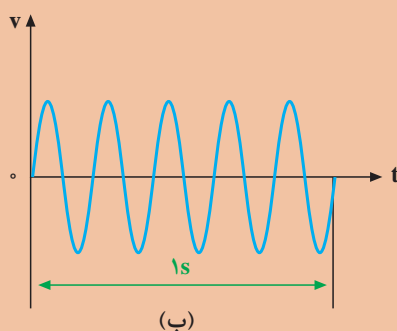
$$T = \frac{1}{f}$$

با توجه به این روابط، هر قدر فرکانس زیادتر شود، به همان اندازه زمان تناوب کاهش پیدا می‌کند؛ مثلاً اگر زمان تناوب یک موج، یک ثانیه باشد فرکانس آن یک هرتز و اگر زمان تناوب، ۲ ثانیه شود، فرکانس آن نصف خواهد شد.

مثال ۲



با توجه به شکل مشخص کنید:
 الف) فرکانس کدام موج بیشتر است؟
 ب) مقادیر زمان تناوب و فرکانس را حساب کنید.



راه حل:

الف) موج شکل الف سیکل‌های بیشتری را در یک ثانیه طی کرده است پس فرکانس آن بیشتر است.
 ب) با توجه به شکل الف، سه سیکل کامل در یک ثانیه طی شده‌اند. پس فرکانس موج ۳ هرتز و دوره تناوب آن یک سوم ثانیه است. در شکل ب، ۵ سیکل در یک ثانیه طی شده است. پس فرکانس آن ۵ هرتز و دوره تناوب آن یک پنجم ثانیه است.

مقاومت الکتریکی

مقاومت الکتریکی



اجسام مختلف در مقابل حرکت جریان الکتریسیته از خود مقاومت‌های مختلفی نشان می‌دهند. میزان عایق بودن و یا هادی بودن اجسام را با کمیتی به نام **مقاومت الکتریکی (Electric Resistance)** نشان می‌دهند. هرچه مقاومت جسم در برابر عبور جریان بیشتر باشد جسم عایق‌تر، و هرچه مقاومت آن در برابر عبور جریان کمتر باشد جسم هادی‌تر است. فلزاتی مانند مس، طلا، آهن، آلومینیوم، و نقره هادی‌های خوبی هستند. در مقابل شیشه، میکا و مواد پلاستیکی مقاومت الکتریکی زیادی دارند. مقاومت را با علامت R نشان می‌دهند و واحد آن اهم (Ω) است. در مدارات الکتریکی مقاومت را به صورت زیر نمایش می‌دهند:



قانون اهم رابطه بین ولتاژ، جریان و مقاومت الکتریکی را بیان می‌کند.

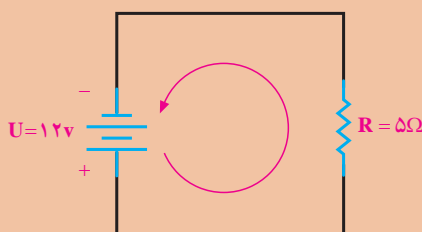
$$U = R \cdot I \quad R = \frac{U}{I}$$

یک اهم مقاومت هادی است که تحت اختلاف پتانسیل یک ولت، شدت جریانی معادل یک آمپر از آن عبور کند.

مثال ۳



در مدار شکل زیر جریان باتری چقدر است؟



راه حل:

$$U = 12 \text{ V}, R = 5 \Omega \Rightarrow I = \frac{U}{R} = 2.4 \text{ A}$$

وقتی از یک مقاومت جریانی عبور می‌کند طبق قانون اهم اختلاف پتانسیلی در آن به وجود می‌آید. علاوه بر این، مقداری از انرژی الکتریکی به صورت گرما در مقاومت تلف می‌شود. انرژی تلف شده از رابطه زیر به دست می‌آید.

$$E = RI^2 t$$

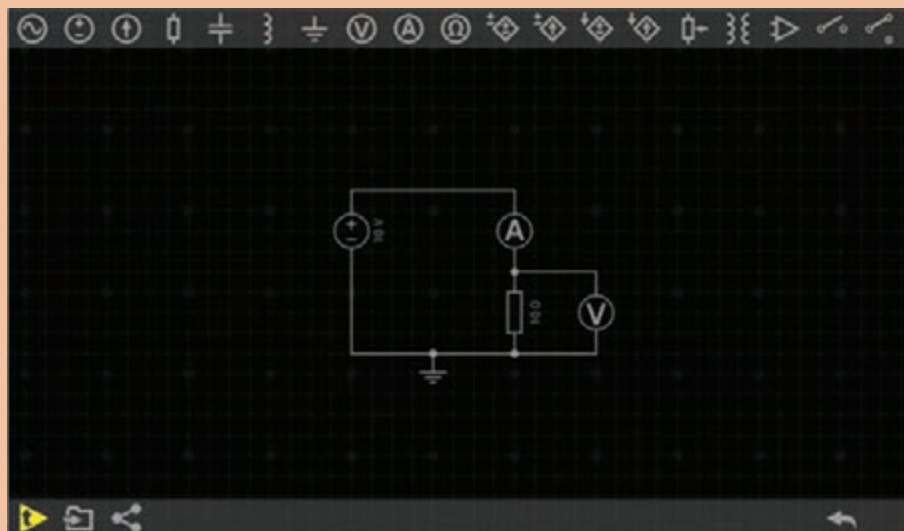
که در آن t زمان روشن بودن مقاومت بر حسب ثانیه است. E انرژی تلف شده و با واحد ژول (J) است. مقدار انرژی که در یک ثانیه در مقاومت تلف می‌شود را توان مقاومت یا توان تلف شده می‌نامند و با P نشان می‌دهند.

$$P = RI^2 = VI$$

واحد توان وات (W) است.



مدار زیر را در نرم افزار Every Circuit ببندید و جدول زیر را کامل کنید:



ولتاژ منبع	مقاومت	ولتاژ دو سر مقاومت	جریان	توان مصرف شده $P = RI^2$	انرژی مصرف شده در یک دقیقه: $E = RI^2 t$
۱۰ ولت	۱۰Ω
	۲۰Ω
	۳۰Ω
۲۰ ولت	۱۰Ω
	۲۰Ω
	۳۰Ω
۳۰ ولت	۱۰Ω
	۲۰Ω
	۳۰Ω

فیلم اتصال سری



اتصال سری مقاومت‌های اهمی

اگر با قطار مسافرت کرده باشید، دیده‌اید که قطار از تعدادی واگن و یک لوکوموتیو تشکیل می‌شود. واگن‌ها می‌توانند مشابه یا بزرگ و کوچک باشند. در صورت نامساوی بودن، هر واگن گنجایش حمل بار یا مسافر خاص

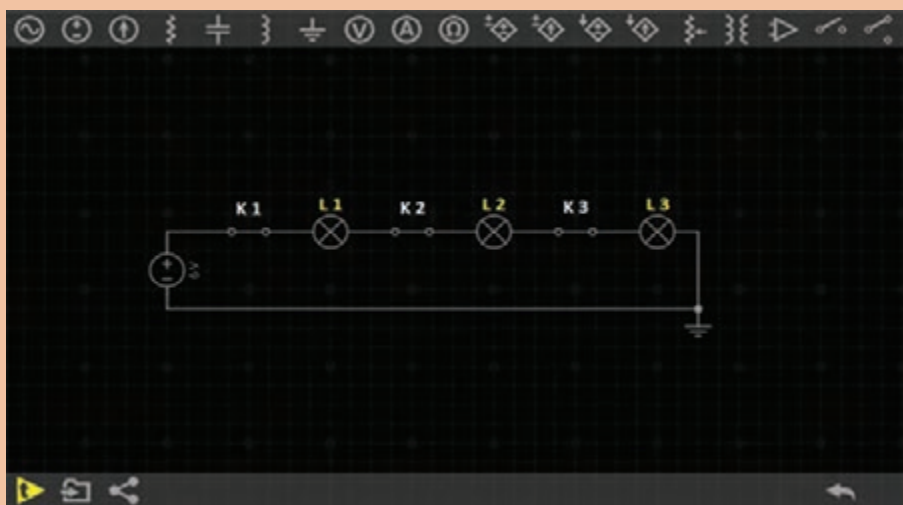
پودمان اول: الکترونیک

خود را دارد. اتصال واگن‌ها به یکدیگر به صورت پشت سرهم (اتصال سری) است؛ یعنی، ابتدای یک واگن به انتهای واگن دیگر وصل است. هنگام حرکت، سرعت در همهٔ واگن‌ها یکسان است.



در قطار واگن‌ها به صورت سری بسته می‌شوند.

اگر کلیدهای K1 و K2 و K3 را باز کنیم چه تأثیری در لامپ‌ها می‌گذارد؟



فعالیت ۳

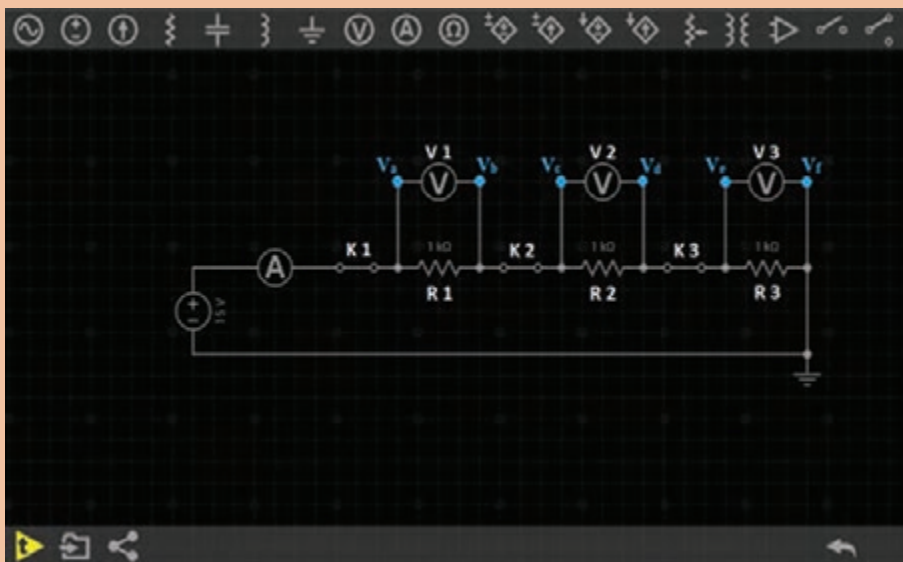


..... ✍

..... ✍



مدار زیر را در نرم افزار ببندید و جدول زیر را کامل کنید:



ولتاژ منبع ۱۵v	V_a	V_b	V_c	جریان R_1	V_d	V_e	جریان R_2	V_f	V_g	جریان R_3	آمپر متر
$K_1 = \text{---}$ $K_2 = \text{---}$ $K_3 = \text{---}$											
$K_1 = \text{---}$ $K_2 = \text{---}$ $K_3 = \text{---}$											
$K_1 = \text{---}$ $K_2 = \text{---}$ $K_3 = \text{---}$											
$K_1 = \text{---}$ $K_2 = \text{---}$ $K_3 = \text{---}$											

نتیجه گیری:

جریان در مدار سری

در یک مدار سری شدت جریان در همه نقاط مدار یکسان است؛ یعنی، جریان وارد شده در هر نقطه از مدار با جریان خارج شده از همان نقطه برابر است. $I = I_{R_1} = I_{R_2} = I_{R_3}$ جریان آمپر متر

ولتاژ در مدار سری

اگر به دو سر یک مقاومت، ولتاژ مشخصی داده شود تمام آن ولتاژ در دو سر مقاومت افت می‌کند. مقدار ولتاژ دو سر مقاومت را به کمک ولت‌متر می‌توان اندازه گرفت. چنانچه تعداد مقاومت‌ها بیشتر شود، ولتاژ منبع روی همه آنها تقسیم می‌شود. به‌طوری که اگر با ولت‌متر افت (یا اختلاف) ولتاژهای دو سر مقاومت‌ها را اندازه بگیریم و با هم جمع کنیم، ولتاژ منبع به‌دست می‌آید.

$$E = V_1 + V_2 + V_3$$

$$E = V_{R_1} + V_{R_2} + V_{R_3}$$

$$E = (V_a - V_b) + (V_c - V_d) + (V_e - V_f)$$

مقاومت در مدار سری

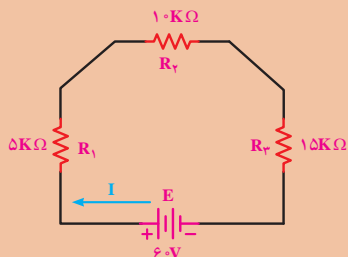
به‌جای چند مقاومت سری می‌توان یک مقاومتی را انتخاب کرد که مقدار مقاومت آن با مجموع مقاومت چند مقاومت سری برابر باشد. مقاومتی که به‌جای چند مقاومت سری قرار می‌گیرد، **مقاومت کل یا مقاومت معادل** آن چند مقاومت نامیده می‌شود و آن را با R_T نمایش می‌دهند. چنانچه مقاومت R_T جایگزین مقاومت‌های مدار شود، جریان مدار تغییری نخواهد کرد.

$$R_T = R_1 + R_2 + R_3$$

مثال ۴



در مدار زیر ولتاژ دو سر هر مقاومت را حساب کنید.

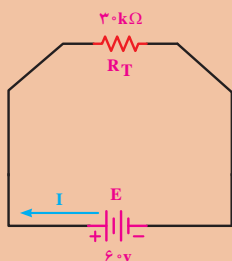


راه حل:

با توجه به اینکه سه مقاومت سری شده‌اند مقاومت معادل از جمع مقاومت‌ها به‌دست می‌آید:

$$R_T = R_1 + R_2 + R_3 = 5\text{ K}\Omega + 10\text{ K}\Omega + 15\text{ K}\Omega = 30\text{ K}\Omega$$

$$I = \frac{U}{R_T} = \frac{60}{30\text{ K}\Omega} = 2\text{ mA} = 0.002\text{ (A)}$$



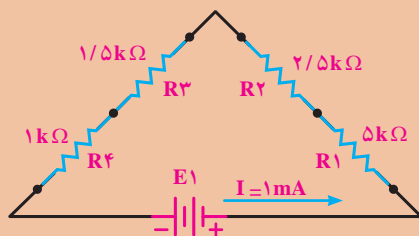
$$\text{ولتاژ دو سر مقاومت } R_1 \quad V_{R_1} = I \times R_1 = 0.002 \times 15000 = 30\text{ V}$$

$$\text{ولتاژ دو سر مقاومت } R_2 \quad V_{R_2} = I \times R_2 = 0.002 \times 10000 = 20\text{ V}$$

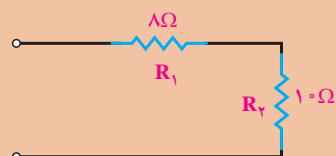
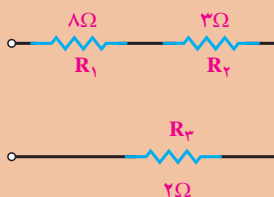
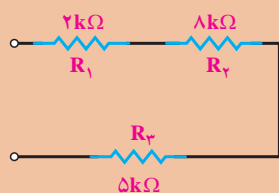
$$\text{ولتاژ دو سر مقاومت } R_3 \quad V_{R_3} = I \times R_3 = 0.002 \times 5000 = 10\text{ V}$$



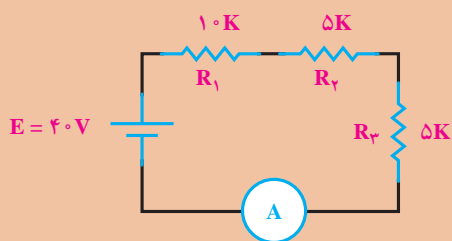
۱ در مدار زیر مقاومت معادل (R_T) را حساب کنید.



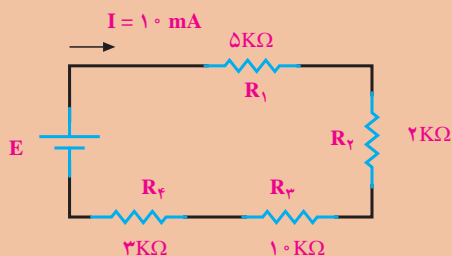
۲ در مدارهای زیر، مقاومت معادل (R_T) را حساب کنید.



۳ در مدار شکل زیر، مقدار جریان آمپر متر چقدر است؟



۴ در مدار شکل زیر، مقدار ولتاژ منبع تغذیه E چقدر است؟ همچنین مقدار توان مصرفی مقاومت R_2 را بیابید.

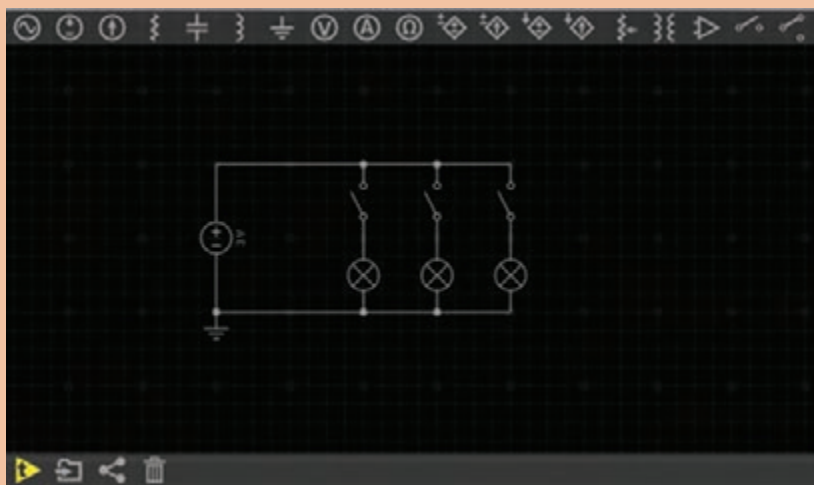


اتصال موازی

اتصال مقاومت‌ها به صورت موازی

اگر بخواهیم سیم‌کشی یک لوستر را انجام دهیم، می‌بایست لامپ‌ها را باهم موازی نماییم. یعنی یک طرف همه لامپ‌ها به یک قطب منبع و طرف دیگر همه آنها به قطب دیگر منبع وصل می‌شود.

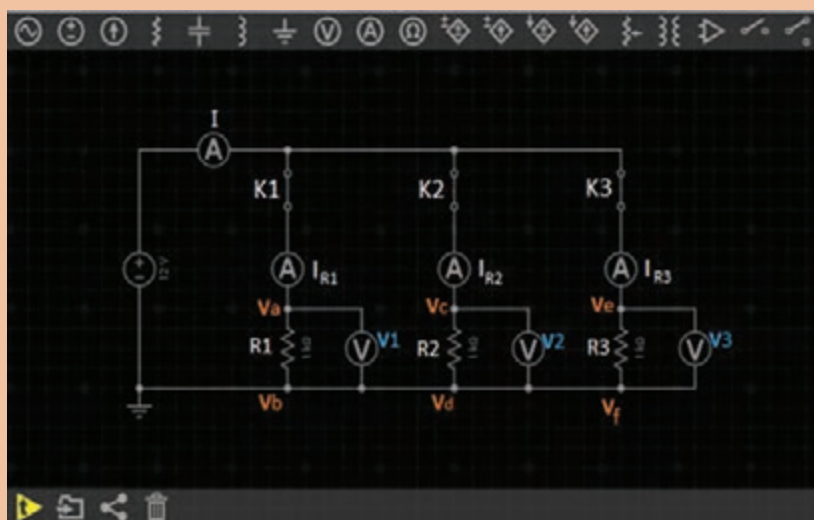
اگر کلیدهای K1 و K2 و K3 را باز کنیم چه تأثیری در لامپ‌ها می‌گذارد؟



فعالیت ۵



مدار زیر را در نرم افزار ببندید و جدول صفحه بعد را کامل کنید:



فعالیت ۶



ولتاژ منبع ۱۲V	V _a	V _b	V _c	V _d	V _e	جریان IR _۲	V _f	V _g	جریان IR _۳	جریان آمپر متر
K _۱ =										
K _۲ =										
K _۳ =										
K _۱ =										
K _۲ =										
K _۳ =										
K _۱ =										
K _۲ =										
K _۳ =										

نتیجه گیری:

ولتاژ در مدار موازی

ولتاژ دو سر همه مصرف کننده ها در اتصال موازی، یکسان و برابر ولتاژ منبع تغذیه است ولی در صورت متفاوت بودن مقاومت آنها جریان مصرف کننده ها نیز متفاوت هستند.

$$E = V_1 + V_2 + V_3$$

جریان در مدار موازی

در فعالیت ۶، شدت جریان کل، با مجموع شدت جریان های شاخه های موازی برابر است. در صورتی که ولتاژ دو سر هر شاخه با شاخه های دیگر و با دو سر منبع برابر می باشد. از این رو، با استفاده از روابط قانون اهم، شدت جریان هر شاخه و شدت جریان کل را می توان به صورت زیر به دست آورد.

$$I_n = \frac{E}{R_n}$$

$$I = I_{R_1} = I_{R_2} = I_{R_3} \quad \text{یا} \quad I = I_1 + I_2 + I_3$$

در صورت مساوی بودن مقاومت های شاخه های مدار، از هر شاخه شدت جریان مساوی با دیگر شاخه ها می گذرد اما اگر مقدار مقاومت های هر شاخه متفاوت باشد، هر شاخه ای که مقاومت کمتری دارد، شدت جریان بیشتری را عبور می دهد.

مقاومت کل (معادل) در مدار موازی

در مدار موازی، مقاومتی است که اگر به جای مقاومت‌های موازی قرار گیرد، شدت جریان کل مدار را تغییر ندهد. در مدار موازی، با افزایش شاخه‌های مدار تعداد مسیرهای جریان زیادتر می‌شود و شدت جریان کل افزایش می‌یابد. افزایش شدت جریان بدین معناست که مقاومت معادل، کاهش یافته است.

$$\frac{1}{R_T} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} \quad \text{یا} \quad R_T = \frac{R_1 \times R_2}{R_1 + R_2}$$

در مدار موازی ولتاژ منبع با ولتاژ دو سر شاخه‌ها برابر است و جریان کل از مجموع جریان‌های شاخه‌ها به دست می‌آید.

$$E = V_1 = V_2 = V_3$$

$$I = I_1 + I_2 + I_3$$

طبق قانون اهم می‌توان نوشت:

$$I = \frac{E}{R_T}, I_1 = \frac{V_1}{R_1}, I_2 = \frac{V_2}{R_2}, I_3 = \frac{V_3}{R_3}$$

مقادیر مساوی جریان‌ها را در رابطه بالا قرار می‌دهیم.

$$\frac{E}{R_T} = \frac{E}{R_1} + \frac{E}{R_2} + \frac{E}{R_3}$$

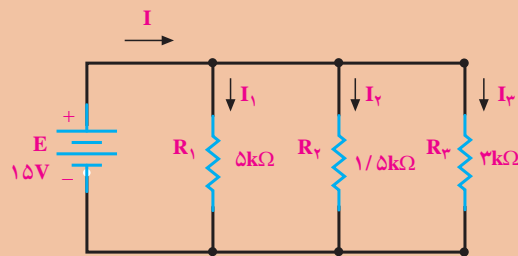
با فاکتورگیری و حذف مقادیر مساوی E از طرفین تساوی،

$$\frac{E}{R_T} = E \left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} \right)$$

به رابطه مقاومت کل در مدار موازی می‌رسیم.

$$\frac{1}{R_T} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}$$

در مدار زیر جریان هر شاخه را تعیین کنید.



مثال ۵



راه حل:

$$I_1 = \frac{E}{R_1} = \frac{15V}{5 \times 10^3} = 3mA$$

$$I_2 = \frac{E}{R_2} = \frac{15V}{1/5 \times 10^3} = 10mA$$

$$I_3 = \frac{E}{R_3} = \frac{15V}{3 \times 10^3} = 5mA$$

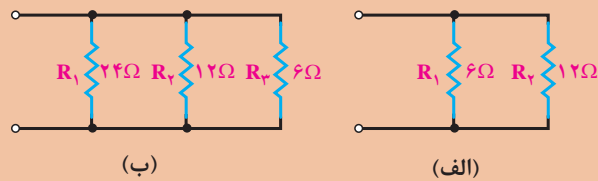
$$I = I_1 + I_2 + I_3$$

$$I = 3 + 10 + 5 \quad I = 18mA$$

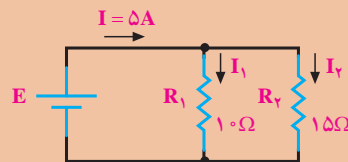
تمرین



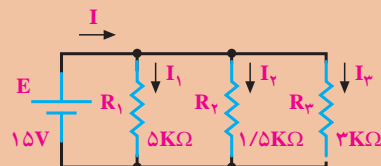
۱ مقاومت معادل مدارهای زیر را به دست آورید.



۲ شدت جریان هر شاخه و مقدار ولتاژ منبع E را به دست آورید:



۳ شدت جریان هر شاخه و شدت جریان کل را به دست آورید:



خواص مغناطیسی اجسام

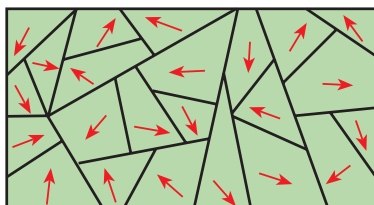
خواص مغناطیسی اجسام

اجسام در طبیعت از نظر خواص مغناطیسی به دو دسته تقسیم می‌شوند:

الف) اجسام مغناطیسی،

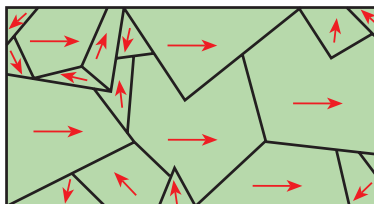
ب) اجسام غیرمغناطیسی.

اجسام مغناطیسی مولکول‌های مغناطیسی دارند. پس ظاهراً باید همیشه مانند مغناطیس عمل کنند ولی چنین نیست. این بدان علت است که در شرایط عادی، مولکول‌های مغناطیسی به‌طور پراکنده و نامرتب در جسم قرار دارند و در نتیجه، میدان‌های مغناطیسی مولکول‌ها یکدیگر را خنثی می‌کنند؛ بنابراین، فلز خاصیت مغناطیسی ندارد. در شکل زیر مولکول‌های مغناطیسی یک فلز مغناطیس نشده را مشاهده می‌کنید.



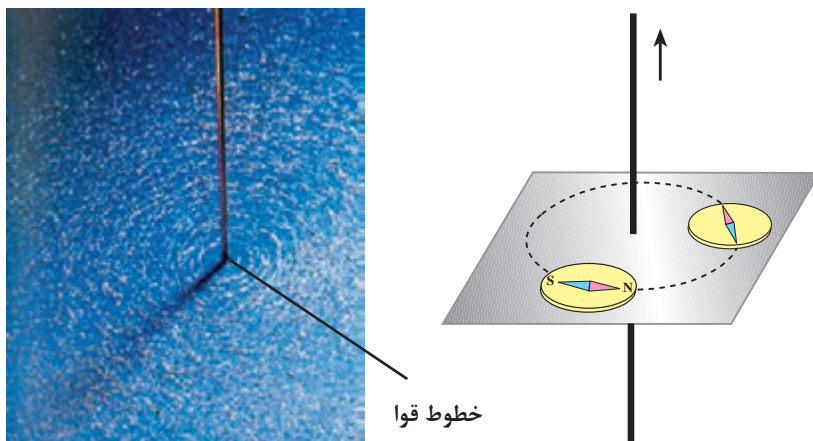
فلز مغناطیس نشده

اگر همهٔ مولکول‌های مغناطیسی به‌طور هم جهت قرار بگیرند، میدان‌های مغناطیسی آنها با یکدیگر جمع شده و در این صورت فلز مغناطیس می‌شود. اگر فقط بعضی از مولکول‌ها هم جهت باشند، میدان مغناطیسی ضعیفی تولید می‌شود. بنابراین، میزان مغناطیس شدن یک جسم مغناطیسی را می‌توان کم و زیاد کرد. شکل زیر مولکول‌های مغناطیسی منظم شده در یک فلز مغناطیس شده را نشان می‌دهد.



اثر الکترومغناطیس بر یک سیم

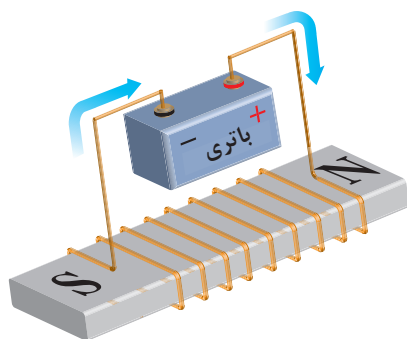
جهت میدان مغناطیسی همواره به جهت جریانی که از سیم می‌گذرد، بستگی دارد. برای تعیین جهت میدان مغناطیسی، می‌توان از قطب نما و قانون دست راست استفاده کرد. طبق شکل صفحه بعد چنانچه قطب نما را در اطراف سیم حرکت دهیم، همیشه قطب N عقربهٔ قطب‌نما جهت میدان مغناطیسی را نشان می‌دهد.



براده آهن

تعیین جهت مغناطیسی اطراف سیم با استفاده از قطب‌نما

تولید میدان مغناطیسی توسط جریان الکتریکی



اگر سیمی را به دور یک قطعه آهن مغناطیس نشده بپیچیم و دو سر آن را به یک منبع ولتاژ DC وصل کنیم، جریان الکتریکی میدان مغناطیسی تولید می‌کند و باعث منظم شدن مولکول‌های مغناطیسی آهن می‌شود. شکل روبه‌رو چگونگی تولید قطعه مغناطیسی به وسیله جریان الکتریکی DC را نمایش می‌دهد. اگر یک جسم مغناطیس شده خاصیت مغناطیسی خود را برای مدت طولانی حفظ کند، به آن مغناطیس دائمی می‌گویند و اگر خاصیت مغناطیسی خود را به سرعت از دست بدهد، مغناطیس موقتی نام دارد. آهن سخت و فولاد مغناطیس‌های دائمی خوبی هستند. آهن نرم برای مغناطیس‌های موقتی به کار برده می‌شود.

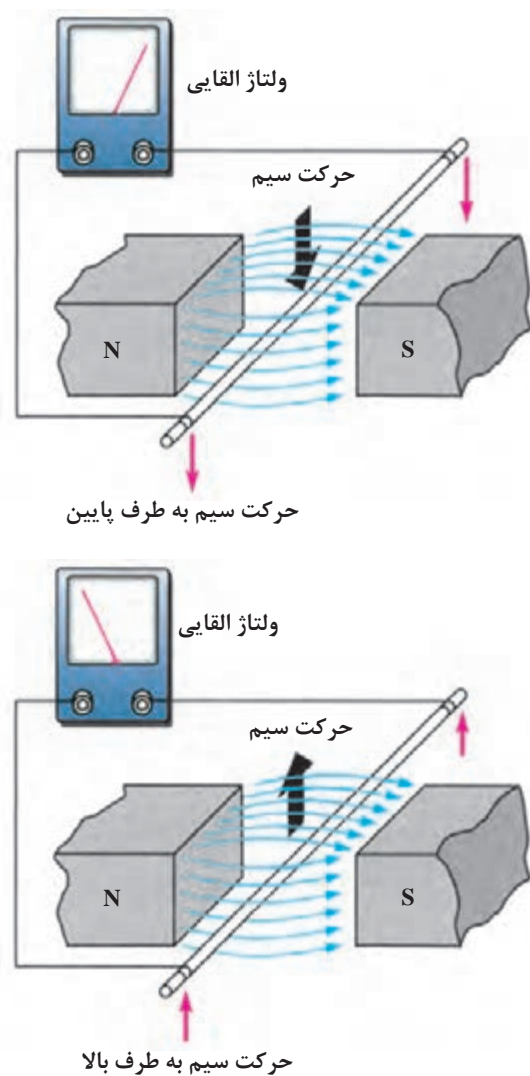
از کاربردهای دیگر مغناطیس می‌توان آهن‌ربای صنعتی را نام برد. شکل زیر یک نمونه آهن‌ربای صنعتی را نشان می‌دهد.





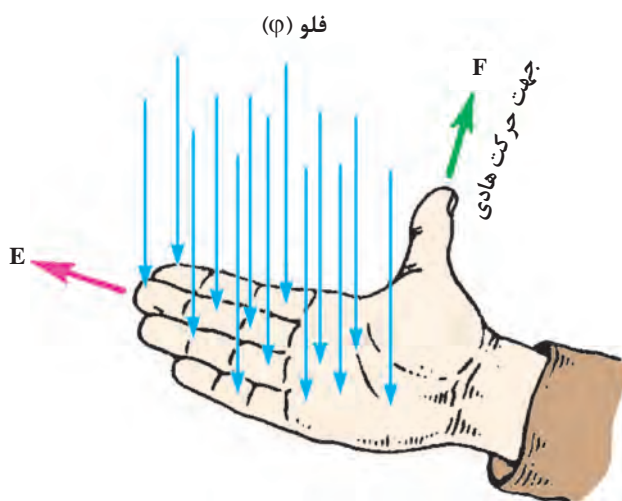
ژنراتور ساده

طبق شکل زیر اگر یک هادی را در داخل میدان مغناطیس آهنربا حرکت دهیم، انرژی مغناطیسی آهنربا باعث حرکت الکترون‌ها در یک جهت و تجمع آنها در یک طرف هادی می‌شود. این روند را تولید نیروی محرکه القایی می‌گویند. حال اگر به دو سر سیم میلی‌ولت متری را وصل کنیم، مشاهده می‌شود که با حرکت سیم به طرف پایین، عقربه میلی‌ولت‌متر در یک جهت و با حرکت سیم به طرف بالا، عقربه در جهت مخالف حرکت می‌کند. نتیجه می‌گیریم که با تغییر جهت حرکت سیم، جهت نیروی محرکه القایی تغییر می‌کند. این مطلب در مورد تغییر جهت خطوط نیرو نیز صادق است.



شکل ۸-۱- اساس کار یک ژنراتور ساده

برای به دست آوردن جهت نیروی محرکه القایی از قانون دست راست استفاده می‌شود. طبق شکل زیر اگر کف دست راست را طوری باز کنیم که خطوط نیرو به کف دست بریزند، در صورتی که جهت حرکت سیم در جهت انگشت شست باشد، جهت نیروی محرکه القایی در جهت سایر انگشتان خواهد بود.

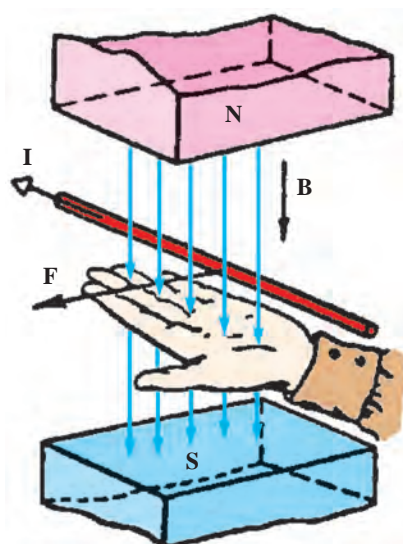


فیلم موتور



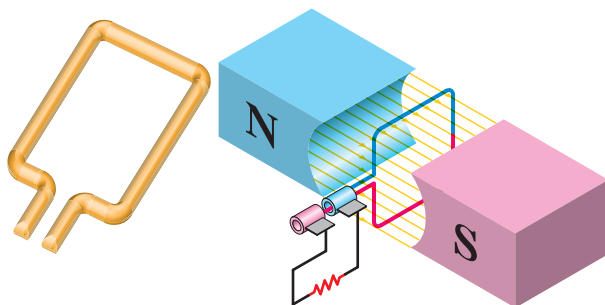
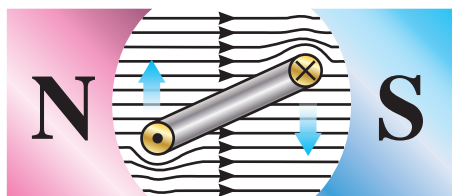
قانون دست چپ

اگر دست چپ را طوری باز کنیم که خطوط نیرو به کف دست بریزند (B) و جهت جریان در سیم حامل جریان (I) در جهت انگشتان باشد، جهت نیروی وارد شده (F) در جهت انگشت شست خواهد بود.



شکل ۹-۱- قانون دست چپ

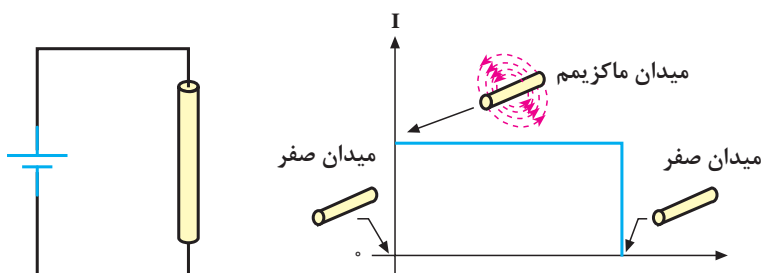
اگر طبق شکل ۱۰-۱ سیم را به صورت کلاف درآوریم و آن را درون میدان مغناطیسی قرار دهیم، وقتی از کلاف جریان عبور کند اثر متقابل میدان‌های مغناطیسی باعث می‌شود که یک سمت آن به طرف بالا و سمت دیگر به طرف پایین حرکت کند؛ به عبارت دیگر، به کلاف جفت نیرو وارد می‌شود و تولید گشتاور می‌کند. این فرایند، اساس کار موتورهای الکتریکی است که در درس ماشین‌های الکتریکی به‌طور مفصل درباره آن توضیح خواهیم داد.



شکل ۱۰-۱- تولید گشتاور در موتور الکتریکی

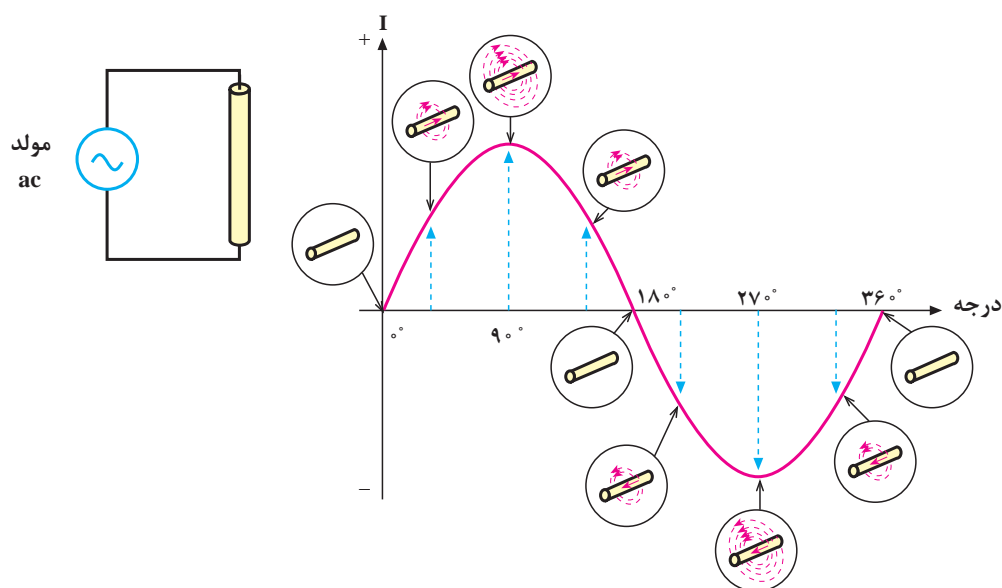
میدان مغناطیسی حاصل از یک جریان مستقیم و متناوب

اگر دو سر یک هادی را مطابق شکل زیر به جریان مستقیم وصل کنیم، شدت جریان به طور ناگهانی از صفر به ماکزیمم مقدار خود می‌رسد و میدان مغناطیسی در اطراف هادی نیز به ناگاه از صفر به مقدار ماکزیمم خود افزایش می‌یابد. تا موقعی که جریان در هادی است، میدان در ماکزیمم مقدار خود باقی می‌ماند. چنانچه مدار باز شود جریان، صفر شده و میدان نیز به صفر کاهش می‌یابد.



میدان مغناطیسی ایجاد شده به وسیله جریان مستقیم

اگر دو سر یک هادی را مطابق شکل زیر به یک جریان متناوب وصل کنیم، مقدار جریان و در نتیجه، شدت میدان مغناطیسی در اطراف هادی پیوسته تغییر می‌کند. با اضافه شدن تدریجی جریان، میدان حاصل نیز قوی‌تر می‌شود و برعکس، با کم شدن جریان میدان نیز کمتر خواهد شد. از آنجا که جریان متناوب در هر نیم سیکل تغییر جهت می‌دهد، جهت میدان نیز معکوس می‌شود. بنابراین، جهت میدان مغناطیسی در هر لحظه به وسیله جهت جریان مشخص می‌شود.

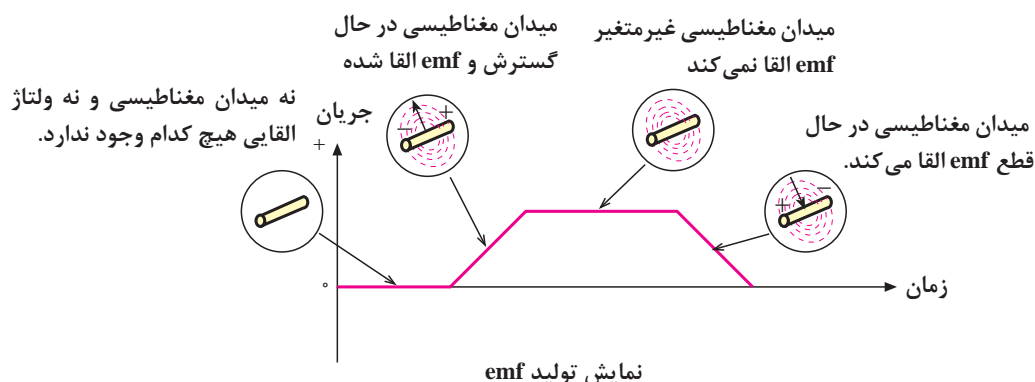


میدان مغناطیسی حاصل از جریان متناوب

خود القایی

با طی نیم پریود از جریان متناوب عبوری از یک هادی، میدان مغناطیسی ایجاد می‌شود و سپس به تدریج از بین می‌رود. در نیم سیکل بعدی نیز میدان در جهت مخالف ایجاد می‌شود و به تدریج از بین می‌رود. زمانی که میدان مغناطیسی در حال ایجاد شدن است، خطوط قوای مغناطیسی از مرکز هادی به طرف خارج گسترش می‌یابند. میدان در حال گسترش به وسیله هادی قطع می‌شود و یک نیروی محرکه الکتریکی (emf) در هادی تولید می‌گردد.

با کم شدن میدان و قطع خطوط قوا به وسیله هادی، باز هم یک نیروی محرکه الکتریکی در هادی القا می‌شود. بنابراین، افزایش یا کاهش جریان در هادی سبب گسترش یا فروکش کردن میدان مغناطیسی در اطراف آن می‌شود و نیروی محرکه‌ای متناسب با تغییرات میدان در هادی القا می‌گردد. این خاصیت را **خودالقایی** می‌گویند. توجه داشته باشید که اگر جریان عبوری از هادی ثابت باشد، میدان مغناطیسی ایجاد شده نیز ثابت خواهد بود و لذا نیروی محرکه‌ای در هادی القا نمی‌شود. شکل صفحه بعد القای نیروی محرکه را در زمان تغییر جریان نشان می‌دهد.



همان طور که در شکل بالا مشاهده می شود، سیم پیچ با تغییرات جریان عبوری از خودش مخالفت می کند و با ایجاد یک ولتاژ در جهت مخالف VL سعی در جبران این تغییرات می کند.

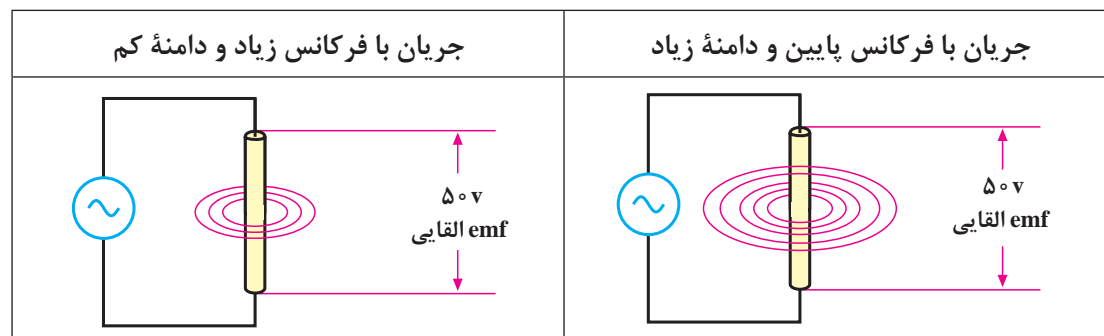
مقدار نیروی محرکه الکتریکی خود القا

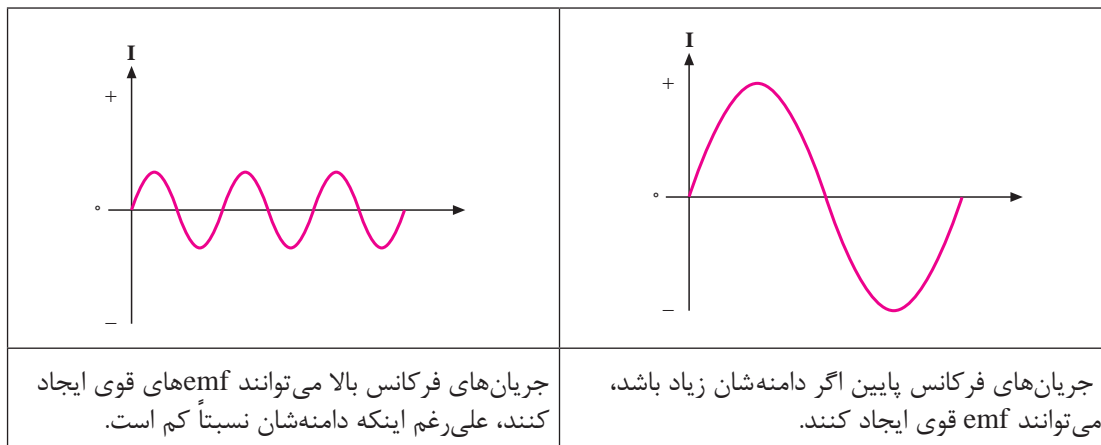
نیروی محرکه الکتریکی القا شده در یک هادی به وسیله تغییر در شدت جریان عبوری از آن، همانند هر نیروی محرکه ای دارای مقدار و جهت است. از جمله عواملی که مقدار نیروی محرکه القا شده را معین می کنند، میزان تغییرات شدت میدان مغناطیسی است. به طوری که می توان نوشت:

$$\text{مقدار emf} = \frac{\Delta\phi}{\Delta T}$$

در این رابطه، $\Delta\phi$ تغییرات شار مغناطیسی و ΔT تغییرات زمان را نشان می دهد. شدت میدان مغناطیسی به سرعت تغییرات جریان یا تغییرات فرکانس بستگی دارد. بنابراین، مقدار نیروی محرکه القا شده، با فرکانس جریان متناسب است. با افزایش فرکانس، نیروی محرکه القا شده افزایش و با کاهش فرکانس نیروی محرکه القا شده، کاهش می یابد.

مقدار جریان نیز از عوامل دیگری است که مقدار نیروی محرکه القا شده را معین می کند. یعنی، هرچه شدت جریان عبوری از هادی بیشتر باشد، میدان ایجاد شده قوی تر و هرچه جریان کمتر باشد، میدان ایجاد شده ضعیف تر می شود. پس به طور کلی می توان گفت که مقدار نیروی محرکه القا شده (خود القا) به دامنه و فرکانس جریان عبوری از هادی بستگی دارد. شکل زیر عوامل ذکر شده را به خوبی نشان می دهد.

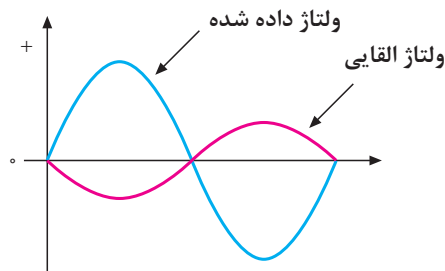




تأثیر دامنه و فرکانس جریان بر مقدار emf القایی

قانون لنز

در سال ۱۸۳۴ یک فیزیک‌دان آلمانی به نام لنز قانونی را به جهانیان ارائه داد که بیانگر جهت نیروی محرکه القایی در یک هادی بود و ما اکنون آن را به نام قانون لنز می‌شناسیم. براساس **قانون لنز**، هر تغییر در جریان عبوری از یک هادی باعث ایجاد نیروی محرکه خودالقایی می‌شود که اثر آن با جهت تغییرات جریان مخالفت می‌کند. به عبارت دیگر، هنگامی که جریان کاهش می‌یابد، نیروی محرکه القایی در جهتی است که با کاهش جریان مخالفت می‌کند و هنگامی که جریان افزایش می‌یابد، باز جهت نیروی محرکه خودالقایی طوری است که با افزایش جریان مخالفت می‌کند. شکل زیر، رابطه بین ولتاژ یا نیروی محرکه القا شده را با ولتاژی که باعث ایجاد جریان می‌شود (ولتاژ داده شده)، با اختلاف فاز ۱۸۰ درجه نشان می‌دهد.



نیروی محرکه القایی همیشه با ولتاژ داده شده مخالفت می‌کند.

با زیاد یا کم شدن ولتاژ داده شده در یک جهت، نیروی محرکه القا شده در جهت مخالف آن زیاد یا کم می‌شود از آنجا که عمل نیروی محرکه القایی مخالف با ولتاژ داده شده است، آن را نیروی ضد محرکه القایی مخالف می‌نامند و با cemf نمایش می‌دهند. مقدار آن را از رابطه $\text{cemf} = -\frac{\Delta\phi}{\Delta T}$ محاسبه می‌کنند.



سلف

اگر مقداری سیم به دور محور یا هسته‌ای پیچانده شود، بوبین یا سیم‌پیچ یا سلف به وجود می‌آید. از هسته علاوه بر اثرات القایی، به عنوان تکیه‌گاه جهت پیچاندن و نگهداری سیم استفاده می‌شود. در شکل زیر تعدادی بوبین با هسته‌های فلزی و فلزی را مشاهده می‌کنید.



انواع بوبین‌ها با هسته‌های مختلف

بوبین‌هایی را که هسته فلزی دارند و اغلب دارای تعداد دور استاندارد هستند، در اصطلاح **چوک** (Choke) می‌گویند. چوک‌ها مانند چوک مهتابی و چوک بلندگو معمولاً حفاظ خارجی دارند. از چوک مهتابی در مصارف برقی و از چوک بلندگو در مصارف الکترونیکی استفاده می‌شود.

اندوکتانس (ضریب خود القا) سلف

واحد اندوکتانس **هانری** است که از نام دانشمند کاشف آن گرفته شده است. هانری مقدار اندوکتانس یک هادی است، اگر تغییر جریان یک آمپر در ثانیه در آن نیروی ضد محرکه یک ولت ایجاد کند. چون هانری واحد نسبتاً بزرگی است، غالباً اندوکتانس را بر حسب واحدهای کوچک‌تری چون میلی هانری (10^{-3} H) و میکرو هانری (10^{-6} H) به کار می‌برند.

انرژی ذخیره شده در سلف:

همان‌طور که گفته شد اگر جریان i از یک سلف عبور کند در اطراف آن میدان مغناطیسی به وجود می‌آید. در این میدان مغناطیسی انرژی مغناطیسی (E_M) ذخیره می‌شود که مقدار آن از رابطه زیر به دست می‌آید:

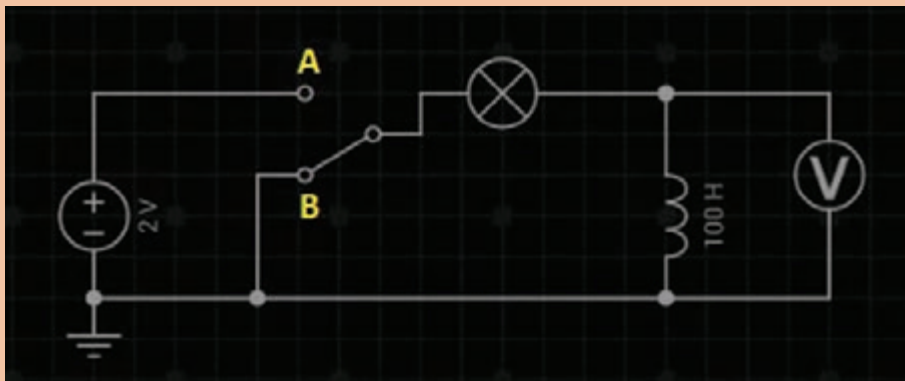
$$E_M = \frac{1}{2} Li^2$$

واحد E_M ژول است. اگر جریان با زمان تغییر کند انرژی مغناطیسی ذخیره شده هم با زمان تغییر می‌کند. در رابطه بالا اندوکتانس و واحد آن هانری (H) است. هرچه اندوکتانس بوبین بیشتر باشد انرژی بیشتری را در خود ذخیره می‌کند.

فعالیت ۷



مدار زیر را در نرم‌افزار Every Circuit بسته و مشاهدات خود را درباره روشنایی لامپ بنویسید:



اتصال بوبین‌ها

برای دستیابی به اندوکتانس مناسب، اغلب مجبوریم بوبین‌ها را به‌طور سری یا موازی وصل نماییم. در چنین مواردی، بدون در نظر گرفتن اثر متقابل میدان‌ها بر یکدیگر، اندوکتانس کل، عیناً شبیه مقاومت معادل در مدارهای سری و موازی به دست می‌آید.

الف) اتصال سری بوبین‌ها: با اتصال سری (متوالی) بوبین‌ها، اندوکتانس کل برابر مجموع تک تک اندوکتانس‌های موجود در مدار است که از رابطه زیر به دست می‌آید.

$$L_t = L_1 + L_2 + \dots + L_n$$

در صورت مساوی بودن اندوکتانس‌ها، اندوکتانس کل برای n بوبین برابر است با:

$$L_t = nL$$

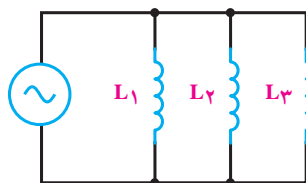
ب) اتصال موازی بوبین‌ها: در اتصال موازی بوبین‌ها اندوکتانس کل از رابطه زیر به دست می‌آید.

$$\frac{1}{L_t} = \frac{1}{L_1} + \frac{1}{L_2} + \dots + \frac{1}{L_n}$$

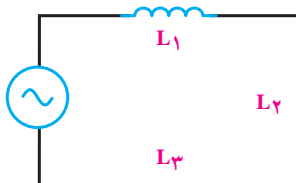
در صورت مساوی بودن بوبین‌ها اندوکتانس کل برای n بوبین، برابر است با

$$L_t = \frac{L}{n}$$

در شکل زیر اتصال سری و موازی را برای سه بوبین که با فاصله زیاد از یکدیگر قرار دارند (بدون داشتن ارتباط مغناطیسی) نشان می‌دهد.



اتصال سری



اتصال موازی

امپدانس سلفی

سلف در برابر جریان متناوب از خود مقاومت نشان می‌دهد. مقدار این مقاومت به اندوکتانس و فرکانس جریان متناوب بستگی دارد که به آن **مقاومت القایی** یا **امپدانس سلفی** می‌گویند و با X_L نشان می‌دهند. واحد مقاومت القایی اهم بوده و با فرمول زیر محاسبه می‌شود:

$$X_L = 2\pi fL$$

برای محاسبه مقاومت القایی معادل در مدارهای سری و موازی سلف‌ها نیز می‌توان مشابه محاسبه اندوکتانس معادل بوبین‌ها عمل کرد. روابط محاسبه مقاومت القایی معادل، در مدار سری و موازی به صورت زیر است:

$$X_{L_T} = X_{L_1} + X_{L_2} + \dots + X_{L_n} \quad \text{مدار سری}$$

$$\frac{1}{X_{L_T}} = \frac{1}{X_{L_1}} + \frac{1}{X_{L_2}} + \dots + \frac{1}{X_{L_n}} \quad \text{مدار موازی}$$

فیلم خازن

خازن

خازن‌ها عناصری هستند که می‌توانند مقداری الکتریسیته را به صورت یک میدان الکترواستاتیک در خود

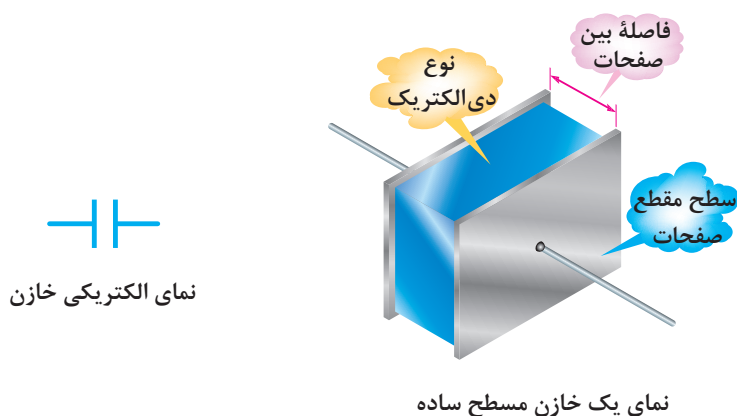
ذخیره کنند. همان گونه که یک مخزن آب برای ذخیره کردن مقداری آب مورد استفاده قرار می گیرد از خازن برای ذخیره سازی انرژی الکتریکی استفاده می شود.

خازن ها به اشکال گوناگون ساخته می شوند و متداول ترین آنها خازن های مسطح هستند. این نوع خازن ها از دو صفحه هادی که بین آنها عایق یا **دی الکتریک** قرار دارد، تشکیل می شوند. شکل زیر، طرح ساده یک خازن مسطح و نمای الکتریکی آن را نشان می دهد.

صفحات هادی نسبتاً پهن هستند و در فاصله ای بسیار نزدیک به هم قرار می گیرند. دی الکتریک انواع مختلفی دارد و با ضریب مخصوصی که نسبت به هوا سنجیده می شود، معرفی می گردد. این ضریب را **ضریب دی الکتریکی** می گویند و آن را با حرف ϵ نمایش می دهند. داریم:

$$\epsilon = \epsilon_0 \epsilon_r$$

که در آن $\epsilon_0 = 8.854 \times 10^{-12}$ ضریب گذردهی الکتریکی هوا و ϵ_r ضریب گذردهی الکتریکی نسبی است.

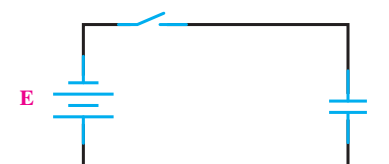
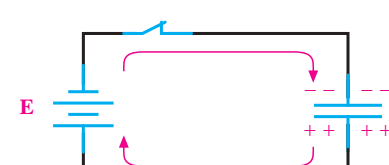


شارژ خازن با ولتاژ DC

برای اینکه یک خازن شارژ شود، یعنی انرژی الکتریکی را ذخیره کند، باید آن را به یک اختلاف پتانسیل (ولتاژ) وصل کرد. این ولتاژ به وسیله یک باتری تأمین می شود. قطب مثبت باتری، به یک طرف و قطب منفی آن به طرف دیگر خازن، مانند شکل ۱-۱۱ وصل می شود.




قبل از بستن کلید، صفحات خازن خنثی هستند و هیچ انرژی ای در آنها ذخیره نخواهد شد. با بستن کلید، الکترون ها از قطب منفی باتری به طرف صفحه ای که به این قطب متصل است جاری می شوند و در آن تراکم الکترون یا بار منفی ایجاد می کنند. در همین لحظه، قطب مثبت باتری همان تعداد الکترون را از صفحه ای که به این قطب متصل است جذب می کند و این صفحه را دچار کمبود الکترون می کند و دارای بار مثبت می شود. در لحظاتی که خازن شارژ می شود، الکترون ها از طریق سیم های رابط به طرف قطب مثبت باتری حرکت می کنند، وارد باتری می شوند و از قطب منفی خارج می گردند. همانطور که می دانید حرکت الکترون ها را در مدار، عبور جریان در مدار می گویند.

وارد و خارج شدن الکترون‌ها از صفحات خازن، میدان الکتریکی ساکن را بالا می‌برد و ولتاژی در خلاف جهت ولتاژ اعمال شده به دو سر خازن ایجاد می‌کند. ولتاژ ایجاد شده در خازن، با جاری شدن جریان در مدار مخالفت می‌کند. به تعبیر دیگر، ولتاژ خازن با ولتاژ باتری مخالفت می‌کند. هر چه ولتاژ دو سر خازن بیشتر می‌شود، ولتاژ مؤثر مدار، که تفاوت بین ولتاژ باتری و ولتاژ خازن است، کمتر می‌شود و در نتیجه، شدت جریان مدار کاهش می‌یابد. هرگاه ولتاژ خازن با ولتاژ باتری برابر شود، جریان در مدار متوقف می‌گردد. صفر شدن جریان در مدار، نشانه شارژ کامل خازن است. خازن هیچ گاه با ولتاژی بیشتر از ولتاژ منبع شارژ نمی‌شود.

<p>وقتی کلید باز است، هیچ جریانی از مدار نمی‌گذرد و خازن شارژ نمی‌شود.</p>	
<p>وقتی کلید بسته است، جریان از مدار می‌گذرد و خازن را شارژ می‌کند.</p>	

شکل ۱۱-۱ اتصال باتری و شارژ خازن

باید به این نکته توجه کرد که جریان شارژ و ولتاژ خازن مخالف یکدیگر عمل می‌کنند. یعنی، در ابتدای شارژ، جریان ماکزیمم و ولتاژ خازن صفر است. هر چه به ولتاژ خازن اضافه و خازن شارژ می‌شود، شدت جریان کاهش می‌یابد. وقتی ولتاژ خازن به مقدار ماکزیمم خود می‌رسد، جریان صفر می‌شود. شکل ۱۲-۱ این مطلب را به روشنی نشان می‌دهد.

<p>مدار باز بوده و جریان نمی‌گذرد</p>	
<p>خازن در حال شارژ</p>	
<p>خازن کاملاً شارژ شده و جریان نمی‌گذرد</p>	

شکل ۱۲-۱ شارژ شدن خازن به اندازه ولتاژ باتری

دشارژ (تخلیه) خازن

در تئوری یک خازن شارژ شده باید شارژ خود را به مدت زمان نامحدودی نگاه دارد. درحالی که این امر عملی نیست. با جدا شدن منبع شارژ از خازن، دیر یا زود خازن شارژ (بار) خود را از دست می‌دهد. عمل از دست دادن شارژ را **دشارژ** شدن می‌نامند. برای دشارژ خازن تنها لازم است یک مسیر هادی بین دو صفحه ایجاد شود. با ایجاد مسیر، الکترون‌های صفحه منفی به طرف پتانسیل مثبت در صفحه مثبت جاری می‌شوند. تبادل الکترون بین صفحات آن قدر ادامه پیدا می‌کند تا صفحات خنثی شوند. در این موقع، خازن هیچ‌گونه ولتاژی ندارد و اصطلاحاً می‌گویند خازن دشارژ شده است. حرکت الکترون‌ها در مسیر ایجاد شده، **جریان دشارژ** نامیده می‌شود. در شکل زیر شارژ و دشارژ خازن را مشاهده می‌کنید.

خازن در حال شارژ	
خازن شارژ شده	
خازن در حال تخلیه	

نمایش شارژ و دشارژ خازن ساده

ظرفیت خازن

ظرفیت یک خازن- که آن را با حرف C نمایش می‌دهند- نمودار میزان توانایی ذخیره کردن شارژ (بار) الکتریکی (Q) است.

بنا به تعریف، ظرفیت خازن برابر است با مقدار بار الکتریکی که باید روی یکی از صفحات خازن جمع شود تا پتانسیل آن نسبت به صفحه دیگر به اندازه یک ولت افزایش یابد. به عبارت دیگر، خارج قسمت بار الکتریکی (Q) ذخیره شده روی هر یک از صفحات خازن بر اختلاف پتانسیل (V) میان دو صفحه را ظرفیت آن خازن گویند. می‌توان گفت که میزان ذخیره شدن شارژ الکتریکی به ظرفیت خازن‌ها بستگی دارد. در یک ولتاژ برابر خازنی که ظرفیت کمتری دارد، بار کمتر و آنکه ظرفیت بیشتری دارد، بار بیشتری را در خود ذخیره می‌کند. واحد ظرفیت فاراد (F) است که از نام مایکل فاراده گرفته شده و آن عبارت است از نسبت یک کولن بار ذخیره شده در هر یک از صفحات خازنی که به اختلاف پتانسیل یک ولت اتصال داده شده باشد. با توجه به تعریف ارائه شده، رابطه ظرفیت خازن به صورت زیر است:

$$Q = C V$$

C ظرفیت خازن به فاراد، Q بار یک صفحه بر حسب کولن، و V ولتاژ دو سر خازن است. فاراد واحد بسیار بزرگی است و در کارهای عملی مورد استفاده قرار نمی‌گیرد. در عمل از واحدهای کوچک‌تری استفاده می‌شود. مهم‌ترین عوامل مؤثر در تعیین ظرفیت خازن عبارت‌اند از:

- مساحت صفحات

- فاصله بین صفحات

- دی الکتریک به کار رفته بین صفحات

ظرفیت یک خازن فقط به ابعاد و نوع عایق بستگی داشته و از مقدار ولتاژ و بار ذخیره شده در آن مستقل است. شکل صفحه ۳۲ عوامل مؤثر در ظرفیت را نشان می‌دهد. فرمول ظرفیت خازن مسطح به صورت زیر است:

$$C = \epsilon \frac{A}{d}$$

A سطح مقطع صفحات بر حسب متر مربع و d فاصله صفحات بر حسب متر است. انرژی الکتریکی ذخیره شده (E_C) در خازن از رابطه زیر به دست می‌آید:

$$E_C = \frac{1}{2} C V^2 = \frac{1}{2} Q V$$

واحد E_C ژول است.

مثال ۶



در یک خازن صفحات دایره‌ای شکل با شعاع ۵ سانتیمتر و فاصله یک میلیمتر هستند. دی الکتریک از جنس لاستیک با $\epsilon_r = 2/5$ است. ظرفیت خازن چقدر است؟ اگر این خازن به ولتاژ ۱۰ ولت وصل گردد چقدر بار در آن ذخیره می‌شود؟
راه حل:

$$C = \epsilon \frac{A}{d} = \frac{2}{5} \times \frac{8}{854} \times 10^{-12} \times \frac{\pi \times 25 \times 10^{-4}}{10^{-3}} = 173.76 \text{ pF}$$

$$Q = C V = 173.76 \text{ pF} \times 10 = 1.7376 \text{ nC}$$

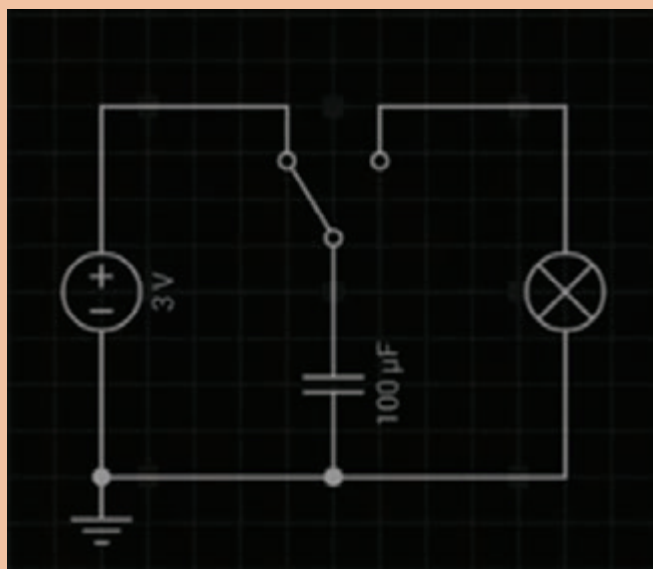


۱ یک خازن در اثر اعمال 20 ولت به دو سر آن باری معادل صفر کولن را ذخیره می‌کند. ظرفیت خازن چقدر است؟

۲ به دو سر خازن 1 میکرو فارادی چه ولتاژی بدهیم تا باری معادل 20 میکرو کولن در آن ذخیره شود؟



مدار زیر را در نرم افزار Every Circuit بسته و با افزایش مقدار ظرفیت خازن مشاهدات خود را برای لامپ یادداشت کنید.



.....

.....

.....

اتصال خازن‌ها

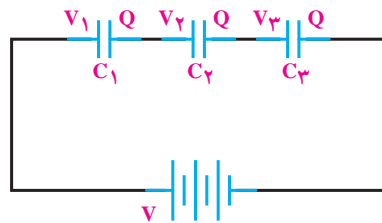
خازن‌ها را بسته به نوع استفاده از آنها می‌توان به سه طریق سری و موازی متصل کرد.

الف) اتصال سری خازن‌ها: در شکل ۱-۱۳ طرز به هم بستن سری خازن‌ها را مشاهده می‌کنید. در اتصال سری، فاصله مؤثر بین صفحات بیشتر می‌شود و ظرفیت معادل مجموعه خازنی کاهش می‌یابد. همانگونه که در شکل می‌بینید، تنها دو صفحه ابتدا و انتهای مجموعه خازنی که به منبع بسته شده‌اند از منبع بار الکتریکی دریافت می‌کنند، و صفحه‌های دیگر از طریق القا دارای بار الکتریکی می‌شوند. بنابراین، اندازه بار الکتریکی همه خازن‌ها یکسان است ولی اختلاف پتانسیل دو سر مجموعه برابر حاصل جمع اختلاف پتانسیل‌های دو

سر خازن است. یعنی:

$$Q = Q_1 = Q_2 = Q_3$$

$$V = V_1 + V_2 + V_3$$



شکل ۱۳-۱ اتصال سری خازن‌ها

$$\frac{1}{C_t} = \frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2} + \frac{1}{C_3}$$

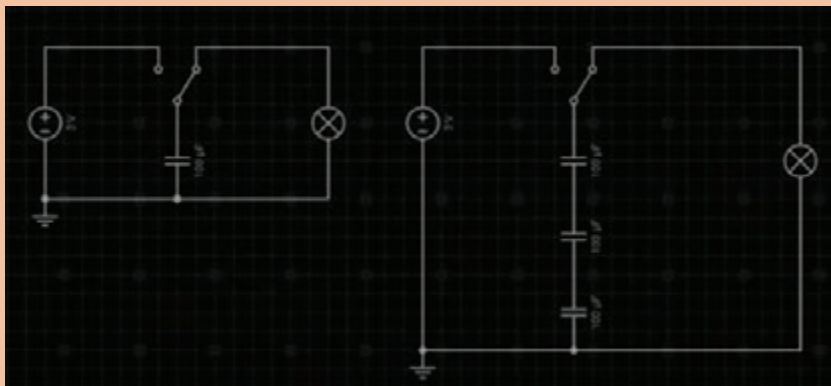
ظرفیت خازن معادل

با رابطه بالا ظرفیت خازن معادل را می‌توان محاسبه کرد. در صورتی که خازن‌ها با هم مساوی باشند، رابطه ظرفیت خازن معادل برای n خازن چنین است:

$$C_t = \frac{C}{n}$$

افت ولتاژ دو سر خازن‌ها در مدار سری با ظرفیت هر خازن نسبت معکوس دارد. یعنی، هرچه ظرفیت خازن کمتر باشد، مقدار ولتاژ شارژ روی آن بیشتر خواهد بود. به تعبیر دیگر، در مدار دو سر خازن‌های با ظرفیت کمتر، ولتاژ بیشتری نسبت به خازن‌های با ظرفیت بیشتر افت می‌کند.

مدار زیر را در Every Circuit بسته و مشاهدات خود را درباره مدت روشنایی لامپ بنویسید:

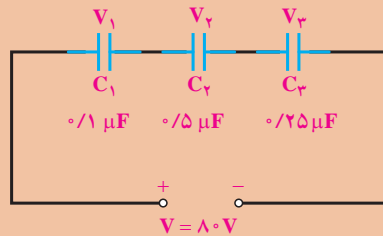


فعالیت ۹





در مدار شکل زیر در صورتی که همهٔ خازن‌ها شارژ کامل باشند ولتاژ دو سر هر خازن را به دست آورید.



راه حل:

در مدار سری مقدار بار خازن‌ها یکسان و برابر است با

$$Q_t = Q_1 = Q_2 = Q_3 = \frac{5 \times 80}{8} = 50 \mu\text{f}$$

در اینجا ولتاژ دو سر خازن‌ها برابر می‌شود با:

$$V_1 = \frac{Q_1}{C_1} = \frac{50}{1} = 50 \text{ V}$$

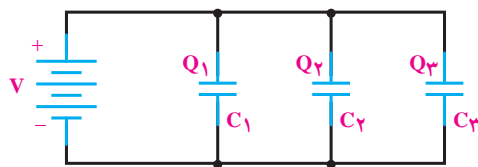
$$V_2 = \frac{Q_2}{C_2} = \frac{50}{5} = 10 \text{ V}$$

$$V_3 = \frac{Q_3}{C_3} = \frac{50}{25} = 20 \text{ V}$$

$$V = V_1 + V_2 + V_3$$

$$V = 50 + 10 + 20 = 80 \text{ V}$$

ب) اتصال موازی خازن‌ها: شکل ۱۴-۱ اتصال چند خازن را به‌طور موازی نشان می‌دهد. در اتصال موازی خازن‌ها سطح مؤثر صفحات زیادتر می‌شود و ظرفیت معادل افزایش می‌یابد.



شکل ۱۴-۱- اتصال موازی سه خازن

پودمان اول: الکترونیک

در اتصال موازی خازن‌ها اختلاف پتانسیل بین دو صفحه همه آنها برابر ولتاژ منبع است ولی بار الکتریکی هر خازن با ظرفیت آن متناسب است. یعنی:

$$Q = Q_1 + Q_2 + Q_3$$

$$V = V_1 = V_2 = V_3$$

$$C_t = C_1 + C_2 + C_3$$

ظرفیت خازن معادل:

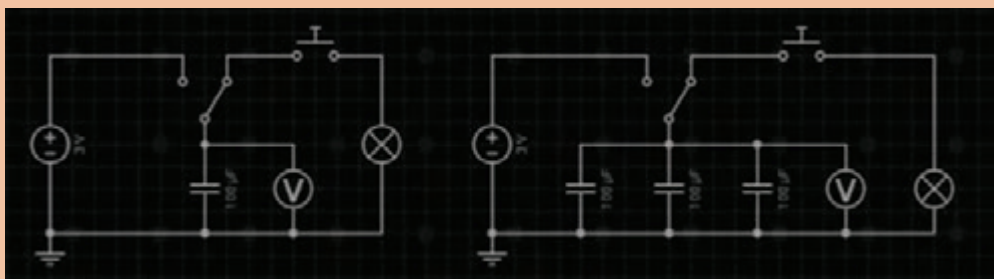
در صورتی که خازن‌های موازی یکسان باشند، ظرفیت برای n خازن برابر است با:

$$C_T = nC$$

فعالیت ۱۰



مدار زیر را در Every Circuit بسته و مشاهدات خود را درباره مدت روشنایی لامپ بنویسید:



در جدول زیر خلاصه ویژگی‌های خازن‌ها آورده شده است.

<p>- بار ذخیره شده در هر خازن با بار کل برابر است.</p> <p>- ولتاژ کل با مجموع ولتاژهای جزء برابر است.</p> <p>- ظرفیت کل کاهش می‌یابد.</p>	مدار سری
<p>- ولتاژ کل با ولتاژ دو سر هر خازن برابر است.</p> <p>- بار کل با مجموع بارهای جزء برابر است.</p> <p>- ظرفیت کل افزایش می‌یابد.</p>	مدار موازی

امپدانس خازنی

خازن در برابر جریان متناوب از خود مقاومت نشان می‌دهد. مقدار این مقاومت به ظرفیت و فرکانس جریان متناوب بستگی دارد که به آن **مقاومت خازنی** یا **امپدانس خازنی** می‌گویند و با X_C نشان می‌دهند. واحد مقاومت خازنی اهم بوده و با فرمول صفحه بعد محاسبه می‌شود.

$$X_C = \frac{1}{2\pi f C}$$

برای محاسبه مقاومت خازنی معادل در مدارهای سری و موازی نیز می‌توان مشابه محاسبه ظرفیت معادل خازن‌ها عمل کرد. روابط محاسبه مقاومت خازنی معادل، در مدار سری و موازی به‌صورت زیر است:

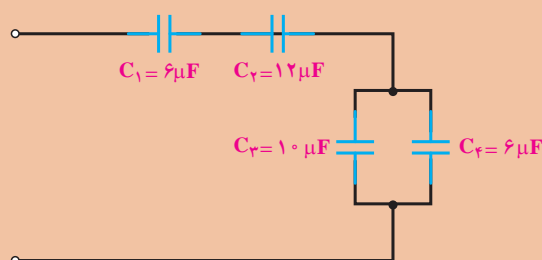
$$X_{C_T} = X_{C_1} + X_{C_2} + \dots + X_{C_n} \quad \text{مدار سری}$$

$$\frac{1}{X_{C_T}} = \frac{1}{X_{C_1}} + \frac{1}{X_{C_2}} + \dots + \frac{1}{X_{C_n}} \quad \text{مدار موازی}$$

مثال ۸



ظرفیت کل در مدار زیر را به‌دست آورید.



راه حل:

در این مدار C_1 و C_2 سری است که روابط سری را درباره‌این دو عمل می‌کنیم. C_3 و C_4 نیز باهم موازی‌اند و روابط موازی را درباره‌ آنها عمل می‌کنیم. در نهایت، مجموعه C_1 و C_2 با مجموعه C_3 و C_4 سری هستند و از قوانین سری پیروی می‌کنند. بنابراین، می‌توان نوشت:

$$C_{1,2} = \frac{C_1 C_2}{C_1 + C_2} = \frac{6 \times 12}{6 + 12} = 4 \mu F$$

$$C_{3,4} = C_3 + C_4 = 10 + 6 = 16 \mu F$$

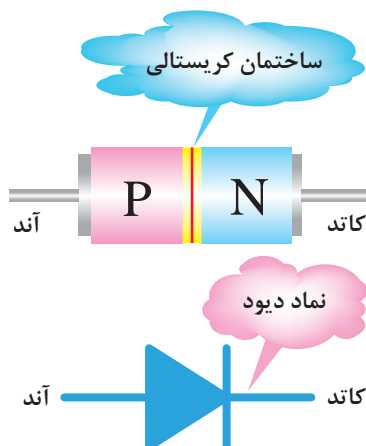
$$C_t = \frac{4 \times 16}{4 + 16} = \frac{16}{5} = 3.2 \mu F$$

البته می‌توانستیم ابتدا ظرفیت $C_{3,4}$ را حساب کنیم و سپس ظرفیت معادل را به‌صورت مجموعه سه خازن سری به‌دست آوریم.



دیود

دیودهای معمولی، از نظر ظاهری به شکل‌های مختلفی ساخته می‌شوند ولی علامت اختصاری همه یکسان است. در شکل ۱-۱۵ ساختمان کریستالی و نماد مداری دیود نشان داده شده است.

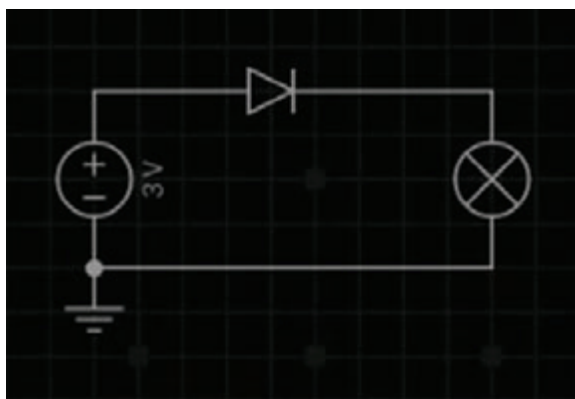


شکل ۱-۱۵- نمای مداری دیود

در نماد مداری، علامت مثلث، جهت قراردادی جریان را نشان می‌دهد. نیمه هادی نوع P را **آند** و نیمه هادی نوع N را **کاتد**، نام‌گذاری می‌نمایند. پایه‌های آند و کاتد روی دیودها مشخص شده‌اند. معمولاً کاتد را با یک نوار یا علامت K یا سایر علائم مشخص می‌کنند.

دیود در بایاس مستقیم (Forward Bias) و بایاس معکوس (Reverse Bias)

وصل کردن ولتاژ به دیود را بایاس کردن دیود می‌نامند. اتصال ولتاژ به دیود به دو صورت امکان پذیر است. **الف) بایاس مستقیم:** اگر آند یک دیود را به قطب مثبت باتری و کاتد آن دیود را به قطب منفی باتری متصل کنیم، این حالت را بایاس مستقیم می‌گویند.



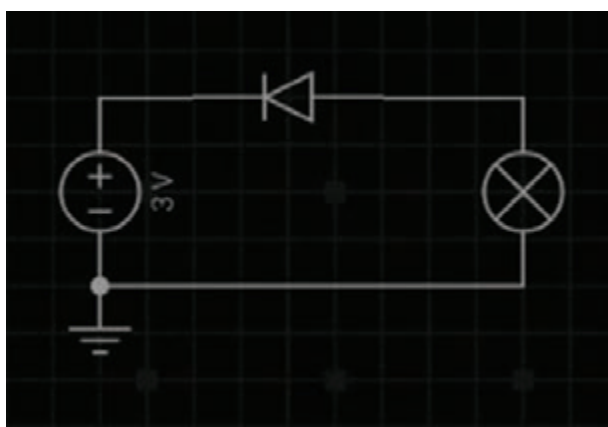
بایاس مستقیم دیود



مدار زیر را در نرم افزار Every Circuit ببندید و نتیجه مشاهدات خود را بنویسید:

.....

ب) **بایاس معکوس:** در صورتی که نیمه‌هادی نوع P را به قطب منفی باتری و نیمه‌هادی نوع N را به قطب مثبت آن وصل نماییم، این حالت را بایاس معکوس می‌نامند.



بایاس معکوس دیود



مدار شکل فوق را در نرم افزار بسته و نتیجه مشاهدات خود را بنویسید:

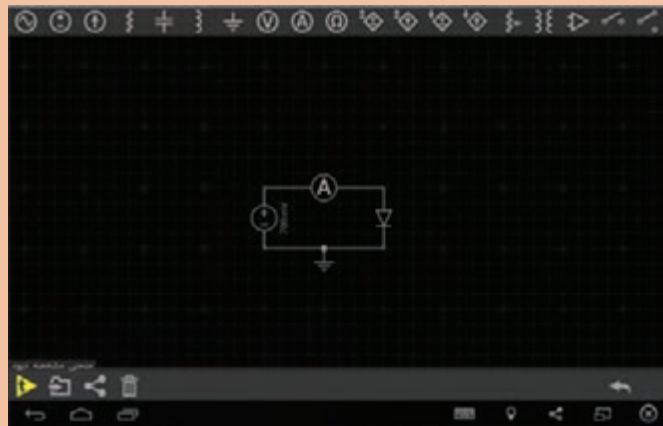
.....

منحنی مشخصه ولت – آمپر دیود

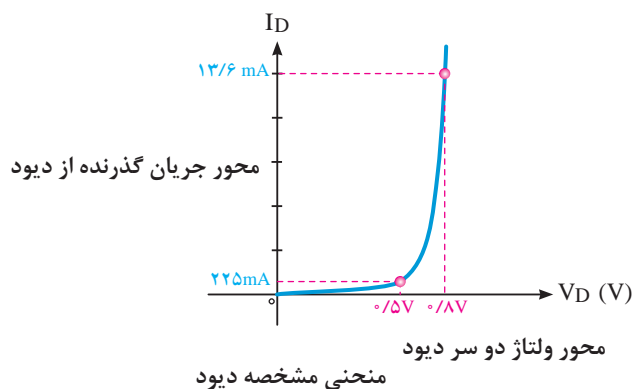
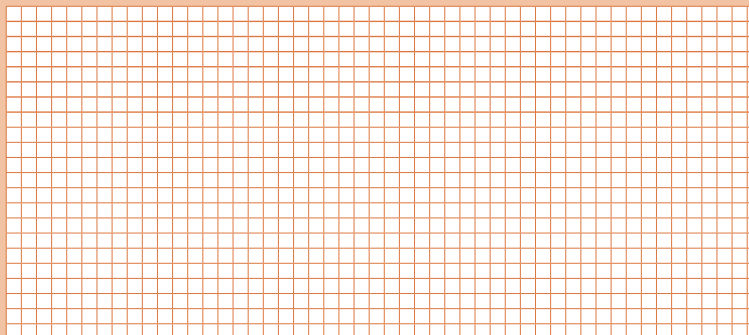
در مدار شکل صفحه ۴۳ دیود در بایاس مستقیم قرار دارد. در این مدار یک میلی‌آمپر متر با دیود سری شده است. در ولتاژ صفر، مقدار جریان عبوری از دیود صفر است. چنانچه ولتاژ تغذیه را تا ۰/۷ ولت زیاد کنیم، میلی‌آمپر متر جریان کمی را نشان می‌دهد. زمانی که ولتاژ از ۰/۷ ولت بیشتر می‌شود، چون جنس دیود از سیلیسیوم است، جریان بسیار ضعیفی در مدار برقرار می‌گردد.



مدار صفحه بعد را در نرم افزار Every Circuit بسته و جدول صفحه بعد را کامل کنید و سپس با استفاده از جدول، منحنی مشخصه ولت آمپر دیود را در نمودار رسم کنید:



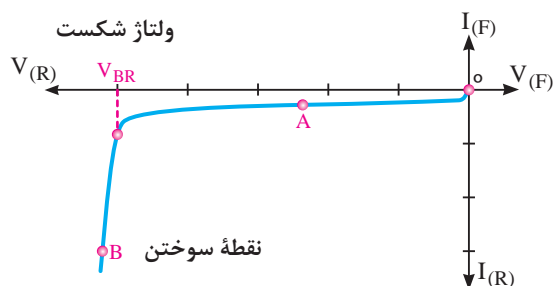
۱۷	۹۵۰ mv	۹۰۰ mv	۸۷۵ v	۸۵۰ mv	۸۰۰ mv	۷۷۵ mv	۷۵۰ m	۷۲۵ mv	۷۰۰ mv	۵۰۰ mv	۱۰۰ mv	۱mv	$V_D[V]$
													$I_D[A]$



هنگامی که ولتاژ دیود به حدود ۰/۷ ولت می‌رسد، جریان به طور ناگهانی افزایش می‌یابد. زیاد شدن ناگهانی جریان، به دلیل غلبه ولتاژ خارجی بر پتانسیل سد است. هنگامی که ولتاژ خارجی، از ولتاژ سد بیشتر شد، مقاومت دیود کم و جریان زیاد می‌شود. اگر این جریان محدود نشود، به سوختن دیود منجر می‌گردد. حداکثر این جریان را که به ازای آن دیود نمی‌سوزد، کارخانجات سازنده

مشخص می‌نمایند. برای محدود کردن جریان عبوری از دیود، لازم است مقاومتی را با دیود سری کنیم. شکل بالا نشان می‌دهد که اگر ولتاژ بایاس از ۰/۷ ولت بیشتر باشد، جریان عبوری از دیود بسیار افزایش می‌یابد. اگر دیود را در بایاس معکوس اتصال دهیم و ولتاژ خارجی را زیاد کنیم، جریان بسیار ضعیفی از مدار می‌گذرد. این جریان همان جریان اشباع معکوس یا **جریان نشستی** دیود است.

کارخانه‌های سازنده مقدار ولتاژ بیشینه قابل تحمل توسط دیود در بایاس معکوس را مشخص می‌کنند. این ولتاژ به عنوان یک مشخصه مهم در دیود معمولی به کار می‌رود. شکل ۱-۱۶ دیود را در حالتی نشان می‌دهد که مقدار ولتاژ معکوس آن به حد شکست رسیده است. در دیود معمولی اگر مقدار ولتاژ معکوس به حد شکست برسد دیود می‌سوزد. در شکل ۱-۱۶ منحنی مشخصه ولت آمپر دیود معمولی در گرایش معکوس نشان داده شده است.



شکل ۱-۱۶- منحنی مشخصه دیود در بایاس معکوس

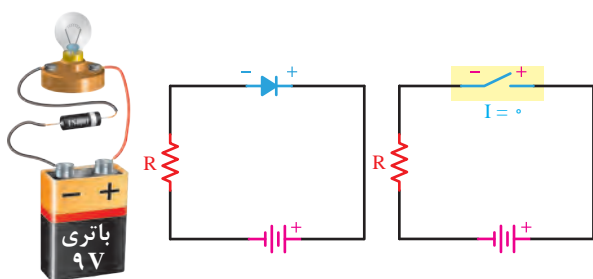
در صورتی که دیودهای معمولی در بایاس معکوس در حالت شکست قرار گیرند و جریان و ولتاژ آنها افزایش یابد به طوری که توان اتلافی آنها از حد مجاز عبور کند، دیود آسیب می‌بیند.

نکته

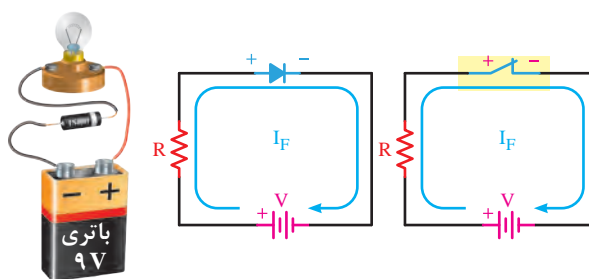


بررسی دیود در حالت ایده‌آل

یک دیود در حالت ایده‌آل مانند کلیدی است که در بایاس مستقیم به صورت کلید بسته و در بایاس معکوس به صورت کلید باز عمل می‌کند. شکل زیر دیود در بایاس مستقیم و معکوس و معادل کلیدی آن را نشان می‌دهد. به عبارت دیگر در دیود ایده‌آل از ولتاژ هدایت دیود یعنی $0.7V$ ولت صرف نظر می‌کنیم.



دیود در بایاس معکوس



دیود در بایاس مستقیم

اگرچه دیود ایده‌آل در عمل وجود ندارد ولی می‌توان برای ساده‌تر شدن محاسبات در تشریح مدارهای الکترونیکی دیود ایده‌آل را به کار برد. همواره در دیود واقعی هنگامی که دیود در بایاس موافق قرار دارد، از آن

پودمان اول: الکترونیک

جریان عبور می‌کند و در دو سر آن افت ولتاژی در حدود 0.7 تا 1.5 ولت به وجود می‌آید. مقدار دقیق افت ولتاژ را کارخانه‌های سازنده دیود به ازای یک جریان معین، مشخص می‌کنند.

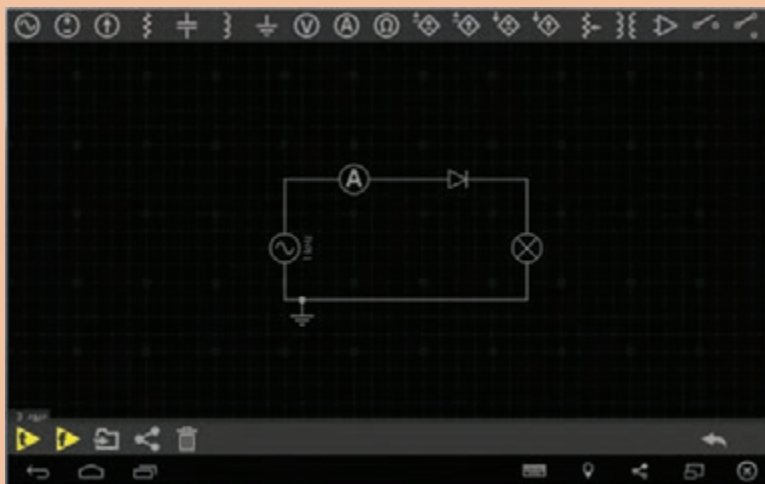
مدار معادل دیود معمولی

همان‌طور که دیدیم، یک دیود دارای یک مقاومت دینامیکی و یک پتانسیل سد حدود 0.6 ولت برای نیمه‌هادی نوع سیلیسیومی و 0.2 ولت برای نیمه‌هادی نوع ژرمانیمی است. در ضمن، دیود می‌تواند فقط در یک جهت، جریان را عبور دهد. لذا با توجه به مطالب بالا می‌توان مدار معادل دیود را به صورت شکل زیر نشان داد.



مدار معادل دیود

مدار شکل زیر را در نرم افزار بسته و نتیجه مشاهدات خود را بنویسید:



فعالیت ۱۴



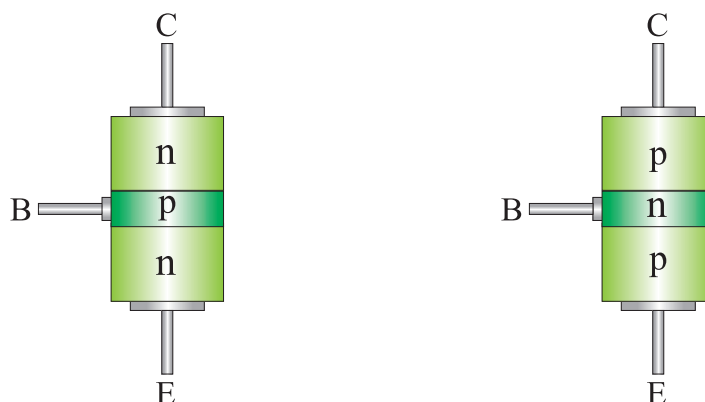
فیلم ترانزیستور



ترانزیستور

ترانزیستور (Transistor) معمولی از سه نیمه‌هادی نوع P و N تشکیل یافته است. ترتیب قرار گرفتن

نیمه‌هادی‌های P و N در کنار هم به صورت یکی از حالت‌های زیر است:

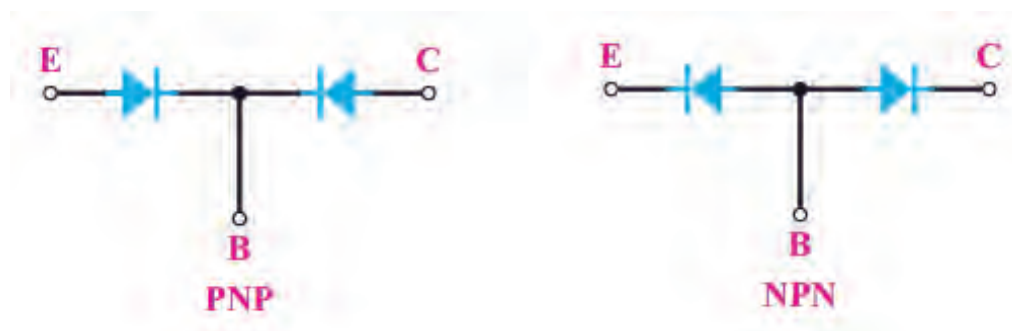


ساختار داخلی ترانزیستور

با توجه به شکل مشاهده می‌شود دو نوع ترانزیستور وجود دارد که به یکی «NPN» و دیگری «PNP» گفته می‌شود. سه پایه ترانزیستور نیز امیتر (Emitter) یعنی منتشر کننده، بیس (Base) یعنی پایه و کلکتور (Collector) یعنی جمع کننده نام گذاری شده‌اند. هر ترانزیستور در دو محل دارای پیوند P-N است.

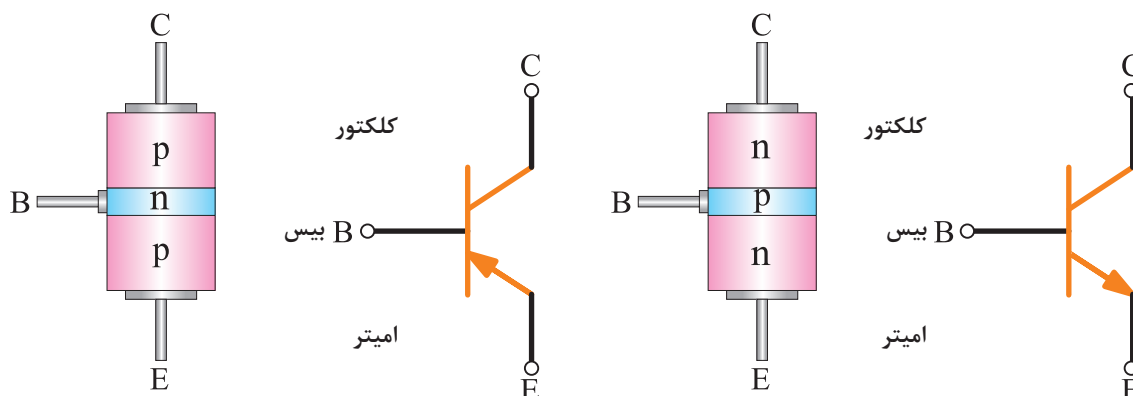
نمای مداری و معادل دیودی ترانزیستور

هر اتصال P-N معادل یک دیود بوده، از این رو می‌توان یک ترانزیستور را معادل ۲ دیود نشان داد.



نمای دیودی ترانزیستور

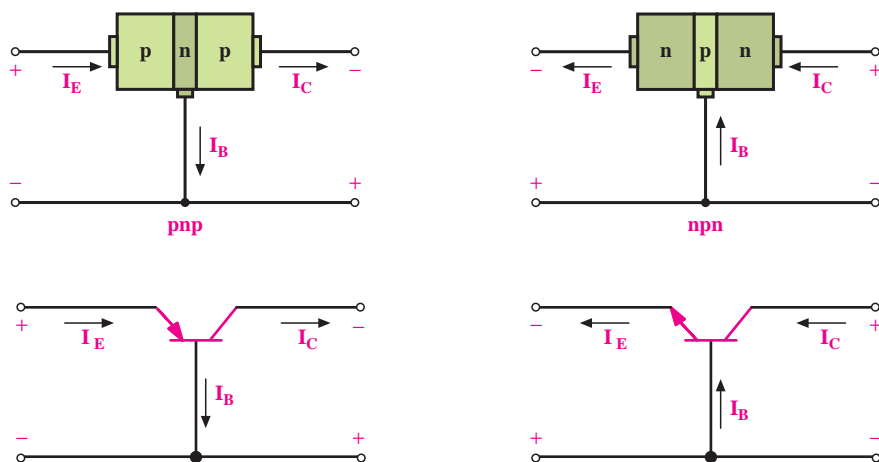
نمای مداری ترانزیستورهای NPN و PNP در شکل صفحه بعد مشخص شده است.



نمای مداری ترانزیستور

بایاس کردن ترانزیستور

برای اینکه بتوانیم از ترانزیستور به صورت تقویت کننده یا کلید و نظایر آن استفاده کنیم باید ابتدا ترانزیستور را با ولتاژ DC تغذیه کنیم. تغذیه نمودن پایه‌های ترانزیستور را **بایاس کردن** «ترانزیستور» گویند. برای بایاس کردن ترانزیستور به دو پیوند امیتر - بیس و کلکتور - بیس ولتاژ DC اعمال می‌شود. چون ترانزیستور سه پایه دارد، یکی از پایه‌ها را مشترک و دو پایه دیگر را یکی ورودی و دیگری خروجی در نظر می‌گیریم. در شکل ۱۷-۱ این حالت برای دو نوع ترانزیستور PNP و NPN نشان داده شده است.



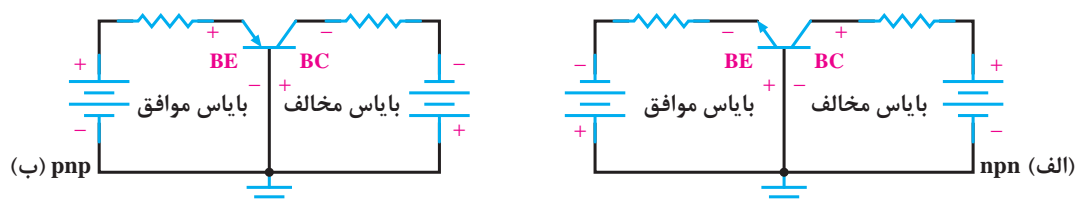
شکل ۱۷-۱- نحوه بایاس کردن و جهت جریان‌ها در ترانزیستورها

با توجه به شکل مشاهده می‌شود **پیکان روی امیتر** معروف جهت قراردادی جریان است که با استفاده از آن می‌توان نوع ترانزیستور را تشخیص داد. حامل‌های باری که از امیتر حرکت می‌کنند مقدار ناچیزی از آنها در

بیس، جریان بیس (I_B) را می‌سازند و بقیه حامل‌ها به کلکتور رسیده، جریان کلکتور (I_C) را تشکیل می‌دهند. از این‌رو، می‌توان بیان نمود: **جریان امیتر (I_E) برابر با مجموع جریان بیس و جریان کلکتور است** (یعنی $I_E = I_B + I_C$). این رابطه از روابط اساسی در حل مدارهای ترانزیستوری می‌باشد که از قانون KCL هم قابل استنتاج است.

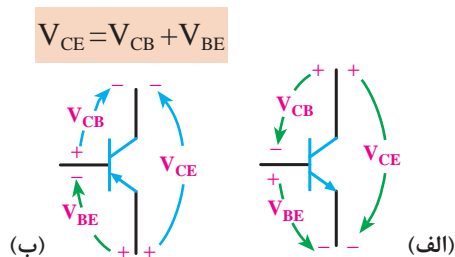
در شکل‌های زیر دو حالت از اعمال ولتاژ به پایه‌های ترانزیستور برای استفاده به صورت تقویت‌کننده و یا کلید آمده است:

اتصال امیتر بیس در بایاس موافق و اتصال کلکتور بیس در بایاس مخالف، که در شکل (الف) برای یک ترانزیستور NPN و در شکل (ب) برای یک ترانزیستور PNP این حالت بایاس نشان داده شده است.



نواحی کاری در ترانزیستور

اعمال ولتاژ DC به ترانزیستور برای بایاس نمودن آن، روی پایه‌های ترانزیستور افت ولتاژی ایجاد می‌کند. ولتاژی که بین پایه‌های بیس-امیتر ترانزیستور قرار می‌گیرد با V_{BE} نشان داده می‌شود. همچنین، بین کلکتور-امیتر با V_{CE} و ولتاژ بین کلکتور - بیس با V_{CB} مشخص می‌گردد. در شکل ۱۸-۱ این حالت نشان داده شده است.



شکل ۱۸-۱- نمایش ولتاژهای بین پایه‌های ترانزیستور

انواع نواحی کاری در ترانزیستور عبارت‌اند از :

ناحیه قطع: در ناحیه قطع جریان بیس صفر بوده و جریان کلکتور نیز تقریباً صفر است، در این حالت ترانزیستور مانند کلید قطع عمل می‌نماید.

ناحیه فعال: در این ناحیه اتصال امیتر بیس، در بایاس موافق و اتصال کلکتور بیس در بایاس مخالف قرار دارد. ناحیه فعال، محدوده کار عادی ترانزیستور است، یعنی ترانزیستور مانند تقویت‌کننده جریان عمل می‌کند که جریان بیس را تقویت می‌کند و در آن $I_C = \beta I_B$ برقرار است. β ضریب تقویت جریان است که

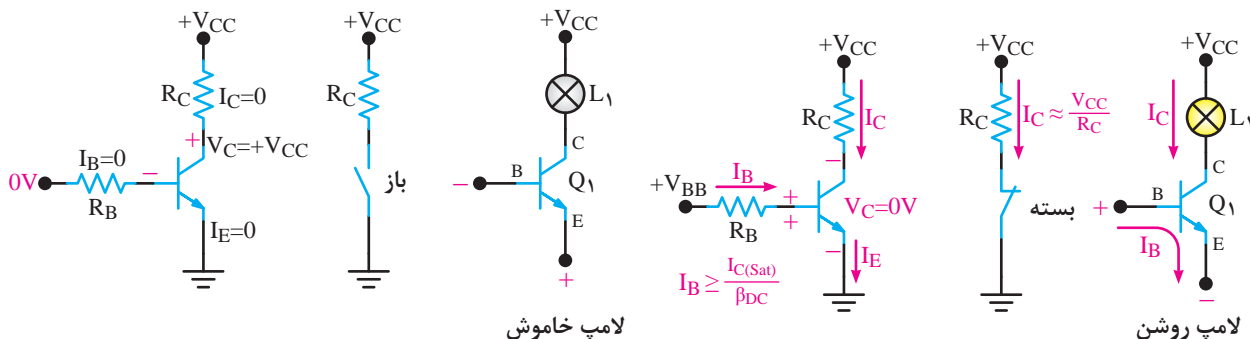
عموماً عدد بسیار بزرگی می‌باشد. به عنوان مثال در ترانزیستور $2N2222$ ، $\beta = 50$ است. **ناحیه اشباع:** این ناحیه مانند ناحیه فعال می‌باشد، یعنی زمانی که بیس امیتر ترانزیستور را در بایاس موافق قرار دهیم و جریان بیس را افزایش دهیم، جریان کلکتور نیز افزایش می‌یابد، ولتاژ کلکتور امیتر صفر و ترانزیستور در حالت اشباع است. ترانزیستور در حالت اشباع به صورت کلید بسته عمل می‌کند. با توجه به اینکه در هر ترانزیستور دو پیوند بیس - امیتر و بیس - کلکتور وجود دارد، و هر پیوند می‌تواند قطع یا وصل باشد، چهار حالت کاری مختلف به وجود می‌آید. این حالت‌ها در جدول زیر خلاصه شده‌اند.

جدول ۱-۲- نواحی کاری ترانزیستورها

پیوند بیس-امیتر	پیوند بیس-کلکتور	حالت ترانزیستور	کاربرد
قطع	قطع	ناحیه قطع	کلید قطع شده
وصل	قطع	ناحیه فعال	تقویت کننده جریان
وصل	وصل	ناحیه اشباع	کلید وصل شده

کاربرد ساده ترانزیستور به عنوان کلید

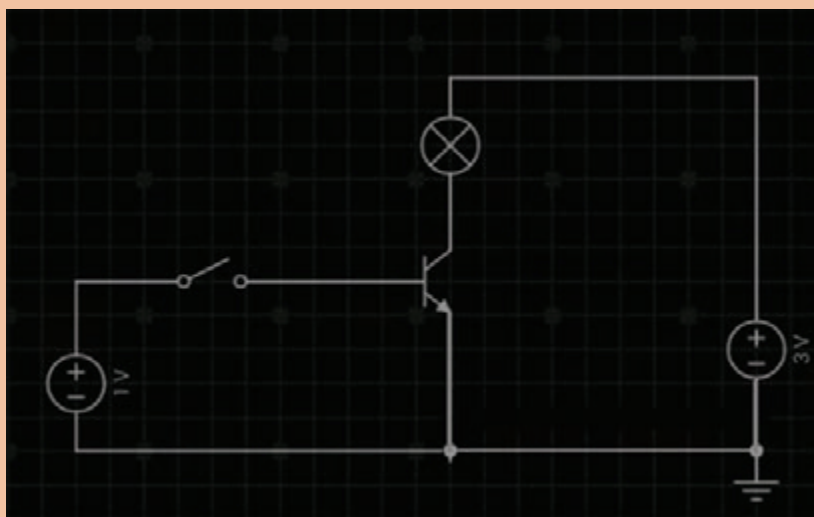
در شکل ۱-۱۹ یک کاربرد ساده ترانزیستور به منزله کلید نشان داده شده است. اگر موج ورودی صفر باشد ترانزیستور قطع است. از این رو، جریان کلکتور صفر و LED خاموش می‌شود. زمانی که موج ورودی دارای ولتاژ غیر صفر (و به اندازه کافی بزرگ) باشد ترانزیستور وصل می‌شود و جریان کلکتور از LED عبور نموده، آن را روشن می‌کند. بدین ترتیب، LED با تغییر ولتاژ روشن و خاموش شده چشمک می‌زند.



شکل ۱-۱۹- تغییر وضعیت ترانزیستور با تغییر ولتاژ اعمالی به بیس



مدار شکل زیر را در نرم افزار Every Circuit ببندید و نتیجه مشاهدات خود را بنویسید.



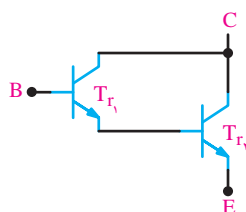
.....

.....

.....

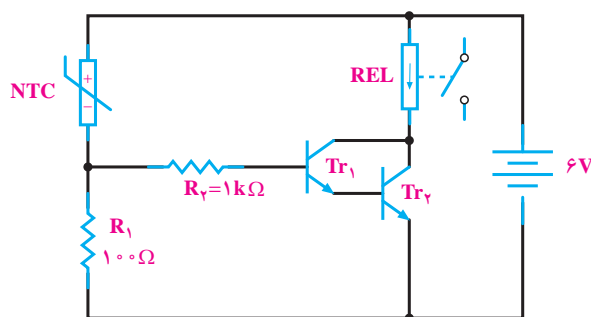
برخی کاربردهای عملی مدارات ترانزیستوری

در شکل ۱-۲۰ الف مدار یک سیستم اعلام حریق ساده رسم شده است. با افزایش حرارت مقاومت ترمیستور NTC کاهش می‌یابد و جریان عبوری از آن زیاد شده و در نتیجه جریان‌های I_1 و I افزایش می‌یابند که این امر سبب هدایت ترانزیستورهای Tr_1 و Tr_2 می‌شود و لامپ L_1 را روشن می‌کند. اتصال دو ترانزیستور به صورت:

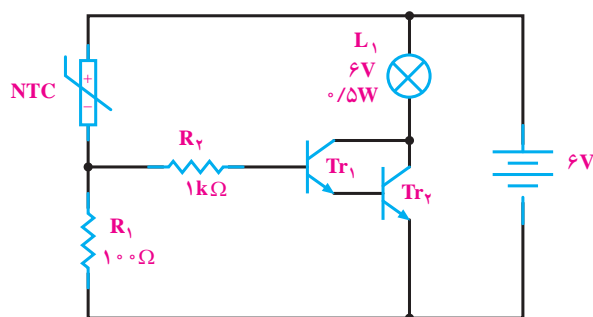


ضریب بهره جریان بزرگی را ایجاد می‌کند و سبب می‌شود جریان کم در بیس ترانزیستور Tr_1 به جریان بزرگی در کلکتور ترانزیستور Tr_2 تبدیل شود و به این ترتیب می‌توان لامپ‌های با توان بیشتر یا موتورهای با توان متوسط را نیز روشن نمود. به این نحوه اتصال ترانزیستورها **زوج دارلینگتون** می‌گویند. اگر بخواهیم از این مدار به عنوان راه‌انداز یک مدار دیگر استفاده کنیم باید از یک رله به جای لامپ I_1 مطابق شکل ۱-۲۰ ب، بهره بگیریم.

$$Tr_1 = Tr_2 = 2N3053 \text{ یا } BC140$$



ب



الف

شکل ۲۰-۱ مدار ترانزیستوری سیستم اعلام حریق

ارزشیابی پایانی پودمان اول

۱ اگر زمان تناوب یک موج سینوسی ۱۰ میلی ثانیه باشد، فرکانس آن چقدر است؟

۲ زمان تناوب برق شهر در کشور ایران چقدر است؟

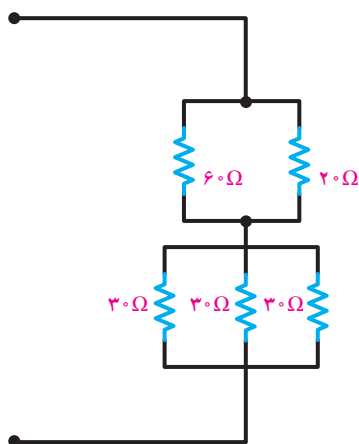
۳ موارد زیر را پاسخ دهید.

الف) معادله ولتاژ متناوبی را بنویسید که فرکانس آن ۶۰ هرتز و ماکزیمم ولتاژ آن ۱۵۶ ولت باشد.

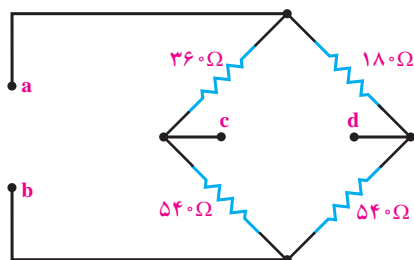
ب) مقدار لحظه‌ای ولتاژ در ۰/۳ ثانیه را به دست آورید.

ج) مقدار مؤثر، متوسط، پیک، و پیک تا پیک را مشخص نمایید.

۴ در مدار روبرو مقاومت معادل را تعیین نمایید.



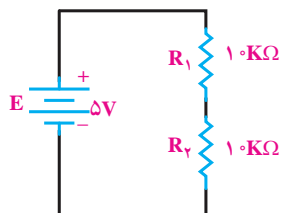
۵ مقاومت معادل را در مدار زیر تعیین نمایید.



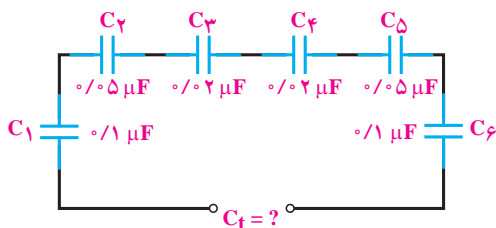
الف) از دو سر a و b

ب) از دو سر c و d

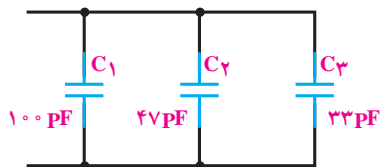
۶ در مدار زیر مقاومت معادل و ولتاژ هر یک از مقاومت‌ها را تعیین کنید.



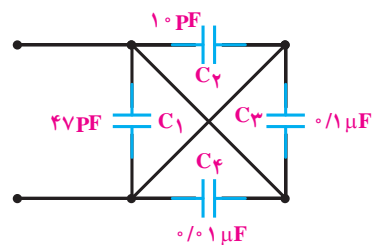
۷ در مدارات زیر مقدار ظرفیت معادل را حساب کنید.



ج

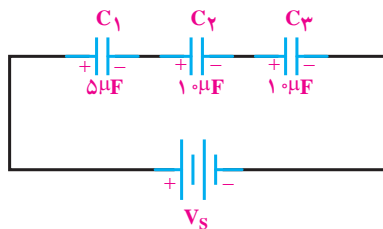


ب

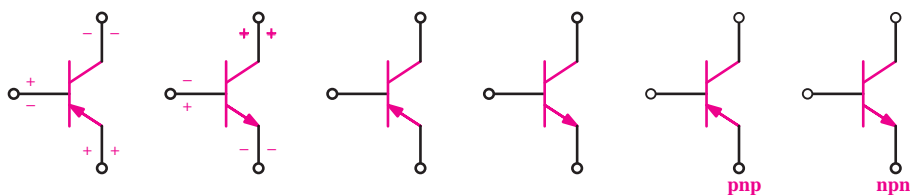


الف

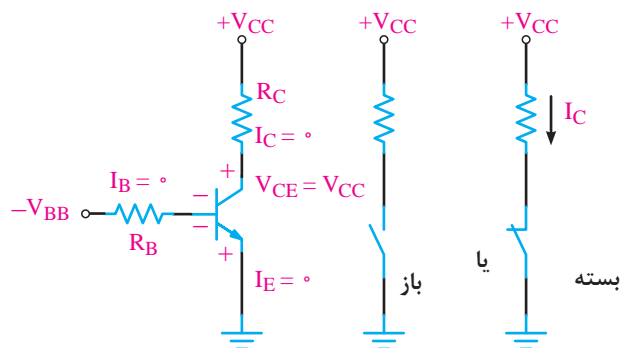
۸ در مدار شکل زیر اگر مقدار بار ذخیره شده در مجموعه خازنی ۱۰۰ میکروکولن باشد، ولتاژ دو سر هر خازن چقدر است؟



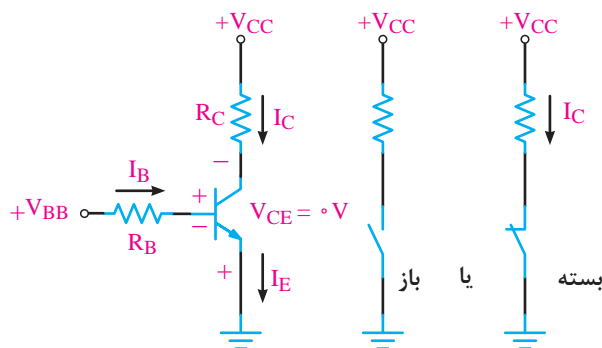
۹ پایه‌ها و جهت قراردادی جریان و ولتاژ ترانزیستورهای زیر را تعیین کنید:



۱۰ ترانزیستور شکل زیر، آیا معادل یک کلید وصل است یا کلید قطع؟



۱۱ ترانزیستور شکل زیر، آیا معادل یک کلید وصل است یا کلید قطع؟







پودمان ۲

برنامه‌نویسی

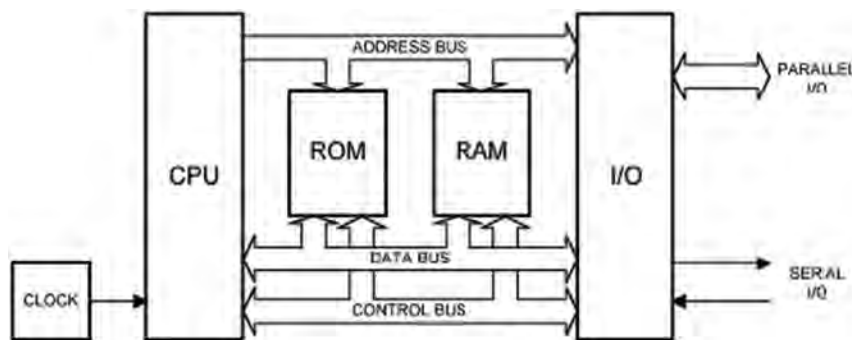


- سخت‌افزار میکروکنترلر را تعریف کند.
- کاربرد میکروکنترلر را نام ببرد.
- درگاه‌های میکروکنترلر را شناسایی کند.
- بخش‌های مختلف میکروکنترلر را راه‌اندازی کند.
- موج PWM را با فرکانس مشخص تولید کند.

مقدمه‌ای بر میکروکنترلرها

با پیشرفت علم و تکنولوژی در زمینه الکترونیک، مدارهای مجتمع با عنوان میکروپروسسور (ریز پردازنده‌ها) وارد عرصه الکترونیک شدند. در سال‌های قبل از ۱۹۷۱ میلادی، طراحان سیستم‌های الکترونیک، سیستم‌های مورد نظر خود را با استفاده از مدارهای مجتمع دیجیتال و یا آنالوگ و یا ترکیبی از آنها طراحی می‌کردند. در طراحی‌های حرفه‌ای و عمده، طرح این سیستم‌ها جهت ساخت، به شرکت‌های سازنده مدارات مجتمع ارائه می‌شد تا طراحی و ساخته شوند.

پس از این سال‌ها شرکت‌هایی از قبیل Zilog اقدام به ساخت میکروپروسسورها به صورت عمومی نمودند تا کاربران بتوانند با در اختیار داشتن آن طرح‌های مورد نظر خود را به صورت مستقل طراحی و پیاده‌سازی کنند. این شرکت اولین میکروپروسسور ساخت خود را با نام Z80 روانه بازار نمود. یکی از معایب طراحی با پروسورها، نیاز به ادوات و بخش‌های جانبی متعدد، به صورت مجزا از هم بود. در شکل زیر دیاگرام بلوکی یک سیستم میکروپروسسوری را مشاهده می‌کنید.



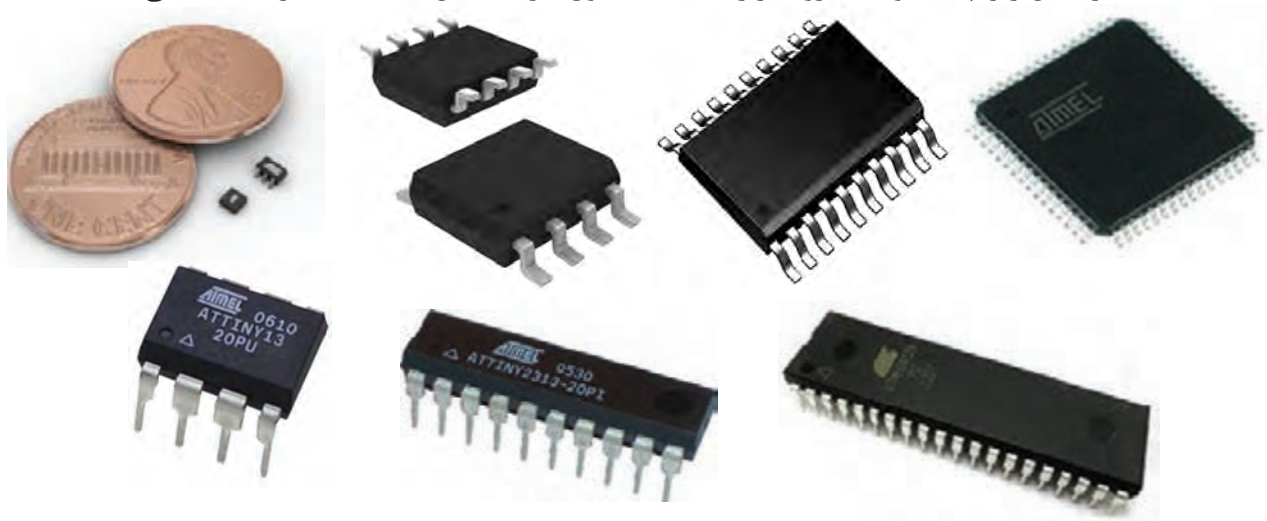
شکل ۱-۲- دیاگرام بلوکی یک سیستم میکروپروسسوری

سخت‌افزار میکروکنترلر

در سال ۱۹۸۱ با عرضه محصول جدیدی از شرکت Intel با عنوان میکروکنترلر، مشکلات مربوط به سیستم‌های پروسسوری مرتفع گردید، شرکت Intel این محصول خود را تحت عنوان خانواده ۸۰۵۱ معرفی و روانه بازار نمود.

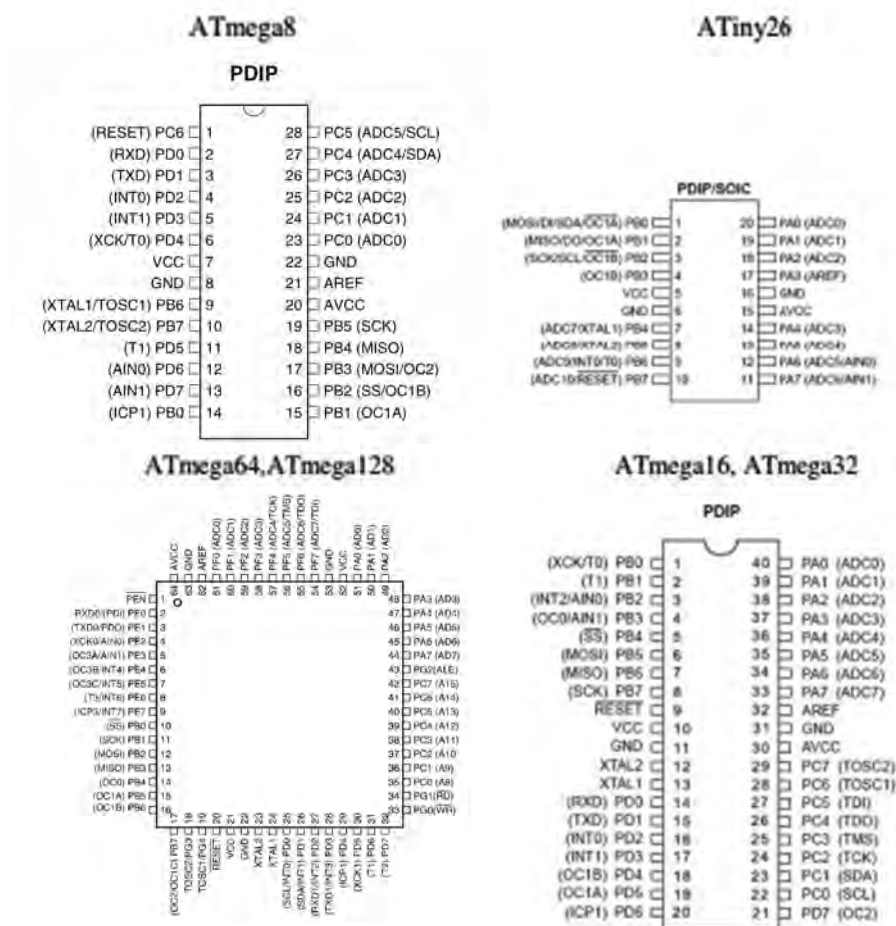
این محصول تمام بخش‌های مورد نیاز به عنوان یک رایانه کوچک (از قبیل حافظه موقت، حافظه دائم، درگاه‌های ورودی و خروجی، تایمر/کانتر، مبدل آنالوگ به دیجیتال، ارتباط سریال و ...) را در خود جای داده بود و از این رو در بسیاری موارد از سیستم‌های میکروکنترلی با عنوان "سیستم‌های نهفته" نام برده می‌شود. بر خلاف میکروکنترلرهای امروزی که در انواع مختلفی از نظر برنامه‌ریزی موجود هستند، میکروکنترلرهای اولیه فقط یک بار قابل برنامه‌ریزی بودند (One Time Programmable) که این ویژگی، با کلمه اختصاری OTP شناخته می‌شود.

در شکل زیر چند نمونه میکروکنترلر AVR، محصول شرکت اتمل (ATMEL) را مشاهده می‌کنید.



شکل ۲-۲. شکل ظاهری چند نمونه میکروکنترلر AVR، محصول شرکت اتمل (ATMEL)

پایه‌های خروجی برخی میکروکنترلرهای AVR



تعاریف

تعریف بیت (Bit)

کوچک‌ترین واحد حافظه است که می‌تواند یک عدد باینری را در خود ذخیره نماید. بنابراین یک بیت می‌تواند عدد ۰ یا ۱ را در درون خود ذخیره نماید.

تعریف بایت (Byte)

هر ۸ بیت که کنار هم قرار گرفته باشند تشکیل یک بایت را می‌دهند. با توجه به اینکه هر بیت می‌تواند ۰ یا ۱ باشد، بنابراین یک بایت می‌تواند از (00000000) هشت عدد ۰ تا (11111111) یعنی هشت عدد ۱ به خود مقدار بگیرد که معادل آن در مبنای دهدهی از ۰ تا ۲۵۵ است. برای سنجش میزان حافظه‌هایی که متشکل از تعداد زیادی بایت می‌باشند، از "پیشوند"‌هایی قبل از نام بایت استفاده می‌گردد (کیلو، مگا، گیگا نمونه‌هایی از این پیشوندها می‌باشند). جدول زیر، نام‌ها، حروف اختصاری و مقادیر پیشوندهای بایت را نشان می‌دهد.

جدول ۱-۲- نام‌ها، حروف اختصاری و مقادیر پیشوندهای بایت

نام	مخفف	اندازه
Kilo	K	$2^{10} = 1,024$
Mega	M	$2^{20} = 1,048,576$
Giga	G	$2^{30} = 1,073,741,824$
Tera	T	$2^{40} = 1,099,511,627,776$
Peta	P	$2^{50} = 1,125,899,906,842,624$
Exa	E	$2^{60} = 1,152,921,504,606,846,976$
Zetta	Z	$2^{70} = 1,180,591,620,717,411,303,424$
Yotta	Y	$2^{80} = 1,208,925,819,614,629,174,706,176$

اجزای داخلی یک میکروکنترلر

تعریف درگاه (PORT)

درگاه یا پورت، وظیفه ارتباط میکروکامپیوتر با دستگاه‌های جانبی را بر عهده دارد. با توجه به اینکه این درگاه‌ها قابلیت ورودی یا خروجی بودن در حالت دیجیتال را دارا هستند. به‌طور کلی اگر در میکروکنترلرها این پورت‌ها در حالت دیجیتال پیکربندی شوند به آنها "ورودی / خروجی دیجیتال" یا همان (Digital I/O) گفته می‌شود.

تعریف گذرگاه (BUS)

وظیفه انتقال سیگنال دیجیتال را برعهده دارد و در عمل چیزی جز مجموعه سیم‌های کنار هم قرار گرفته نیست. در هر میکروکنترلر ۳ نوع گذرگاه وجود دارد که وظیفه انتقال داده، آدرس و سیگنال‌های کنترلی را بر عهده دارد.

انواع گذرگاه

گذرگاه داده (Data Bus)

جهت نقل و انتقال داده‌ها بین ماژول‌های میکرو به کار می‌رود و در میکروکنترلرها اصطلاحاً "عرض گذرگاه" حداقل ۸ بیت است. هرچه تعداد خطوط گذرگاه بیشتر باشد سرعت انتقال داده‌ها بیشتر و توان پردازش میکروکنترلر بیشتر خواهد بود.

گذرگاه آدرس (Address Bus)

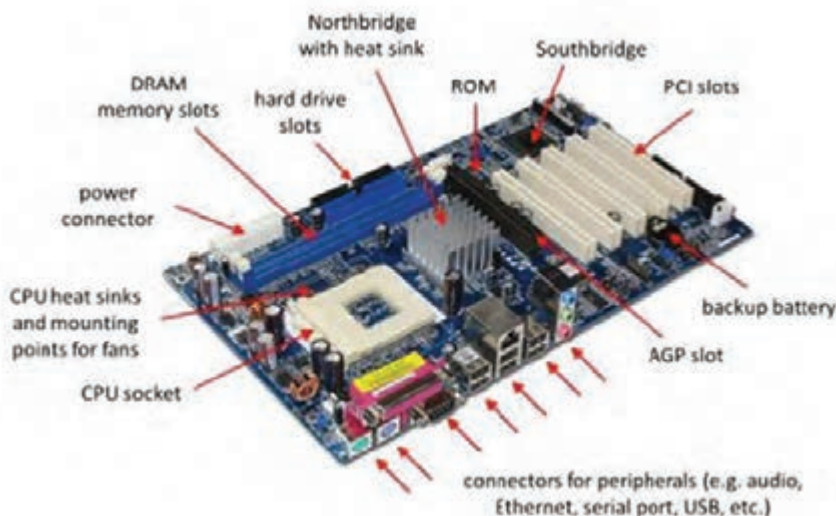
در سیستم‌های رایانه‌ای اعم از میکروکامپیوترها و میکروکنترلرها، شناسایی، انتخاب و ارتباط با هر وسیله (حافظه‌ها، I/Oها) توسط CPU مستلزم اشاره به آدرس آن وسیله می‌باشد، این آدرس باید برای هر کدام از بخش‌های جانبی میکروکنترلر منحصر به فرد باشد. هرچه تعداد خطوط آدرس بیشتر باشد، میکروکنترلر می‌تواند تعداد مکان‌های بیشتری را آدرس‌دهی کند، در نتیجه می‌تواند به تعداد بیشتری I/O و مقدار بیشتری حافظه و ... دسترسی داشته باشد.

گذرگاه کنترل (Control Bus)

شامل خطوط کنترلی دستگاه‌های موجود مثل Read, Write و غیره است. هرچه تعداد خطوط کنترلی بیشتر باشد، میکروکنترلر امکانات کنترلی بیشتری در اختیار برنامه‌نویس قرار می‌دهد.

تعریف میکروکامپیوتر

یک سیستم میکروکامپیوتر حداقل شامل پردازنده (CPU)، حافظه موقت (RAM)، حافظه دائمی (ROM) و (درگاه‌های ورودی/خروجی) می‌باشد که به وسیله گذرگاه‌ها به هم ارتباط دارند و همه مجموعه روی یک برد اصلی (Main board) قرار می‌گیرند. تمام کامپیوترهای خانگی امروزی مانند PCها و لپ‌تاپ‌ها از این نوع هستند که علاوه بر واحدهای فوق قطعات و واحدهای دیگری نیز به آنها اضافه شده است مانند شکل زیر:



شکل نمایش امکانات و متعلقات یک سیستم میکروکامپیوتری

به عنوان مثال اجرای دستور $DDRA = 0b10111101$ در برنامه، وضعیت ورودی/خروجی پورت A را به صورت زیر پیکربندی می‌نماید.

DDRA	۷	۶	۵	۴	۳	۲	۱	۰
نام بیت	۱	۰	۱	۱	۱	۱	۰	۱
جهت داده	خروجی	ورودی	خروجی	خروجی	خروجی	خروجی	ورودی	خروجی

جدول ۲-۲- مثال دستور DDRx برای پورت A

رجیستر PORTx

عملکرد این رجیستر بستگی به جهت داده پورت دارد. در صورتی که به عنوان خروجی پیکربندی شده باشد، صفر یا یک منطقی در این رجیستر، سطح منطقی پایه خروجی معادل آن را تعیین می‌کند و در صورتی که ورودی باشد با یک کردن هر بیت، مقاومت Pull-up داخلی مربوط به آن پین فعال می‌شود. به عنوان نمونه در ادامه مثال قبل، با اجرای دستور $PORTA = 0b11010100$ وضعیت پورت به صورت زیر خواهد بود:

شماره بیت	۷	۶	۵	۴	۳	۲	۱	۰
DDRA	۱	۰	۱	۱	۱	۱	۰	۱
PORTA	۱	۱	۰	۱	۰	۱	۰	۰
جهت داده	خروجی با سطح منطقی یک	ورودی با مقاومت Pull-up	خروجی با سطح منطقی صفر	خروجی با سطح منطقی یک	خروجی با سطح منطقی صفر	خروجی با سطح منطقی یک	ورودی بدون مقاومت Pull-up	خروجی با سطح منطقی صفر

جدول ۲-۳- مثال دستور PORTx برای پورت A

رجیستر PINx

برای خواندن مقدار هر پین باید محتویات این رجیستر خوانده شود. به عنوان مثال چنانچه PORC را قبلاً به صورت ورودی پیکربندی کرده باشیم و مقدار رجیستر PINC برابر $0b11010000$ باشد، سطح منطقی اعمال شده به پین به صورت زیر می‌باشد:

PINC	۷	۶	۵	۴	۳	۲	۱	۰
نام بیت	۱	۱	۰	۱	۰	۰	۰	۰
جهت داده	یک	یک	صفر	یک	صفر	صفر	صفر	صفر

جدول ۲-۴- وضعیت ورودی‌های منطقی اعمال شده به پایه‌های پورت A

فعال سازی پایه های میکروکنترلر به عنوان خروجی

در بسیاری از کاربردهای میکروکنترلرها، تمامی محاسبات و زمان سنجی ها و شمارش وقایع و به فعال کردن و یا غیر فعال کردن یکی از خروجی ها منتهی می شود، از این رو شاید بهتر باشد، اولین تجربه های کاری که می توان با یک میکروکنترلر انجام داد فعال سازی یک یا چند خروجی باشد. در ادامه این بخش، مثال هایی از چند کاربرد راه اندازی پایه های میکروکنترلر به عنوان ورودی/ خروجی دیجیتال را مشاهده خواهید کرد.

روشن کردن یک LED

روشن کردن یک LED

در این مثال، یکی از خروجی های میکروکنترلر به عنوان خروجی دیجیتال تعریف شده و آن را بدون در نظر گرفتن هیچ شرط و یا نتایج محاسبات و با یک دستور ساده فعال خواهیم کرد.

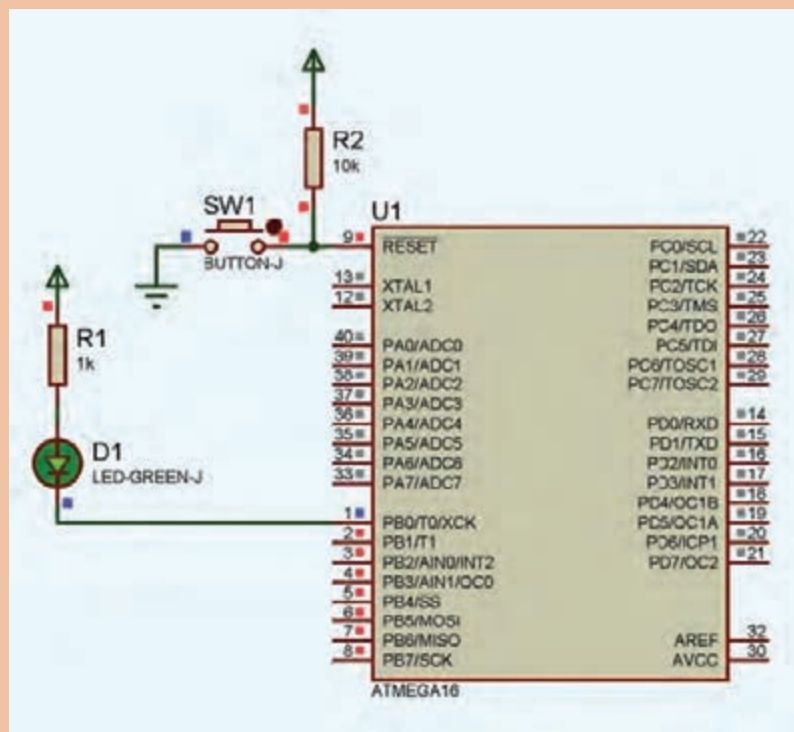
مثال ۱-۲



نکته

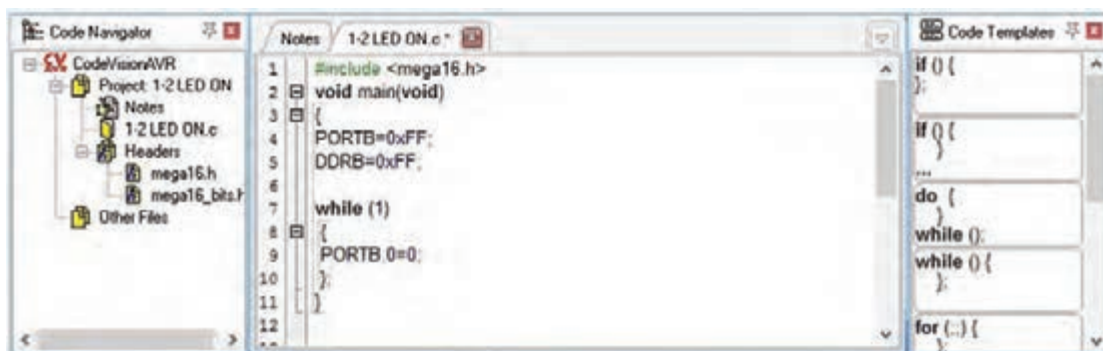


حالت خروجی، فعال پایین یا همان Active Low در نظر گرفته شده است. در این شیوه راه اندازی، ایجاد سطح منطقی صفر بر روی پایه خروجی، سبب فعال شدن قطعه یا وسیله تحت کنترل می گردد.



مدار شماتیک برای روشن کردن یک LED با استفاده از یک پایه خروجی میکروکنترلر

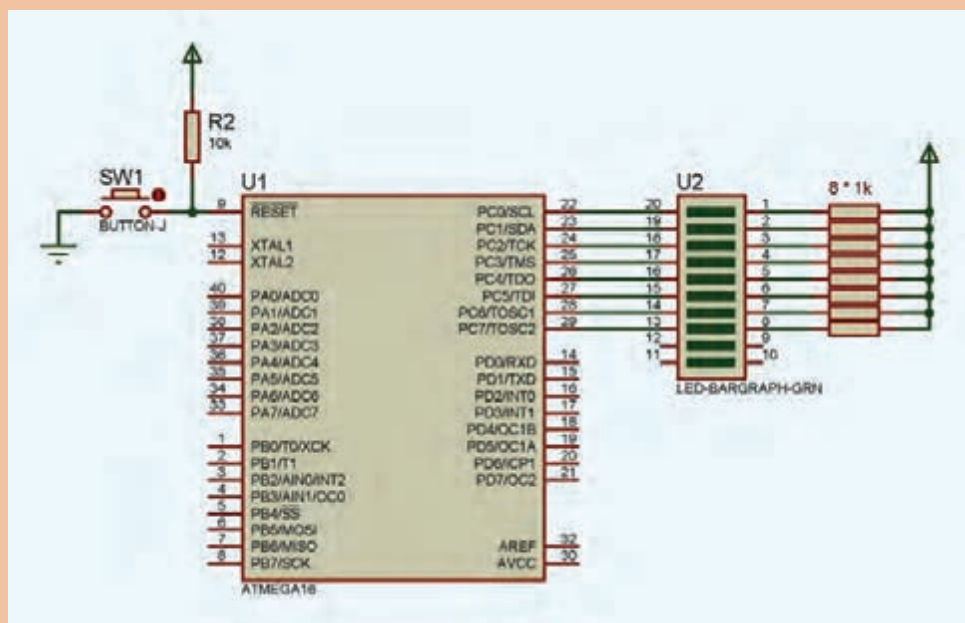
با توجه به حالت حافظه قفل شونده (Latch) در میکروکنترلرها، از زمان صدور یک دستور در مورد وضعیت یک بیت و یا یک پایه ورودی/خروجی دیجیتال، تا ارسال دستور جدید به همین بیت و یا پایه، آخرین وضعیت آن ثابت باقی خواهد ماند. اثر این دستورات، تا زمان باقی بودن تغذیه میکروکنترلر ادامه خواهد داشت.



تصویر متن برنامه برای روشن کردن یک LED با استفاده از یک پایه خروجی میکروکنترلر

با توجه به تصویر بالا، برای خاموش شدن LED باید دستور جدیدی جهت این کار به رجیسترهای مربوط به پایه مورد نظر ارسال شود. مسئله قابل توجه این است که این دستور باید به اندازه کافی با دستور قبلی فاصله زمانی داشته باشد، در غیر این صورت چشم انسان قادر به مشاهده روشن شدن LED نبوده و در کسر کوچکی از ثانیه LED روشن شده و با دستور بعدی بلافاصله خاموش می‌شود.

با توجه به شکل زیر:



فعالیت ۱



الف) برنامه‌ای بنویسید که در آن LEDها بر روی ۴ بیت اول از پورت C خاموش و ۴ بیت بعدی آن روشن شده و در همان حالت باقی بمانند.

ب) هنجاریان برنامه‌ای بنویسند که LEDها بر روی پورت C به صورت فعال پایین، یک در میان (کنترل بیتی خروجی) روشن شده و در همان حالت باقی بماند.

ج) عدد AA هگزا دسیمال یا معادل باینری آن (10101010) را در مدار صفحه قبل روی پورت C قرار دهید و نتیجه را مشاهده کنید.

د) عدد ۵۵ هگزا دسیمال یا معادل باینری آن (01010101) را در مدار صفحه قبل روی پورت C قرار دهید و نتیجه را مشاهده کنید.

با استفاده از کلید Reset، برنامه را چند بار اجرا نموده و از صحت عملکرد برنامه اطمینان حاصل کنید.

توجه



کاربرد تأخیر در تغییر وضعیت منطقی پایه‌های خروجی

یکی از روش‌های مرسوم برای برنامه‌ریزی زمانی دستورات در میکروکنترلرها، استفاده از دستورات ایجاد تأخیر در برنامه است. با استفاده از دستورات تأخیر دهنده، میکروکنترلر در وضعیت فعلی باقی مانده و پس از پایان زمان تأخیر، دستور بعدی را اجرا می‌کند.

در نرم افزار CODEVISION در محدوده میلی ثانیه از دستور (delay_ms) و در محدوده میکروثانیه از دستور (delay_us) برای ایجاد تأخیر زمانی استفاده می‌شود. برای استفاده از این دستور در برنامه، لازم است فایل سرآمد delay.h در ابتدای برنامه فراخوانی شود. در داخل پرانتز، عدد مورد نظر برای تأخیر در برنامه نوشته می‌شود. این عدد می‌تواند از صفر تا ۶۵۵۳۵ مقدار داشته باشد. شکل زیر نحوه کاربرد این دستور را در بین خطوط برنامه نشان می‌دهد.

در یک برنامه‌نویسی اصولی، استفاده از تأخیرهای طولانی مرسوم نیست.

نکته



```

1 #include <mega16.h>
2 #include <delay.h>
3
4 void main(void)
5 {
6
7
8     delay_ms(500);
9
10
11
12     while (1)
13     {
14
15     }
16 }
17

```

نحوه کاربرد دستور delay در بین خطوط یک برنامه به زبان C

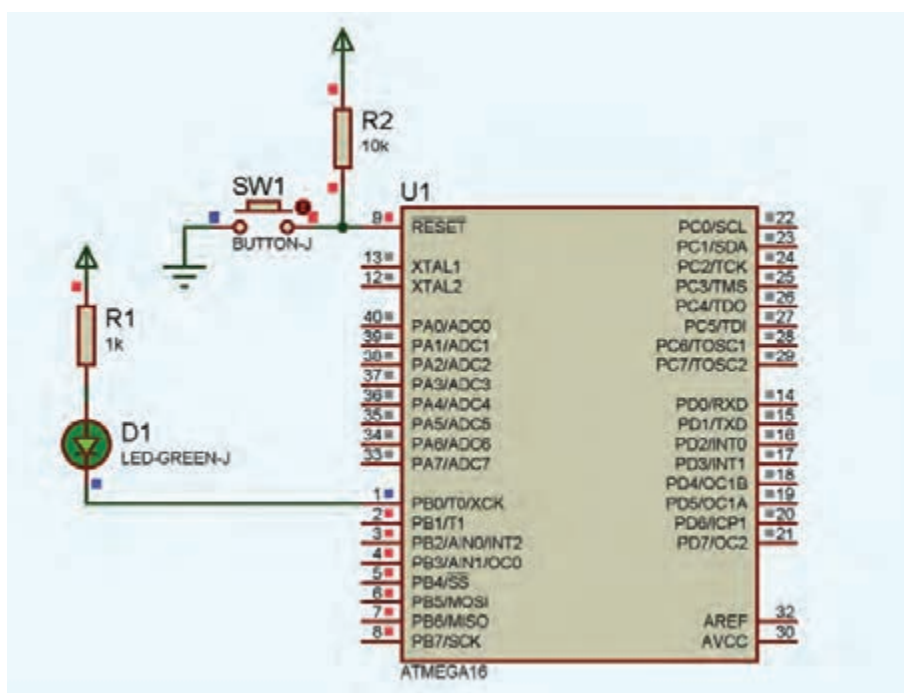
به عنوان مثال، می‌توان برای پر کردن مخازن مایعات، دستور باز شدن شیر برقی را با استفاده از یک پایه خروجی میکروکنترلر صادر نموده و پس از گذشت مدت زمان مشخص، دستور بسته شدن آن را صادر نمود. به یک چنین سیستم کنترلی، "سیستم کنترل حلقه باز" گفته می‌شود، در این مثال اگر فشار مایع و یا مقدار اولیه آن در مخزن و ... تغییر کند ممکن است مخزن پر نشود و یا مایع از آن سر ریز کند. (بیان این مثال، صرفاً جنبه آموزشی داشته و به جهت مطرح کردن اشکالات سیستم‌های کنترلی حلقه باز مطرح گردید، به طور معمول، کاربردهایی از این دست، بر مبنای "سیستم کنترل حلقه بسته" طرح می‌گردند که در ادامه همین بخش به آن پرداخته شده است.

LED با چشمک زن

مثال ۲-۲

ایجاد حالت چشمک زن برای یک LED

در یک سیستم میکروکنترلی اگر خواسته باشیم که یک فرایند کنترلی، طی زمان‌بندی خاص (یک یا چند مرحله‌ای) و به صورت تکراری صورت پذیرد، در متن برنامه میکروکنترلر، دستورات برنامه را در حلقه تکرار اصلی برنامه (که معروف به حلقه تکرار بی‌نهایت است) می‌نویسیم. در این مثال یک پایه خروجی را به طور مداوم و با زمان مساوی، فعال و غیر فعال می‌کنیم. جهت نمایش وضعیت خروجی پایه، یک LED به صورت "Active Low" بر روی این پایه قرار گرفته است. در یک پروژه عملی، با کمک رله‌ها و یا ترانزیستورها و ... می‌توانیم قطعات دیگری مانند انواع موتورهای الکتریکی، لامپ‌ها، هیترها، شیرهای برقی، جک‌ها و ... را به همین شیوه راه‌اندازی نماییم.



طرح شماتیک مدار چشمک زن LED با استفاده از یک پایه خروجی میکروکنترلر


```

Notes: 22BlinkingLED.c*
1  #include <mega16.h>
2  #include <delay.h>
3
4  void main(void)
5  {
6      PORTB = 0xFF;
7      DDRB = 0xFF;
8
9      while(1)
10     {
11         PORTB.0 = 0;
12         delay_ms(500);
13         PORTB.0 = 1;
14         delay_ms(500);
15     }
16 }
17

```

شکل ۳-۲- تصویر متن برنامه چشمک زن LED با استفاده از یک پایه خروجی میکروکنترلر

فعالیت ۲



الف) هنرجویان با کمک مربی برنامه‌ای بنویسند که یک LED بر روی بیت صفر از پورت B به صورت فعال پایین، روشن شده و پس از ۲ ثانیه روشن ماندن خاموش شده و در همان حالت باقی بماند. برنامه‌ای بنویسید که پس از گذشت ۵ ثانیه از شروع برنامه، یک LED بر روی PORTB.0 روشن شده و در همان حالت باقی بماند.

ج) در یک میکسر مواد شیمیایی در یک کارخانه تولید رنگ، لازم است شیر برقی ماده A به مدت ۱ دقیقه و شیر برقی ماده B به مدت ۳۰ ثانیه باز باشد، پس از گذشت مدت زمان ۲ دقیقه جهت ترکیب مواد، شیر تخلیه میکسر به مدت ۲ دقیقه باز باشد تا مواد ترکیب شده از میکسر خارج شود و دوباره همین روند تکرار شود، برنامه‌ای مناسب برای عملکرد این میکسر رنگ بنویسید.

د) برنامه‌ای مناسب برای کنترل وضعیت چراغ راهنمایی یک چهار راه بنویسید که فقط دارای دو وضعیت سبز و قرمز در هر سمت بوده و پس از گذشت ۳۰ ثانیه وضعیت آن تغییر کند و این کار را به صورت مداوم ادامه دهد.

نکته



به عنوان راهنمایی، به خاطر داشته باشید در برنامه‌هایی که لازم است عمل و یا مجموعه عملیاتی، فقط یک بار انجام شده و در پایان به یک حالت ماندگار برسد، کفایت در متن برنامه، دستورات کنترلی، بلافاصله بعد از تابع اصلی نوشته شود.

پاسخ میکروکنترلر به محرک‌های خارجی

کنترل وضعیت پایه‌های خروجی با توجه به وضعیت پایه‌های ورودی

یکی دیگر از کاربردهای میکروکنترلرها در ارتباط با ورودی/خروجی‌های دیجیتال، اعمال کنترلی با استفاده از دادن فرمان‌های خارجی به میکروکنترلرهاست.

زمانی که دکمه خاموش/روشن یک نمایشگر رایانه و یا تلفن هوشمند و یا دکمه کنترل سرعت بر روی سیستم تهویه اتوماتیک را می‌فشاریم، در حقیقت با تغییر وضعیت پایه‌های ورودی، سیستم کنترلی را وادار به بررسی و تصمیم‌گیری براساس فرمان‌های داده شده می‌نماییم.

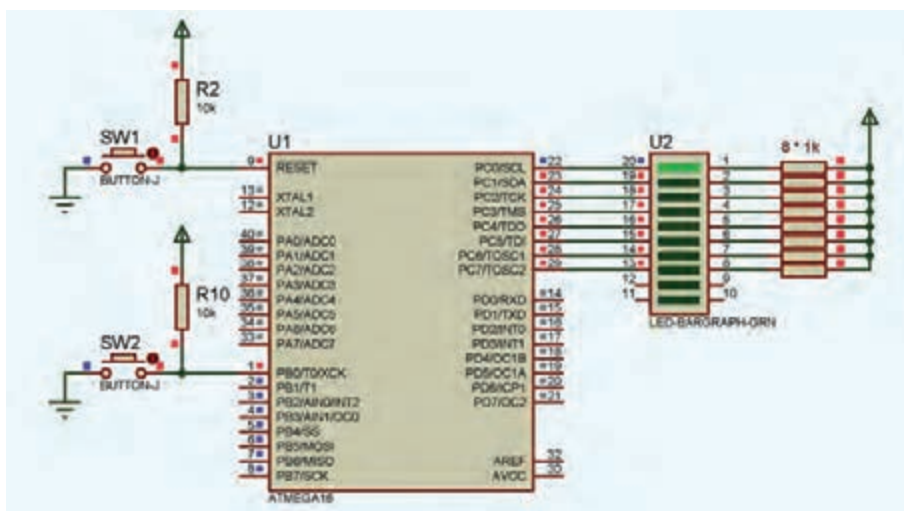
مثال ۳-۲



فعال شدن یک پایه خروجی با فعال نمودن یک پایه ورودی

برای انجام این کار، در ابتدای برنامه، باید یکی از پایه‌ها را به صورت ورودی و پایه دیگری را به صورت خروجی تعریف نموده و سپس با بررسی دایمی وضعیت پایه ورودی، وضعیت منطقی پایه خروجی را کنترل نماییم.

یکی از روش‌های مرسوم برای بررسی وضعیت منطقی ورودی استفاده از دستور شرطی if است. عملکرد کلی این دستور برای بررسی وضعیت یک پایه ورودی به زبان ساده به صورت زیر است:
(اگر پایه ورودی در وضعیت ورودی مورد نظر بود (صفر یا یک منطقی) آنگاه، وضعیت پایه خروجی را به حالت مورد نظر (صفر یا یک منطقی) تغییر بده.))



شکل ۴-۲- طرح شماتیک مدار کنترل یک پایه خروجی با فعال نمودن یک پایه ورودی

```

Notes: 3-2 Controlled Output By an Input.c
1 #include <mega16.h>
2
3 void main(void)
4 {
5     PORTB = 0x00;
6     DDRB = 0xFE;
7     PORTC = 0xFF;
8     DDRC = 0xFF;
9
10    while(1)
11    {
12        if (PINB.0 == 0)
13        {
14            PORTC.0 = 0;
15        }
16    }
17 }
18
19

```

شکل ۵-۲- تصویر متن برنامه کنترل یک پایه خروجی با فعال نمودن یک پایه ورودی

با مشاهده عملکرد مدار در می‌یابیم که پس از یک بار فشردن کلید، پایه خروجی فعال شده و تا زمانی که دستور غیر فعال شدن را به آن نداده باشیم، در وضعیت فعال باقی خواهد ماند، در برنامه مثال ۲-۳ دستوری برای غیر فعال کردن پایه خروجی در نظر گرفته نشده است. به طور کلی اینکه با فعال شدن یک ورودی، چه اتفاقی باید بیفتد و یا اینکه اثر آن اتفاق تا چه زمانی برقرار باشد و یا اینکه با غیر فعال شدن مجدد آن چه اتفاقی بیفتد (یا تغییری در روند برنامه رخ ندهد) کاملاً به نیازهای پروژه و تعریف پروژه مورد نظر بستگی دارد.

مفهوم الگوریتم



در علم ریاضی و برخی علوم دیگر مانند علوم رایانه و برنامه‌نویسی، به روشی که در آن به طور متوالی، یک فرایند پایه برای حل یک مسئله، تکرار شود اصطلاحاً "الگوریتم" گفته می‌شود. مسائل مطرح شده در مثال‌ها و فعالیت‌های این بخش در حقیقت بخشی از الگوریتم برنامه مورد نظر هستند. در یک الگوریتم ممکن است مسائل به صورت کلی و یا با تمام جزئیات مطرح شوند، طرح یک الگوریتم به صورت کلی، عمدتاً از سوی سفارش دهنده طرح (کاربر) ارائه می‌شود و تکمیل الگوریتم با تمام جزئیات، اصولاً جزء توانایی‌های برنامه‌نویس می‌باشد.

نکته



عملکرد سنسورهای سطح مایعات



یکی از روش‌های کنترل سطح مایعات در صنعت، استفاده از انواع سوئیچ‌های سطح (Level Switch) است. سوئیچ‌های سطح ممکن است ویژه نصب بر روی دیواره افقی یا عمودی مخازن و یا به صورت شناور (Float Switch) طراحی شده باشند. همچنین این سوئیچ‌ها ممکن است دارای خروجی نرمال باز و یا نرمال بسته باشند و گاهی نیز دارای دو سیستم سوئیچ برای کنترل ۲ سطح باشند.

نکته



این تجهیزات در حقیقت رسیدن مایع به یک سطح مشخص را تشخیص می‌دهند، علت به کار بردن لفظ "سنسور" (Sensor) در مورد این نوع سوئیچ‌ها نیز همین موضوع است. شکل‌های زیر برخی از انواع این تجهیزات را نمایش می‌دهد.



برخی از انواع سوئیچ‌های سطح که بر روی دیواره افقی مخزن قابل نصب هستند



سنسورهای سطح شناور کابلی

فعالیت ۳



الف) برای کنترل یک شیر برقی روشویی، برنامه‌ای بنویسید که با تحریک (Active Low) یک پایه ورودی میکروکنترلر توسط سنسور مادون قرمز، یک پایه خروجی فعال شده (Active Low) و شیر برقی را باز نگه دارد و تا ۲ ثانیه بعد از قطع شدن تحریک ورودی فعال بماند.

ب) یک مخزن ویژه نگهداری مایع، دارای دو سنسور، یکی در قسمت بالای مخزن (High Level) و یکی در قسمت پایین مخزن (Low Level) و نیز دو شیر برقی در بالا و پایین مخزن است. با توجه به شکل و نکات زیر، برنامه‌ای بنویسید که در صورت فعال شدن سنسور سطح پایین مخزن، شیر برقی توسط یک پایه خروجی میکروکنترلر باز شده و با فعال شدن سنسور سطح بالای مخزن، پایه خروجی غیر فعال و شیر برقی بسته شود.

▶ عملکرد معکوس‌کنندگی ۱ بیت یا یک متغیر چند بیتی

تغییر وضعیت (Toggle) خروجی با تحریک یک پایه ورودی

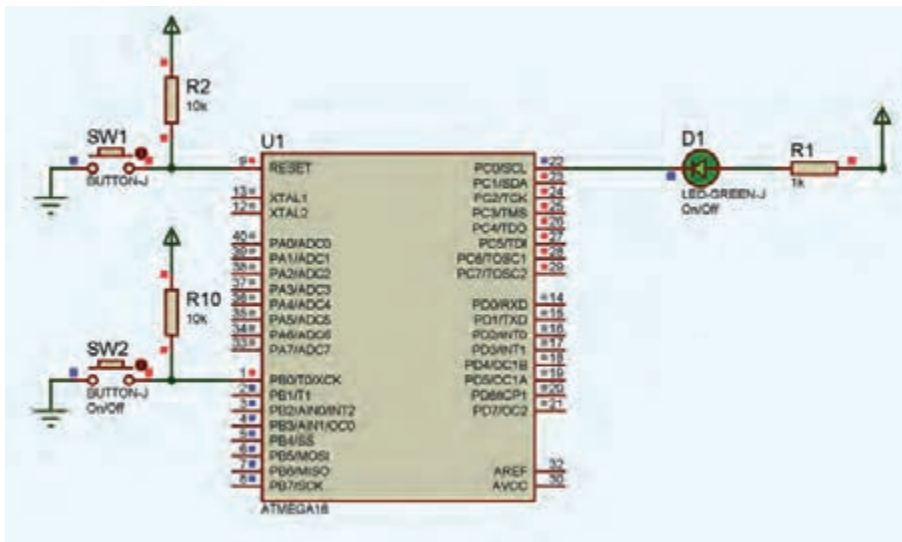
مثال ۲-۴



کنترل خاموش و روشن یک وسیله با استفاده از عملکرد (Toggle)

کلمه "Toggle" به معنی تغییر وضعیت، در حقیقت نوعی عملکرد معکوس‌کننده دارد، به طور مثال با اعمال این عملگر بر روی متغیری با ارزش "0" منطقی، ارزش متغیر برابر با "1" منطقی خواهد شد و به همین ترتیب با هر بار عملکرد این عملگر، متغیر مورد نظر به عبارتی NOT می‌شود.

این ویژگی در برنامه‌نویسی، معمولاً جهت سوئیچ بین دو وضعیت از پیش تعیین شده کاربرد دارد و از آن برای عملکردهایی مانند شروع/توقف، روشن/خاموش، چپ‌گرد/راست‌گرد، بالاشمار/پایین‌شمار و ... استفاده می‌شود. در زبان C این عملگر با استفاده از کاراکتر (~) قابل دسترسی است.



تصویر شماتیک مدار کنترل روشن / خاموش با استفاده از دستور Toggle

```

Notes 4-2 Toggle On-off.c
1 #include <mega16.h>
2 #include <delay.h>
3
4 void main(void)
5 {
6     PORTB = 0x00;
7     DDRB = 0xFF;
8     PORTC = 0xFF;
9     DDRC = 0xFF;
10
11     while(1)
12     {
13         if (PINB.0 == 0)
14         {
15             PORTC.0 = ~PORTC.0;
16             delay_ms(500);
17         }
18     }
19 }
20
21

```

تصویر متن برنامه مدار کنترل روشن / خاموش با استفاده از دستور Toggle

الف) با اضافه کردن دستور while به برنامه مثال ۴-۲، آن را بازنویسی نموده و با حفظ عملکرد صحیح برنامه، مقدار تأخیر در (خط هفدهم) برنامه را به حداقل رسانیده و یا آن را حذف نمایید.

ب) تغییرات مناسب در مدار مثال ۴-۲، برای کنترل چپ‌گرد / راست‌گرد یک موتور DC اعمال نموده (استفاده از یک رله با دو جفت کنتاکت باز / بسته و ترانزیستور راه‌انداز رله ...) و با استفاده از برنامه همین مثال (بدون تغییر) عملکرد مدار جدید را مشاهده نمایید.

ج) برنامه‌ای بنویسید که در آن با فعال شدن یک پایه ورودی، اگر پس از گذشت ۲ ثانیه هنوز پایه ورودی فعال باقی مانده بود، یک پایه خروجی با هر بار تکرار این عمل، بین حالت فعال و غیر فعال تغییر وضعیت دهد (عملکرد خاموش و روشن تلفن همراه و ...).

فعالیت ۴



▶ نمایش حروف و اعداد بر روی نمایشگر هفت قطعه‌ای

نمایش اعداد بر روی نمایشگر هفت قطعه‌ای (7seg)

در بسیاری از پروژه‌های میکروکنترلری، نمایش اطلاعات ورودی، وضعیت و یا نتایج محاسبات، کمک بسیار بزرگی به روند کنترل و بررسی چگونگی عملکرد سیستم می‌نماید، یکی از مناسب‌ترین نمایشگرها، نمایشگرهای LED هستند. در شکل زیر برخی از انواع این نمایشگرها را مشاهده می‌کنید. همان‌طور که در شکل مشاهده می‌کنید برخی از این نمایشگرها متشکل از چند کاراکتر ویژه ثابت هستند و برخی دیگر دارای کاراکترهایی هستند که قابلیت نمایش تعدادی حروف و اعداد را دارا هستند، هر یک از این کاراکترها به طور معمول دارای هفت و یا چهارده قطعه است که هر یک با استفاده از یک LED روشن می‌شوند. ترتیب خاموش و یا روشن بودن این LEDها، کاراکتر مورد نظر را به وجود می‌آورد.

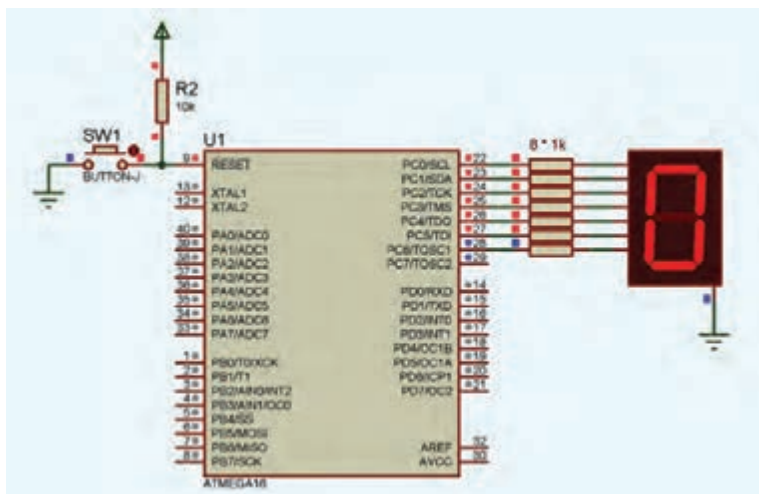


شکل ۱۶-۲- برخی از انواع نمایشگرهای LED

▶ نمایشگر هفت قطعه‌ای

شمارنده تک رقمی ۰ تا ۹ با استفاده از نمایشگر هفت قطعه‌ای

با وجود پیشرفت در زمینه تولید انواع نمایشگرهای رنگی با کیفیت بالا، مزیت ارزان بودن، وضوح بالا و قابلیت تشخیص از فاصله دور نسبت به سایر نمایشگرها، استفاده از نمایشگرهای هفت قطعه‌ای هنوز هم در بین طراحان و تولیدکنندگان رواج دارد، شکل زیر مربوط به یک شمارنده تک رقمی از ۰ تا ۹ با فاصله زمانی یک ثانیه است.



مدار شماتیک شمارنده تک رقمی با نمایشگر هفت قطعه‌ای


```

Notes: 52 One digit counter 09.c
1 #include <mega16.h>
2 #include <delay.h>
3
4 flash char digits[16] = {0x3F, 0x06, 0x5B, 0x4F, 0x66, 0x6D,
5                          0x7D, 0x07, 0x7F, 0x6F, 0x77, 0x7C, 0x39, 0x5E, 0x79, 0x71};
6
7 unsigned char i;
8
9 void main(void)
10 {
11     DDRC = 0xFF;
12     PORTC = 0x00;
13
14     while(1)
15     {
16         for (i=0; i<10; i++)
17         {
18             PORTC = digits[i];
19             delay_ms(1000);
20         }
21     }
22 }

```

شکل ۷-۲- تصویر برنامه شمارنده تک رقمی با نمایشگر هفت قطعه‌ای

الف) با استفاده از نمایشگر هفت قطعه‌ای دو رقمی، یک شمارنده از ۰ تا ۹۹ طراحی نموده و عملکرد آن را مشاهده کنید.

ب) با استفاده از سه نمایشگر هفت قطعه‌ای، کلمه "ALI" را نمایش دهید.

فعالیت ۵



کنترل توان الکتریکی DC بار، با استفاده از تکنیک PWM

یکی از قابلیت‌های میکروکنترلرها کنترل توان DC به وسیله سیگنال PWM است (کنترل دیجیتال). این تکنیک به سبب کاهش توان تلفاتی در قطعات قدرت سیستم‌های کنترل توان DC دارای اهمیت ویژه است. در این شیوه از کنترل سوئیچ قدرت که نقش تأمین توان الکتریکی بار را دارد، اصولاً در حالت قطع و اشباع کار می‌کند همین مسئله موجب کاهش قابل توجه توان تلفاتی، خصوصاً در بارهای پر مصرفی مانند موتورهای الکتریکی، سلنوییدها، هیترها، لامپ‌های ال‌ی‌اچ و ... می‌گردد.

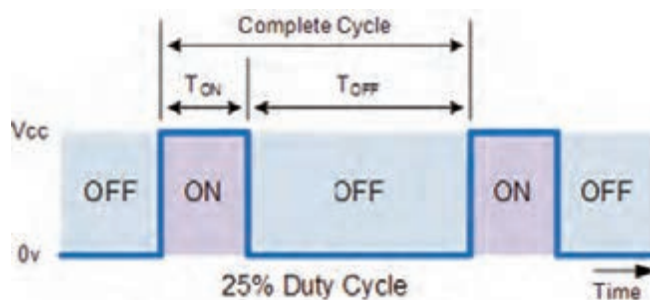
در یک سیستم کنترل توان DC با تکنیک PWM، انرژی منتقل شده به بار، با تغییر نسبت زمان روشن بودن به زمان خاموشی قطعه قدرت کنترل می‌شود. این نسبت با نام دوره چرخه کار (Duty Cycle) یا به اختصار D.C شناخته می‌شود.

تعریف Duty Cycle

در یک موج مربعی، نسبت زمان روشن بودن (t_{on}) به کل زمان تناوب ($T = t_{on} + t_{off}$) با عنوان Duty Cycle

$$D.C = \frac{t_{on}}{T}$$

نام برده می‌شود.



شکل ۸-۲- نمایش زمان روشن، زمان خاموش یک موج مربعی



* حاصل این کسر همیشه به طور ذاتی باید عددی بین صفر تا یک باشد.
 ** در مواقعی که لازم باشد این فاکتور بر حسب درصد بیان شود مقدار آن را در عدد ۱۰۰ ضرب می‌کنند که در این صورت (D.C (%)) مورد نظر است،

$$D.C(\%) = \frac{t_{on}}{T} \times 100 = \frac{OCRX}{TCNTX \text{ top value} - TCNTX} \times 100$$

*** مقدار TCNTX top value در حالت‌های مختلف و رجیسترهای مختلف می‌تواند ۲۵۶، ۵۱۲، ۱۰۲۴ (یا بسته به نوع میکروکنترلر، مقادیر دیگری) باشد.

موج مربعی با مدولاسیون پهنای پالس (PWM)



تولید موج PWM با فرکانس مشخص

عملکرد واحد PWM در میکروکنترلرها به این صورت است که با شروع شمارش رجیستر timerX، خروجی این واحد به حالت (۱) منطقی می‌رود و تا زمانی که مقدار رجیستر تایمر (TCNTX) با مقدار مقایسه OCRX برابر شود در وضعیت (۱) منطقی باقی می‌ماند، به محض برابری مقدار تایمر با رجیستر مقایسه‌ای OCRX (رجیستر مقدار PWM مورد نظر)، خروجی این واحد تغییر وضعیت داده و به حالت (۰) منطقی می‌رود و تا زمان سرریز رجیستر TCNTX (رجیستر کنترلی تایمر / کانتر مورد نظر) در حالت (۰) منطقی باقی می‌ماند.

زمان (۱) بودن پالس خروجی (t_{on})، برابر ضرب مقدار OCRX در طول زمان یک کلاک پالس ورودی به واحد تایمر است و کل زمان تناوب یک پالس (T)، برابر حداکثر ظرفیت عددی رجیستر TCNTX، در طول زمان یک کلاک پالس ورودی واحد تایمر است.

$$\begin{cases} t_{on} = OCRX \times \text{Clock Pulse time} \\ T = TCNTX \text{ top value} \times \text{Clock Pulse time} \end{cases}$$

$$T = \frac{1}{f_{out}}$$

$$f_{out} = \frac{1}{TCNTX \text{ top value} \times \text{Clock Pulse time}} = \frac{\text{Clock Pulse Frequency}}{TCNTX \text{ top value}}$$

با استفاده از مطالب بالا (و رابطه عکس فرکانس با زمان) می‌توان گفت فرکانس کلاک ورودی، بر مقدار حداکثر رجیستر تایمر مربوطه تقسیم می‌شود. چون به همین تعداد پالس نیاز است تا رجیستر از صفر به حداکثر رسیده و به ازای هر بار سرریز این رجیستر، یک پالس در خروجی ظاهر می‌شود.
 اگر وضعیت خروجی را در حالت Non Inverting قرار داده باشیم پالس خروجی مستقیماً در پایه خروجی OCRX در میکروکنترلر ظاهر خواهد شد و در صورت انتخاب وضعیت Inverting قرینه این پالس در خروجی (مکمل D.C) ظاهر خواهد شد.

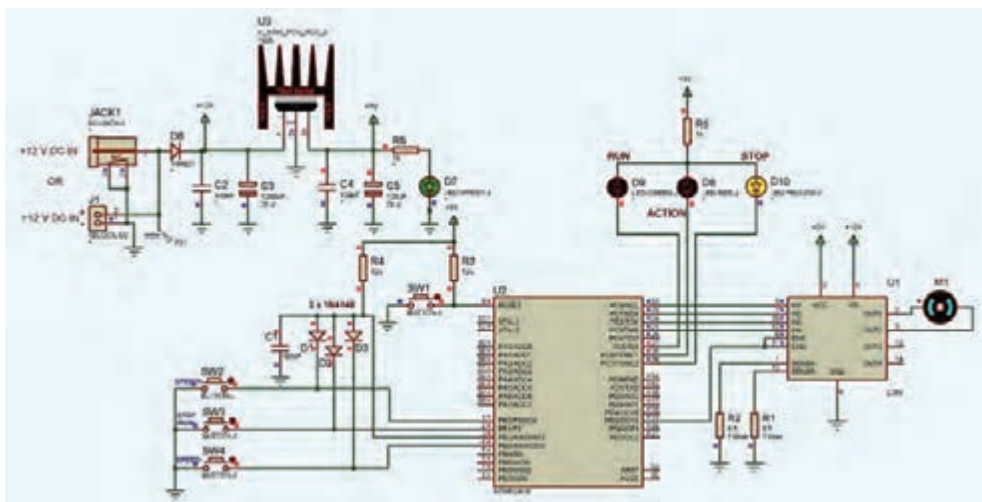
به طور مثال اگر پالسی با درصد D.C معادل ۲۵ درصد در واحد PWM ساخته شده باشد، با انتخاب وضعیت Inverting در خروجی یک پالس ۷۵ درصد در خروجی ظاهر می‌شود.

مثال ۲-۶



کنترل دور موتور DC با استفاده از تکنیک PWM

در این مثال با استفاده از میکروکنترلر ATMEGA۱۶ که دارای ۴ عدد کنترلر PWM سخت‌افزاری است، سرعت گردش یک موتور DC را تحت کنترل قرار می‌دهیم، از آنجا که توان مورد نیاز برای راه‌اندازی یک موتور DC، بیشتر از توان خروجی پورت‌های میکروکنترلر می‌باشد، برای راه‌اندازی موتور از آی‌سی راه‌انداز L۲۹۸ به جهت تقویت ولتاژ و جریان سیگنال PWM ساخته شده توسط میکروکنترلر استفاده شده است.



مدار شماتیک کنترل دور موتور DC با استفاده از تکنیک PWM

```

Notes 62 MEGA16 Pwm Speed Controller for DC Motors.c
1 #include <mega16.h>
2 #include <delay.h>
3
4 bit RUN;
5 unsigned char SPEED=0;
6
7 interrupt [EXT_INT2] void ext_int2_isr(void)
8 {
9     //SPEED CONTROL//
10    if(PINB.0==0 && SPEED<10)
11    {
12        SPEED++;
13    }
14    if(PINB.3==0 && SPEED>0)
15    {
16        SPEED--;
17    }
18    //RUN//
19    if(PINB.1==0)
20    {
21        RUN=RUN;
22    }
23    //PORTC.6=0;
24    delay_ms(200);
25    PORTC.6=1;
26 }
27

```

تصویر متن برنامه کنترل دور موتور DC با استفاده از تکنیک PWM بخش اول

```

28
29
30 void main(void)
31 {
32
33     PORTB=0x0F;
34     DDRE=0x00;
35
36     PORTC=0xE0;
37     DDRC=0xFF;
38
39     PORTD=0x00;
40     DDRD=0x20;
41
42     TCCR1A=0x81;
43     TCCR1B=0x0B;
44     TCNT1H=0x00;
45     TCNT1L=0x00;
46     ICR1H=0x00;
47     ICR1L=0x00;
48     OCR1AH=0x00;
49     OCR1AL=0x00;
50     OCR1BH=0x00;
51     OCR1BL=0x00;
52
53     GICR|=0x20;
54     MCUCR=0x00;

```

شکل ۹-۲- تصویر متن برنامه کنترل دور موتور DC با استفاده از تکنیک PWM بخش دوم

```

52
53     GICR |= 0x20;
54     MCUCR = 0x00;
55     MCUCSR = 0x00;
56     GIFR = 0x20;
57
58     #asm("sei");
59
60     while (1)
61     {
62         if (RUN == 0)
63         {
64             PORTC = 0x60;
65             PORTD.5 = 0;
66             OCR1AL = 0x00;
67         }
68         else
69         {
70             PORTC = 0xC1;
71             OCR1AL = SPEED * 25;
72         }
73     }
74
75

```

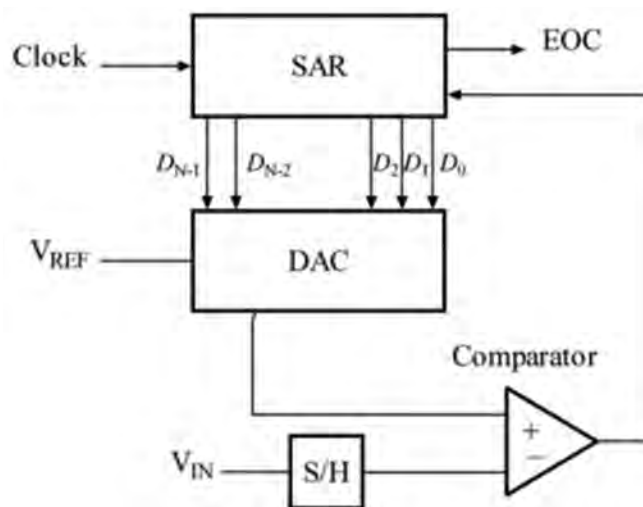
شکل ۱۰-۲- تصویر متن برنامه کنترل دور موتور DC با استفاده از تکنیک PWM بخش سوم

مبدل آنالوگ به دیجیتال (ADC)

عمده روش‌هایی که برای تبدیل آنالوگ به دیجیتال وجود دارند عبارت‌اند از: تبدیل آنی یا Flash، روش تقریب‌های متوالی یا Successive Approximation Register (SAR)، مبدل‌های Delta-Encoded Adc or Counter Ramp، Pipelined Adc، Delta Sigma، Digital Ramp و غیره که از این میان میکروکنترلرهای AVR از روش تقریب‌های متوالی استفاده می‌کنند.

دیاگرام بلوکی روش تقریب‌های متوالی

بلوک دیاگرام ساده شده این مبدل به صورت زیر است:



برخی از مشخصات ADC در میکروکنترلر AVR

- ± 2 LSB Absolute Accuracy
- $65-260 \mu s$ Conversion Time
- Up to 15 kSPS at Maximum Resolution
- 8 Multiplexed Single Ended Input Channels
- 7 Differential Input Channels
- 2 Differential Input Channels with Optional Gain of $1 \times$ and $2 \times$
- $0 - V_{CC}$ ADC Input Voltage Range
- Selectable $2.56V$ ADC Reference Voltage
- Free Running or Single Conversion Mode
- ADC Start Conversion by Auto Triggering on Interrupt Sources
- Interrupt on ADC Conversion Complete
- Sleep Mode Noise Canceler

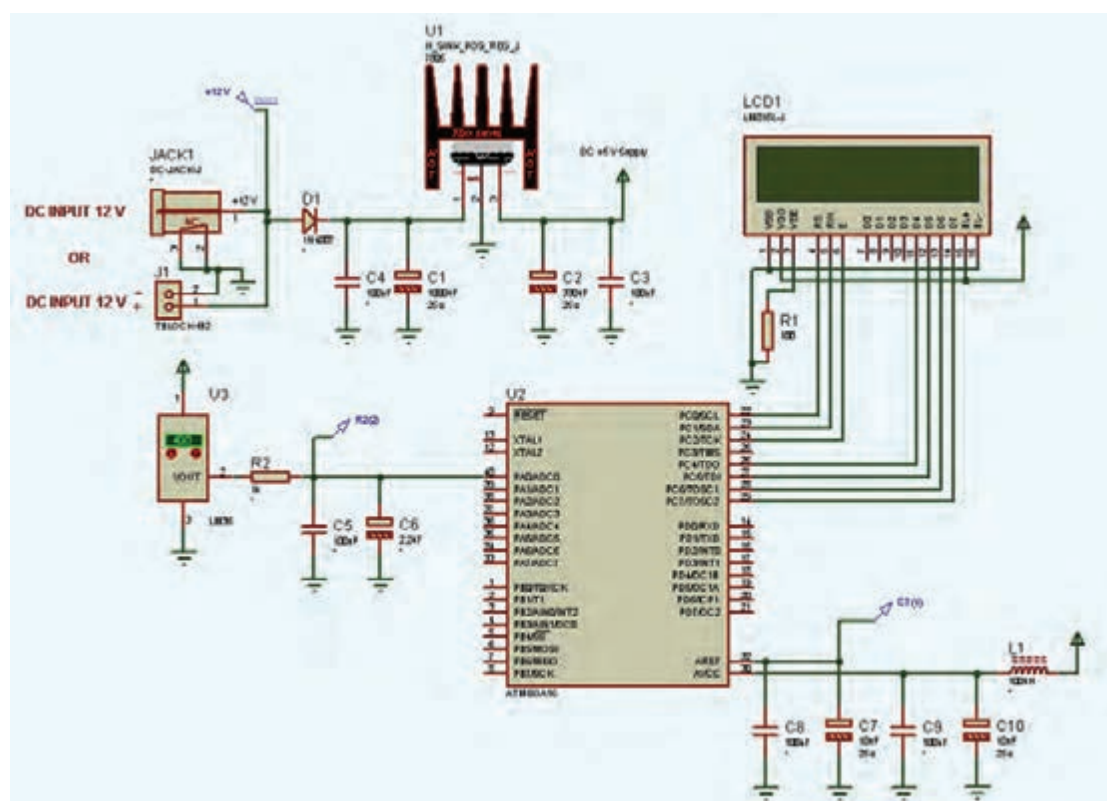
پایه‌های ورودی مبدل آنالوگ به دیجیتال

پین‌های ورودی ADC عملکرد دوم PORAT می‌باشند که به صورت مالتی پلکس شده به ADC اعمال می‌شوند. ولتاژ ورودی بین صفر تا ولتاژ مرجع بوده و ولتاژ مرجع از سه منبع AV_{CC} ، پین $AREF$ و ولتاژ داخلی $2.56V$ ولت قابل تأمین می‌باشد. جهت کاهش نویز مؤثر بر روی واحد ADC، تغذیه آن به صورت جداگانه از پین AV_{CC} تأمین می‌شود. ولتاژ این پین نباید بیشتر از $0.3V$ ولت با V_{CC} تفاوت داشته باشد. در صورتی که از V_{CC} به عنوان AV_{CC} استفاده می‌شود، می‌توان به وسیله یک فیلتر LC، این پایه را به V_{CC} متصل نمود.

فیلتر کاهش نویز (داخلی)

مدارات داخلی میکروکنترلر با ایجاد نویز باعث کاهش دقت مقدار خوانده شده توسط ADC می‌شوند، برای بهبود این مشکل می‌توان در زمان تبدیل میکروکنترلر را به یکی از Mode های کم‌توان Idle یا ADC Noise Reduction برده تا عملیات تبدیل بعد از خاموش شدن CPU انجام شود.

مدار زیر، تصویر شماتیک برای مبدل ADC به صورت استاندارد را نمایش می‌دهد، در این مدار ولتاژ خروجی حاصل از یک سنسور LM35 به کانال صفر ADC متصل شده و مقدار قرائت شده پس از تبدیل به واحد اصلی (درجه سانتیگراد) بر روی نمایشگر LCD نمایش داده شده است.



متن برنامه نمایش دمای سنسور LM35 بر روی LCD

```

1 #include <mega16.h>
2 #include <delay.h>
3 #include <stdlib.h>
4 #include <stdio.h>
5 #define ADC_VREF_TYPE 0x20
6 #asm
7     .equ _lcd_port*0x15;
8 #endasm
9 #include <lcd.h>
10 #include <stdio.h>
11
12 unsigned char i[30];
13 int temp=0;
14 int c=0;
15
16 unsigned char read_adc(unsigned char adc_input)
17 {
18     ADMUX=adc_input | (ADC_VREF_TYPE & 0xff);
19     // Delay needed for the stabilization of the ADC input voltage
20     delay_us(10);
21     // Start the AD conversion
22     ADCSRA|=0x40;
23     // Wait for the AD conversion to complete
24     while ((ADCSRA & 0x10)==0);
25     ADCSRA|=0x10;
26     return ADCH;
27 }
28
29 void main(void) {
30
31     lcd_init(16);
32
33     ADMUX=ADC_VREF_TYPE & 0xff;
34     ADCSRA=0x82;
35
36     while (1){
37
38         lcd_gotoxy(0,0);
39
40         for (c=0;c<10;c++)
41         {
42             temp=temp+read_adc(0);
43         }
44         temp=temp/10;
45         sprintf(i,"temp=%d \r\n",temp);
46         lcd_puts(i);
47         delay_ms(1000);
48     }
49 }

```

الف) با افزودن دستورات شرطی به متن برنامه بالا، آن را به نحوی بازنویسی نمایید که با رسیدن دما به عددی که طی نوشتن برنامه تعیین می کنید، PORTB.0 (فعال بالا یا "1" منطقی) شود.

ب) به عنوان یک برنامه کاربردی برای تهویه کلی یک سوله پرورش دام، برنامه‌ای بنویسید که دمای یک سنسور LM35 را قرائت نموده، با کاهش دما از میزان تعیین شده در برنامه PORTB.0 فعال و با کمک رله یک هیتر صنعتی را فعال نماید و با افزایش آن PORTB.1 با کمک یک رله یک فن صنعتی را راه اندازی نماید.

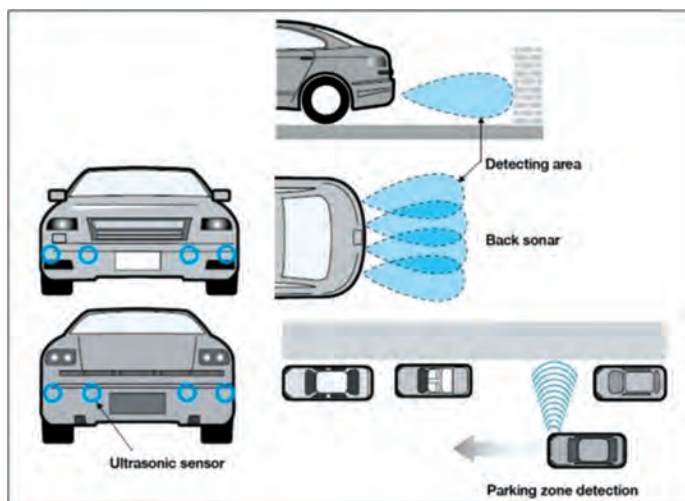
فعالیت ۶





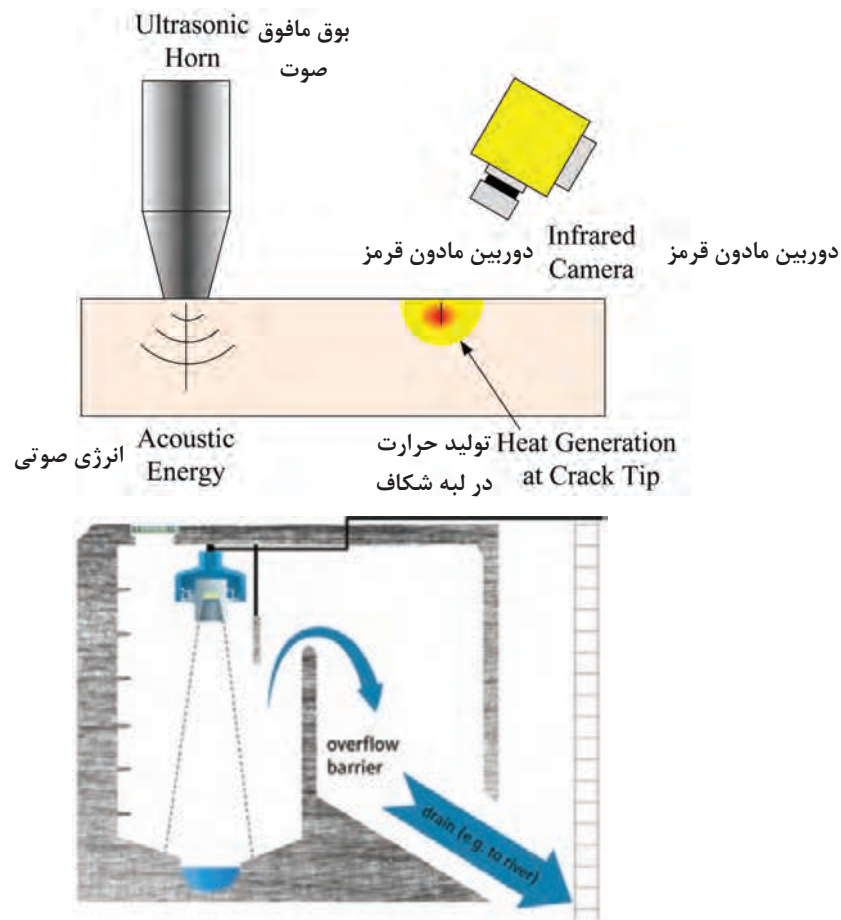
ماژول فاصله‌سنج SRF-05 (ارتباط I2C)

حسگرهای فراصوت مشابه رادار یا ردیاب صوتی، تشخیص ویژگی‌های هدف از طریق تحلیل بازتاب امواج رادیویی یا صوتی می‌باشد. حسگرهای فراصوت امواج صوتی با فرکانس بالا ایجاد می‌کنند. این حسگرها با محاسبه زمان بین فرستادن سیگنال و گرفتن بازتاب، فاصله جسم را محاسبه می‌کنند. از این فناوری می‌توان در اندازه‌گیری فاصله بین ماژول با اجسام مقابل آن، ارتفاع و حجم مایع در مخازن، اندازه‌گیری قد اشخاص و سنسور دنده عقب خودرو و کشف جای پارک خالی برای خودروهای هوشمند استفاده کرد.

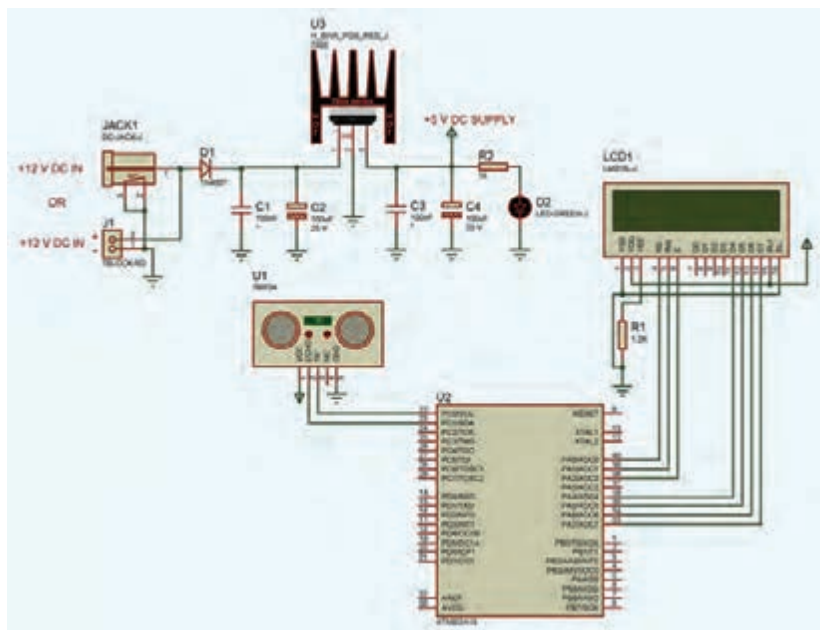


در تصاویر زیر برخی از کاربردهای ماژول‌های فاصله‌سنج با مدارات توسعه یافته را مشاهده می‌کنید.





مدار زیر نمونه‌ای از مدار راه‌اندازی ماژول SRF05 به کمک میکروکنترلر ATMEGA16 به منظور سنجش فاصله و نمایش آن بر روی نمایشگر کریستال مایع می‌باشد.



متن برنامه نمونه جهت راه‌اندازی ماژول فاصله‌سنج و نمایش بر روی LCD

```
1 #include <mega16.h>
2 #include <delay.h>
3 #include <stdlib.h>
4
5 #include <lcd.h>
6
7 int OVFO_Count;
8 float d = 0.0;
9 char str[20];
10
11 interrupt [TIM0_OVF] void timer0_ovf_isr(void)
12 {
13     TCNT0=0; OVFO_Count++;
14 }
15
16 void main(void)
17 {
18     PORTC = 0x00;
19     DDRC = 0x01;
20
21     TCCR0 = 0x02;
22     TCNT0 = 0x00;
23     OCR0 = 0x00;
24     // Timer(s)/Counter(s) Interrupt(s) initialization
25     TIMSK = 0x01;
26
27     lcd_init(16);
28 }
```

ادامه متن برنامه

```
29 //Global enable interrupts
30 #asm "sei";
31
32 while(1)
33 {
34     PORTC.0 = 1; delay_us(20); PORTC.0 = 0;
35     while(PINC.1 == 0);
36     OVFO_Count = 0; TCNT0 = 0; TCCR0 = 0x02;
37     while(PINC.1 == 1);
38     TCCR0 = 0x00;
39
40     if(OVFO_Count*256.0 + TCNT0 > 30000.0)
41     {
42         lcd_clear(); lcd_gotoxy(0,0);
43         lcd_puts("chilai mist. 0.0");
44     }
45     else
46     {
47         d = (OVFO_Count*256.0 + TCNT0) * 0.1716;
48         lcd_clear();
49         lcd_gotoxy(0,0); lcd_puts(" X=");
50         lcd_gotoxy(8,0); ftoa(d,2,STR); lcd_puts(STR);
51         lcd_gotoxy(13,0); lcd_puts("cm");
52         lcd_gotoxy(0,1); lcd_puts(" SRF0405 SENSOR");
53         delay_ms(200);
54     }
55 }
```

از کاربردهای دیگر امواج فراصوت، ردیاب‌های صوتی (Sonar)، بخورها (Humidifier)، فراوانگاری (سونوگرافی فراصوت) تصویربرداری ۳ یا ۴ بعدی از درون اشیاء، سنسورهای تشخیص حرکت، دزدگیرها و آزمایشات غیر مخرب (Nondestructive testing)، تشخیص نشت گاز و یا تشخیص محل شکستگی یا ترک و ... می‌باشد. ماژول التراسونیک SRF05 در واقع نمونه تکامل یافته SRF04 است و با هدف افزایش انعطاف‌پذیری و افزایش رنج از ۳ متر به ۴ متر و کاهش قیمت طراحی شده است. عملکرد جدید (Mode) در صورت اتصال به پین زمین این ماژول امکان استفاده از تنها یک پین برای تریگر و ا کو را به‌طور هم‌زمان می‌دهد. در نتیجه در تعداد پین مصرفی از میکروکنترلر صرفه‌جویی می‌شود. وقتی پین Mode بدون اتصال رها می‌شود، ماژول SRF05 با استفاده از پین‌های جداگانه تریگر و ا کو همانند SRF04 عمل می‌کند.



الف) با استفاده از ماژول SRF۰۵، مداری بسازید که فاصله سپر عقب اتومبیل با اشیاء یا اشخاص را بر روی نمایشگر نشان دهد و در صورت تشخیص فاصله کمتر از ۶۰ سانتی متر به کمک یک LED یا بازو، هشدار مناسب ایجاد نماید.

الف) در مثال ۶-۲ تغییرات لازم جهت افزودن امکان کنترل چپ گرد/ راست گرد را در مدار شماتیک و متن برنامه اعمال نموده و نتیجه را مشاهده کنید.

ب) با توجه به مثال ۶-۲ مداری جهت کنترل دو عدد موتور DC طراحی و برنامه مناسب با آن را بنویسید.

انواع نمایشگرهای کریستال مایع

نمایشگر کریستال مایع یا LCD

LCD مخفف عبارت "Liquid Crystal Display" به معنای صفحه نمایش کریستال مایع است. کریستال های مایع موادی هستند که ظاهر مایع دارند، اما مولکول های آنها آرایش خاصی نسبت به یکدیگر دارند. به همین دلیل کریستال مایع خصوصیتی شبیه به مایع و جامد داشته و به همین دلیل با چنین اسم متناقضی خوانده می شوند.

برای ساخت LCD دو شیشه پلاروید را با ۹۰ درجه اختلاف نسبت به یکدیگر قرار می دهند و یک کریستال مایع بین آنها می گذارند. وقتی کریستال به جریان برق وصل نباشد؛ نور از قطبشگر اول می گذرد و وارد کریستال مایع می شود، جهتش ۹۰ درجه تغییر کرده و به همین دلیل از قطبشگر دوم هم عبور کرده و به چشم می رسد. اما وقتی که جریان به کریستال وصل باشد، نور دیگر چرخشی نخواهد داشت و نمی تواند از کریستال دوم عبور کند.

در بسیاری از موارد، سیستم های کنترلی، با یک نمایشگر تک رنگ (Monochrome)، اطلاعات کافی برای ارتباط با کاربر را در اختیار او قرار می دهند.

ساده ترین انواع این نمایشگرها، نمونه هایی معروف به نمایشگر کریستال مایع کاراکتری (CHARACTER LCD) یا (Alphanumeric LCD) می باشد. این نمایشگر، به طور معمول دارای تعدادی کاراکتر ماتریسی (به طور معمول ۵×۷ یا ۵×۸) در یک یا چند سطر است که هر کدام از این کاراکترها می توانند با روشن و خاموش نگه داشتن خانه های خود حرف یا شکلی را نمایش دهند.

Bit: 43210 -- Hex	Bit: 43210 -- Hex
ROW1: 01110 -- 0x0E	ROW1: 01110 -- 0x0E
ROW2: 10001 -- 0x11	ROW2: 00001 -- 0x01
ROW3: 10001 -- 0x11	ROW3: 01111 -- 0x0F
ROW4: 11111 -- 0x1F	ROW4: 10001 -- 0x11
ROW5: 10001 -- 0x11	ROW5: 10001 -- 0x11
ROW6: 10001 -- 0x11	ROW6: 01110 -- 0x0E
ROW7: 00000 -- 0x00	ROW7: 00000 -- 0x00



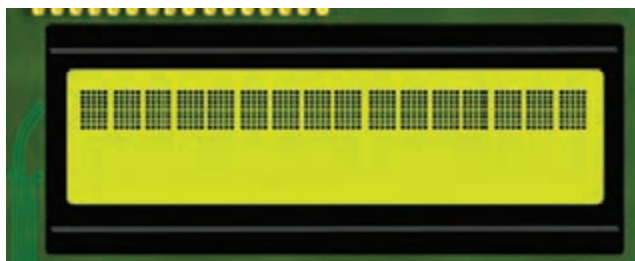
Uppercase format of Letter 'A'



Lowercase format of Letter 'a'

یک کاراکتر ماتریسی، مربوط به نمایشگرهای کریستال مایع کاراکتری

در بازار الکترونیک، نمایشگرهایی به صورت 8×1 , 8×2 , 16×1 , 16×2 , 20×2 , 20×4 , 40×4 داریم، به طور مثال، منظور از 16×1 در حقیقت شانزده کاراکتر در یک سطر است. شکل زیر کاراکترهای یک نمایشگر را نشان می‌دهد که سطر بالا تمام پیکسل‌ها روشن و سطر پایین تماماً خاموش هستند.



کاراکترهای یک نمایشگر کریستال مایع کاراکتری 16×2

در شکل زیر برخی از انواع نمایشگر کریستال مایع کاراکتری را مشاهده می‌کنید.



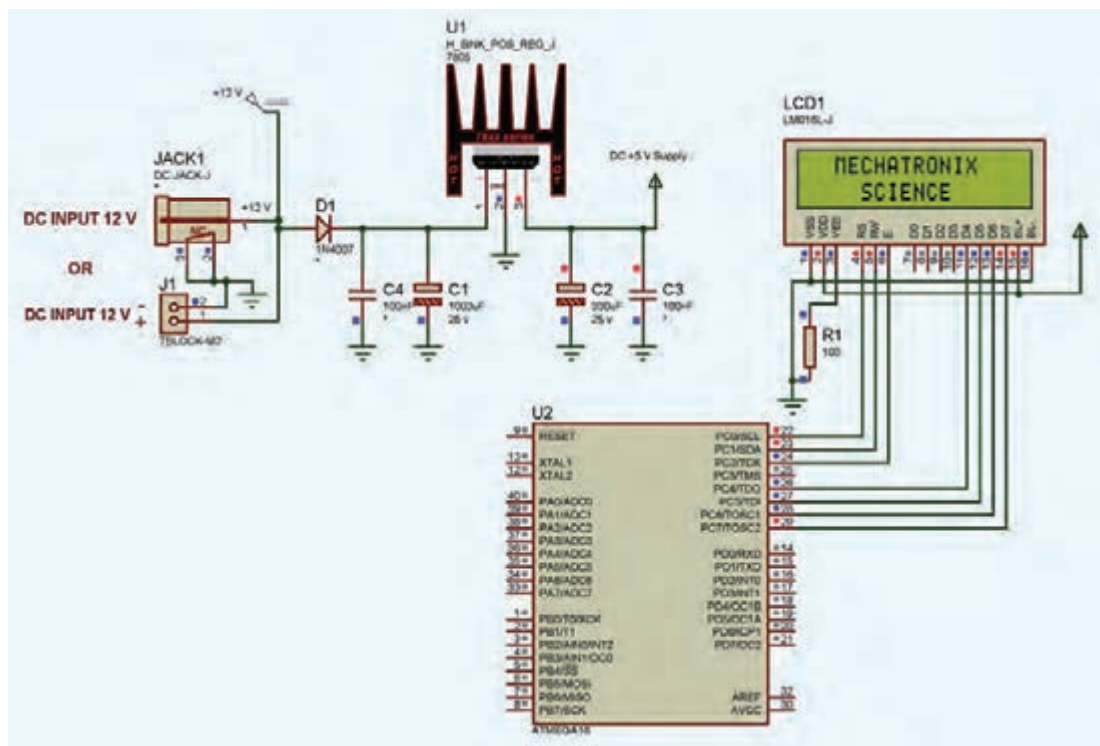
برخی از انواع نمایشگر کریستال مایع کاراکتری

نمایش متن بر روی Alphanumeric LCD

در این مثال یک متن ثابت بر روی نمایشگر 16×2 نمایش داده شده است. برای نمایش محتوای یک متغیر لازم است ابتدا آن را تبدیل به یک رشته کد نماییم.

مثال ۷-۲





مدار شماتیک نمایشگر ۱۶×۲ Alphanumeric LCD

الف) با توجه به مثال ۲-۷، برنامه‌ای بنویسید که در آن کلمه "SCIENCE" در خط دوم متحرک به سمت چپ و راست خود شود.

ب) با استفاده از مدار بالا، برنامه یک شمارنده ۰ تا ۹۹ بر روی نمایشگر LCD بنویسید.

ج) تصویر یک باتری قلمی به صورت ایستاده، یک دوشاخه برق و یک فن را بر روی نمایشگر LCD نمایش دهید.

فعالیت ۸



ارزشیابی پایانی پودمان دوم

- ۱ با توجه به پیشرفت تکنولوژی و امکان ساخت میکروکنترلرهایی با قابلیت هزاران بار برنامه‌ریزی مجدد، به نظر شما علت استفاده از میکروکنترلرها به صورت OTP خصوصاً در تولید انبوه تجهیزات میکروکنترلی چه عواملی می‌تواند باشد؟
- ۲ تفاوت اصلی نوشتن دستورات یک برنامه، بلافاصله بعد از تابع اصلی (main) با نوشتن دستورات برنامه در حلقه تکرار بی‌نهایت (while)، در برنامه چیست؟
- ۳ در صورت منطقی و مجاز بودن استفاده از تأخیرهای طولانی، با استفاده از دستور delay_ms()، حداکثر به چه مقدار تأخیر زمانی می‌توان دسترسی داشت؟ با استفاده از دستور delay_us() چطور؟

- ۴ در یک برنامه‌نویسی اصولی به ویژه در صنعت، وضعیت فعال ورودی‌ها و خروجی‌ها با منطق Active Low طراحی و ساخته می‌شوند، این موضوع تا حدی حائز اهمیت است که گاهی به قیمت افزایش خطوط برنامه و یا افزایش برخی قطعات جانبی، رعایت می‌شود. مزایای این شیوه طراحی را بنویسید.
- ۵ در برنامه مثال ۴-۲ اگر دستور (500) delay_ms در خط هفدهم، حذف شود چه اتفاقی می‌افتد، این مسئله تحت عنوان چه نامی در برنامه‌نویسی شناخته می‌شود؟
- ۶ مزیت مشترک نمودن تمامی آندها و یا کاتدها در نمایشگرهای هفت قطعه‌ای چیست؟
- ۷ جمعی از هنرجویان، کاربرد و مزایای آی سی MAX 6955 را با استفاده از برگه اطلاعات آن، در قالب یک تحقیق گروهی، بررسی نموده و به صورت کنفرانس در کلاس ارائه نمایند.
- ۸ علت کاهش قابل توجه تلفات قطعات قدرت، در سیستم‌های کنترل PWM را مختصر شرح دهید.





پودمان ۳

فیزیک مکانیک



- مفاهیم پایه مکانیک (طول، سطح، حجم، نیرو و گشتاور و...) را شرح دهد.
- مؤلفه‌های نیرو را مشخص و برآیند نیروها را محاسبه کند.
- گشتاور نیرو را محاسبه نماید.
- رفتارهای مختلف جسم در برابر بار را توضیح دهد. (رفتار کششی، خمشی، برشی، پیچشی، ... و نیروهای محوری و تنش)
- هیدرولیک و کاربردهای آن را توضیح دهد.
- پنوماتیک و اجزای آن را توضیح دهد.

مکانیک بخشی از دانش فیزیک است. سرآغاز این رشته در تاریخ با شروع مهندسی هم‌زمان است. مکانیک را علمی تعریف کرده‌اند که شرایط سکون یا حرکت اجسام تحت تأثیر نیروها را پیش‌بینی و توصیف می‌کند. علم مکانیک به دو بخش ایستایی^۱ و پویایی^۲ قابل تقسیم است. ایستایی به بررسی اجسام در حالت تعادل و پویایی به بررسی اجسام شتاب‌دار می‌پردازد.



پویایی



ایستایی

ایستایی

به پیرامون خود نگاه کنید. درختان، ساختمان‌ها، تجهیزات و حتی قاب عکس روی دیوار همه در حالتی پایدار قرار دارند و تا وقتی که تعادل خود را حفظ کنند پایدار باقی می‌مانند. ساختمانی که در مجاورتش خاک‌برداری غیر اصولی انجام شده باشد ممکن است تعادل خود را از دست بدهد و فرو بریزد. ایستایی به بررسی شرایط تعادل و نیروها در اجسام می‌پردازد.

مفاهیم پایه

پیش از این با بسیاری از مفاهیم علم مکانیک در درس‌های علوم، ریاضی و کار و فناوری آشنا شده‌اید. از آنجا که این مفاهیم در این رشته کاربرد زیادی دارند، درک درستی از آنها لازم است. در اینجا برای یادآوری به تعریف چند مفهوم پایه اشاره می‌شود.

■ **طول:** طول اندازه یک خط در راستای مستقیم یا منحنی است. برای نمونه قطر یک دایره طول خط مستقیمی است که دایره را به دو قسمت مساوی تقسیم می‌کند یا محیط دایره طول پیرامون آن است. یکای اندازه‌گیری طول در دستگاه بین‌المللی یکاها SI^۳ متر (m) است. البته برای اندازه‌گیری طول از یکاهای دیگری مانند میلی‌متر (mm) و سانتی‌متر (cm) نیز استفاده می‌شود.

■ **مساحت:** مساحت، اندازه دوبعدی یک شکل هندسی یا رویه یک جسم است. شکل هندسی ممکن است تخت یا خمیده باشد. یکای اندازه‌گیری مساحت در SI مترمربع (m^۲) است. برای اندازه‌گیری سطوح بزرگ‌تر از یکایی مانند کیلومتر مربع (Km^۲) استفاده می‌شود و در سطوح کوچک‌تر از یکایی مانند سانتی‌مترمربع

۱-Static

۲- dynamic

۳- International System of Units

(cm^3) استفاده می‌شود.

■ **حجم:** حجم هر جسم، فضایی است که آن جسم اشغال می‌کند. یکای حجم فضای مکعبی است که هر ضلع آن برابر یکای طول است. در SI، یکای طول متر است در نتیجه حجم را به صورت m^3 نمایش می‌دهند.

بر روی سرنگی نوشته شده است 10 cc مفهوم این عدد چیست؟

فعالیت



■ **جرم:** به مقدار ماده موجود در یک جسم، جرم می‌گویند. یکای اندازه‌گیری جرم در دستگاه SI کیلوگرم (kg) است.

■ **چگالی:** چگالی، جرم واحد حجم ماده است. برای نمونه یک سانتی‌مترمکعب آهن $7/8$ گرم وزن دارد. می‌گوییم چگالی آهن $7/8$ است. یکای اندازه‌گیری چگالی در دستگاه SI، کیلوگرم بر مترمکعب است.

■ **جسم صلب:** وقتی در مقابل اعمال نیرو، اندازه و شکل جسم تغییر نکند، می‌گوییم جسم صلب است.

■ **نیرو:** تغییر در حرکت یک جسم ناشی از اعمال یک یا چند نیرو به آن می‌باشد. نیرو به ساده‌ترین شکل، به صورت فشاری یا کششی است که می‌تواند منابع مختلفی مانند گرانش زمین، الکتریکی، مغناطیسی، فسیلی و یا عضلانی باشد. وقتی بیش از یک نیرو به جسمی وارد شود، نیروی خالص را در نظر می‌گیریم؛ مثلاً اگر شما و دوستتان یک میله را در یک جهت با نیروی مساوی اهرم کنید، نیروها با هم ترکیب می‌شوند و نیروی خالصی به میزان دو برابر نیروی شما تولید می‌شود. اما اگر هریک از شما با نیروهای مساوی ولی این بار در خلاف جهت یکدیگر میله را اهرم کنید در این حالت جمع نیروهای شما صفر می‌شود و به میله هیچ نیرویی اعمال نمی‌شود. در نتیجه در محاسبه نیروها علاوه بر اندازه نیروها، جهت اعمال نیروها نیز مهم می‌باشد. پرکاربردترین یکاهای اندازه‌گیری نیرو در SI، نیوتون (N) و کیلوگرم نیرو (kgf) هستند.

▶ قانون اول نیوتون

قانون اول نیوتون

وقتی نیروی خالص وارد بر جسم صفر باشد، می‌گوییم آن جسم در تعادل مکانیکی است. با نمادگذاری ریاضی



شکل ۳-۱

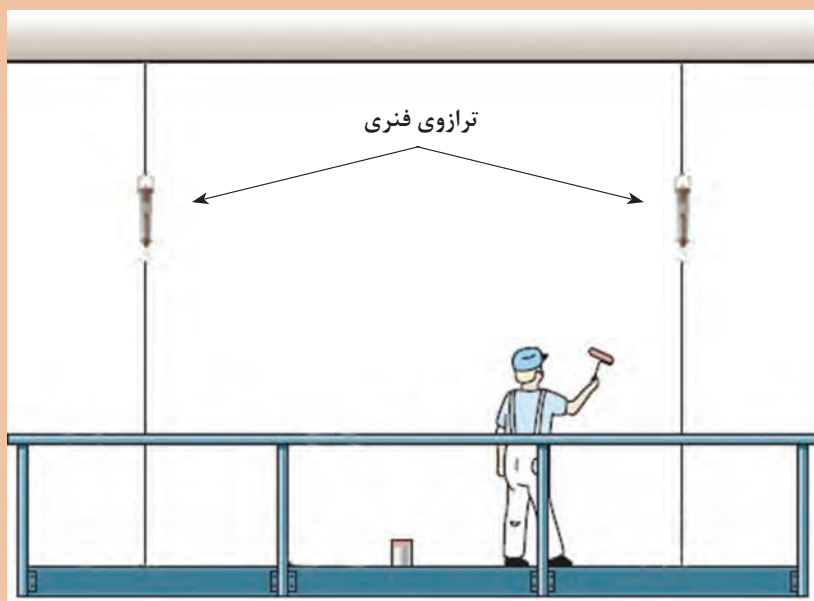
این عبارت را به این صورت می‌توان نوشت: $\Sigma f = 0$
 نماد Σ نشانه جمع‌برداری است و f نیروها را نشان می‌دهد.
 شکل (۳-۱) یک ترازو در حالت تعادل را نشان می‌دهد.

قانون اول نیوتون:

وقتی بر آیند نیروهای وارد بر جسمی صفر باشد، هیچ تغییری در وضعیت حرکتی جسم اتفاق نمی‌افتد.

نقاشی بر روی داربستی که از هر دو طرف به وسیله دو طناب مهار شده قرار دارد. بر روی هر کدام از طناب‌ها ترازویی قرار داده شده است. در هر حالت مقدار ترازوی سمت چپ نسبت به مقدار ترازوی سمت راست چه عددی را نمایش می‌دهد:

فعالیت



- نقاش در وسط داربست ایستاده است.
- نقاش از سمت راست فاصله گرفته است.
- نقاش از انتهای داربست آویزان شده است.



با توجه به قانون اول نیوتون، نحوه عملکرد ترازوی زیر را شرح دهید.



ویژگی‌های نیرو

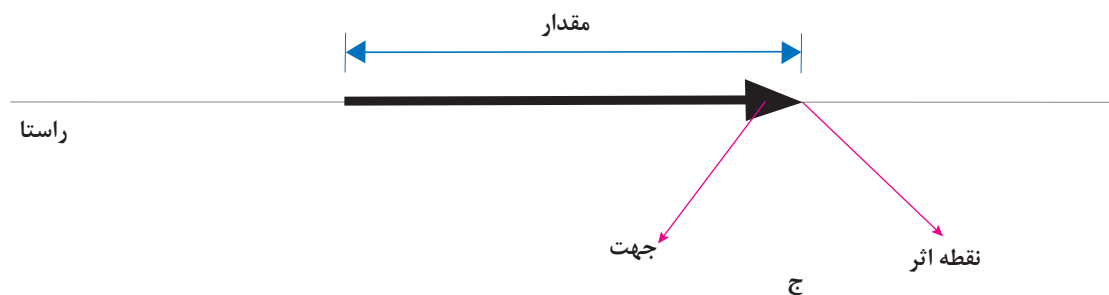
می‌دانیم که نیرو یک کمیت برداری است. کمیت‌های برداری دارای سه ویژگی مقدار، راستا و جهت هستند. برای معرفی کامل یک نیرو، علاوه بر سه مورد فوق، نقطه اثر نیرو نیز باید مشخص شود. (شکل ۲-۳ الف، ب و ج)



الف

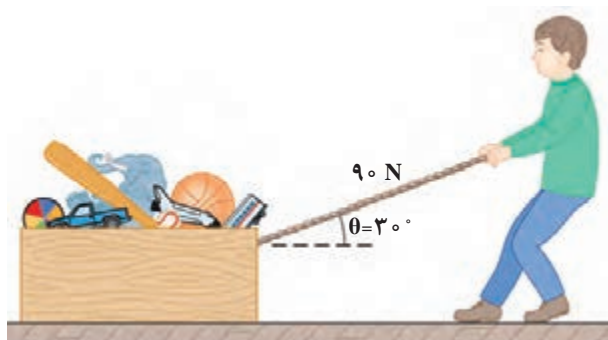


ب

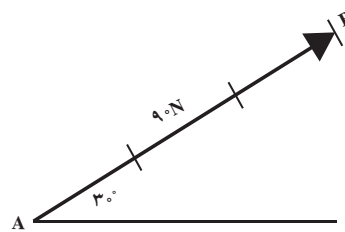


شکل ۲-۳

در شکل ۳-۳ الف فردی نمایش داده شده که تلاش می‌کند با ریسمان جعبه‌ای را روی زمین بکشد. در شکل ۳-۳ ب راستای نیرو با خط AB ، جهت آن با پیکان و مقدار نیرو با طول بردار AB (متناسب با اندازه نیرو) مشخص شده‌اند.



الف

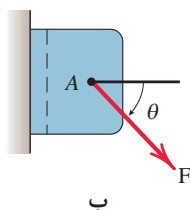


ب

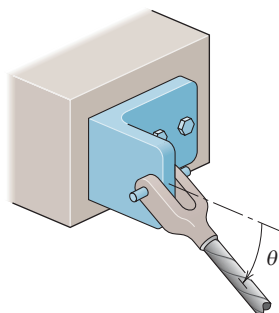
شکل ۳-۳

مؤلفه‌های نیرو

هر نیرو را می‌توان به دو مؤلفه تجزیه نمود به نحوی که تأثیر هم‌زمان این مؤلفه‌ها، اثر خود نیرو را داشته باشد. به‌طور معمول، نیرو را در دو راستای عمود بر هم x و y تجزیه می‌کنند، مؤلفه افقی را با اندیس x و مؤلفه عمودی را با اندیس y نمایش می‌دهند. برای به دست آوردن مؤلفه‌های نیرو روش محاسباتی بیان می‌شود. در شکل ۳-۴ الف کابل با نیروی F کشیده می‌شود. برای تعیین مؤلفه‌های نیروی F در نمای نشان داده شده در شکل ۳-۴ ب به این ترتیب عمل می‌شود.



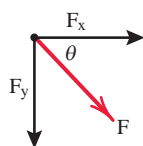
ب



الف

شکل ۳-۴

تجزیه نیرو: اندازه مؤلفه‌های عمودی نیروی F که با محور x زاویه θ را می‌سازد به کمک روابط زیر محاسبه می‌شود. توجه داشته باشید که در روابط فوق، زاویه نیرو با محور x مورد استفاده قرار می‌گیرد. (شکل ۳-۵)

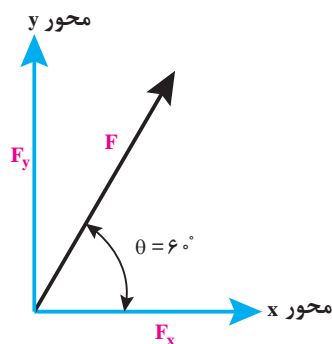
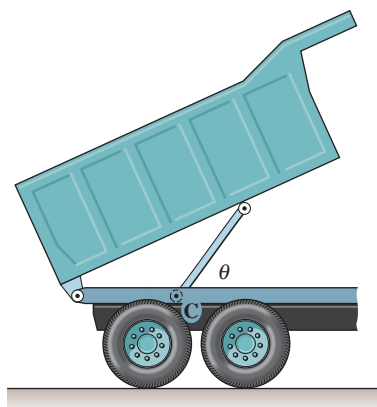


شکل ۳-۵

$$F_x = F \times \cos \theta$$

$$F_y = F \times \sin \theta$$

در یک کامیون حمل بار مطابق شکل ۳-۶ جک هیدرولیکی نیرویی برابر 40 kN در امتداد خود به باری که بلند می‌کند اعمال می‌نماید. مؤلفه‌های افقی F_x و عمودی F_y این نیرو را زمانی که زاویه $\theta = 60^\circ$ است، محاسبه کنید.



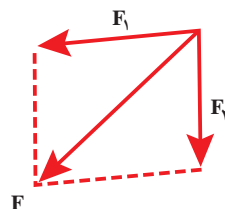
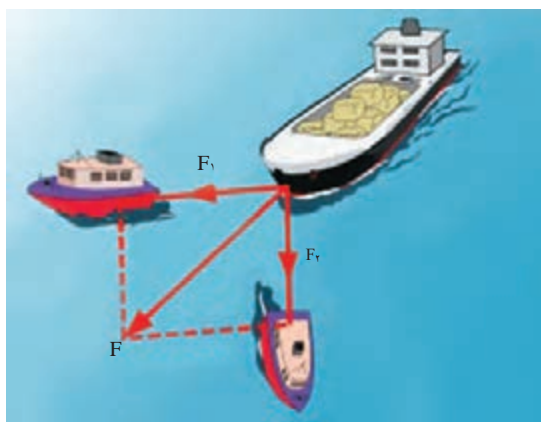
شکل ۳-۶

$$F_x = F \times \cos 60^\circ = 40 \times 0.5 = 20 \text{ kN}$$

$$F_y = F \times \sin 60^\circ = 40 \times \frac{\sqrt{3}}{2} = 20\sqrt{3} = 34.6 \text{ kN}$$

برایندنیروها

گفتیم که نیروی وارد بر یک جسم، تمایل به حرکت در راستای نیرو را به وجود می‌آورد. حال اگر به جسمی در جهت‌های مختلف نیرو وارد شود، (مانند قایق موجود در شکل ۳-۷) جسم در کدام جهت تمایل به حرکت خواهد داشت؟



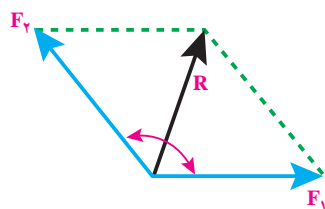
شکل ۳-۷

برای به دست آوردن مجموع تأثیر نیروهای مختلف در یک جسم، برآیند نیروها را محاسبه می کنند. برآیند نیروها را با R نمایش می دهند.

محاسبه برآیند نیروها

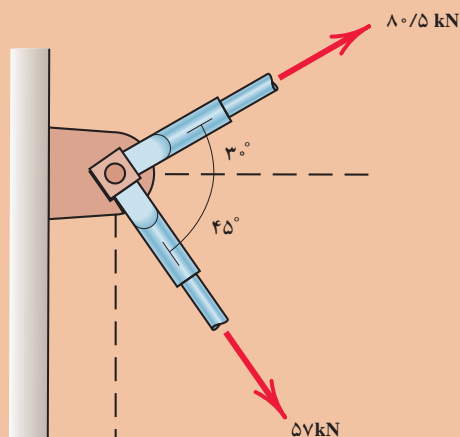
برای به دست آوردن برآیند دو نیروی F_1 و F_2 که با یکدیگر زاویه α می سازند (شکل ۳-۸) از رابطه زیر استفاده می شود:

$$R = \sqrt{F_1^2 + F_2^2 + 2F_1F_2 \cos \alpha}$$

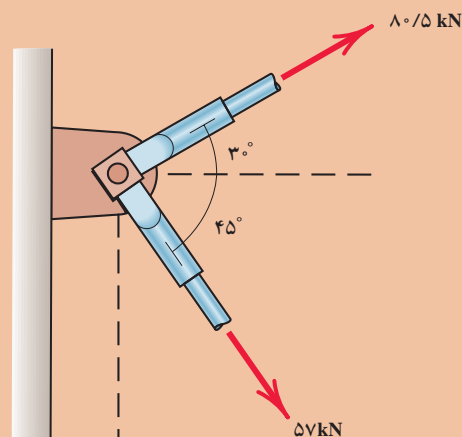


شکل ۳-۸

ابتدا نیروهای وارد بر نبشی های پایه دکل نفتی (شکل ۳-۹) را به دو مؤلفه x, y بر روی شکل ۳-۱۰ تجزیه کنید، سپس برآیند نیروهای وارد بر آن را به دست آورید؟



شکل ۳-۹

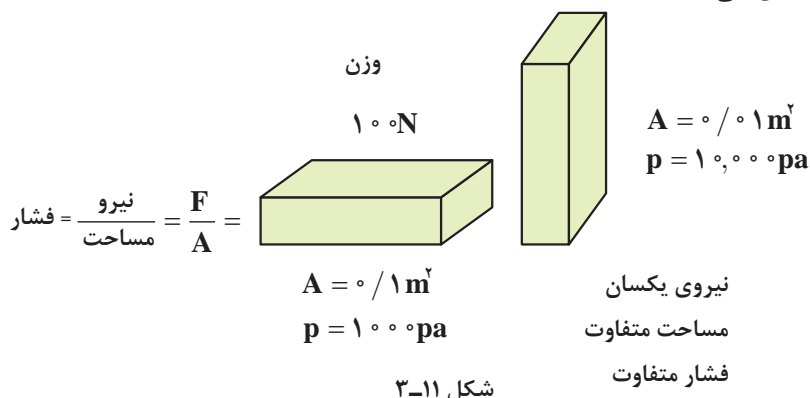


شکل ۳-۱۰

فعالیت



■ **فشار:** نیروی وارد بر سطح می باشد. برای تشخیص تفاوت فشار و نیرو، دو قطعه در شکل ۱۱-۳ را در نظر بگیرید. قطعه ها یکسان هستند. ولی یکی از آنها روی انتها و دیگری روی پهلویش قرار گرفته است. وزن هر دو قطعه یکی است و در نتیجه نیروی یکسانی به سطح وارد می کنند (اگر آنها را روی ترازو بگذاریم هر دو یک عدد را نشان می دهند). ولی قطعه قائم فشار بیشتری به سطح وارد می کند. اگر قطعه را کج کنیم به طوری که فقط روی یک گوشه قرار گیرد، فشار باز هم بیشتر می شود. واحد اندازه گیری فشار، پاسکال می باشد و آن را با حرف P نمایش می دهند.



با فهمیدن مفهوم فشار توضیح دهید چرا در هنگام شیرجه زدن در آب می بایست ابتدا دست ها و سر وارد آب شوند؟



.....

.....

.....

.....

فعالیت



■ **کار:** اگر نیرویی بر جسمی وارد شود و آن را به حرکت درآورد، کار انجام شده است. وقتی کار انجام می شود، انرژی از نوعی به نوعی دیگر تبدیل می شود.

■ **توان:** انرژی تبدیل شده یا کار انجام شده در واحد زمان، توان نامیده می‌شود. یکای اندازه‌گیری توان، وات (W) می‌باشد. توان را با واحد دیگری به نام اسب بخار نیز بیان می‌کنند که هر اسب بخار برابر با ۷۴۶ وات است. برای نمونه مقدار مشخصی انرژی برای بالا بردن یک آسانسور لازم است. یک الکتروموتور با توان ۵ kw می‌تواند این کار را انجام دهد اما یک الکتروموتور ۲۰ kw این کار را چهار بار سریع‌تر انجام می‌دهد.



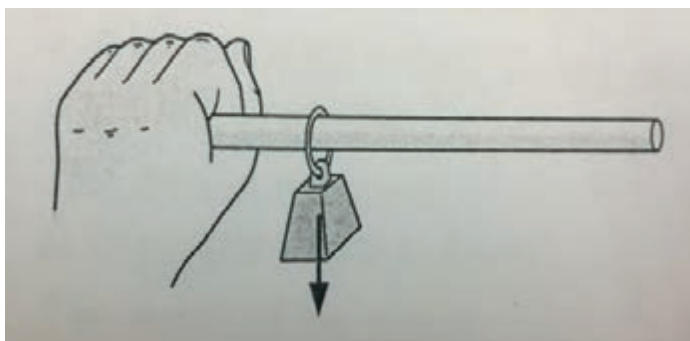
شکل ۳-۱۲

مثال: در شکل ۳-۱۲ لیفتراک، مقدار نیروی 5000 N به جعبه وارد می‌کند و در مدت زمان $2/5\text{ s}$ آن را به اندازه 2 m جابه‌جا می‌نماید. مطلوب است محاسبه توان این لیفتراک. جابه‌جایی $d=2\text{ m}$
مدت زمان $T=2/5\text{ s}$
 $P=?$ توان

$$P = \frac{w}{t}, \quad w = f.d$$

$$\text{توان} = \frac{\text{جابه‌جایی} \times \text{مقدار نیرو}}{\text{زمان}} \Rightarrow P = \frac{f.d}{t} = \frac{5000\text{ N} \times 2\text{ m}}{2/5\text{ s}} = 4000\text{ W} = 4\text{ kW}$$

■ **گشتاور:** انتهای خط‌کشی را با دست خود به صورت افقی نگه دارید. وزنه‌ای نزدیک دستتان از آن بیاویزید. احساس می‌کنید که خط‌کش تاپ می‌خورد. حال وزنه را بلغزانید تا از دستتان دور شود. احساس می‌کنید که پیچ و تاب شدیدتر می‌شود، اما وزنه تغییری نکرده است. نیروی وارد بر دست شما یکسان است. آنچه تغییر کرده گشتاور است. (شکل ۳-۱۳)



شکل ۳-۱۳

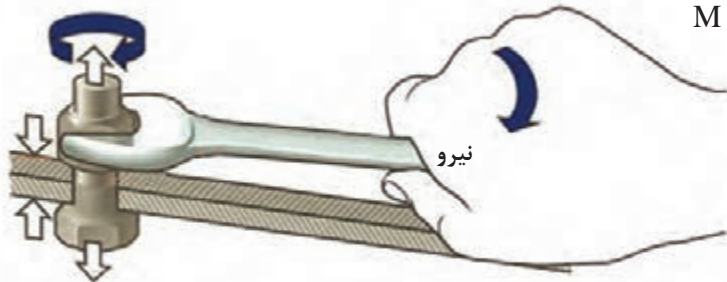
نیرو تمایل به حرکت دادن اجسام یا تغییر در سرعت آنها را دارد و گشتاور تمایل به پیچاندن اجسام یا تغییر در حالت چرخش اجسام. اگر بخواهیم جسم ساکنی را به حرکت در آوریم به آن نیرو وارد می‌کنیم ولی اگر بخواهیم جسم ساکنی را بچرخانیم به آن گشتاور وارد می‌کنیم.

گشتاور را به صورت حاصل ضرب بازوی اهرم در نیرو تعریف می کنیم که می خواهد باعث چرخش شود.

نیرو × بازوی اهرم = گشتاور

$$M = d \times F$$

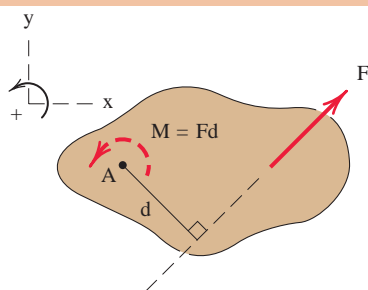
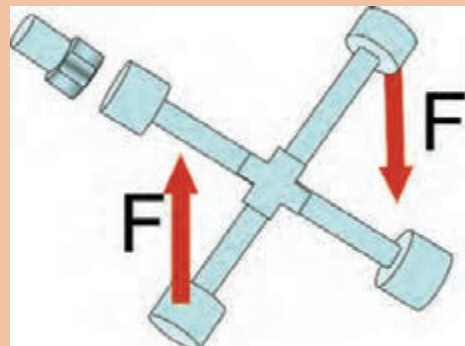
گشتاور



شکل ۱۴-۲

چرا راننده کامیون ها در هنگام باز و بسته کردن پیچ های چرخ کامیون میله ای را به دسته آچار خود اضافه می کنند تا دسته آن بلندتر شود؟

فعالیت



شکل ۱۵-۳

گشتاور نیرو: برای بررسی کامل اثر نیروهایی که بر یک جسم وارد می شوند لازم است تا تمایل به چرخشی که در جسم به وجود می آید نیز بررسی شود. همان گونه که می دانید گشتاور، معیاری برای اثر چرخشی نیرو حول یک نقطه معین است و به صورت زیر تعریف می شود:

$$M = F \times d$$

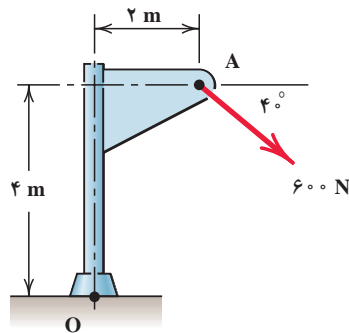
در رابطه ذکر شده:

M معرف: گشتاور نیرو با یکای N.m

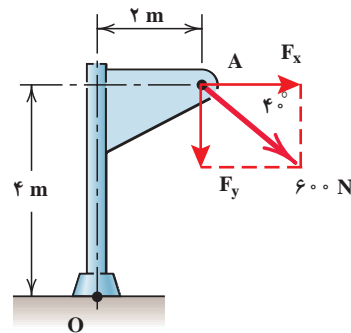
F معرف: نیرو با یکای N

d معرف: بازوی گشتاور با یکای m

گشتاور اعمال شده به یک جسم ممکن است جسم را در جهت ساعت گرد یا خلاف عقربه ساعت بچرخاند. در اینجا گشتاور ساعت گرد با علامت منفی و گشتاور خلاف عقربه ساعت با علامت مثبت نشان داده شده است. **مثال:** در سازه زیر گشتاور ناشی از نیروی ۶۰۰ N را حول نقطه O بر حسب N.m محاسبه نمایید.



شکل ۳-۱۶



شکل ۳-۱۷

- از رابطه خواهیم داشت:

$$F_x = 600 \times \cos 40^\circ = 460 \text{ N}$$

$$F_y = 600 \times \sin 40^\circ = 386 \text{ N}$$

- با محاسبه گشتاور این مؤلفه‌ها حول نقطه O، گشتاور نیروی F حول این نقطه به دست می‌آید:

$$M_O = (460 \text{ N})(4 \text{ m}) + (386 \text{ N})(2 \text{ m}) = 2610 \text{ N.m}$$

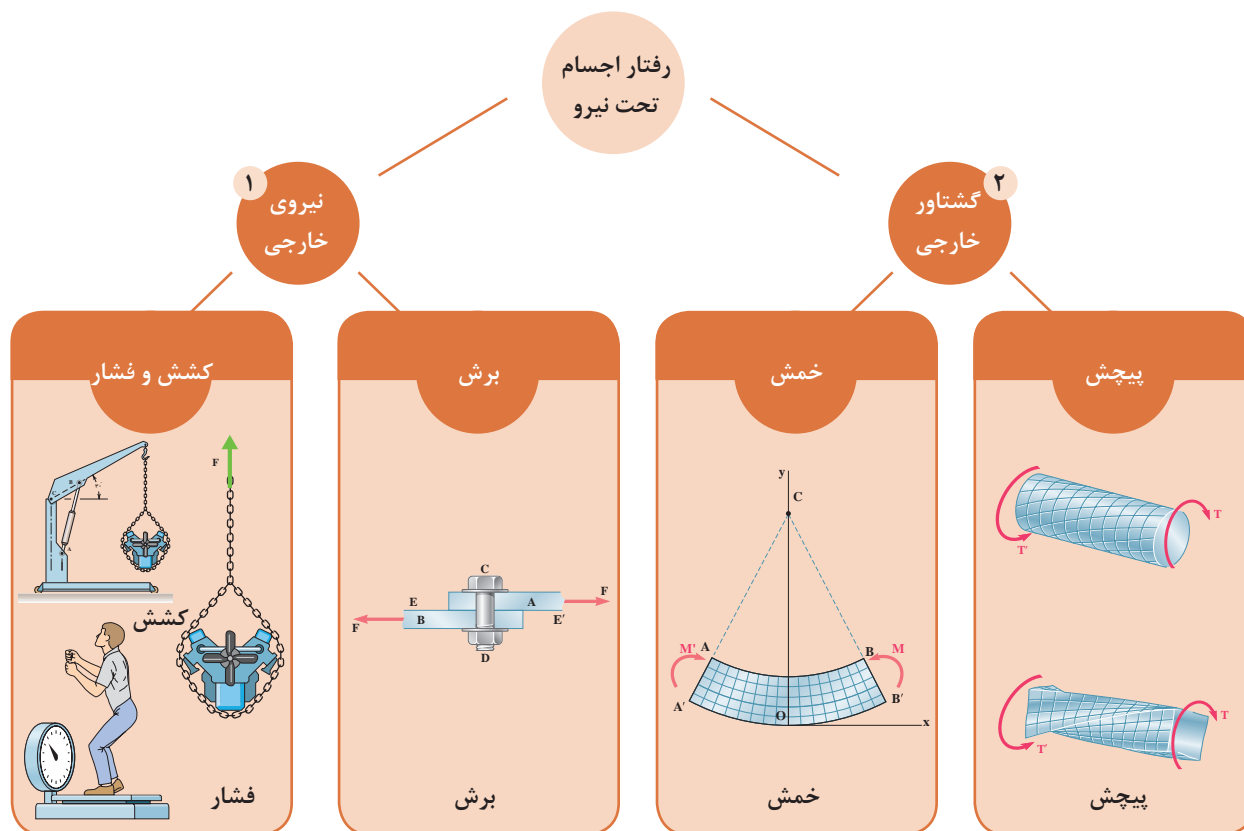
هر دو گشتاور مؤلفه‌ها، ساعت گرد بوده و به این دلیل با یکدیگر جمع شده‌اند.

نکته



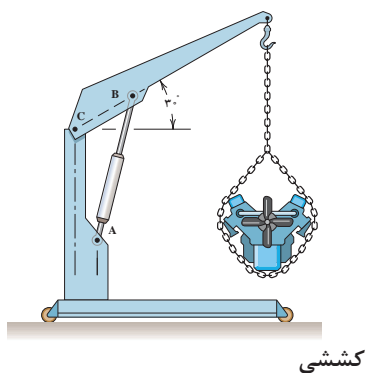
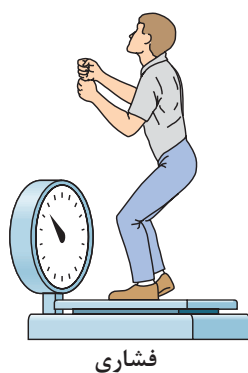
انواع نیروهای وارد بر یک جسم

در قسمت قبل به بررسی مفاهیم پایه در ایستایی پرداختیم که جسم در اثر اعمال نیرو تغییر شکل نمی دهد. در این قسمت می خواهیم رفتار اجسام را تحت تأثیر نیروهای مختلف تجزیه و تحلیل کنیم. رفتار اجسام تحت بارهای مختلف عبارت اند از:

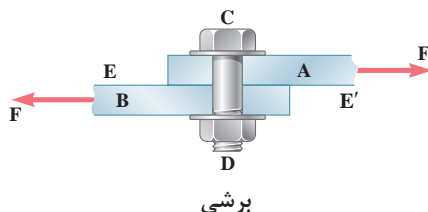


نیروی خارجی

■ کششی و فشاری: در صورتی که به جسمی نیروهایی در امتداد محور طولی و عمود بر سطح مقطع آن وارد شود، می توانند به صورت کششی یا فشاری به اجسام وارد شوند و در آنها افزایش یا کاهش طول ایجاد نمایند.

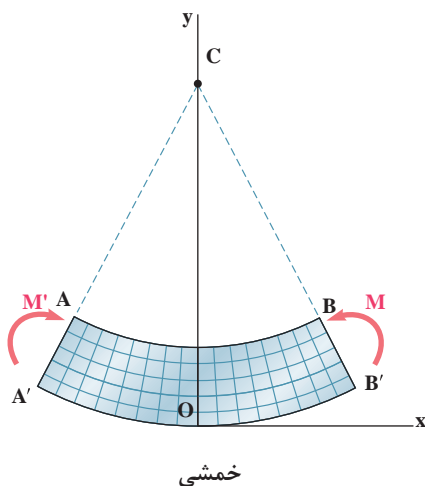


■ **برشی:** جهت درک بهتر این موضوع آزمایش زیر را انجام دهید. کتاب خود را بر روی میز به طوری قرار دهید تا از یک سمت به میز و از سمت دیگر آزاد باشد. همان طور که مشاهده می‌شود اگر به کتاب نیروی عرضی وارد شود علاوه بر خمش، یک لغزش بین صفحات ایجاد می‌شود. این لغزش به دلیل نیروی برشی وارد بر کتاب است.

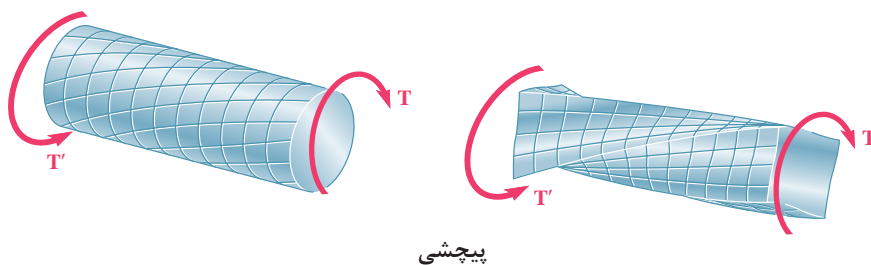


گشتاور خارجی

■ **خمشی (ممان):** در صورتی که دو گشتاور مساوی و در خلاف جهت یکدیگر در دو طرف جسم وارد شود، جسم دچار خمش می‌شود.



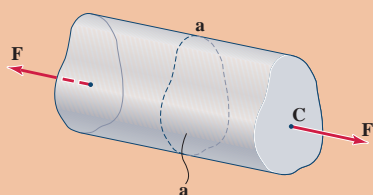
■ **پیچشی (تورک):** در صورتی که گشتاور وارد بر یک جسم، حول محور طولی‌اش باشد، میله تحت پیچش قرار می‌گیرد.



تغییرات ایجاد شده در اجسام با اعمال نیروی محوری به آنها

تنش محوری

به نیروی وارد بر واحد سطح، تنش گفته می‌شود. چنانچه نیروی وارد، نیروی محوری باشد به این نیرو، تنش محوری وارد بر سطح A گفته می‌شود.



میله منشوری زیر را در نظر بگیرید که تحت نیروی کششی F قرار دارد. به نظر شما اثر نیروی F در یک مقطع دلخواه مانند (a-a) به چه صورتی خواهد بود؟

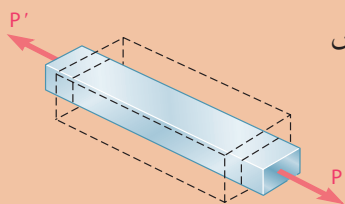
فعالیت



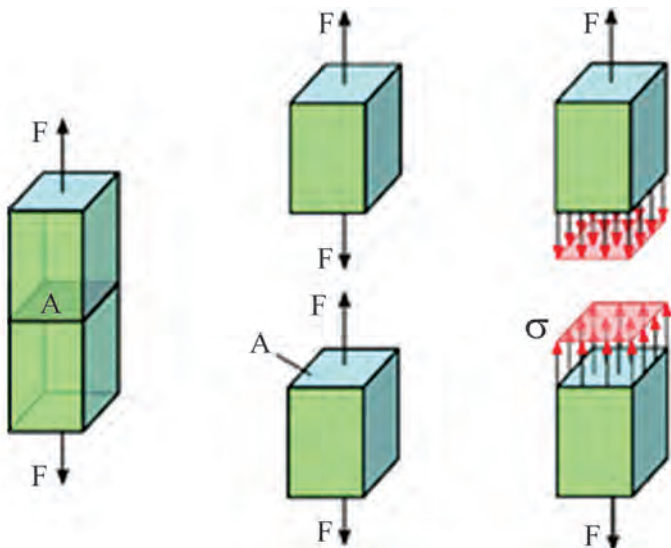
تذکر



بارهای محوری ضمن افزایش یا کاهش طول، سبب کاهش یا افزایش ابعاد دیگر جسم نیز می‌شود.



در شکل ۳-۱۸ در سطح مقطع (a-a) تنش محوری به جسم وارد شده است که مقدار آن از رابطه زیر به دست می‌آید.



$$\sigma = \frac{\pm F}{A}$$

شکل ۳-۱۸

σ : تنش محوری (فشاری یا کششی)

F: نیروی محوری (کششی با علامت + و فشاری با علامت -)

A: سطح مقطع

واحد تنش در سیستم SI با توجه به رابطه آن، $\frac{N}{m^2}$ (پاسکال PA) می‌باشد و بهتر است به منظور هماهنگی با آئین نامه‌ها در محاسبات از واحد $\frac{N}{mm^2}$ (مگا پاسکال MPa) استفاده شود.



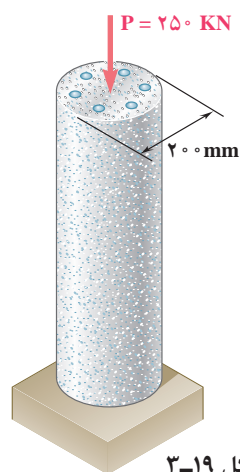
اگر نیروی محوری (F) کششی باشد تنش ایجاد شده تنش کششی خواهد بود و σ مثبت می‌باشد.
اگر نیروی محوری (F) فشاری باشد تنش ایجاد شده تنش فشاری خواهد بود و σ منفی می‌باشد.

مثال: ستونی کوتاه (شکل ۳-۱۹) تحت تأثیر نیروی محوری $p=250\text{ KN}$ قرار دارد. تنش پای ستون را محاسبه کنید؟ نیروی p فشاری است.

$$p = -250\text{ KN} = -250 \times 1000 = -250000\text{ N}$$

$$A = \frac{\pi d^2}{4} = \frac{3.14 \times (200)^2}{4} = 31400\text{ mm}^2$$

$$\sigma = \frac{F}{A} \Rightarrow \sigma = \frac{-250000\text{ N}}{31400\text{ mm}^2} = 7.96 \frac{\text{N}}{\text{mm}^2}$$



شکل ۳-۱۹

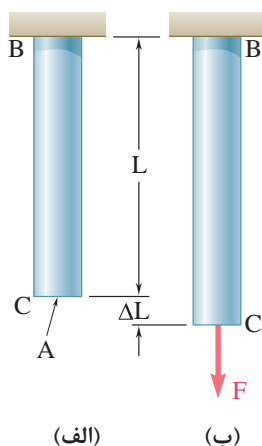
تغییر وضعیت ابعادی اجسام با اعمال بار محوری به آنها



تغییر طول اجسام تحت تأثیر بارهای محوری

میله BC به طول L و سطح مقطع A مطابق شکل ۳-۲۰ الف مفروض است. اگر نیروی کششی F به آن وارد شود، سبب افزایش طول میله به اندازه ΔL خواهد شد که مقدار آن از رابطه زیر تعیین می‌شود (شکل ۳-۲۰ ب).

$$\Delta L = \frac{F \times L}{A \times E}$$



شکل ۳-۲۰

در این رابطه E ضریب ارتجاعی (مدول ینگ^۱) جسم می‌باشد که به جنس میله بستگی دارد و واحد آن نیز همان واحد تنش یعنی $\frac{\text{N}}{\text{mm}^2}$ و یا (MPa) است.

۱- Young's modulus



میله فولادی (با ضریب ارتجاعی $E=2 \times 10^5$ تحت نیروی $F=471 \text{ KN}$ قرار می‌گیرد. میزان تغییر طول ایجاد شده را محاسبه کنید؟

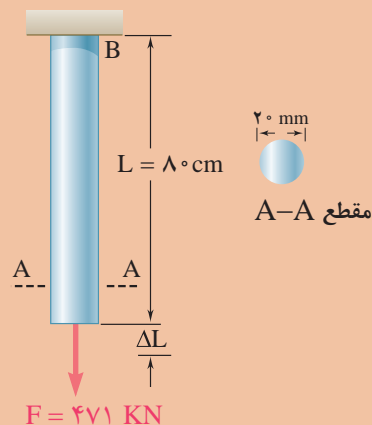
$$F = +471 \text{ KN} = +471000 \text{ N}$$

$$L = 80 \text{ cm} = 800 \text{ mm}$$

$$A = \frac{\pi \cdot D^2}{4} = \frac{R \cdot 20^2}{4} = 314 \text{ mm}^2$$

$$E = 2 \times 10^5 \text{ N/mm}^2$$

$$\Delta L = \frac{F \times L}{A \times E} = \frac{+471000 \times 800}{314 \times 2 \times 10^5} = +6 \text{ mm}$$



شکل ۳-۲۱

کاربرد سیالات در صنعت

هیدرولیک



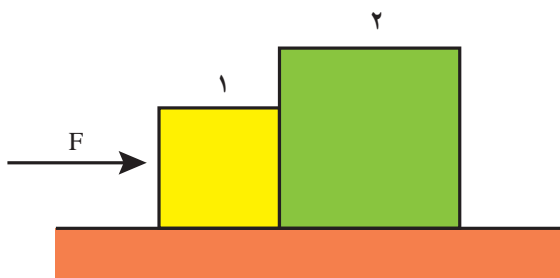
در دنیای مدرن امروز، هیدرولیک نقش بسیار مهمی در زندگی روزمره مردم بازی می‌کند. اگر با دقت به اطراف خود نگاه کنید می‌بینید که در صنایع مختلف سیستم‌های هیدرولیکی استفاده شده‌اند. فرمان خودرو یک سیستم هیدرولیکی است. ماشین جمع‌آوری زباله، ماشین‌های مورد استفاده در راه‌سازی همگی دارای سیستم هیدرولیکی می‌باشند.

دلیل کاربرد بسیار زیاد سیستم‌های هیدرولیکی را می‌توان به سادگی طراحی، سادگی و دقت کنترل، انعطاف‌پذیری، قابلیت افزایش نیرو و راندمان بالای این سیستم‌ها اشاره کرد. البته این سیستم‌ها دارای معایبی نظیر نشتی که باعث افت فشار در سیستم می‌شود و همچنین هزینه‌های بالای قطعات نیز هستند.



اصل پاسکال

از اصولی ترین قوانین حاکم بر سیالات، قانون پاسکال است. طبق این قانون فشار وارده بر یک سیال، درون سیال و در همه جهات منتشر می شود. دو جعبه مانند شکل ۳-۲۲ در تماس با هم در نظر بگیرید. اگر به جعبه ۱ نیرویی وارد شود، این جعبه، نیرویی را به جعبه ۲ وارد خواهد کرد.



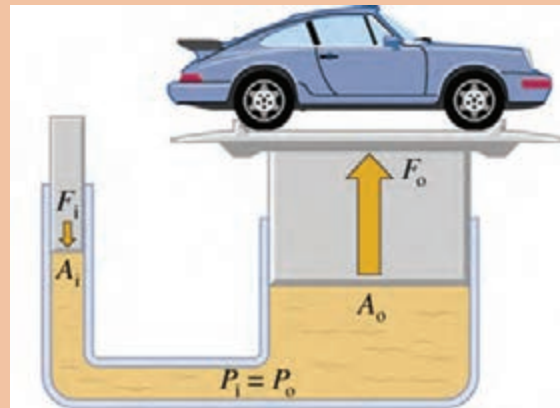
شکل ۳-۲۲

نیروی وارد بر جعبه ۲ در همان جهت نیروی وارد شده بر جعبه است. حال اگر نیرویی را بر یک سیال وارد کنیم، فشار به همه نقاط درون سیال انتقال پیدا می کند. این اصل بنیادی را فردی به نام پاسکال کشف کرد و به افتخار ایشان این اصل به نام این دانشمند نام گذاری شده است. فشار وارد شده بر هر سیال محدود تراکم ناپذیر، به همه نقاط درون سیال انتقال پیدا می کند. همان طور که قبلاً اشاره شد، فشار به صورت نیروی وارد بر سطح تعریف می شود.

$$P = \frac{F}{A}$$



با توجه به اصل پاسکال، می‌توان با یک نیروی کم، یک نیروی زیاد را تولید کرد. با توجه به شکل ۳-۲۳، این مفهوم را ثابت کنید.



شکل ۳-۲۳

.....

.....

.....

اجزاء و ملزومات سیستم هیدرولیکی

ملزومات سیستم هیدرولیکی

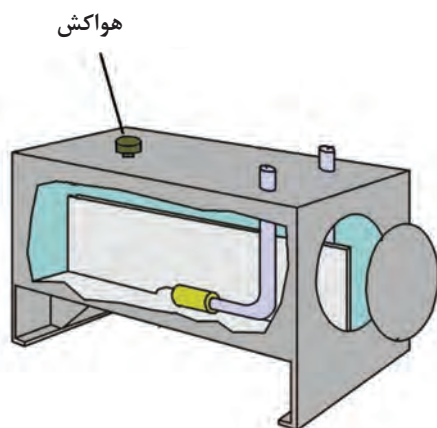


ملزومات

۱ مخزن: همان‌طور که از نام آن پیداست، روغن را در خود نگهداری می‌کند. روغن هیدرولیکی از مخزن خارج شده و وارد سیستم هیدرولیکی می‌شود و دوباره به مخزن برمی‌گردد.



۲ هواکش: روغن موجود در مخزن، هنگامی که سیستم در حال کار کردن است، بالا و پایین می‌رود و یک هواکش برای مخزن به عنوان تأمین هوای بیرونی عمل می‌کند.



نحوه عملکرد فشارسنج

۲ فشار سنج: میزان فشار در یک سیستم هیدرولیک را اندازه‌گیری می‌کند. فشارسنج‌ها از لوله‌های ورودی، چرخ‌دنده، عقربه و صفحه مدرج شده تشکیل شده است. عضو اصلی فشار سنج‌ها لوله‌های ورودی می‌باشد. لوله‌های ورودی از یک لوله فلزی خمیده بیضوی تشکیل شده است که با افزایش فشار سیال تمایل به باز شدن داشته و با کاهش فشار انحنای بیشتری می‌یابد. تغییرات انحنا از طریق یک سیستم چرخ‌دنده‌ای به عقربه منتقل می‌شود. جهت و مقدار حرکت عقربه به جهت و مقدار تغییر انحنای لوله‌های ورودی بستگی دارد.



جهت افزایش عمر فشارسنج‌ها در سیستم‌های هیدرولیکی، از آنها چطور استفاده می‌کنند؟

پژوهش کنید



اجزا

سیستم‌های هیدرولیکی دارای سه جزء اصلی به منظور تولید، کنترل و انتقال توان می‌باشند. **۱ پمپ‌ها:** پمپ‌ها روغن را از مخزن بیرون کشیده و آن را میان یک سری از شیرها و عملگرهای هیدرولیکی (سیلندرها و هیدروموتورها) پخش می‌کنند. پمپ‌ها براساس نوع عملکردشان به انواع مختلفی مانند پمپ‌های دنده‌ای، پمپ‌های پیستونی و پمپ‌های پره‌ای تقسیم می‌شوند.



پمپ دنده‌ای



پمپ پیستونی



پمپ پره‌ای

۲ عملگرها: از جمله کاربردهای سیستم‌های هیدرولیکی جابه‌جا کردن اجسام، اعمال نیرو به اجسام و ایجاد گشتاور می‌باشد. قطعاتی که این کار را انجام می‌دهند عملگر نامیده می‌شوند. با توجه به اینکه عملگرها حرکت دورانی و یا حرکت خطی ایجاد می‌کنند به دو دسته عمده تقسیم‌بندی می‌شوند:

الف) عملگرهای دورانی (هیدروموتورها) ب) عملگرهای خطی (سیلندرها)



عملگر دورانی (هیدروموتور)



عملگر خطی (سیلندر)

۳ شیرهای کنترل: یکی از مهم‌ترین بخش‌ها در سیستم‌های هیدرولیک، بخش کنترل می‌باشد. شیرها وظیفه کنترل را در سیستم‌های هیدرولیکی بر عهده دارند و دارای سه نوع، شیرهای کنترل فشار، شیر کنترل جهت و شیر کنترل جریان می‌باشد.



شیر کنترل جریان



شیر کنترل جهت



شیر کنترل فشار

پنوماتیک



یکی از سیالات مورد استفاده در صنعت، هوای فشرده شده می‌باشد. از هوای فشرده شده جهت کنترل و انتقال نیرو به سیستم‌ها استفاده می‌شود که به این علم پنوماتیک گفته می‌شود. کلمه پنوما از کلمه یونان

قدیم مشتق شده است و به عنوان تنفس باد و در فلسفه به عنوان روح است. سیستم‌های پنوماتیکی به دلیل تمیزی، در صنایع بسته‌بندی و صنایع غذایی کاربرد بسیار زیادی دارند.



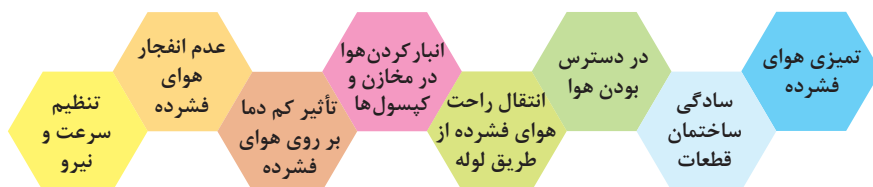
خط بسته‌بندی



یونیت دندانپزشکی

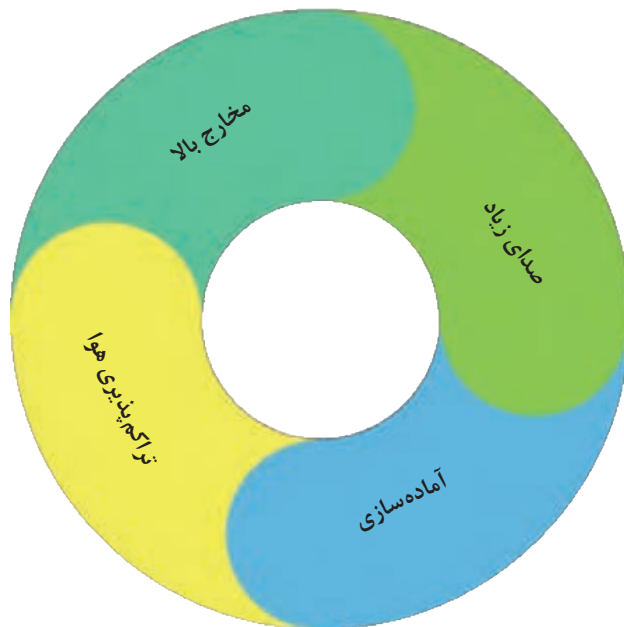
از مزایای پنوماتیک می‌توان به:

- ۱ در دسترس بودن هوا
 - ۲ انتقال راحت هوای فشرده از طریق لوله
 - ۳ انبار کردن هوا در مخازن و کپسول‌ها
 - ۴ تأثیر کم دما بر روی هوای فشرده
 - ۵ عدم انفجار هوای فشرده
 - ۶ سادگی ساختمان قطعات
 - ۷ تنظیم سرعت و نیرو
 - ۸ تمیزی هوای فشرده
- اشاره کرد.



با این وجود سیستم‌های پنوماتیکی دارای معایب و محدودیت‌هایی نیز می‌باشند. معایب سیستم‌های پنوماتیکی عبارت‌اند از:

- ۱ صدای زیاد
- ۲ مخارج بالا
- ۳ تراکم‌پذیری هوا و در نتیجه عدم امکان ایجاد سرعت یکنواخت در عملگرها
- ۴ آماده‌سازی



معایب سیستم های پنوماتیکی

تراکم پذیری هوا

▶ مبانی فیزیکی هوای فشرده

هوا قابلیت تراکم پذیری دارد. بدین معنا که اگر هوا تحت فشار قرار بگیرد، متراکم می شود.

سرنگی برداشته و طبق شکل زیر انگشت خود را سر آن گذاشته و پیستون را فشار دهید.



همان طور که پیستون تا جایی جلو می رود ولی از یک نقطه به بعد فشردن آن بسیار دشوار می شود. در کلاس در مورد دلیل این موضوع بحث کنید. چرا پیستون توانست تا حدی جلو برود ولی از این بیشتر ممکن نبود. در حالی که در ظاهر چیزی درون سرنگ نبود؟ آزمایش فوق را این بار با سرنگی پر از آب تکرار کنید. این بار چگونه؟ آیا سرنگ را توانستید فشرده کنید؟ به نظر شما تفاوت دو آزمایش فوق در چیست؟ شباهتشان چیست؟

.....

.....

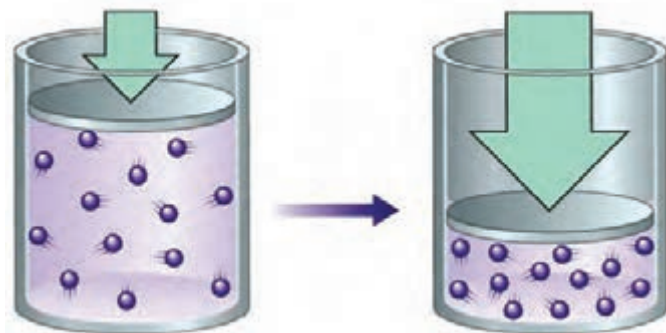
.....

پژوهش کنید



قانون بویل ماریوت

این قانون، بیان می‌کند که حاصل ضرب فشار در حجم یک مقدار معین گاز در صورتی که حرارت ثابت باشد، همیشه ثابت خواهد ماند.



$$P_1 V_1 = P_2 V_2$$

هوا با حجم $v = 2 \text{ m}^3$ تحت فشار $P = 400 \text{ kPa}$ قرار دارد. حال با ثابت بودن حرارت چنانچه حجم مذکور در اثر نیرویی به $v = 0.5 \text{ m}^3$ برسد فشار حاصله چقدر است؟

فعالیت



اجزا و ملزومات سیستم پنوماتیکی

اجزا

سیستم‌های پنوماتیکی نیز همانند سیستم‌های هیدرولیکی جهت تولید، کنترل و انتقال توان دارای اجزا و ملزوماتی هستند.

در زیر به معرفی هر کدام از این اجزا می‌پردازیم.

اجزای اصلی سیستم‌های پنوماتیکی شامل سه بخش کمپرسورها، شیرهای کنترل و عملگرها می‌باشد.

■ **کمپرسورها:** کمپرسورها منبع اصلی تولید هوای فشرده در سیستم‌های پنوماتیکی می‌باشد.

کمپرسورها به طور کلی از نظر نوع ساختمان به سه دسته کمپرسورهای پیستونی، کمپرسورهای دورانی و کمپرسورهای سیالی تقسیم بندی می‌شوند.



■ **شیرهای کنترل:** شیرهای پنوماتیکی جزء عناصر بسیار مهم و کلیدی در مدارات پنوماتیک می باشند که تعیین کننده نحوه عملکرد مدار می باشد.

شیرهای پنوماتیکی از نظر کاربرد به پنج دسته تقسیم می شوند:

۱ شیرهای کنترل جهت

۲ شیرهای کنترل جریان

۳ شیرهای کنترل فشار

۴ شیرهای یک طرفه

۵ شیرهای قطع و وصل



شیر قطع و وصل

شیر یک طرفه

شیر کنترل فشار

شیر کنترل جهت

شیر کنترل جریان

■ **عملگرها:** در سیستم های پنوماتیکی انرژی پنوماتیکی توسط عملگرها به انرژی مکانیکی تبدیل می شود. عملگرها به دو دسته، عملگرهای خطی (سیلندرها) و عملگرهای دورانی (موتورهای پنوماتیکی) تقسیم می شوند.



عملگر دورانی (موتور)

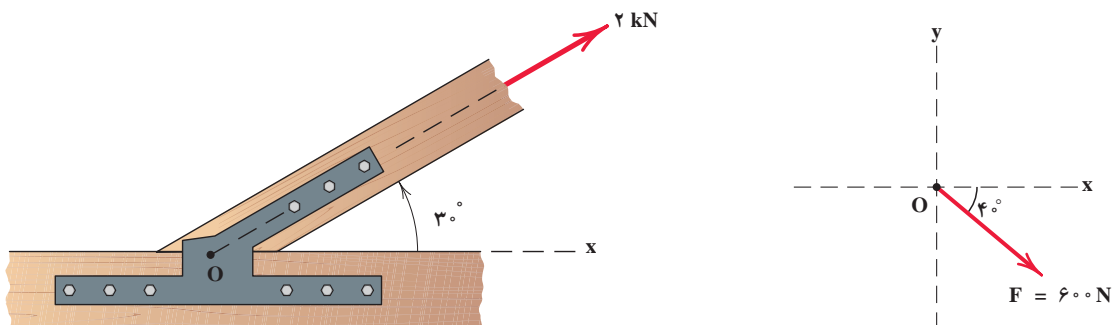


عملگر خطی (سیلندر)

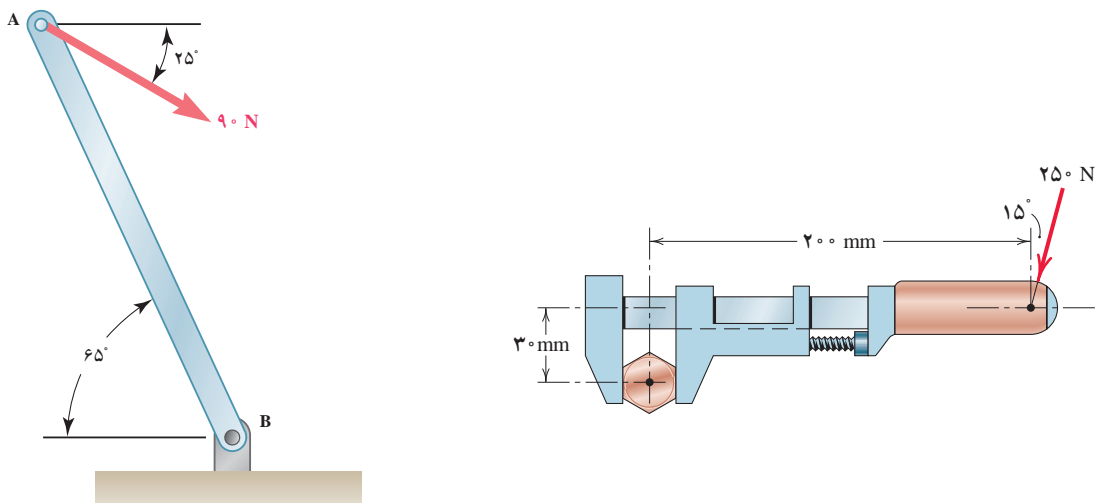
ارزشیابی پایانی پودمان سوم

تمرینات فیزیک - مکانیک

۱ بردار زیر را به مؤلفه‌های متعامد آن تجزیه نمایید؟



۲ گشتاور نیروهای زیر حول محور دوران را با استفاده از تعریف گشتاور حساب کنید؟



راهنمایی: برای محاسبه d کافی است نیرو را امتداد داده و از مرکز دوران بر آن عمود رسم کنیم:

$$\cos \alpha = \frac{\text{ضلع مجاور}}{\text{وتر}}$$

۵ لوستری به وزن 50 kN از کابلی به قطر 30 میلی‌متر آویزان است. مطلوب است محاسبه تنش محوری کابل.

۶ ستونی تحت تأثیر بار محوری 500 kN قرار دارد. مطلوب است محاسبه تنش در پای ستون (از وزن ستون صرف نظر شود).

۷ نیرویی برابر 1000 kN بر یک صفحه کف ستون وارد می‌شود. اگر تنش زیر صفحه 5 MPa باشد، مطلوب است محاسبه ابعاد کف ستون در صورتی که صفحه کف ستون:
الف) مربع باشد.
ب) دایره باشد.

با کمک هم گروهی خود پل ماکارونی بسازید و مقاومت آن را در بارگذاری نسبت به پل ماکارونی سایر هم کلاسی هایتان بررسی کنید. راهکار خود را برای بهبود مقاومت پل خود بنویسید.

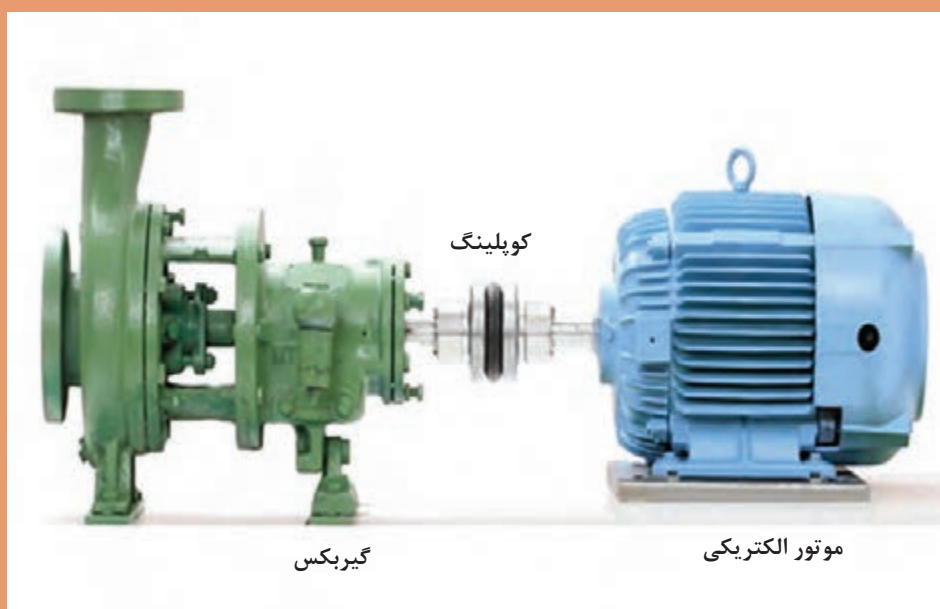
پروژه





پودمان ۴

شناخت مواد و اجزای ماشین



- خواص مکانیکی و خواص فیزیکی مواد را توضیح دهد.
- یاتاقان را تعریف کرده، انواع و کاربردهای آن را توضیح دهد.
- کوپلینگ را تعریف کرده، انواع و کاربردهای آن را توضیح دهد.
- چرخ دنده را تعریف کرده، انواع و کاربرد آن را توضیح دهد.
- فنر را تعریف کرده، انواع و کاربرد آن را توضیح دهد.
- چرخ زنجیر، چرخ و تسمه را تعریف کرده، انواع و کاربرد هریک را توضیح دهد.
- بادامک را تعریف کرده، انواع و کاربرد آن را توضیح دهد.

طبقه‌بندی مواد

مواد را می‌توان به صورت‌های مختلف طبقه‌بندی کرد. یکی از این طبقه‌بندی‌ها بر اساس خواص الکتریکی مواد می‌باشد که به سه دسته رساناها، نیمه‌رساناها و عایق‌ها دسته‌بندی می‌شوند. در طبقه‌بندی دیگر مواد مورد استفاده در مهندسی به صورت فلزات، سرامیک‌ها، پلیمرها و کامپوزیت‌ها تقسیم‌بندی می‌شود که این تقسیم‌بندی از سایر انواع تقسیم‌بندی‌ها جامع‌تر است.

فلزات

آهن، آلومینیم، مس، نیکل، فولاد و برنج از جمله فلزات و آلیاژهای متداول در صنعت هستند. آلیاژ، ماده‌ای است با خواص فلزی و تشکیل شده از دو یا چند عنصر شیمیایی که حداقل یکی از آنها فلز است. فولاد و برنج از جمله آلیاژهای مورد استفاده در صنعت هستند زیرا فلزات در صنعت به ندرت به صورت خالص استفاده می‌شوند و برای بهبود خواص آنها، معمولاً عناصر فلزی را با یکدیگر و یا با عناصر غیرفلزی آلیاژسازی می‌کنند. فلزات دارای خواص الکتریکی، حرارتی و مکانیکی بسیار خوبی هستند. پس از انقلاب اسلامی با تکیه بر توان داخلی و تعهد متخصصین جوان، ظرفیت سالانه تولید انواع فولاد از ۳۶۰ هزار تن به حدود ۲۲ میلیون تن رسیده است. این میزان از تولید و پیشرفت کشور در شرایط تحریم‌های شدید علمی، اقتصادی و فنی با اتکا به توانایی داخلی، مشارکت نیروی انسانی جوان و مستعد و استفاده از ظرفیت شرکت‌های دانش‌بنیان میسر گردیده است.

فعالیت

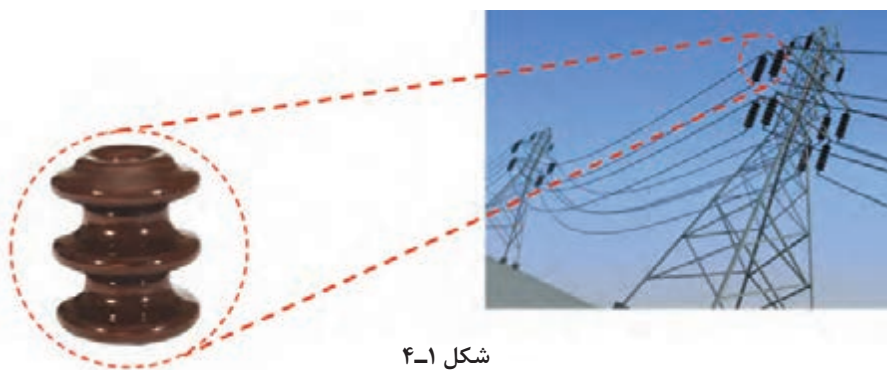


برنز و برنج دو آلیاژ پرکاربرد مس است. جدول زیر را کامل کنید.

فلز	تصویر	عناصر سازنده	ویژگی‌ها	کاربرد
برنز				
برنج				

سرامیک‌ها

سرامیک‌ها، از ترکیب شیمیایی فلزات با تعدادی از عناصر غیرفلزی تشکیل می‌شوند. موادی مانند اکسیدها (Al_2O_3)، نیتrideها و کاربیدها (SiC) از سرامیک‌های مرسوم هستند. سرامیک‌ها کاربردهای فراوانی در زندگی ما دارند. به عنوان مثال می‌توان به سفال، چینی، شیشه و سیمان اشاره کرد. شکنندگی و سختی زیاد و عایق بودن حرارتی و الکتریکی از خواص سرامیک‌هاست. همچنین سرامیک‌ها در برابر حرارت‌های بسیار زیاد و محیط‌های به شدت خورنده، مقاومت زیادی دارند. سرامیک‌ها می‌توانند شفاف یا مات باشند و تعدادی از آنها هم دارای خواص مغناطیسی هستند.



شکل ۴-۱

پلیمرها

پلیمرها از زنجیرهای بلند کربنی (منومر) در کنار یکدیگر به وجود می‌آیند. این مواد شامل گروه اصلی پلاستیک‌ها و لاستیک‌ها هستند. تعداد زیادی از پلیمرها دارای پایه آلی هستند، مانند لاستیک که از صمغ نوعی درخت خاص تهیه می‌شود. از پلیمرهای بسیار رایج می‌توان به پلی‌اتیلن PE، نایلون و پلی‌وینیل کلراید (PVC) اشاره کرد. چگالی کم، مقاومت در مقابل خوردگی و پایداری شیمیایی از جمله خواص پلیمرها به شمار می‌آیند. بیشتر این مواد دارای چگالی کمی هستند و خواص منحصر به فردی دارند. از جمله این خواص، نسبت استحکام به وزن آنهاست که باعث می‌شود در شرایط یکسان این نسبت در آنها بسیار بهتر از فلزات و حتی سرامیک‌ها باشد. پلیمرها به راحتی به اشکال پیچیده‌تر در می‌آیند، زیرا در دمای زیاد، خاصیت جاری شدن این مواد به شدت افزایش می‌یابد و امکان قالب‌گیری آنها را در فرم‌های مختلف فراهم می‌سازد. بیشتر این مواد در محیط‌های خورنده بی‌اثر هستند و خواص شیمیایی خود را به خوبی حفظ می‌کنند، ولی مقاومت حرارتی آنها کم است و همین امر استفاده از آنها را محدود می‌سازد. به علت عایق بودن پلیمرها در برابر جریان الکتریسیته، از آنها برای جلوگیری از عبور جریان برق در تجهیزات گوناگون استفاده می‌شود.



شکل ۴-۲

کامپوزیت‌ها

در کاربردهای مهندسی، امکان استفاده از یک نوع ماده که همه خواص مورد نظر را فراهم کند، وجود ندارد. به عنوان مثال، در صنایع هوافضا، به موادی نیاز است که ضمن داشتن استحکام بالا، سبک بوده و مقاومت به خوردگی و سایش بالا داشته باشد. کامپوزیت‌ها، موادی چندجزئی هستند که خواص آن در مجموع از هر کدام از اجزاء بهتر است؛ ضمن اینکه اجزای مختلف، خواص خود را نیز حفظ می‌کنند و کارایی یکدیگر را بهبود می‌بخشند. معمولاً کامپوزیت‌ها از یک جزء زمینه و یک جزء تقویت‌کننده تشکیل شده‌اند. کامپوزیت‌ها به سه دسته کامپوزیت‌های زمینه فلزی، سرامیکی و پلیمری تقسیم‌بندی می‌شوند. یکی از مرسوم‌ترین و پرکاربردترین کامپوزیت‌ها، فایبرگلاس است.

فایبرگلاس یک کامپوزیت با زمینه پلیمری است که توسط الیاف شیشه تقویت شده است. الیاف شیشه، استحکام زمینه پلیمری را افزایش می‌دهند. این کامپوزیت، انعطاف‌پذیری خوبی در طراحی قطعات دارد. از خواص دیگر آن نسبت استحکام به وزن بالای آن و مقاومت به خوردگی خوب آن است. انواع پروفیل‌های ساختمانی، انواع کانال مخصوص عبور سیم و لوله از کاربردهای فایبرگلاس است. در کامپوزیت‌های الیاف کربن، الیاف کربن به دلیل داشتن خواص مکانیکی برجسته مانند استحکام و چقرمگی بالا، سبکی و مقاومت به خوردگی به عنوان تقویت‌کننده در ساخت کامپوزیت‌ها به کار می‌رود. کامپوزیت‌های الیاف کربن در صنعت ساختمان برای کاهش وزن سازه‌ها، لوازم ورزشی، صنعت خودرو، هواپیما و قطارها مورد استفاده قرار می‌گیرد.



شکل ۴-۳

در قدیم از ماده‌ای کامپوزیتی در ساخت خانه‌ها استفاده می‌شد. نام آن چیست و دلیل استفاده از آن چه بود؟

.....

.....

.....

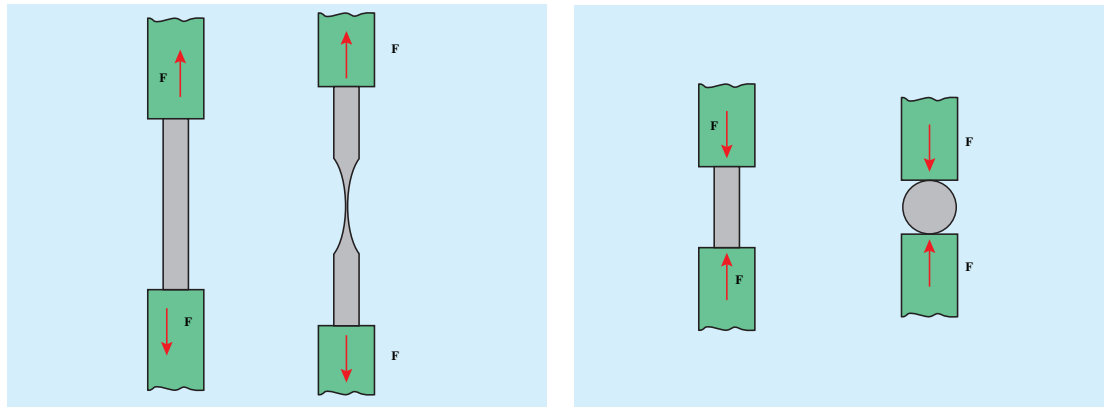
فعالیت



خواص مکانیکی

در علم مهندسی، قطعات طوری طراحی می‌شوند که بتوانند نیروهای مختلفی را تحمل کنند. اعمال نیرو و میزان آن تا جایی ادامه می‌یابد که قطعه یا جزء موردنظر به تغییر شکل دائم و یا شکست نرسد. رابطه میان نیرو و تغییر شکل را بیشتر توسط خواص مکانیکی مواد می‌سنجند. یکی از مهم‌ترین مفاهیمی که در شناخت

خواص مکانیکی مواد اهمیت دارد، تنش نامیده می‌شود. مفاهیم تنش و فشار در رابطه تنگاتنگی با یکدیگر قرار دارند. در حقیقت تنش، از تقسیم مقدار نیرو بر واحد سطح به دست می‌آید. واحد تنش نیوتن بر متر مربع است که با پاسکال (Pa) نشان داده می‌شود. تنش می‌شود که باعث می‌شود تا جسم کشیده شود، تنش کششی، و تنش می‌شود که موجب کوتاه‌تر شدن طول جسم می‌شود را تنش فشاری می‌نامند.

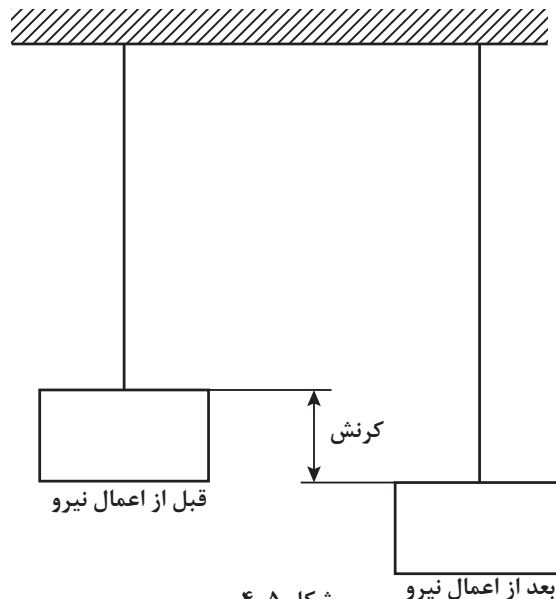


تنش کششی

تنش فشاری

شکل ۴-۴

اثر نیرو بر اجسام به صورت تغییر شکل آنها قابل مشاهده است. برای مثال یک کش پلاستیکی با کشیده شدن، دچار افزایش طول می‌شود. در حقیقت تمام مواد جامد موجود در طبیعت در اثر اعمال نیرو دچار تغییر طول‌های کوچک یا بزرگ می‌شوند. البته این تغییر شکل در بسیاری از آنها غیر قابل مشاهده است. میزان تغییر ابعاد را تغییر شکل یا به اصطلاح کرنش می‌نامند. در یک ماده مشخص به ازای هر کرنش یک تنش وجود دارد. در حقیقت، کرنش اندازه تغییر شکل حاصل از اثر نیرو را به ما نشان می‌دهد.



شکل ۴-۵

استحکام^۱

استحکام عبارت است از میزان مقاومت یک جسم در برابر تغییر شکل، بدون آنکه دچار شکست شود. در این رابطه استحکام فشاری و کششی از مهم‌ترین مفاهیمی هستند که مورد بررسی قرار می‌گیرند. استحکام کششی به بیان میزان مقاومت یا توانایی جسم در تحمل نیروهای کششی، بدون آنکه گسستگی رخ دهد، گفته می‌شود. امکان افزایش استحکام کششی از طریق آلیاژسازی و عملیات حرارتی به وجود می‌آید. استحکام فشاری نیز به‌طور معکوس به میزان توانایی یک جسم در تحمل نیروهای فشاری، بدون آنکه شکسته شود، اطلاق می‌شود.

ماده	استحکام (MPa)
چوب	۲ تا ۱۲
پلیمرها	۶۰ تا ۱۰۰
آلومینیوم و آلیاژهای آن	۱۰۰ تا ۶۰۰
مس و آلیاژهای آن	۸۰ تا ۱۰۰۰
آهن و فولادهای کربنی	۲۵۰ تا ۱۳۰۰

سختی^۲

میزان مقاومت یک ماده در برابر نفوذ اجسام خارجی را سختی آن می‌نامند و هر چقدر سختی یک ماده بیشتر باشد، مقاومت به نفوذ آن نیز بیشتر خواهد بود. سختی رابطه مستقیمی با استحکام دارد، به‌طوری که هر چقدر سختی بیشتر شود، استحکام نیز افزایش خواهد یافت. از طرفی می‌توان انتظار داشت که ماده سخت به راحتی در مواد دیگری که دارای سختی کمتری از آن هستند، فرو رود. در میان مواد، الماس به‌دلیل داشتن پیوندهای کووالانسی قوی میان اتم‌های سازنده آن که همان کربن است، سخت‌ترین ماده است. سختی مواد را به روش‌های متفاوتی اندازه‌گیری می‌کنند. این روش‌ها عبارت‌اند از: روش برنیل، ویکرز و راکول. تفاوت این آزمون‌ها بیشتر در نوع و شکل فرورونده دستگاه تست سختی‌سنج است.



شکل ۶-۴: براده‌برداری به‌وسیله تیغه کاربیدی



شکل ۷-۴: الماس، سخت‌ترین ماده شناخته شده

۱- Strength

۲- Hardness



در مورد روش های مختلف اندازه گیری سختی تحقیق کنید.

.....

شکل پذیری

توانایی یک ماده در تغییر شکل بدون شکسته شدن را شکل پذیری می گوئیم. در حقیقت رابطه مستقیمی میان ازدیاد طول و شکل پذیری وجود دارد و هر ماده ای که بتواند در برابر نیروهای وارده افزایش طول بیشتری داشته باشد را ماده شکل پذیر (نرم) می گوئیم. موادی را که در برابر تغییر شکل مقاومت ندارند و به سرعت می شکنند، ترد می نامیم. شیشه از بارزترین مثال های مواد ترد است. در تصادف میان دو خودرو بدنه آنها خرد نمی شود، بلکه دچار تغییر شکل می شود، چرا که فلزات موادی شکل پذیرند. فولادها، تا یک پنجم طول خود قابلیت ازدیاد طول دارند و این درحالی است که چدن تنها یک درصد ازدیاد طول را تحمل می کند. ترموپلاستیک ها که خانواده ای از پلیمرها هستند، می توانند تا پنج برابر طول خود کشیده شوند، بنابراین مواد بسیار شکل پذیری به حساب می آیند. با توجه به جدول زیر می توان دریافت که چرا برای تولید قطعات ظریف که به استحکام چندانی نیاز ندارند، ترجیح می دهند از مس و آلیاژهای آن استفاده شود.

ماده	درصد ازدیاد طول آن
سرامیک	۰
شیشه	۰
فولاد	۲۵-۱۸
روی و آلیاژهای مس	۱۰۰-۱۰
مس	۵۵

چقرمگی^۱

ماده چقرمه به ماده ای گفته می شود که در برابر ایجاد ترک و گسترش آن مقاومت کند. مواد ترد مثل شیشه از چقرمگی بسیار پایینی برخوردار هستند. هرگاه در اثر ضربه یک ترک کوچک ایجاد شود این ترک به سرعت در تمام سطح آن گسترش می یابد. چقرمگی را می توان از طریق دیگری هم تعریف کرد و آن، توانایی ماده در جذب ضربه و مستهلک کردن آن در خود است. هر چقدر ماده، بیشتر بتواند بدون آنکه بشکند انرژی ضربه را درون خود مستهلک کند، آن ماده چقرمه تر خواهد بود. استفاده از پلیمر، کامپوزیت در سپر اتومبیل نیز به دلیل چقرمگی بالای آنها نسبت به فلزات است، در نتیجه می تواند ضربه را درون خود مستهلک سازد.



یک تکه چوب تر و یک تکه چوب خشک مشابه هم را تحت بارگذاری خمشی انجام دهید. به نظر شما کدام سفت تر، مستحکم تر و چقرمه تر است؟

.....

.....

.....

جلوه‌های آفرینش



شکل ۸-۴

در بدن انسان اسکلت و استخوان‌ها وظایف گوناگونی دارند که حفاظت از اندام‌هایی مانند مغز، قلب و شش‌ها از مهم‌ترین آنها است. حرکت بدن انسان نیز بر پایه اسکلت و استخوان‌ها است. چون اسکلت تکیه‌گاه عضلات قرار می‌گیرد، شکل دادن به بدن انسان نیز از دیگر وظایف استخوان‌ها است. استخوان‌های ما ۱۴ درصد از وزن کل بدنمان را تشکیل می‌دهند. بدن انسان در بدو تولد از ۳۰۰ استخوان تشکیل شده است. تعداد استخوان‌ها به مرور کمتر و در بزرگسالی به ۲۰۶ عدد کاهش می‌یابد. یکی شدن چند استخوان با هم، علت کم شدن تعداد استخوان‌های بدن است. بیشترین تعداد استخوان‌های بدن در دستان ما قرار دارد. مچ دست به تنهایی ۵۴ استخوان دارد. صورت ۱۴ و پا ۲۶ استخوان دارد. طولانی‌ترین استخوان بدن، استخوان ران پاست. این استخوان یک چهارم قد هر فرد را تشکیل می‌دهد. کوچک‌ترین استخوان بدن در گوش میانی قرار دارد و «استخوان رکابی» نامیده می‌شود و کمتر از سه میلی‌متر است. تنها استخوانی که هنگام تولد رشد کافی یافته و دیگر تغییر نمی‌کند، در گوش قرار دارد. اگرچه به نظر استخوان‌های بدن سفت و محکم هستند اما ۷۵ درصد آنها را آب تشکیل می‌دهد. هر کدام از استخوان‌ها شکل خاصی دارند و بارگذاری و اعمال نیرو بر روی آنها متفاوت است. در هر نوع از بارگذاری بیش از حد بر روی استخوان شکل شکستن استخوان متفاوت است.

خواص فیزیکی

خواص فیزیکی مواد، به ساختمان اتمی آنها بستگی دارد. نوع پیوند میان اتم‌ها و چگونگی قرارگیری آنها در کنار یکدیگر از مواردی است که بر خاصیت مواد اثر مستقیم دارد.



انواع پیوند موجود میان اتم‌ها را نام ببرید و ویژگی هر کدام را ذکر کنید.

.....

.....

نقطه ذوب

نقطه ذوب، درجه حرارتی است که ماده جامد در آن درجه حرارت به حالت مایع تبدیل می‌شود. برای مثال این درجه حرارت برای یخ، دمای صفر درجه است و دمای ذوب آهن آن قدر بالا است که جهت ذوب آن نیاز به کوره می‌باشد. مواد و عناصر به صورت خالص دمای ذوب ثابتی دارند.



شکل ۴-۱۰



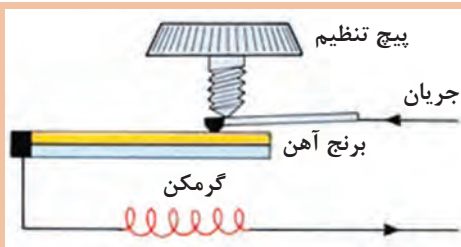
شکل ۴-۹

انبساط حرارتی

به جز تعدادی محدود، بیشتر مواد جامد با افزایش درجه حرارت، افزایش طول می‌دهند و با کاهش درجه حرارت (سرد شدن) طول آنها کاهش می‌یابد. جامدات نه تنها از لحاظ طول، بلکه از لحاظ عرض و ضخامت نیز افزایش می‌یابند. هر ماده‌ای دارای ضریب انبساط خطی و حجمی مربوط به خود است که در بسیاری از کاربردهای مهندسی، این ضریب از اهمیت خاصی برخوردار است.



در تصویر مقابل یک ترموستات نشان داده شده است. جدول زیر را کامل کنید.



شکل ۴-۱۱

.....	اجزای سازنده
.....	نحوه عملکرد
.....	کاربرد

جرم مخصوص

جرم واحد حجم هر ماده را جرم مخصوص می‌گویند که برای هر ماده مقدار معین و ثابتی است که به نوع و ساختمان ماده بستگی دارد.

قابلیت هدایت الکتریکی و حرارتی

میزان سهولت در عبور حرارت یا جریان الکتریکی، از خصوصیات مهم مواد است. چنانچه ماده‌ای قابلیت عبور جریان الکتریکی از درون خود را نداشته باشد، آن را نارسانا و در صورتی که ماده‌ای دارای این قابلیت باشد، آن را رسانا می‌گویند. در حقیقت هر چقدر ماده‌ای رساناتر باشد، اتم‌های آن ماده در برابر عبور جریان الکتریکی مقاومت کمتری ایجاد می‌کنند. اثر مقاومت بیشتر اتم‌ها در برابر حرکت الکترون‌ها و جریان الکتریکی به صورت گرما در ماده نشان داده می‌شود (یعنی هر چقدر مقاومت در برابر عبور جریان بیشتر باشد، ماده گرم‌تر خواهد شد). درست به همین دلیل است که گرمکن‌های برقی با استفاده از چند مفتول فلزی گرمای زیادی تولید می‌کنند. هدایت الکتریکی و هدایت حرارتی، رابطه‌ای تنگاتنگ با یکدیگر دارند. در بیشتر موارد هر چقدر ضریب هدایت الکتریکی بیشتر باشد، ضریب هدایت حرارتی بیشتر است و ماده حرارت را راحت‌تر از خود عبور می‌دهد.

قابلیت هدایت حرارتی عبارت است از توانایی یک جسم در انتقال حرارت از نقطه‌ای به نقطه دیگر. حال هرچقدر این قابلیت بیشتر باشد، ماده با اتلاف انرژی کمتری حرارت را از خود عبور می‌دهد و به جای دیگر می‌برد. برای مثال حتماً تاکنون توجه کرده‌اید که یک قاشق فلزی در داخل ظرف فلزی غذایی که روی اجاق گاز قرار دارد، بسیار گرم‌تر از یک قاشق چوبی است، چرا که ضریب انتقال حرارت در فلزات بسیار بالاتر از چوب است، به‌طوری که بیشتر مواد پلیمری عایق حرارتی هستند و حرارت را از خود عبور نمی‌دهند.

آزمایش کنید



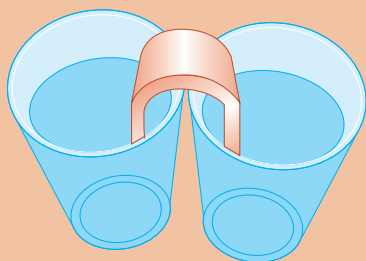
مواد مورد نیاز

۱ دو لیوان

۲ سیم مفتولی مسی و آلومینیومی و آهنی

روش انجام آزمایش

در یکی از لیوان‌ها آب سرد و در دیگری آب جوش بریزید. سیم مفتولی را خم کنید به‌طوری که یک پایه در لیوان آب جوش و دیگری در لیوان آب سرد قرار گیرد. مشاهدات خود را در زیر یادداشت کنید.



شکل ۴-۱۲

آزمایش را با سیم‌های مفتولی با جنس‌های مختلف تکرار کنید. چه نتیجه‌ای می‌گیرید.

خواص تکنولوژیکی مواد

قابلیت چکش خواری، جوشکاری و براده برداری مواد را خواص تکنولوژیکی می گویند.



شکل ۴-۱۳

قابلیت چکش خواری^۱

توانمندی تغییر شکل مواد را به کمک نیروی فشاری و ضربه، قابلیت چکش خواری می نامند. به عنوان مثال فولاد، مس و برنج را می توان تحت تأثیر نیروی فشاری تغییر شکل داد و عملیاتی مانند نورد، خم کاری و آهنگری را روی آنها انجام داد.

جدول زیر را کامل کنید.

فعالیت



نام عملیات	تصویر	روش انجام
آهنگری	
خم کاری	
نورد	

قابلیت ریخته‌گری

این مفهوم رابطه تنگاتنگی با شکل‌پذیری دارد. برخی از مواد را می‌توان به خوبی توسط فرایند ریخته‌گری تولید کرد. این مواد به دلیل خاصیت سیالیت خوبشان در حالت مذاب، مقاطع نازک را در قالب‌های ریخته‌گری به خوبی پر می‌کنند. از این جمله می‌توان به چدن و آلومینیم اشاره کرد.

قابلیت جوشکاری

موادی قابلیت جوشکاری دارند که بتوان آنها را به کمک حرارت یا حرارت توأم با فشار، به صورت مذاب به یکدیگر متصل کرد. فولادها و بعضی فلزات غیرآهنی قابلیت جوشکاری دارند.

قابلیت براده‌برداری

موادی دارای قابلیت براده‌برداری هستند که بتوان آنها را با سرعت زیاد و نیروی کم ماشین‌کاری (براده‌برداری) کرد و سطح آنها پس از براده‌برداری، همچنان صاف و پرداخت شده باشد.

عملیات حرارتی

در بیشتر کاربردهای مهندسی لازم است که پس از انجام فرایندهای ماشین‌کاری، شکل‌دهی و یا جوشکاری، خاصیت ویژه‌ای در قطعه کار تقویت یا حذف شود. از عملیات حرارتی برای افزایش استحکام، سختی یا افزایش ضربه‌پذیری (چقرمگی) قطعات فلزی استفاده می‌شود. البته این تنها کاربرد عملیات حرارتی نیست، و بهبود خواص ماشین‌کاری و بهبود شکل‌پذیری قطعه در فرایندهای شکل‌دهی نیز از دیگر کاربردهای عملیات حرارتی است. نوع عملیات حرارتی که بر روی یک نوع فلز خاص صورت می‌پذیرد کاملاً به جنس آن فلز وابسته است و اساساً هر نوع عملیات حرارتی را نمی‌توان روی هر نوع فلز آلیاژی انجام داد. در میان فلزات و آلیاژها، خانواده فولادها قابلیت عملیات حرارتی زیادی را از خود نشان می‌دهند و می‌توان خواص مختلف را از طریق عملیات حرارتی در آنها ایجاد کرد. یکی از مهم‌ترین دلایل کاربرد روزافزون فولادها در صنایع مختلف وجود همین خاصیت در آنهاست.



شکل ۱۴-۴

عملیات حرارتی عبارت است از مجموعه‌ای از گرم و سرد کردن برنامه‌ریزی شده قطعه، برای رسیدن به ترکیب و خواص مورد نظر. مراحل انجام عملیات حرارتی عموماً شامل ۳ مرحله اساسی است. مرحله اول گرم کردن فولاد تا درجه حرارت مشخصی که بستگی به نوع عملیات حرارتی دارد. در این مرحله لازم است سرعت حرارت دادن بسته به نوع قطعه، کنترل شود. مرحله دوم قطعه در دما و زمان معینی در داخل کوره

نگهداری می‌شود تا کاملاً همگن شود. مرحله سوم، براساس خواص موردنظر، قطعه را به روش‌های مختلف سرد می‌کنند.

روش‌های عملیات حرارتی

از مهم‌ترین روش عملیات حرارتی، می‌توان به فرایند تنش زدایی - سخت کردن و نرم کردن اشاره کرد در این عملیات، با توجه به نوع روش می‌توان به خواص مورد نظر دست یافت.

فرایند تنش‌زدایی

تنش پسماند به دلایل مختلف در قطعه ایجاد می‌شود. نورد، ریخته‌گری، آهنگری و جوشکاری از جمله منابع ایجاد تنش پسماند در قطعه هستند. در فرایند تنش‌زدایی، قطعه در درجه حرارت $0/1$ نقطه ذوبش گرم می‌شود. در این حالت باید قسمت‌های درون قطعه نیز به دمای مذکور برسد. سپس به آرامی قطعه تا دمای اطاق سرد می‌شود. باید توجه داشت که تمام نقاط قطعه به‌طور یکنواخت سرد شود، خصوصاً در مورد قطعاتی که پیچیدگی ابعادی دارند.

سخت کردن

گاهی اوقات لازم است برای رسیدن به خواص مورد نظر در فولاد آن را سخت کرد. بنابراین باید نحوه سرد کردن، کنترل و انتخاب شود. ضخامت پوسته مورد نیاز برای سخت شدن باید با انتخاب صحیح جنس قطعه و محیط سردکننده مناسب کنترل شود. به عنوان مثال، برای سخت کردن فولادهای ساده کربنی بیشتر از آب استفاده می‌شود. هر چه عناصر آلیاژی فولاد بیشتر باشد به محیط سردکننده ملایم‌تری نیاز دارد. هرچه محیط ملایم‌تر باشد احتمال تاب برداشتن و تغییر شکل قطعه در ضمن سرد شدن کمتر خواهد بود.

اجزای ماشین

یاتاقان‌ها

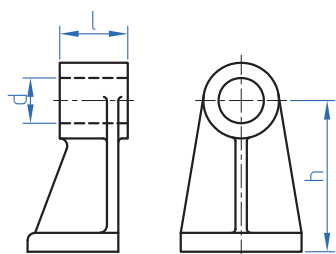
یاتاقان‌ها محل استقرار و تکیه‌گاه زبانه میله‌ها بوده و وظیفه حمل و راهنمایی آنها را به عهده دارند.



شکل ۴-۱۶



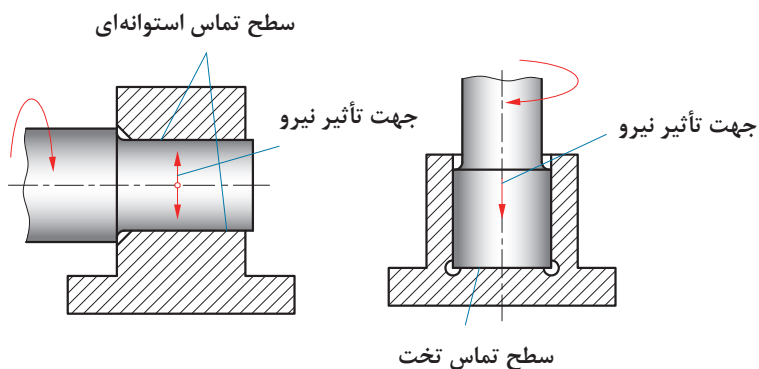
شکل ۴-۱۵



شکل ۴-۱۷

یاتاقان‌ها از نظر نوع اصطکاک به دو گروه تقسیم می‌شوند:
 الف) یاتاقان‌های لغزشی (ب) یاتاقان‌های غلتشی
 در یاتاقان‌های لغزشی میله در داخل سوراخ یا یاتاقان (یا بوش یاتاقان) می‌گردد.
 شکل ۴-۱۷ ابعاد مهم یک یاتاقان را نشان می‌دهد.

نیروهایی که بر یاتاقان‌ها وارد می‌شود را می‌توان به دو دسته : شعاعی و محوری تقسیم کرد.
 الف) یاتاقان شعاعی نیرو را در امتداد شعاع تحمل می‌کند (سطح تماس این یاتاقان‌ها به شکل استوانه است).
 ب) یاتاقان محوری که نیرو را در امتداد محور تحمل می‌کند (سطح تماس این یاتاقان‌ها تخت و به شکل دایره است).



شکل ۴-۱۸

یاتاقان‌های لغزشی در نمونه‌های متفاوتی تولید می‌شود که در اینجا فقط به دو نمونه اشاره می‌شود.
 ۱) یاتاقان‌های چشمی که در دو نوع: الف) بوش دار شکل ۴-۱۹ و ب) بدون بوش (شکل ۴-۲۰) تولید می‌شوند.



شکل ۴-۲۰



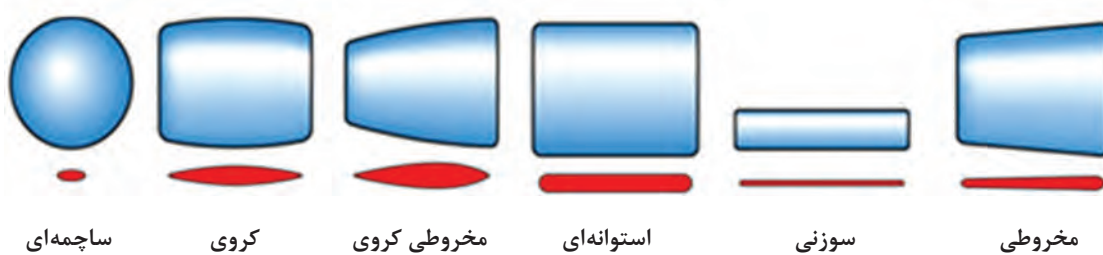
شکل ۴-۱۹

یاتاقان‌های غلتشی

یاتاقان‌های غلتشی از چهار قسمت مطابق شکل تشکیل شده‌اند.



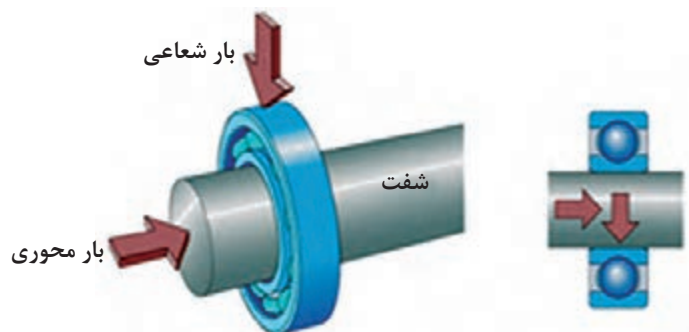
شکل ۴-۲۱



شکل ۴-۲۲

زمانی که بین محور و یاتاقان از قطعات غلتان به شکل کره، استوانه و مخروط استفاده می‌شود، اصطکاک لغزشی تبدیل به اصطکاک غلتشی می‌شود.

انواع یاتاقان‌های غلتشی: یاتاقان‌های غلتشی از نظر نوع نیرویی که می‌توانند تحمل کنند به دو دسته محوری و شعاعی تقسیم می‌شوند. یاتاقان‌های محوری بارهای محوری و یاتاقان‌های شعاعی بارهای شعاعی را تحمل می‌کنند.

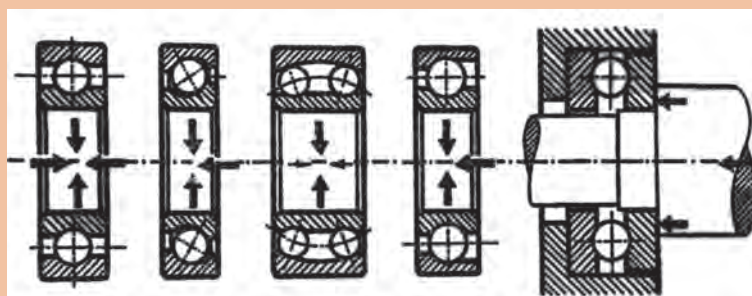


شکل ۴-۲۳



یاتاقان‌های غلتشی از نظر فرم قطعات غلتنده به دو گروه بلبرینگ‌ها و رولبرینگ‌ها تقسیم می‌شوند.
بلبرینگ‌ها: فرم قطعات غلتنده آنها به شکل «کره» است.

هر کدام از شکل‌های ۱ تا ۵ چه نیروهایی را تحمل می‌کنند.



بلبرینگ کف گرد
 بلبرینگ کتفی
 بلبرینگ نوسانی
 بلبرینگ زاویه‌ای
 بلبرینگ شیار
 ۵ ۴ ۳ ۲ ۱

شکل ۴-۲۴

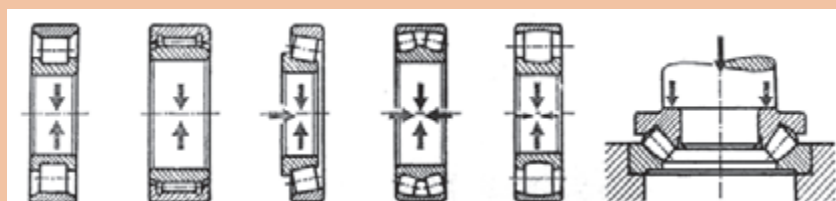
رولبرینگ‌ها: فرم قطعات غلتنده آنها به شکل «استوانه»، «سوزنی»، «مخروط ناقص»، «بشکه» می‌باشد. رولبرینگ‌ها قادر به تحمل نیروهای بیشتر در مقایسه با بلبرینگ‌ها هستند.



شکل ۴-۲۵



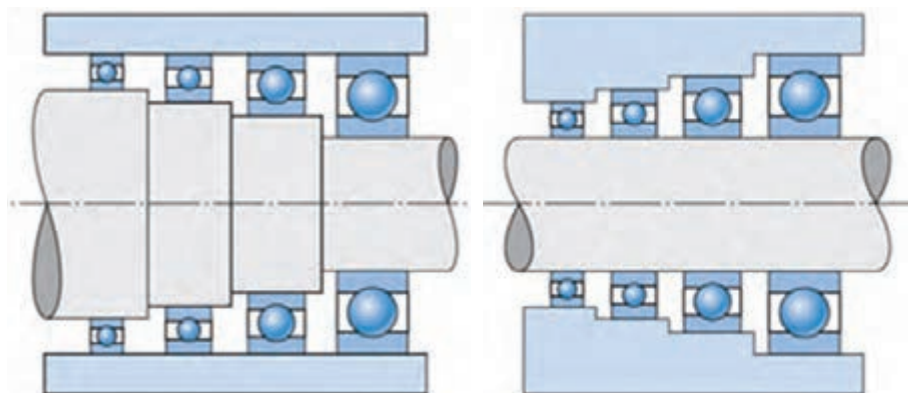
هر کدام از شکل‌های ۱ تا ۶ چه نیروهایی را تحمل می‌کنند.



رولبرینگ کف گرد نوسانی
 رولبرینگ بشکه‌ای
 رولبرینگ نوسانی
 رولبرینگ مخروطی
 رولبرینگ سوزنی
 رولبرینگ استوانه‌ای
 ۶ ۵ ۴ ۳ ۲ ۱

شکل ۴-۲۶

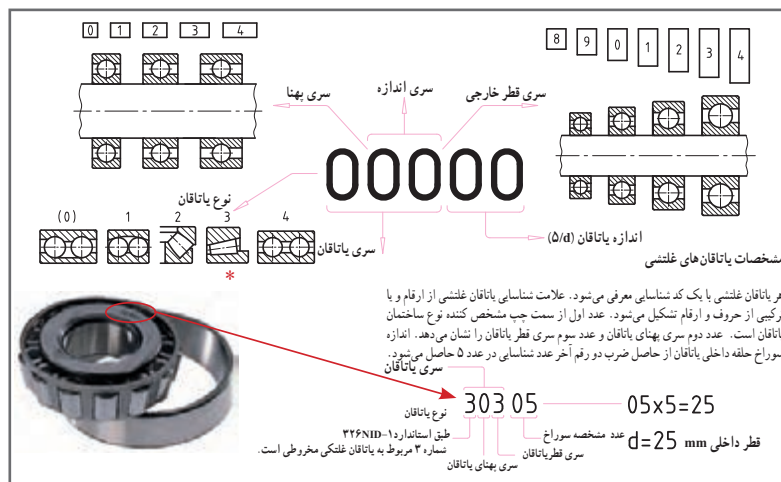
(شکل ۴-۲۷) پنج سری یاتاقان غلتشی را نشان می دهد.
در (شکل ۴-۲۷-الف) قطر سوراخ ثابت و قطر خارجی متغیر است.
در (شکل ۴-۲۷-ب) قطر خارجی ثابت و قطر سوراخ متغیر است.



شکل ۴-۲۷-ب

شکل ۴-۲۷-الف

ابعاد یاتاقان: سازندگان و مصرف کنندگان به خاطر مسائلی نظیر قیمت، کیفیت و سهولت تعویض، به سری خاصی از ابعاد توجه دارند. ابعاد یاتاقان‌های غلتشی توسط مؤسسه جهانی استاندارد ISO تعیین شده است. علامت شناسایی یاتاقان غلتشی از ارقام یا ترکیبی از حروف و ارقام تشکیل می شود. رقم اول از علامت شناسایی، مشخص کننده نوع ساختمان یاتاقان، عدد دوم سری پهنا و رقم سوم سری قطر می کند. اندازه سوراخ حاصل ضرب دو رقم آخر از ارقام شناسایی در عدد ۵ حاصل می شود. جدول زیر توضیح کاملی از روش مشخصات یاتاقان‌های غلتشی را ارائه می دهد.



شکل ۴-۲۸

مشخصات یاتاقان‌های غلتشی: هر یاتاقان غلتشی با یک کد شناسایی معرفی می شود. عدد اول مشخص کننده نوع ساختمان یاتاقان است. عدد دوم سری پهنا و عدد سوم سری قطر یاتاقان را نشان می دهد. اندازه سوراخ حلقه داخلی یاتاقان از حاصل ضرب دو رقم آخر عدد شناسایی در عدد ۵ حاصل می شود.



بلبرینگ پاندولی ۲۳۳۱۶ را توصیف کنید.

.....

.....

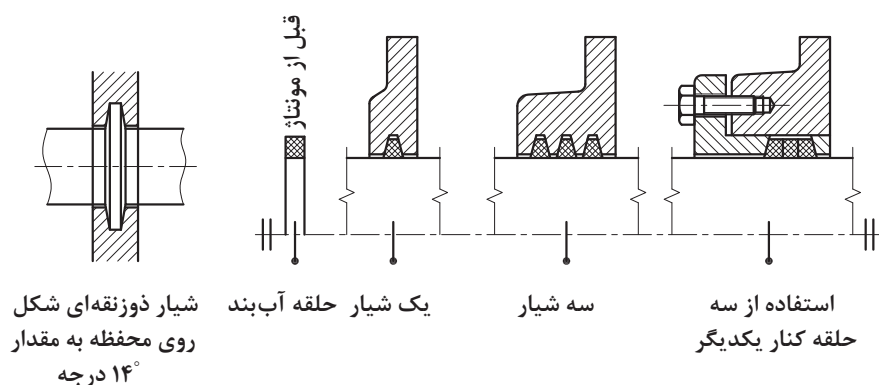
وسایل آب‌بندی

وسایل آب‌بندی وظیفه دارند از ورود ذرات خارجی (گرد و غبار) به داخل مکانیزم جلوگیری نمایند و یا از خروج سیال داخل محفظه به بیرون جلوگیری نمایند. برای این منظور می‌توان از دو نوع آب‌بندی «تماسی» یا «بدون تماس» استفاده نمود.

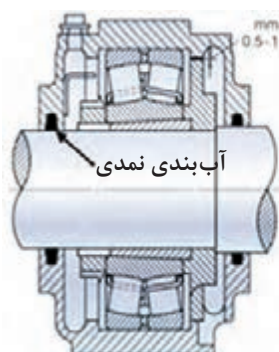
آب‌بندی تماسی

مواد آب‌بندی تماسی متنوع بوده که در اینجا به معرفی چند مورد از متداول‌ترین آنها می‌پردازیم.

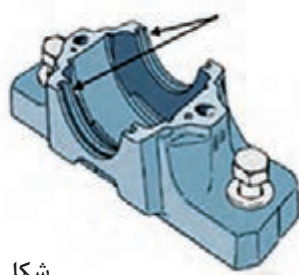
■ **الف) حلقه‌های نمدی:** در این نوع آب‌بندی‌ها از حلقه‌های نمدی که به شکل واشر (استوانه توخالی) می‌باشد، استفاده می‌شود. شیار دوزنقه‌ای شکل محفظه، فرم مستطیلی حلقه را تغییر داده و آن را همراه با میله فشار می‌دهد.



شکل ۴-۲۹



محل قرارگیری نوار نمدی



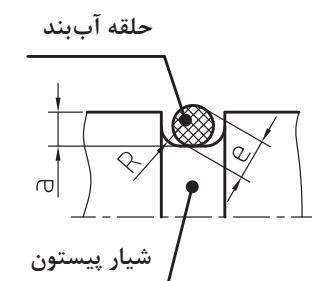
شکل ۴-۳۰

در شکل ۲-۳۰ در قسمت بدنه یک شیار با مقطع دوزنقه و یک آب‌بند نمدی با مقطع مربع دیده می‌شود که پس از سوار کردن دستگاه و قرار گرفتن آب‌بند در شیار، به شکل آن درآمده و به میله می‌چسبد.

■ (ب) مواد آب‌بندی گرد (اُرینگ): نوعی وسیله آب‌بندی ساده و ارزان حلقه آب‌بندی با مقطع گرد (اُرینگ) است.



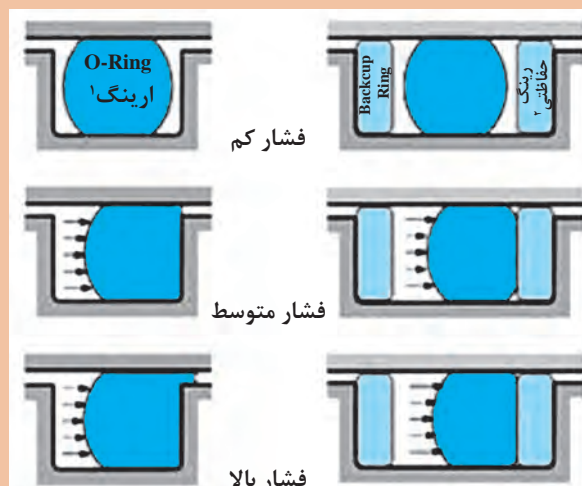
شکل ۴-۳۱



شکل ۴-۳۲

خاصیت آب‌بندی یک حلقه لاستیکی با مقطع گرد، آن است که وقتی حلقه در داخل شکاف (مثلاً شکاف پیستون) قرار می‌گیرد، در اثر فشار مایع (گاز) موجود به یک طرف فشرده شده و یا شکل گرفتن به صورت شیار مزبور کلیه فضاهای خالی و محل‌های باز بین (پیستون و سیلندر) را پر خواهد کرد. اندازه این حلقه‌ها بستگی به قطر پیستون دارد. این حلقه‌ها با مقطع چهار گوش نیز وجود دارند.

استنباط خود را از شکل زیر بنویسید.



شکل ۴-۳۳

فعالیت



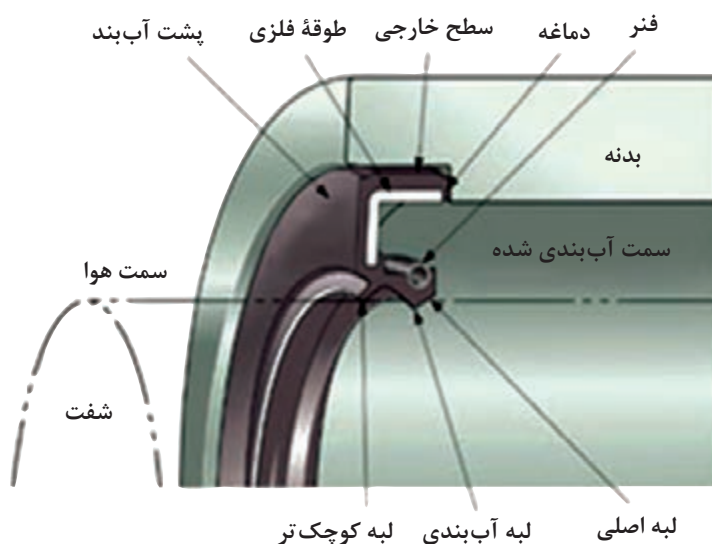
۱- O-Ring

۲- Backup Ring

■ ج) حلقه‌های آب‌بند (کاسه نمد): برای میله‌هایی که با سرعت زیاد می‌چرخند (میله‌های چرخ دنده‌ها، محورهای ماشین‌ها، موتورها و...) از این نوع آب‌بندها استفاده می‌شود. این حلقه‌های آب‌بند دارای فنری هستند که لبه فرم‌دار داخلی آنها را همواره بر روی سطح میله می‌فشارد.



شکل ۴-۳۴



شکل ۴-۳۵

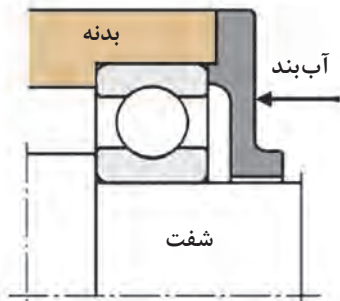
شکل ۴-۳۶: فرم‌های مختلفی (دیگری) از حلقه‌های آب‌بندی را نشان می‌دهد.



شکل ۴-۳۶

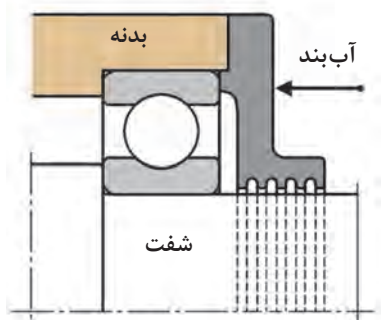
آب‌بندی بدون تماس

در این نوع آب‌بندی، هنگام مونتاژ، فاصله شیار موجود بین میله و یاتاقان را از مواد چرب‌کاری غلیظ پر می‌کنند.



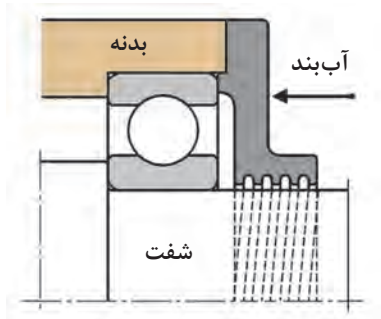
شکل ۴-۳۷

هنگام چرخش میله در دور بالا، حرکت گردابی به وجود می‌آید و این باعث می‌شود که از خروج روغن و یا ورود گرد و غبار به داخل مجموعه جلوگیری شود.



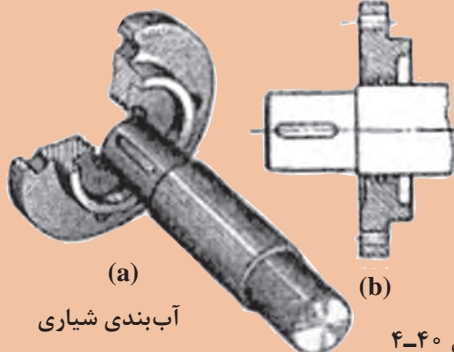
شکل ۴-۳۸

در آب‌بندی شیاری شکل مقابل، شیارهای مارپیچی بایستی در جهت دوران ایجاد شده باشند تا در اثر دوران میله، گریس به طرف یاتاقان کشانده شود. دهانه‌های معمول برای شکاف‌های آب‌بندی ۰/۱۵ تا ۰/۱ mm است.



شکل ۴-۳۹

در شکل روبه‌رو از چه نوع آب‌بندی استفاده شده است؟



شکل ۴-۴۰

فعالیت



.....

.....

.....

.....

.....

کوپلینگ‌ها




شکل ۴-۴۱

کوپلینگ‌ها برای انتقال مستقیم حرکت دورانی از یک محور به محور دیگر مورد استفاده قرار می‌گیرند. شکل ۴-۴۱ زیر یک نوع از کوپلینگ‌ها را نشان می‌دهد.

پس از مطالعه این فصل، مجدداً به این صفحه مراجعه کرده و نام هر کوپلینگ را در زیر آن یادداشت کنید.

فعالیت



کوپلینگ‌ها را می‌توان در گروه‌های زیر دسته‌بندی کرد:

الف) کوپلینگ‌های سخت

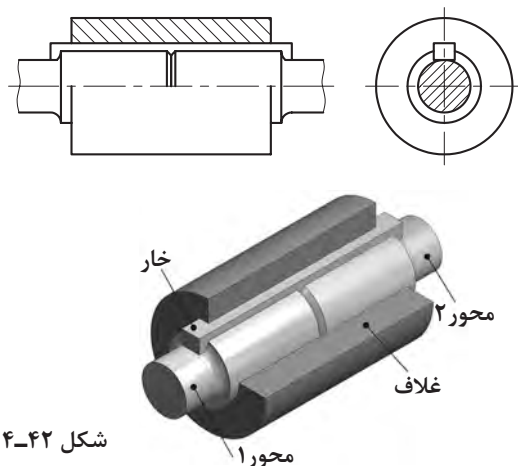
ب) کوپلینگ‌های جدا شونده

ج) کوپلینگ‌های انعطاف‌پذیر

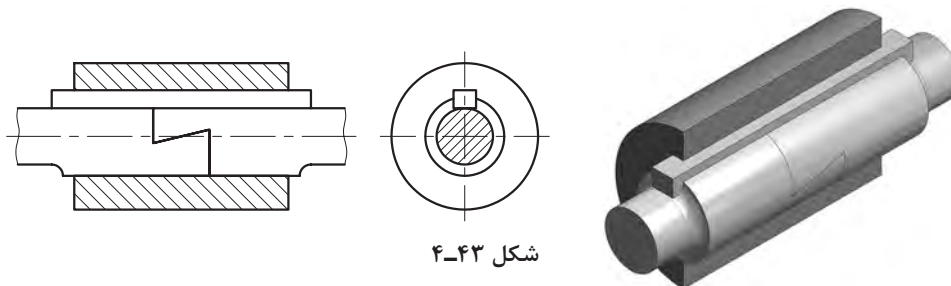
الف) کوپلینگ‌های سخت

این کوپلینگ‌ها به دو محور امکان چرخش نسبی نمی‌دهند. آنها به دو گروه تقسیم می‌شوند:

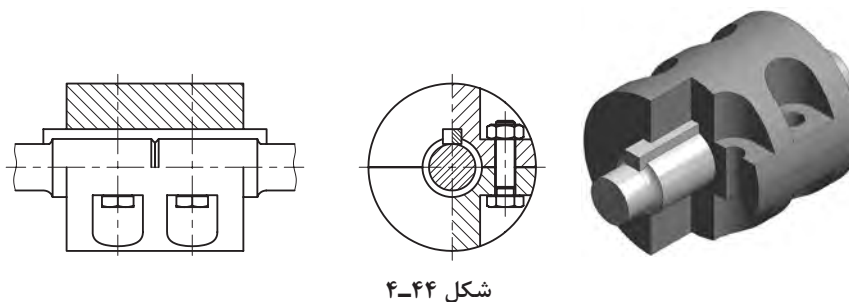
۱ **کوپلینگ غلافی یکپارچه:** که از یک غلاف چدنی استوانه‌ای شکل ساخته شده که در وسط آن انتهای دو میلۀ سربه‌سر هم قرار می‌گیرند. یک خار نیز روی میلۀ و هم روی غلاف جا می‌رود.

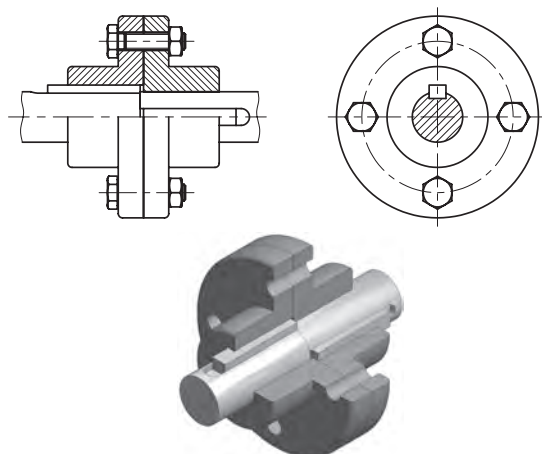


۲ **کوپلینگ غلافی نیمه سربه سر:** در این کوپلینگ سرمیلۀ ها طوری ساخته شده‌اند که در طول کوتاهی روی هم بیفتند. شیب در قسمت روی هم افتاده، باعث می‌شود که اگر میلۀ ها در جهت مخالف کشیده شوند، از هم جدا نشوند. برای اتصال میلۀ ها و غلاف، از یک خار استفاده شده است.



۳ **کوپلینگ غلافی دوپارچه:** در اینجا غلاف از دو نیم استوانه ساخته شده که توسط پیچ و مهره به هم متصل می‌شوند. وقتی دو نیمه با پیچ به هم بسته می‌شوند، میلۀ را محکم در بر خواهند گرفت. درگیری دو میلۀ به کمک خار صورت می‌گیرد.

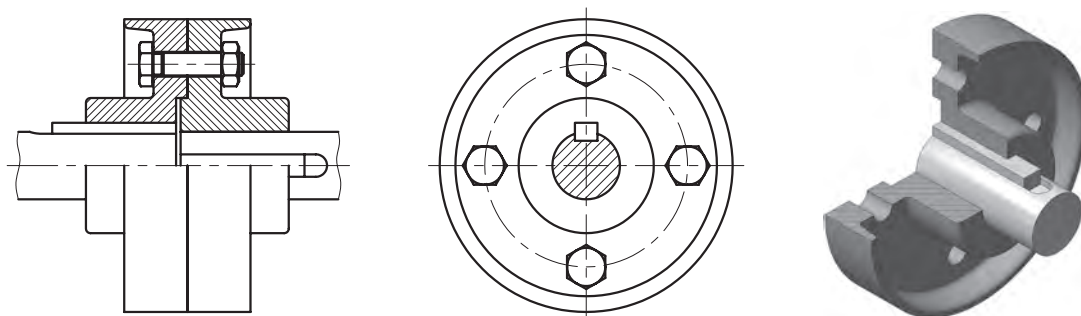




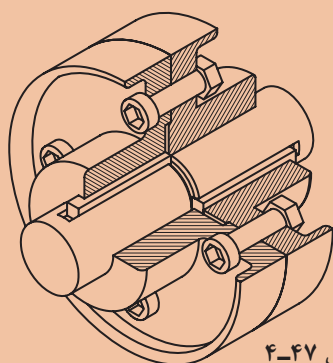
شکل ۴-۴۵

۴ کوپلینگ فلانچی (لبه دار): این کوپلینگ‌ها کاربرد وسیعی دارند و از دو فلانچ چدنی ساخته شده‌اند که با خار به انتهای دو میله متصل شده و توسط چند پیچ محکم‌کننده به هم بسته می‌شوند. برای تضمین هم‌محوری، یکی از میله‌ها قدری امتداد یافته و قسمتی از انتهای آن وارد فلانچ متصل به میله دیگر می‌شود. به این ترتیب دو میله هم‌محور می‌مانند.

شکل مقابل کوپلینگ فلانچی از نوع حفاظ‌دار را نشان می‌دهد. برای هم‌محوری صحیح میله‌ها، پیش‌آمدگی (زبان‌ه‌ای) در مرکز فلانچ ایجاد می‌کنند. این زبانه دقیقاً در تورفتگی مشابهی که در فلانچ دیگر تعبیه شده جا می‌رود.



شکل ۴-۴۶



شکل ۴-۴۷

استنباط خود را در مورد شکل مقابل یادداشت کنید.

..... ✍

..... ✍

..... ✍

..... ✍

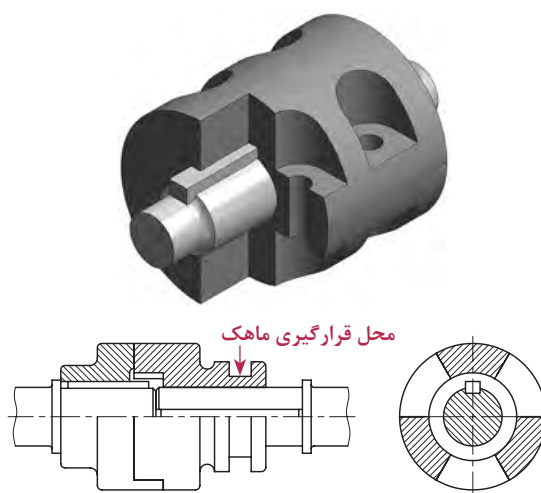
..... ✍

فعالیت



ب) کوپلینگ‌های جدا شونده

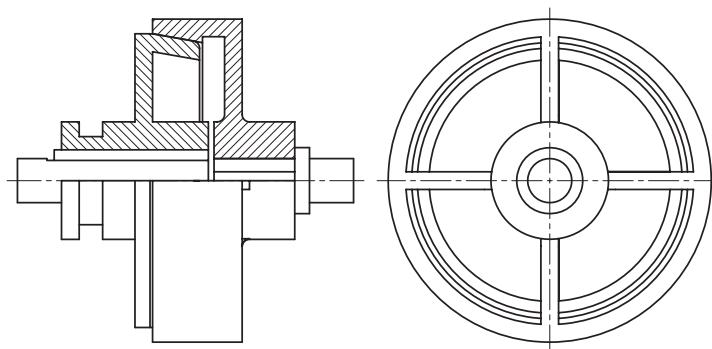
توسط این کوپلینگ‌ها می‌توان میله‌ها را (حتی در موقع چرخش) با هم درگیر یا در صورت لزوم از هم جدا کرد. کوپلینگ چنگکی شکل زیر یکی از انواع کوپلینگ‌های جدا شونده است که معمولاً برای میله‌های کم‌دور به کار می‌رود. هر فلانچ چند چنگک دارد که در تورفتگی‌های مشابه با فلانچ دیگر، درگیر می‌شود (در شکل ۴-۴۸، ۳ چنگک وجود دارد). یک فلانچ توسط خار به میله متصل شده درحالی که فلانچ دیگر به وسیله خار روی میله سوار شده، اما می‌تواند آزادانه روی آن میله بلغزد. (روی توپی این فلانچ شیار و وجود دارد که، ماهک یک اهرم در آن جای می‌گیرد).



شکل ۴-۴۸

■ کوپلینگ اصطکاکی مخروطی

این نیز یکی از کوپلینگ‌های جداشونده است که به همان شیوه کوپلینگ چنگکی عمل می‌کند. میله‌ها به واسطه اصطکاک میان دو سطح مخروطی فلانچ‌ها با هم درگیر می‌شوند.



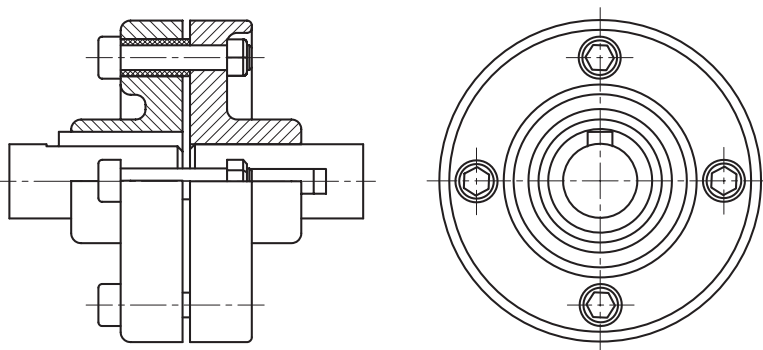
شکل ۴-۴۹

ج) کوپلینگ‌های انعطاف پذیر

کوپلینگ انعطاف پذیر امکان چرخش نسبی و انحراف هم محوری میله‌ها را در حدود معینی فراهم می‌کند.

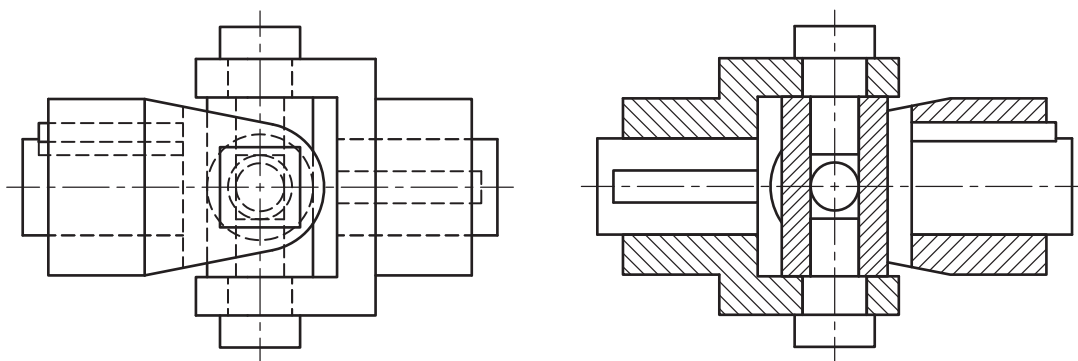
۱) کوپلینگ انعطاف پذیر پینی:

این نوع از کوپلین‌ها دارای چهار پین محرک می‌باشند (شکل ۴-۵۰). این پین‌ها به وسیله مهره به یکی از فلانچ‌ها محکم شده‌اند. در حالی که فلانچ دیگر به وسیله واشر لاستیکی پوشانده شده و به صورت لق نگهداشته شده است. معمولاً از این نوع کوپلینگ برای اتصال مستقیم یک الکتروموتور به ماشین استفاده می‌کنند. (واشرهای لاستیکی به عنوان ضربه گیر عمل می‌کنند.)

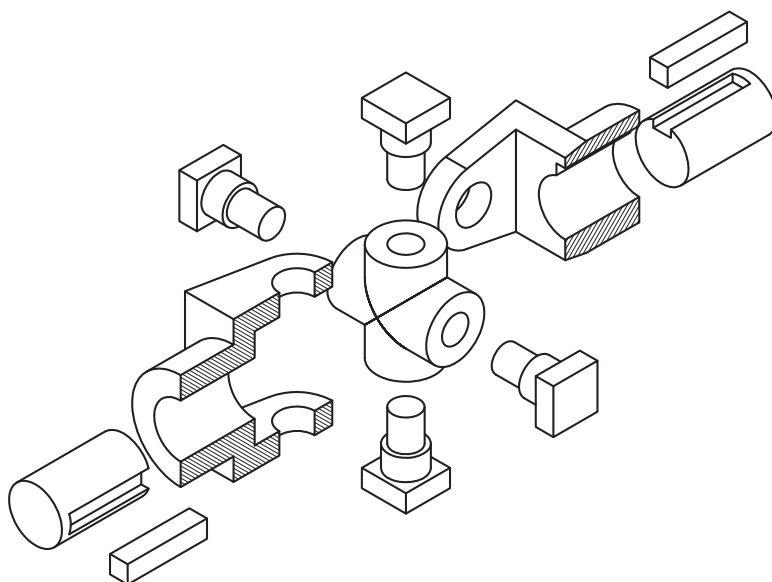


شکل ۴-۵۰

۲) چهارشاخه گاردان (اتصال هوک): این نوع کوپلینگ برای درگیری میله‌هایی به کار می‌رود که محورشان متقاطع است. دوچنگال مشابه به وسیله خار به انتهای دو میله متصل شده‌اند. این چنگال‌ها به صورت مفصلی به چهار شاخه‌ای که دوبازویش برهم عمودند، متصل می‌شود. (شکل ۴-۵۱) در این نوع کوپلینگ زاویه بین محورها، حتی در موقع حرکت می‌تواند تغییر کند. شکل ۴-۵۲ نقشه باز شده و سوار شده آن را نشان می‌دهد.

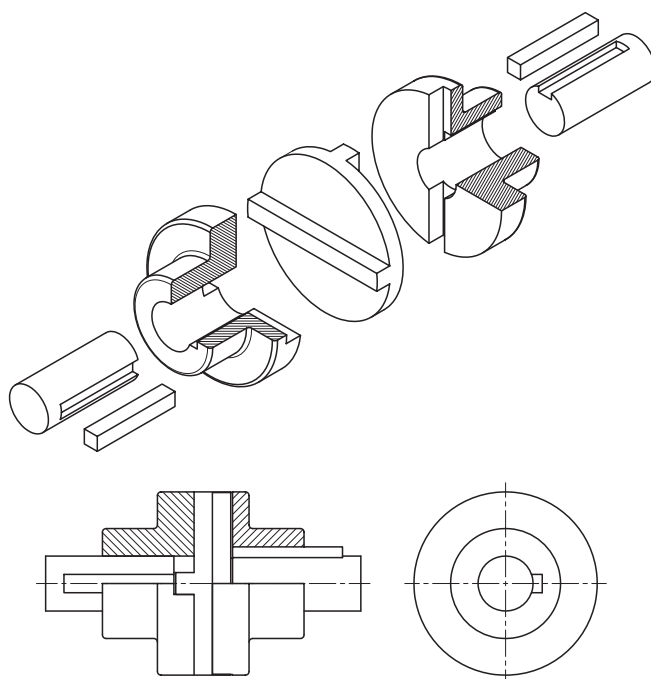


شکل ۴-۵۱



شکل ۴-۵۲

۳ کوپلینگ اولدهام: توسط این کوپلینگ میله‌های موازی، اما غیر هم‌محور باهم درگیر می‌شوند. دو فلانچ که هر کدام تورفتگی مستطیلی دارند، توسط خار به هریک از میله‌ها وصل می‌شوند. قطعه دیگری به صورت صفحه (دیسک) دایره‌ای، که دارای دو پیش‌آمدگی مستطیلی و عمود برهم در دو طرف است، مطابق شکل زیر، بین دو فلانچ واقع می‌شود.



شکل ۴-۵۳

فنرها

برخی از وسایل یا مکانیزم‌هایی که در محیط پیرامون شما وجود دارند و در آنها فنر به کار رفته است، عبارت‌اند از: فنر داخل خودکار، کمک فنر دوچرخه، فنر داخل چتر، فنر داخل ماشین اسباب‌بازی و غیره. فنرها وسیله‌ای هستند که انرژی مکانیکی را در خود ذخیره می‌کنند و در هنگام لزوم آن را باز پس می‌دهند، فنرها عامل واردکننده نیرو یا گشتاور در قطعات مکانیکی هستند. فنرها را می‌توان بر حسب نوع نیرویی که به آنها وارد می‌شود، طبقه‌بندی کرد:

فنر پیچشی	فنر کششی	فنر فشاری
		

(فنرها را همچنین از نظر شکل هندسی آنها می‌توان طبقه‌بندی کرد.)

به وسایل اطراف خود دقت کنید و جدول زیر را کامل کنید.

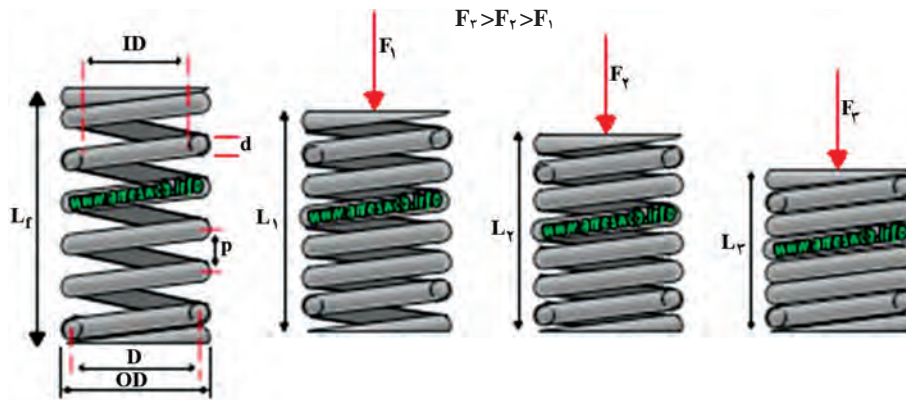
نوع فنر	مورد استفاده
فنر فشاری	
فنر کششی	
فنر پیچشی	

فعالیت



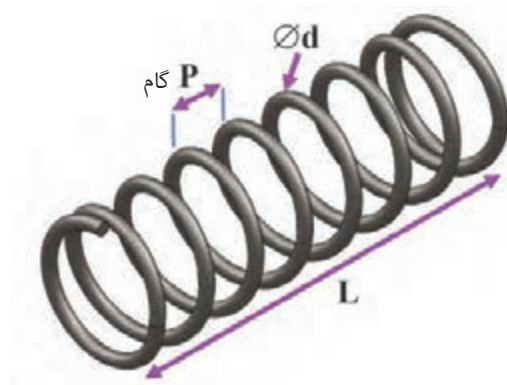
فنرهای مارپیچ

«فنرهای مارپیچ استوانه‌ای فشاری» بیشترین مصرف را در میان سایر فنرها دارند. آنها در بیرون اندازه قالب‌ها، کمک فنر اتومبیل، صفحه کلاچ، سوپاپ اطمینان و... به کار می‌روند. با وارد شدن نیرو، حلقه‌های این فنر به هم نزدیک می‌شوند. این فنرها از پیچاندن مفتول‌های فنری به دور استوانه ایجاد می‌شوند.



شکل ۴-۵۴

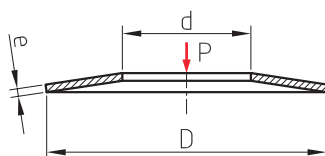
فاصله بین دو حلقه مجاور روی فنر را گام فنر می‌گویند که در شکل زیر با حرف P نمایش داده شده است. قطر مفتول فنر با حرف d و طول آن با حرف L مشخص شده است.



شکل ۴-۵۵

فنرهای بشقابی (بل ویل)

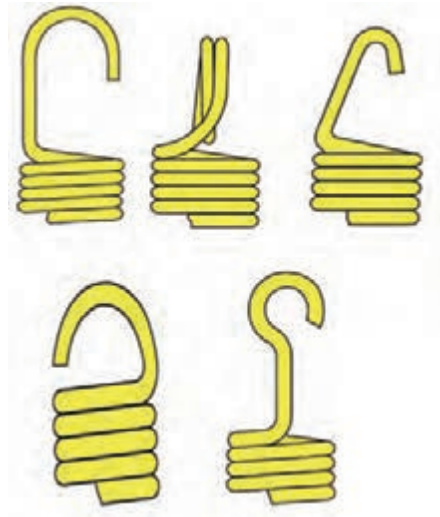
این فنرها جزء فنرهای فشاری هستند. شکل آنها به صورت مخروط ناقص است. این فنرها را می‌توان به صورت تکی، به صورت موازی، به صورت متضاد و یا به صورت مخلوط (ترکیبی) روی هم قرار داد. کاربرد آنها در قالب‌سازی، صنایع اتومبیل و.... می‌باشد



شکل ۴-۵۶

فنرهای مارپیچ استوانه‌ای کششی

زمانی که به این فنرها نیروی وارد نمی‌شود، حلقه‌های آنها به یکدیگر چسبیده‌اند. حلقه‌ها با اعمال نیروی کششی از هم باز شده، انرژی را در خود ذخیره کرده و پس از حذف نیرو به جای خود باز می‌گردند. ابتدا و انتهای این فنر (به‌منظور اتصال در محل مورد نظر) به شکل حلقه یا قلاب ساخته می‌شود.



شکل ۴-۵۷

فنرهای پیچشی استوانه‌ای

این فنرها نیروی پیچی را در خود ذخیره می‌کنند تا در موقع لزوم این نیرو را به قطعه دیگری انتقال دهند. احتمالاً این نوع فنرها را در درب بخاری، داشبورد اتومبیل، یا گیره‌های لباس مشاهده کرده‌اید.



شکل ۴-۵۸

برخی دیگر از فنرهای فلزی متداول

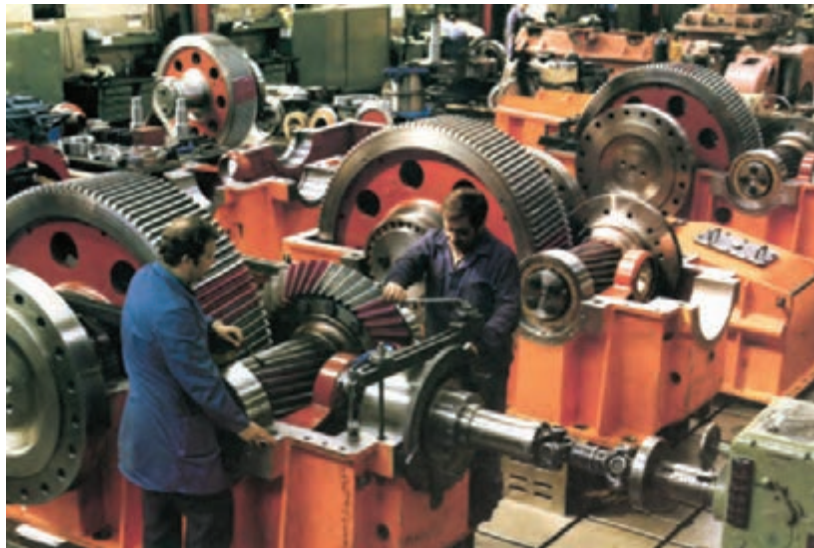
فنر پیچشی حلزونی	فنر شاخه‌ای خمشی (چندلایه)

شکل ۴-۵۹

چرخ دنده‌ها

نحوه انتقال قدرت توسط چرخ دنده‌ها

تقریباً در تمام مکانیزم‌ها و ماشین‌ها لازم می‌شود که حرکت دورانی از یک محور به محور دیگر انتقال یابد. اگر در این انتقال حرکت فاصله محورها کم باشد و لازم باشد که انتقال حرکت به‌طور دقیق انجام شود، از چرخ دنده‌ها^۱ استفاده می‌کنند.

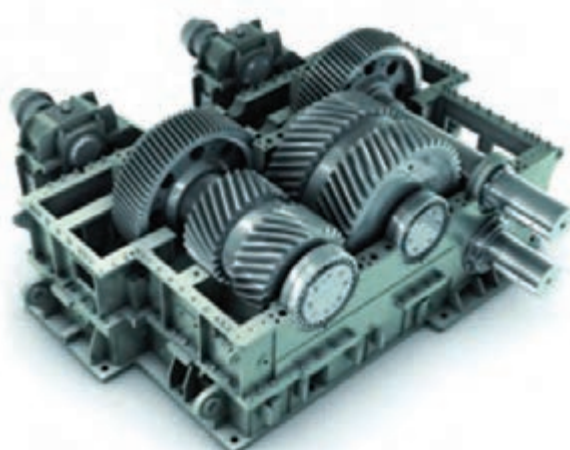


شکل ۴-۶۰

در شکل‌های زیر مکانیزم‌هایی را مشاهده می‌کنید که در آنها از انواع مختلفی از چرخ دنده‌ها استفاده شده است.

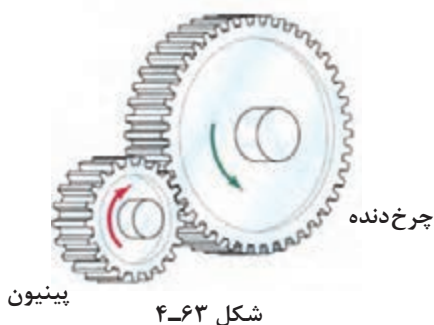


شکل ۴-۶۱



شکل ۴-۶۲

متناسب با موقعیت نسبی محورهای چرخ دنده‌ها، در شکل ۴-۶۲ درگیری‌های زیر ملاحظه می‌شود:



الف) درگیری‌های موازی

(در این حالت محور چرخ دنده‌ها موازی هستند)



ب) درگیری‌های متضاد

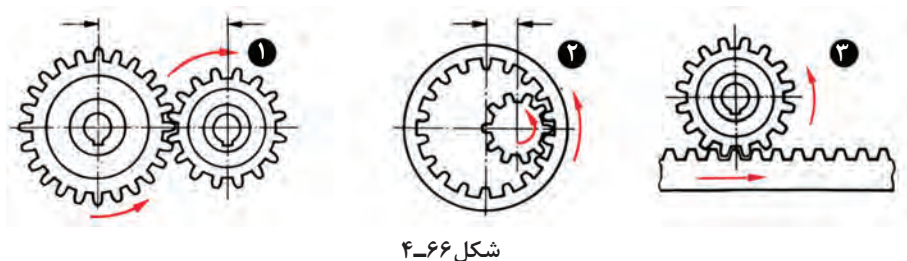
(در این حالت محور چرخ دنده‌ها غیر موازی هستند)



ج) درگیری‌های متناظر

(در این حالت محور چرخ دنده‌ها در یک صفحه قرار ندارند)

چرخ دنده‌ها ممکن است دارای دنده‌های داخلی یا خارجی باشند.



- ۱ دنده خارجی (جهت گردش مخالف یکدیگر)
- ۲ دنده داخلی (جهت گردش موافق یکدیگر و فاصله تا مرکز کوتاه)
- ۳ چرخ دنده ساده با دنده شانه‌ای (حرکت دورانی به یک حرکت مستقیم الخط هم جهت تبدیل می‌شود)

جهت حرکت در چرخ دنده‌های خارجی، عکس همدیگر و در چرخ دنده‌های داخلی هم جهت است. (چرخ دنده‌هایی که کمترین دنده را دارند «پینیون^۱» نامیده می‌شوند)



شکل ۴-۶۷

چرخ زنجیر (مکانیزم های زنجیری)

از مکانیزم‌های زنجیری برای انتقال نیرو و حرکت بین محورهای موازی استفاده می‌شود، درحالی‌که فاصله دو محور زیاد بوده و امکان انتقال حرکت توسط چرخ دنده‌ها برای آنها امکان‌پذیر نباشد.



شکل ۴-۶۸

از مزایای این نوع مکانیزم‌ها در مقایسه با چرخ تسمه‌ها، انتقال حرکت از یک محور به چند محور می‌باشد.

انواع متفاوتی از زنجیرها هستند که برای این منظور مورد استفاده قرار می‌گیرند. دوگروه پرمصرف آنها عبارت‌اند از: زنجیرهای غلتکی و زنجیرهای دنده‌ای.

زنجیرهای غلتکی

در این نوع زنجیرها صفحات اتصال (عضو داخلی) آنها از یک انتها با یک پین و از انتهای دیگر با یک بوش مفصلی (غلاف) پرچ شده‌اند. بر روی این پین‌های مفصلی، غلتک‌های قابل دوران می‌نشینند تا از اصطکاک و در نتیجه سایش در جناح‌های دنده چرخ زنجیره در موقع درگیر شدن جلوگیری کند. در مواردی که بخواهند توسط این زنجیرها، نیروهای بیشتری را انتقال دهند، از زنجیرهای چند ردیفه (۲ یا ۳ رشته‌ای) استفاده می‌کنند.



شکل ۴-۶۹

زنجیرهای دنده ای

زمانی که هدف انتقال نیروهای زیادتری باشد، از زنجیرهای دنده ای که دندانه آن شبیه به دندانه های یک چرخ دنده است استفاده می کنند.

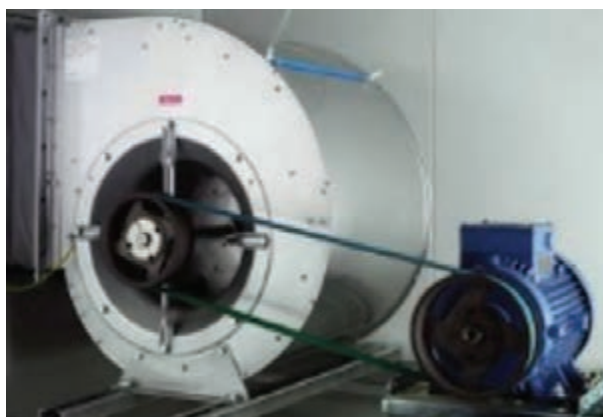


شکل ۴-۷۰

این زنجیرها با پهنای زیادی ساخته می شود و به دلیل تماس آرام تر دندانه های زنجیر با چرخ زنجیر حرکت بی صداتری نسبت به زنجیرهای غلتکی دارند.

با استفاده از چرخ (پولی) و تسمه می توان حرکت دورانی را از یک پولی به عنوان محرک به پولی دیگر به عنوان چرخ متحرک که در فاصله دوری از هم قرار گرفته اند، منتقل نمود.

انتقال حرکت در این مکانیزم از طریق اصطکاک بین تسمه و چرخ تسمه امکان پذیر است. از مکانیزم های تسمه ای در ماشین های نساجی، اره های چند تیغه ای، دریل های ستونی و.... استفاده می شود.

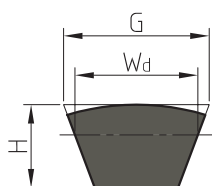
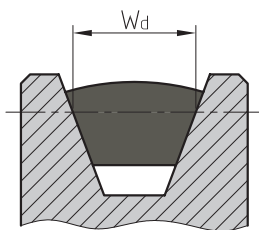


شکل ۴-۷۱

چرخ تسمه

انواع تسمه ها و چرخ تسمه ها

سطح مقطع تسمه ها بر حسب نیاز ممکن است به شکل تخت، دوزنقه ای و گرد انتخاب شود.



بنابر این شکل سطح تماس تسمه یا چرخ تسمه متناسب با سطح مقطع تسمه تهیه می شود. (در شکل مقابل مقطع تسمه به صورت دوزنقه ای است، بنا براین شکل هندسی چرخ تسمه نیز به صورت دوزنقه ای خواهد بود). در ادامه با توجه به متداول بودن کاربرد دو نوع چرخ تسمه دوزنقه ای و تخت به معرفی بیشتر آنها می پردازیم.

Wd عرض گلوپی که برابر عرض تسمه است روی پولی اندازه گیری می شود.

سطح مقطع $G \times H$ و Wd عرض تسمه

شکل ۴-۷۲

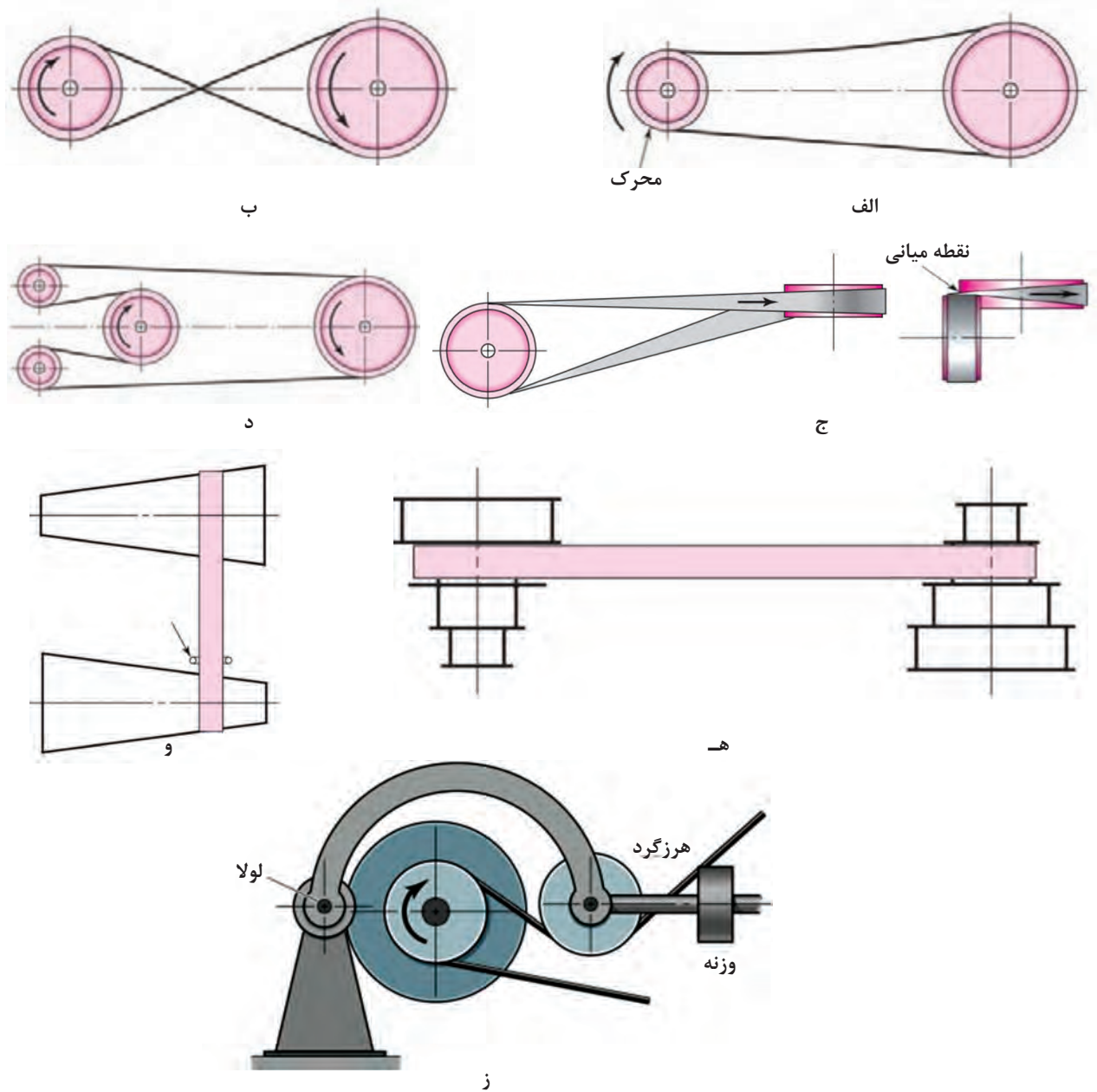
تسمه های تخت

فرم مقطع این نوع تسمه ها به شکل مستطیل است و جنس آنها از چرم یا مواد مصنوعی است. چرخ تسمه ها نیز باید علاوه بر داشتن سطح صاف، سبک نیز باشند. بدنه چرخ تسمه ها ممکن است استوانه ای (صاف) یا دارای انحناء کمی باشد.



شکل ۴-۷۳

انتقال حرکت به وسیله تسمه تخت در حالت های مختلفی انجام می شود.



شکل ۴-۷۴

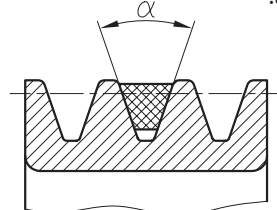
انواع مکانیزم‌های تسمه تخت

الف) مکانیزم باز، ب) مکانیزم متقاطع (بسته)، ج) مکانیزم نیمه‌متقاطع د) مکانیزم با چند پولی ه) مکانیزم با پولی‌های مرحله‌ای و) مکانیزم با پولی‌های مخروطی ز) مکانیزم با قرقره‌های هرزگرد شکل (۴-۷۴)

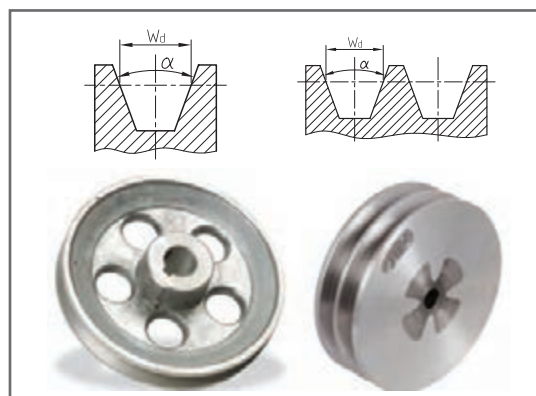
تسمه‌های دوزنقه‌ای

در این نوع تسمه‌ها، فرم قطع تسمه و خود شیار تسمه روی چرخ، به صورت دوزنقه است. این تسمه‌ها نیروی بیشتری را (تا ۳ برابر) در مقایسه با چرخ تسمه‌های تخت منتقل می‌کنند. ابعاد این تسمه‌ها استاندارد است. و آنها را به اندازه‌های (اسمی ۶، ۱۰، ۱۳، ۱۷، ۲۲، ۳۲، ۴۰ میلی‌متر می‌سازند. (منظور از اندازه اسمی، اندازه قاعده بزرگ دوزنقه است.)

زاویه شیار این چرخ تسمه‌ها متناسب با قطر آنها از 32° تا 38° انتخاب می‌شود. هرچقدر تسمه بزرگ‌تر باشد، زاویه بیشتری برای آن در نظر می‌گیرند.



$\alpha: 32^\circ \text{ تا } 38^\circ$

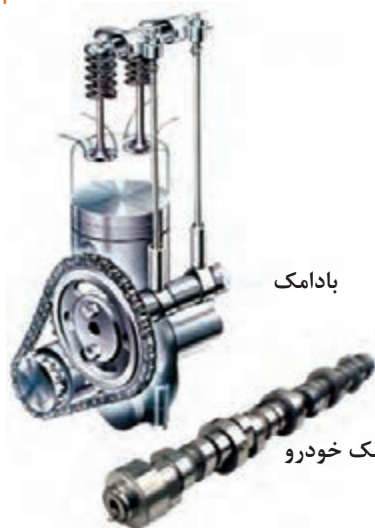


شکل ۴-۷۵

بادامک

نحوه عملکرد بادامک و کاربرد آنها در صنعت

بادامک عضوی از ماشین است که به کمک آن می‌توان حرکت‌های خاص را (که با وسایل دیگر امکان‌پذیر نیست) به وجود آورد. باتوجه به شکل‌های مختلفی که محیط بادامک می‌تواند داشته باشد، قادر است انواع حرکت‌ها را به عضو دیگری به نام «پیرو» منتقل نماید.

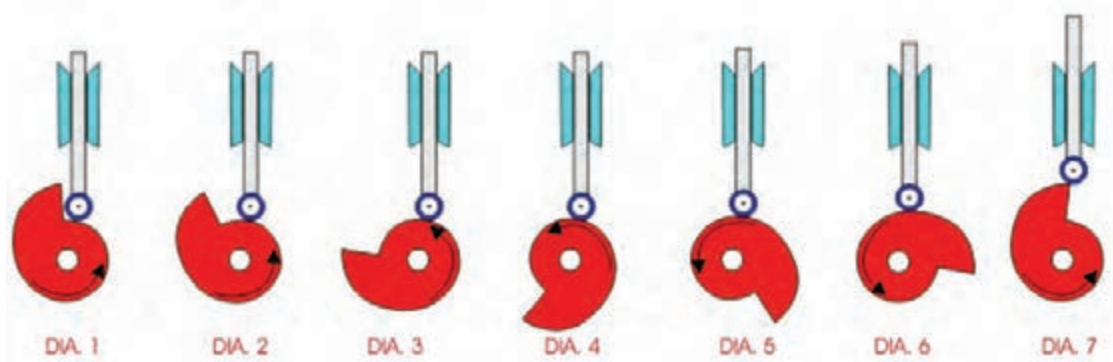


شکل ۴-۷۶



شکل ۴-۷۷

پیرو قسمتی از مکانیزم است که روی محیط بادامک تکیه داشته و دارای حرکت رفت و برگشتی است. بادامک‌های مختلف می‌توانند حرکت‌های گوناگونی را به پیرو بدهند در شکل زیر ملاحظه می‌کنید که با چرخش بادامک، پیرو به طرف بالا یا پایین جابه‌جا می‌شود. به نظر شما بادامک زیر، در کدام جهت (چپ یا راست) شروع به حرکت کرده است؟



شکل ۴-۷۸

قبل از آنکه با شکل ظاهری انواع بادامک‌ها آشنا شویم، به معرفی چند اصطلاح در مورد آنها می‌پردازیم.
۱ جابه‌جایی پیرو: معمولاً موقعیت پیرو را نسبت به نقطه‌ای مشخص به نام نقطه صفر در زمان معین یا نسبتی از یک دور مسیر حرکت دستگاه نشان می‌دهد که بر حسب زاویه «درجه» و یا طول «میلی‌متر» اندازه‌گیری می‌شود.

۲ جابه‌جایی بادامک: که بر حسب زاویه و یا طول اندازه‌گیری می‌شود. حرکت و یا موقعیت بادامک را نسبت به موقعیت صفر مشخص می‌کند. جابه‌جایی بادامک و جابه‌جایی پیرو وابسته به هم هستند.

۳ پروفیل بادامک: سطح واقعی بادامک را پروفیل بادامک می‌نامند.

۴ دایره اصلی یا دایره پایه: کوچک‌ترین دایره‌ای است که مرکز آن بر محور چرخش و مماس بر سطح

نقطه اثر: نقطه‌ای فرضی از پیرو است. این نقطه با نقطه‌ای از پیرو لبه چاقویی فرضی متناظر است. این

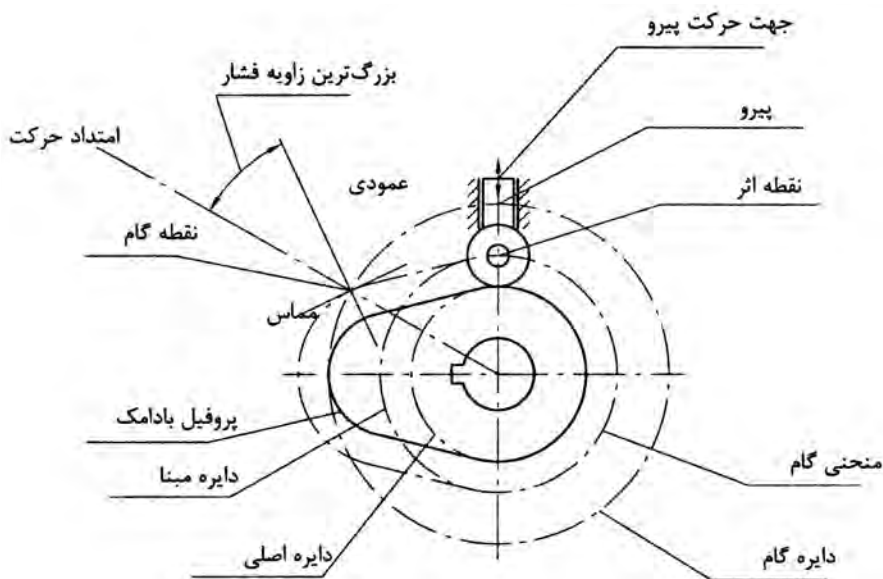
۶ منحنی گام: مکان هندسی ایجاد شده توسط نقطه اثر در حین حرکت پیرو نسبت به پادامک است. در

۷ دایره مینا: کوچک‌ترین دایره‌ای است که در منحنی گام و هم مرکز با محور بادامک رسم می‌شود. این

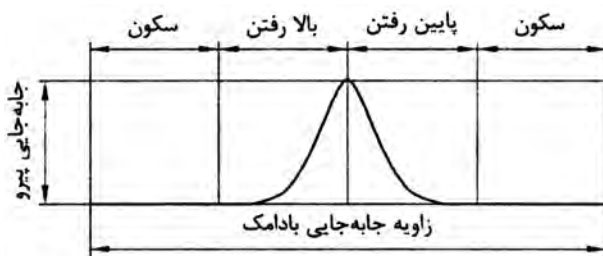
زاویه فشار: زاویه بین امتداد حرکت لحظه‌ای پیرو و عمود بر منحنی گام می باشد.

۹ نقطه گام: موقعیتی است روی منحنی گام که زاویه فشار بیشترین مقدار خود را داشته باشد.

۱۰ دایره گام: دایره‌های است که از نقطه گام می‌گذرد.



اصطلاحات مورد استفاده در بادامک‌ها



نمودار جابه‌جایی پیرو

شکل ۷۹-۴

انواع بادامک پیرو

بادامک‌ها^۱ را می‌توان در دو گروه عمده (از نظر انواع حرکات) جای داد:

۱ بادامکی که نوسان می‌کند و یا حول یک نقطه دوران می‌نماید.

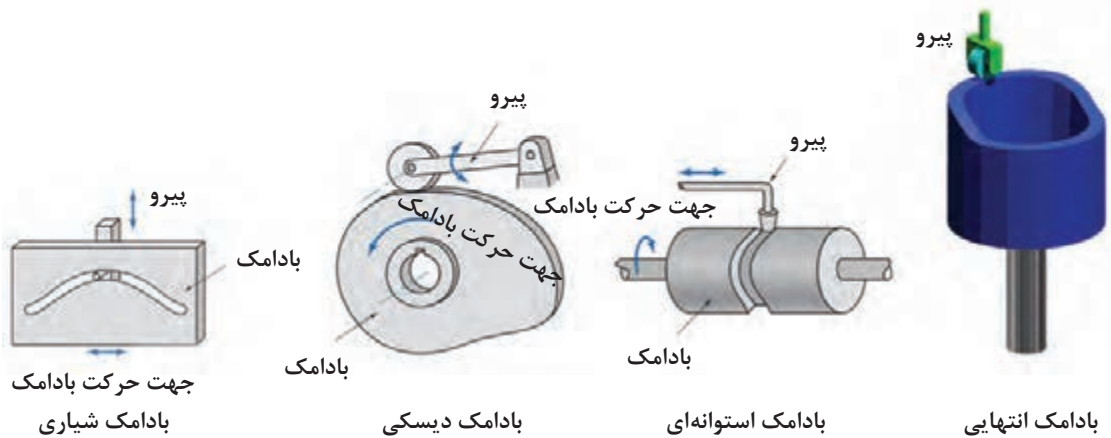
۲ بادامکی که برای ایجاد یک حرکت رفت و برگشتی به کار می‌رود.

باتوجه به اینکه انتقال قدرت در اغلب ماشین‌ها از محورهای در حال چرخش صورت می‌گیرد، بیشتر بادامک‌ها از نوع دورانی می‌باشند.

پیروها^۲ معمولاً در داخل یک قسمت «راهنما» بالا و پایین می‌روند و یا حول یک نقطه نوسان می‌کنند.

در تصاویر زیر نام هر بادامک در کنار آن نوشته شده است.

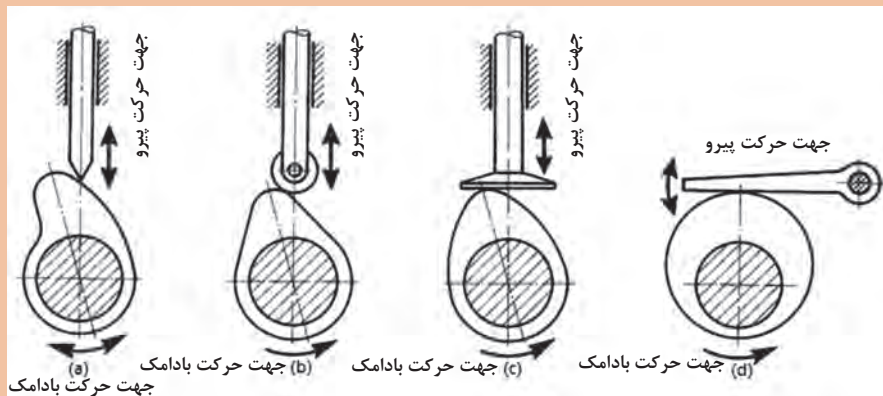
جهت حرکت پیرو هر کدام را (مطابق مثال) نشان دهید.



شکل ۴-۸۰

پیروها انواع مختلفی دارند: نوک تیز، غلتکی، تخت، سر تخت نوسانی و غیره.

در شکل زیر نام هر کدام از پیروها را در زیر آن یادداشت کنید.

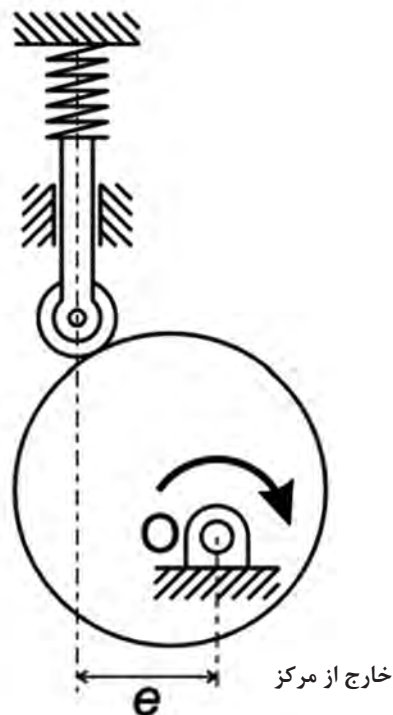


شکل ۴-۸۱

فعالیت



در مواقعی نیز ممکن است محور تقارن پیرو در راستای محور بادامک نباشد! که از آنها به عنوان پیرو خارج از مرکز یا offset نام برده می‌شود. شکل زیر یک نمونه از آنها را نشان می‌دهد.



شکل ۸۲-۴

ارزشیابی پایانی پودمان چهارم

✓ تمرینات یاتاقان

۱ استنباط خود را از شکل مقابل بنویسید؟

.....

۲ شکل مقابل معرف کدام نوع یاتاقان است؟

.....

۳ یاتاقان شکل مقابل چه نوع باری را می‌تواند تحمل کند؟

.....

۴ یاتاقان غلتشی کف گرد با شماره ۵۱۲۰۱ را توصیف کنید.

.....





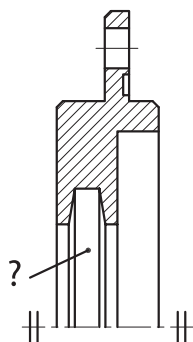
✓ تمرینات آب‌بندها

۱ تصویر مقابل کاربرد چه نوع آب‌بندی را نشان می‌دهد؟

.....

۲ در تصویر مقابل (در قسمت شیار) چه نوع آب‌بندی قرار می‌گیرد؟

.....



۳ در آب‌بندی شیاری

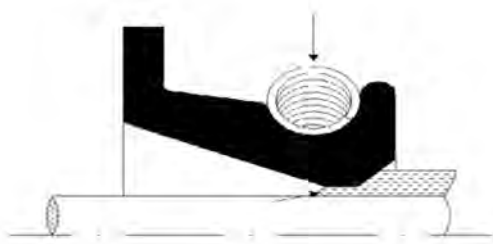
۱- گریس در داخل شیارها و بین فاصله دو سطح لغزشی پر می‌شود.

۲- برای ایجاد آب‌بندی، روغن به‌طور دائم در حال حرکت است.

۳- روی محور شیاری است که وسیله آب‌بندی در آن قرار می‌گیرد.

۴ در شکل مقابل نام قطعه‌ای که با علامت؟ معرفی شده چیست؟

.....





پودمان ۵

کنترل



- مفهوم کنترل را توضیح دهد.
- کاربرد کنترل را بیان کند.
- وظایف حسگرها در سیستم‌های کنترل را شرح دهد.
- کاربرد کنترل در سیستم مدیریت ساختمان را بیان کند.
- انواع محرک‌ها در سیستم‌های کنترلی را نام ببرد.
- مدل‌سازی سیستم‌های مکاترونیکی را تعریف نماید.
- مفهوم سیستم را بیان کرده و نمودار بلوکی آنها را رسم کند.

کنترل چیست؟

کنترل شاخه‌ای از علوم مهندسی است که به کنترل رفتار سیستم‌ها با کمک ورودی و پس‌خورد (Feedback) خروجی آنها می‌پردازد. پس‌خورد یا فیدبک توسط حسگرها حاصل می‌شود. در واقع فیدبک به نوعی آگاهی از رفتار سیستم است.



شکل ۵-۱- کنترل دستی ارتفاع آب

علم کنترل یکی از جذاب‌ترین علوم در مهندسی است و در سایر علوم مهندسی نظیر برق، مکانیک، هوافضا، شیمی و ... به‌صورت گسترده مورد استفاده قرار می‌گیرد. شکل بالا فرایند کنترل سطح آب یک مخزن را نشان می‌دهد. هدف این فصل کنترل خودکار یا اتوماتیک و بدون نیاز به انسان است. فیدبک در شکل بالا توسط چشم کاربر حاصل می‌شود و با آگاهی از سطح مخزن شیر را باز یا بسته می‌کند. این کنترل به‌صورت دستی صورت گرفته است.

در این فصل ابزارهای لازم جهت کنترل خودکار سیستم‌ها بیان می‌شوند. در کنترل خودکار احتیاج به کاربر نیست و تمام فرایند کنترل به‌صورت خودکار اجرا می‌شود.

تاریخچه کنترل

ارسطو (Aristotle) در کتاب اول، در باب «سیاست» چنین می‌نویسد: اگر هر وسیله‌ای به‌صورت خودکار می‌توانست کار خود را مستقل از انسان انجام دهد مثلاً چنگ بدون دخالت دست انسان می‌نواخت آنگاه نه رئیسی در کار بود و نه برده داری!

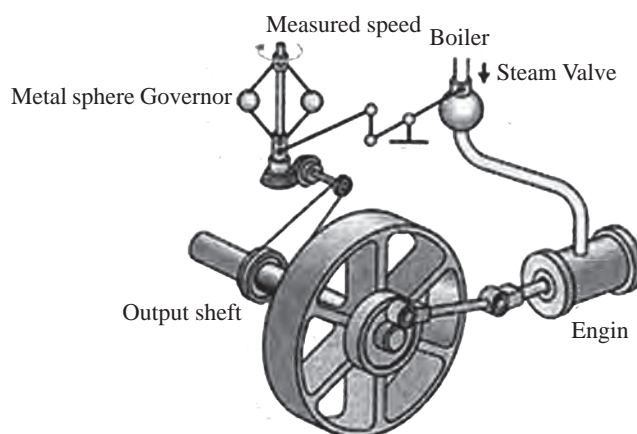
جمله ارسطو در ۳۸۰ سال قبل از میلاد به‌صورت شفاف هدف اصلی علم کنترل را نشان می‌دهد. می‌توان چنین برداشت کرد که هدف اصلی علم کنترل را می‌توان خودکار کردن کارها و فرایندها جهت افزایش

کیفیت زندگی بشر دانست.

تلاش‌های صورت گرفته جهت ساخت سامانه‌های خودکار مکانیکی دارای تاریخچه‌ای جالب و طولانی می‌باشد. در واقع واژه «اتوماسیون (Automation)» تا دهه ۴۰ میلادی رایج نبود. تا آنکه در آن زمان توسط کمپانی Ford motor برای نام‌گذاری فرایندی استفاده شد که طی آن ماشینی یک قطعه را از یک ایستگاه کاری به ایستگاه کاری دیگر جهت مونتاژ انتقال داده و سپس آن قطعه را دقیقاً در محل معینی برای انجام مراحل آتی مستقر می‌گرداند. با این وجود، توسعه موفقیت‌آمیز سامانه‌های خودکار مکانیکی قبل از آن مقطع نیز اتفاق افتاده بود. به طور مثال، کاربردهای ابتدایی سامانه‌های کنترل خودکار در یونان و در سال ۳۰۰ قبل از میلاد با توسعه مکانیسم‌های تنظیم کننده (Regulator) شناور به اجرا در آمد. ساعت آبی (Ktesibios) که در آن از تنظیم کننده شناور آب استفاده شده، و یک چراغ نفتی شناور که از آن جهت ایجاد سطحی ثابت استفاده می‌شده است دو نمونه دیگر هستند. بعدها و در قرن اول میلادی، Heron در اسکندریا کتابی به نام «نیوماتیکا» (Pneumatica) انتشار داد که طی آن گونه‌های مختلف مکانیسم‌های تنظیم سطح آب را با استفاده از تنظیم کننده‌های شناور تشریح نمود.

در اروپا و روسیه بین قرون ۱۷ و ۱۹ میلادی تجهیزات مهم بسیاری اختراع شدند که بعضاً مرتبط با کنترل بوده‌اند. کورنلیت دربل (Cornelis Derbel) تنظیم کننده حرارتی اختراع کرد که در واقع جزء اولین سیستم‌های پسخور، در آن دوره محسوب می‌شد. به دنبال آن Dennis Papis (۱۶۴۷-۱۷۲۰) تنظیم کننده ایمنی فشار جهت دیگ‌های بخار را در سال ۱۶۸۱ میلادی اختراع نمود. تنظیم کننده فشاری وی بیشتر مشابه شیر فشار دیگ‌های زودپز امروزی بوده است.

تکامل بعدی در اتوماسیون با پیشرفت‌های حاصل در نظریه کنترل مربوط به گاورنر (flyball) جیمز وات در سال ۱۷۶۹ میلادی می‌باشد. گاورنر (flyball) که در شکل ۵-۲ آمده است، جهت کنترل سرعت موتور بخار استفاده می‌شود. با اندازه‌گیری سرعت شفت خروجی و به کارگیری حرکت (flyball) شیر میزان بخار ورودی به موتور به طور خودکار کنترل می‌شود. با افزایش سرعت موتور، کره‌های فلزی روی گاورنر بلند شده و از محور شفت فاصله می‌گیرند و به این ترتیب راه شیر بسته می‌شود. با کاهش سرعت موتور کره‌های فلزی روی گاورنر پایین می‌آیند و راه شیر سوخت باز می‌شود. این نمونه‌ای از سامانه کنترل پسخور است که سیگنال بازخورد و راه انداز کنترل به طور کامل در یک سخت‌افزار مکانیکی کوپل می‌شوند.



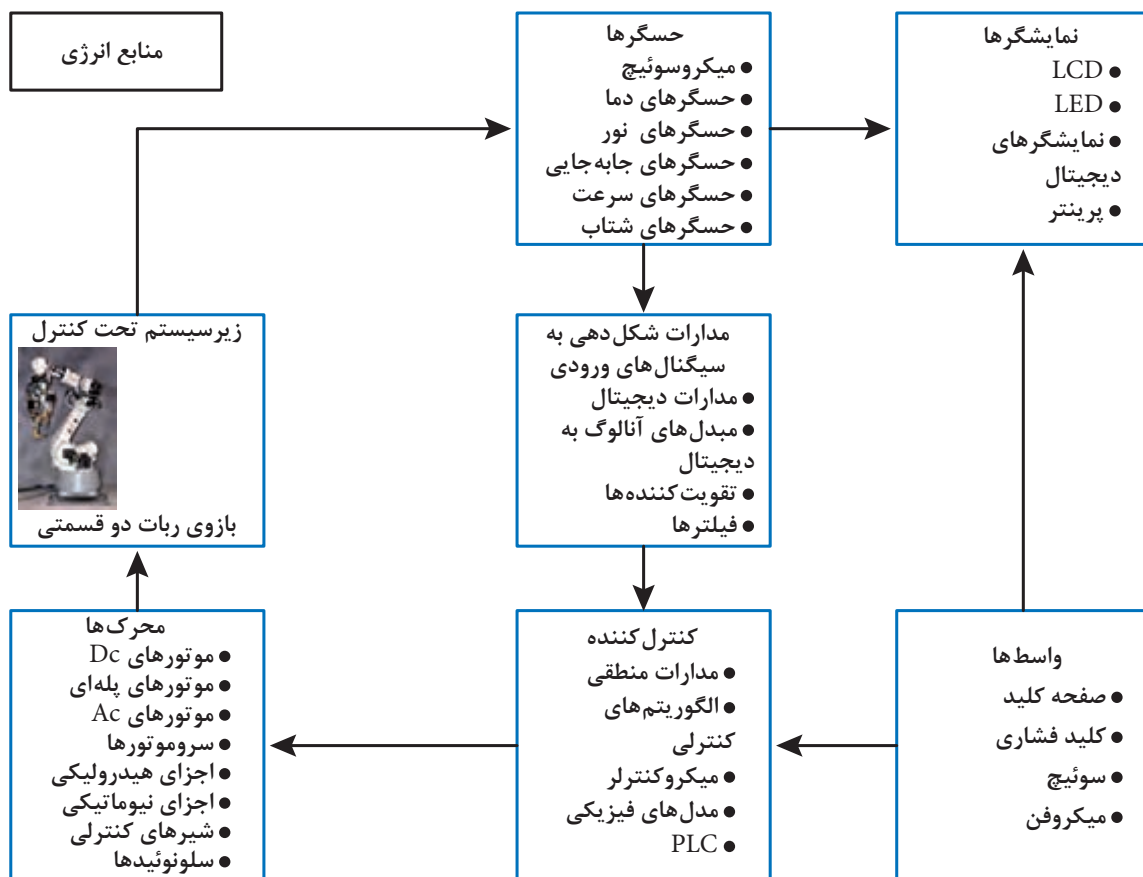
شکل ۵-۲- نمایشی از گاورنر جیمز وات

سیستم

در این بخش به تعریف سیستم^۱ پرداخته می‌شود. برای این منظور ابتدا باید مفهوم سیستم تعریف گردد. سیستم مجموعه‌ای از اجزای مختلف است که برای هدف خاصی کنار یکدیگر قرار گرفته‌اند. قلب، مغز و منظومه شمسی سیستم‌های طبیعی هستند. خودرو، هواپیما، کشتی، ربات، پالایشگاه‌ها و کارخانه‌ها از جمله سیستم‌های مصنوعی هستند که توسط انسان ساخته شده‌اند. یک سیستم که خود جزئی از یک سیستم بزرگ‌تر است، زیر سیستم نامیده می‌شود. به‌طور مثال، قلب خود یک سیستم است که جزئی از یک سیستم بزرگ‌تر یعنی بدن است. پس هنگام بررسی بدن، قلب یک زیر سیستم برای بدن محسوب می‌شود.

اجزای سیستم کنترلی

در شکل زیر اجزای یک سیستم کنترلی آورده شده است. توجه شود که ممکن است سیستم کنترلی برخی از این اجزا را نداشته باشد.

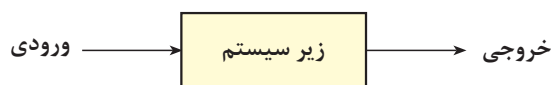


شکل ۳-۵- اجرای یک سیستم کنترلی

به عنوان مثال، در یک پهپاد، حسگرها موقعیت و ارتفاع را اندازه‌گیری می‌کنند. ولتاژ خروجی حسگرها پس از تقویت شدن و حذف نویزات غیر مجاز به کنترل‌کننده ارسال می‌شود. کنترل‌کننده با توجه به موقعیت جاری و موقعیت مطلوب پهپاد تصمیم‌گیری می‌نماید که با چه توانی موتورهای پهپاد را به حرکت در آورد و زاویه هریک از بالک‌ها چگونه باشد تا پهپاد به موقعیت مطلوب برسد.

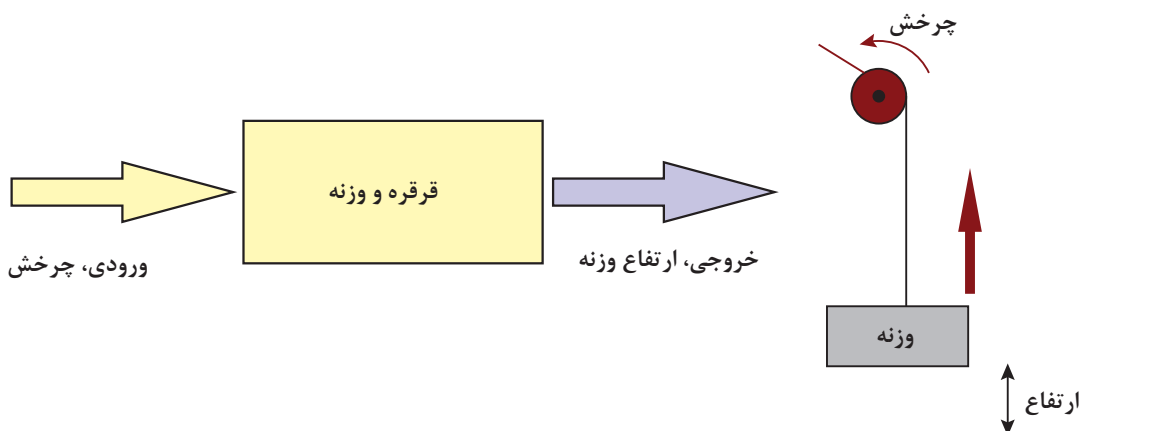
نمودار بلوکی

برای اینکه بتوانیم تأثیر متقابل قسمت‌های مختلف یک سیستم مکترونیکی را درک کنیم از **نمودارهای بلوکی** (Block Diagram) استفاده می‌کنیم. نمودار بلوکی از بلوک‌های مجزا تشکیل شده است که در آن ارتباط میان بلوک‌ها با **خطوط جهت‌دار** نمایش داده می‌شوند. هر بلوک نشان‌دهنده یک زیرسیستم است. یک زیرسیستم می‌تواند چند ورودی و چند خروجی داشته باشد. اما اغلب زیرسیستم‌های مکترونیکی را می‌توان با بلوک‌هایی که دارای یک ورودی و یک خروجی است نمایش دهیم. ورودی سیگنالی است که از بیرون بر سیستم اثر می‌گذارد و باعث تغییر در سیستم می‌شود. خروجی رفتاری است که یک سیستم نشان می‌دهد.



شکل ۴-۵- نمودار بلوکی یک زیرسیستم

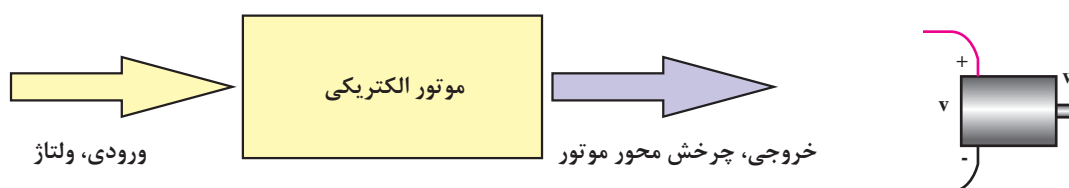
زیرسیستم **قرقره و وزنه** را در نظر بگیرید. قرقره با چرخش سبب جمع شدن نخ می‌شود و وزنه به سمت بالا حرکت می‌کند.



شکل ۵-۵- نمودار بلوکی مربوط به زیرسیستم قرقره و وزنه

ورودی را با θ و خروجی را با h نمایش می‌دهیم. این بدین معناست که با چرخاندن قرقره می‌توان ارتفاع وزنه را کنترل کرد. به جهت فلش‌های کشیده شده توجه کنید. توجه شود که ورودی‌ها و خروجی‌های یک سیستم یکتا نیست؛ مثلاً برای همین سیستم قرقره و وزنه، می‌توان گشتاور وارد شده بر قرقره را به‌عنوان ورودی و سرعت حرکت وزنه را به‌عنوان خروجی تلقی کرد.

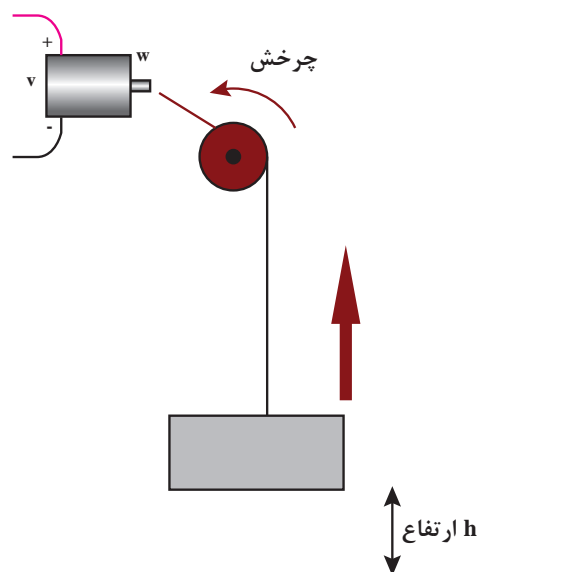
حال زیرسیستم **موتور الکتریکی** را در نظر بگیرید. این زیر سیستم را می‌توان با یک بلوک نمایش داد که دارای یک ورودی و یک خروجی می‌باشد. ورودی یک موتور الکتریکی ولتاژ و خروجی آن چرخش محور موتور است.



شکل ۵-۶- نمودار بلوکی مربوط به زیر سیستم موتور الکتریکی

ورودی را با V و خروجی را با θ نمایش می‌دهیم. این بدین معناست که با دادن ولتاژ به یک موتور می‌توان میزان چرخش محور موتور را تغییر داد. به جهت فلش‌های کشیده شده توجه کنید.

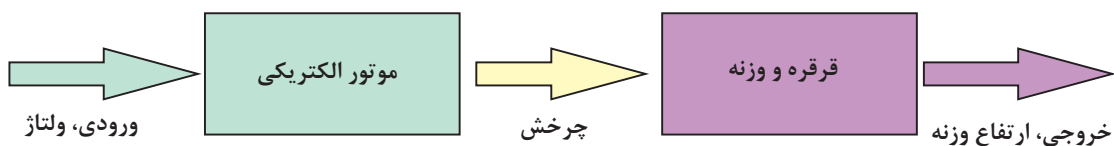
اکنون می‌خواهیم به وسیله یک موتور الکتریکی و یک قرقره، وزنه را بالا بکشیم. بالابرهای استفاده شده برای جابه‌جایی مصالح و آسانسورها بدین ترتیب کار می‌کنند. برای این کار لازم است محور موتور را به قرقره متصل کنیم. بعد از اتصال محور موتور به قرقره با روشن کردن موتور وزنه به سمت بالا یا پایین حرکت می‌کند که به جهت چرخش موتور بستگی دارد.



شکل ۵-۷- اتصال دو زیر سیستم موتور الکتریکی و قرقره و وزنه

پودمان پنجم: کنترل

با توجه به شکل ۷-۵، با اتصال این دو زیر سیستم یک سیستم بزرگ‌تر به نام بالابر حاصل شده است که ورودی آن ولتاژ و خروجی آن ارتفاع وزنه است. خروجی زیر سیستم اول، چرخش محور، به عنوان ورودی زیر سیستم دوم یعنی چرخش قرقره عمل می‌کند.



شکل ۸-۵- سیستم بالابر الکتریکی که از دو زیر سیستم کوچک‌تر تشکیل شده است.

برای کنترل ارتفاع وزنه می‌توانیم ولتاژ موتور را تغییر دهیم. در سیستم‌های کنترلی، متغیری که قصد داریم تا آن را به مقدار دلخواه تغییر دهیم **خروجی کنترلی** و متغیری که با آن می‌توان خروجی سیستم را تغییر داد **ورودی کنترلی** است. در سیستم بالابر الکتریکی، خروجی کنترل شده ارتفاع وزنه، و ورودی کنترلی ولتاژ موتور الکتریکی است.



شکل ۹-۵- نمونه‌ای از یک بالابر صنعتی

نکته



نمودار بلوکی تنها توابع و مسیر حرکت منطقی ورودی‌ها و خروجی‌ها را نشان می‌دهد و نوع ورودی‌ها و خروجی‌ها را مشخص نمی‌کند. همچنین نحوه‌ی اتصالات الکتریکی و مکانیکی در نمودار بلوکی مشخص نمی‌شود.

فکر کنید



زیر سیستمی مثال بزنید که ورودی آن چرخش باشد و خروجی آن ولتاژ باشد، یعنی بالعکس موتور الکتریکی عمل کند.

کار در خانه



گیربکس یا جعبه دنده مجموعه‌ای از چرخ دنده‌هاست که برای تغییر مقدار سرعت و گشتاور مورد استفاده قرار می‌گیرد. در شکل الف دو چرخ دنده را مشاهده می‌کنید که با هم درگیر هستند. وقتی چرخ دنده کوچک ۱۰ دور می‌چرخد، چرخ دنده بزرگ تنها یک دور می‌چرخد. این دو چرخ دنده یک گیربکس ساده محسوب می‌شود.

۱- شکل ب مربوط به یک موتور الکتریکی دارای گیربکس است. این سیستم را به دو زیرسیستم موتور و گیربکس تقسیم کنید و نمودار بلوکی آن را رسم کنید.



شکل ب



شکل الف

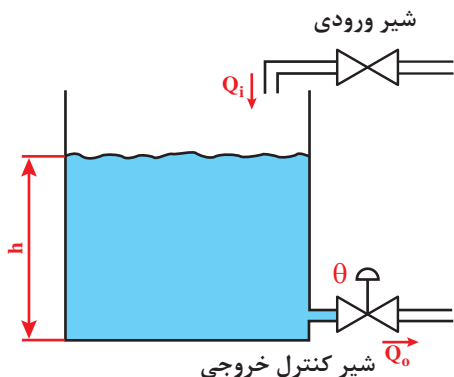
شکل ۱۰-۵

۲- اگر رابطه سرعت موتور (دور بر دقیقه) و ولتاژ ورودی (ولت) آن به صورت $n = 10 \times V$ باشد و رابطه سرعت ورودی و خروجی گیربکس به صورت $n_{out} = 10 \times n_{in}$ باشد، رابطه بین ولتاژ موتور گیربکس دار و سرعت آن را به دست آورید.

کنترل حلقه باز و حلقه بسته

سیستم‌های کنترلی از جنبه‌های مختلف دسته‌بندی می‌شوند. از این جمله می‌توان سیستم‌های کنترل دستی (Manual Control System)، خودکار (Automatic Control System)، سیستم‌های حلقه باز (Open Loop) و حلقه بسته (Closed Loop) را نام برد. نام دیگر سیستم کنترل حلقه بسته سیستم کنترل پس‌خور (Feedback) است.

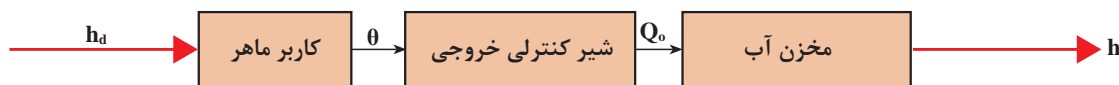
مخزن آب روباز شکل زیر را در نظر بگیرید.



شکل ۱۱-۵- مخزن آب روباز

آب از شیر ورودی با دبی (Q_i) وارد مخزن می‌شود و با دبی (Q_o) از آن خارج می‌گردد. اگر دبی آب خروجی بیشتر از دبی آب ورودی باشد سطح آب در مخزن (h) پایین می‌رود. اگر دبی آب ورودی بیشتر از دبی آب خروجی باشد سطح آب مخزن بالا می‌رود. با توجه به شکل ۱۱-۵ دبی آب ورودی قابل کنترل نیست (چون دستگیره‌ای برای کنترل ندارد)، ولی دبی آب خروجی با استفاده از تغییر زاویه (θ) شیر کنترلی خروجی قابل تنظیم است. هدف این است که سطح آب مخزن در ارتفاع مطلوب (h_d) تنظیم شود.

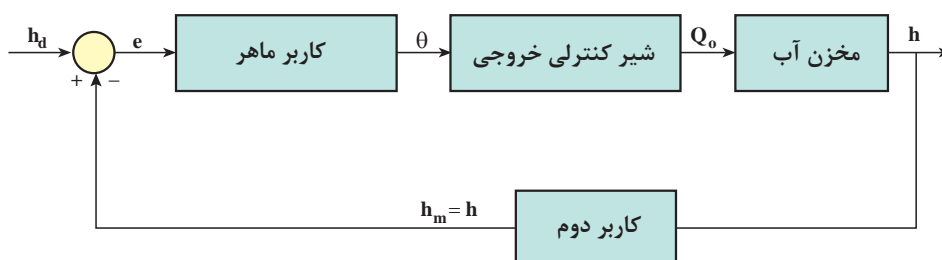
از آنجا که هدف، تنظیم سطح مخزن با استفاده از تنظیم دبی خروجی است پس از دیدگاه کنترلی h خروجی و Q_o ورودی زیر سیستم مخزن هستند. همچنین، θ و Q_o به ترتیب ورودی و خروجی زیر سیستم شیر کنترلی می‌باشند. برای انجام کنترل از کاربر ماهر استفاده شده است که طبق تجربه می‌داند شیر کنترلی را در چه زاویه‌ای قرار دهد تا سطح آب به ارتفاع h_d برسد. نمودار بلوکی این سیستم در شکل زیر آورده شده است.



شکل ۱۲-۵- دیاگرام بلوکی مخزن در حالت کنترل حلقه باز

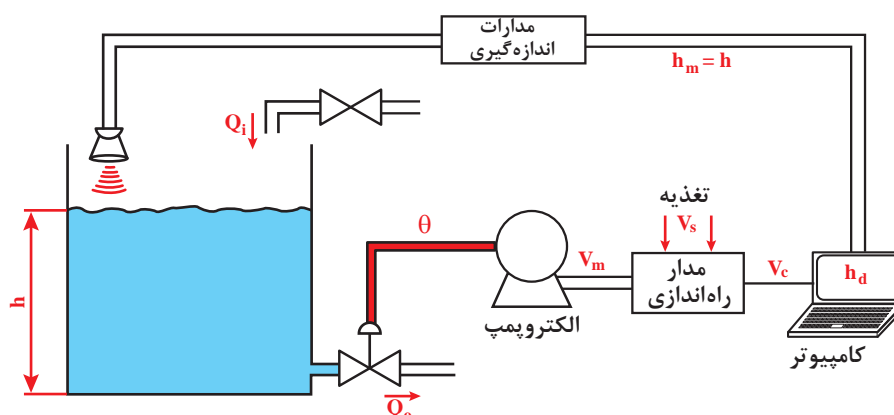
در این سیستم کاربر از مقدار سطح واقعی آب (h) در هر لحظه اطلاعی ندارد و فقط براساس تجربه عمل می‌کند. به این سیستم کنترل، **سیستم کنترل حلقه باز** می‌گویند.

حال نفر دومی بالای مخزن می‌رود و با استفاده از شاخصی که در مخزن نصب شده سطح واقعی آب را خوانده و مقدار آن را هر لحظه به کاربر پایینی مخزن اطلاع می‌دهد. اگر $h_d > h$ باشد، کاربر ماهر شیر کنترلی را کمی می‌بندد و اگر $h_d < h$ باشد شیر کنترلی را کمی باز می‌کند. نمودار بلوکی این سیستم در زیر آورده شده است.



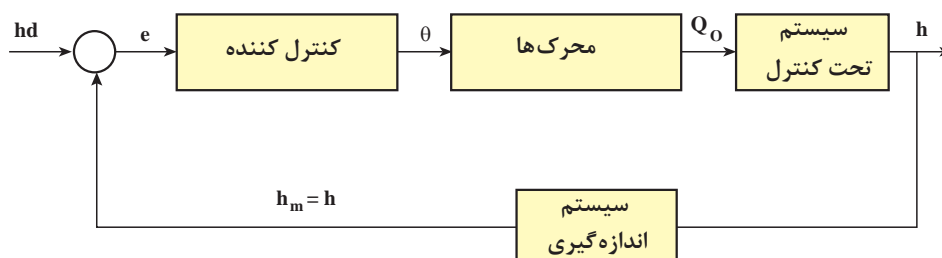
شکل ۱۳-۵- دیاگرام بلوکی کنترل سطح آب مخزن در حالت حلقه بسته

به این سیستم کنترلی سیستم حلقه بسته یا سیستم پسخور می‌گوییم. اگر در اثر عواملی چون بارندگی یا نشستی مخزن h تغییر کند، کاربر دوم آن را اندازه می‌گیرد و به اطلاع کاربر ماهر می‌رساند و زاویه شیر کنترلی مجدداً تنظیم می‌شود. خطای سیستم کنترل حلقه بسته کمتر و مقاومت آن در برابر عوامل مزاحم بسیار زیاد است. بخش اصلی سیستم حلقه بسته، پسخور آن است. پسخور باعث می‌شود کنترل کننده (کاربر ماهر) بتواند با توجه به خروجی لحظه‌ای حاصل شده، عمل کنترلی خود را تنظیم کند. هر دو سیستم‌های کنترل گفته شده برای مخزن از نوع کنترل دستی هستند و به نیروی انسانی نیاز دارند. برای کاهش نیروی انسانی و افزایش دقت عملکرد از سیستم کنترل خودکار استفاده می‌شود.



شکل ۱۴-۵- نمایشی از سیستم کنترل خودکار (و حلقه بسته) مخزن آب

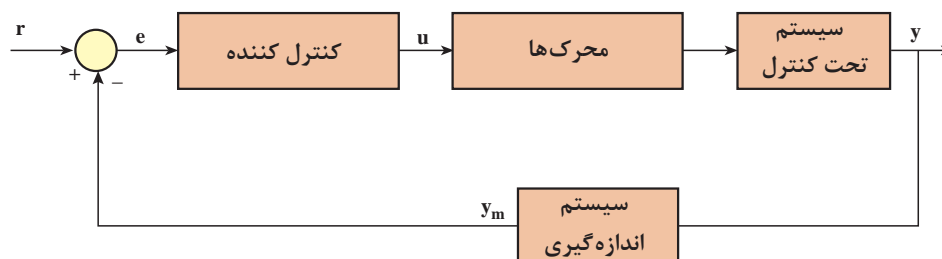
در این سیستم h_d توسط کاربر تعیین می‌شود. همچنین، از یک حسگر فراصوت جهت اندازه‌گیری سطح آب مخزن استفاده شده است. خروجی حسگر h ارتفاع مخزن است. کنترل کننده با توجه به اختلاف h_d و h ($e = h_d - h$) میزان باز یا بسته بودن شیر θ را تعیین می‌کند. نمودار بلوکی سیستم کنترل خودکار مخزن آب در زیر رسم شده است.



شکل ۱۵-۵- نمودار بلوکی سیستم کنترل خودکار (و حلقه بسته) مخزن آب

در این سیستم اگر h_d تغییر کند به طور خودکار ولتاژها و سیگنال‌های قسمت‌های مختلف تغییر می‌کنند تا اختلاف h و h_d کاهش یابد.

اکثر سیستم‌های کنترلی و سیستم‌های مکترونیک از نوع سیستم حلقه بسته و خودکار هستند. در شکل (۵-۱۶) دیاگرام بلوکی یک سیستم کنترل خودکار حلقه بسته را در حالت کلی مشاهده می‌نمایید.

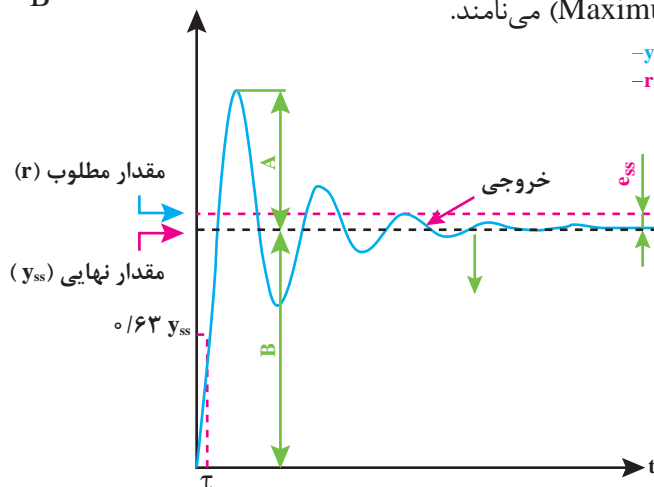


شکل ۵-۱۶- نمودار بلوکی سیستم کنترل خودکار حلقه بسته

r ورودی مرجع (Reference Input) یا ورودی مطلوب، e خطا (Error)، u ورودی کنترلی یا عمل کنترل (Control Action)، y خروجی (Output)، y_m خروجی اندازه‌گیری شده (Measured Output) هستند. به سیستم اصلی تحت کنترل $plant$ یا سیستم می‌گویند. زیرسیستم‌های یک سیستم حلقه بسته کنترل‌کننده (Controller)، محرک‌ها (Actuator)، سیستم تحت کنترل و سیستم اندازه‌گیری (Measurement System) هستند. در بخش‌های بعدی هریک از این زیرسیستم‌ها توصیف شده‌اند.

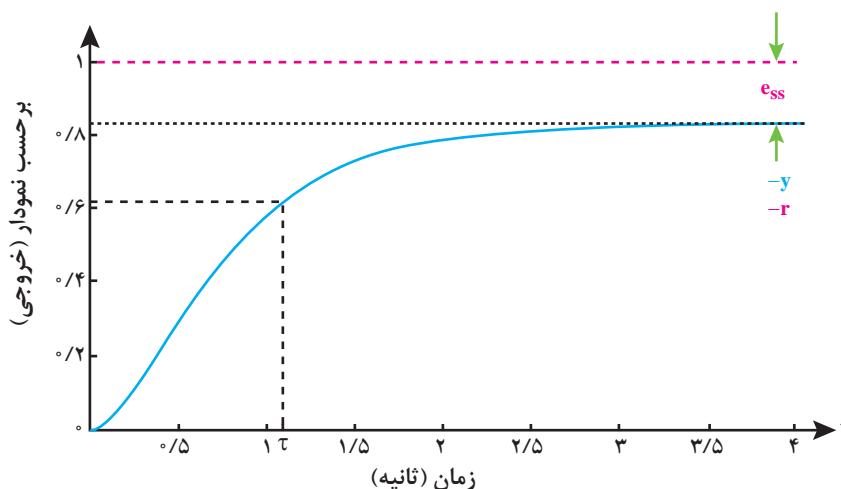
ویژگی‌های خروجی سیستم کنترلی

خروجی y می‌تواند ارتفاع مخزن، سرعت موتورالکتریکی و یا خروجی هر سیستم مکترونیک تحت کنترل باشد. مقداری که y در زمان‌های طولانی به آن می‌رسد را مقدار نهایی (y_{ss}) می‌نامند. مناسب است که **خطای حالت دائمی** (Steady State Error) ($e_{ss} = r - y_{ss}$) تا حد ممکن کوچک باشد. در بهترین حالت e_{ss} صفر است. مدت زمانی که طول می‌کشد تا خروجی به $0.63 y_{ss}$ برسد را **ثابت زمانی** (Time Constant) (τ) می‌نامند. به‌طور سرانگشتی بعد از 4τ خروجی به مقدار نهایی خود می‌رسد. هرچه τ کوچک‌تر باشد یعنی خروجی سریع‌تر به مقدار نهایی می‌رسد و سیستم سریع‌تر است. در شکل نسبت $\frac{A}{B} \times 100$ را **بالا زدگی** (Maximum Overshoot) (M_p) می‌نامند.



شکل ۵-۱۷- نمودار زمانی خروجی سیستم کنترلی با نمایش ویژگی‌های خروجی

فرض کنید هدف تنظیم دور موتور به 1000 دور بر دقیقه است. وجود بالازدگی به این معناست که دورموتور افزایش می‌یابد و پس از رسیدن به 1000 ، حول آن نوسان می‌کند و پس از گذشت مدتی، ثابت می‌ماند. به رفتار خروجی در شکل ۵-۱۷ پاسخ زیرمیرا (Underdamped) می‌گویند. نوع دیگر از پاسخ فوق میرا (Overdamped) است که در شکل ۵-۱۸ نمایش داده شده است.

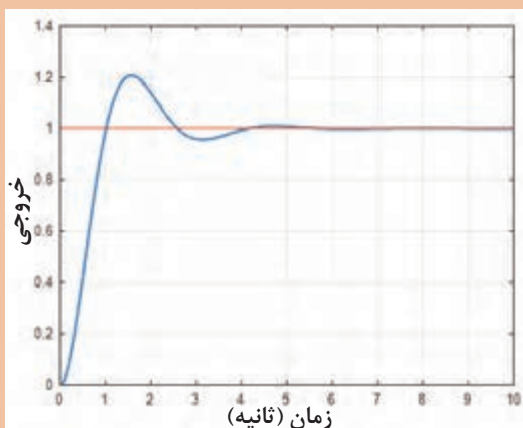


شکل ۵-۱۸- پاسخ خروجی فوق میرا

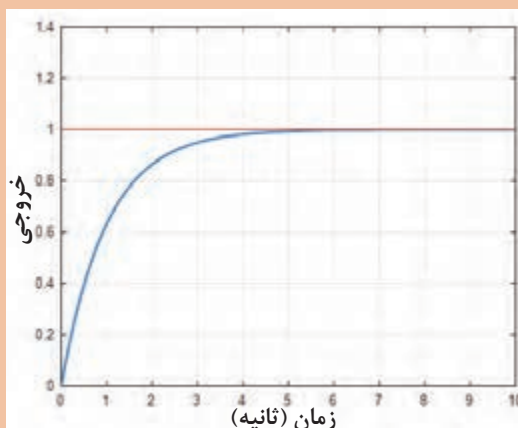
در این پاسخ بالازدگی صفر است. اگر طراحی کنترل‌کننده نامناسب باشد خروجی با گذشت زمان افزایش می‌یابد تا جایی که سیستم حلقه بسته معیوب یا دچار نقص گردد. در این حالت سیستم ناپایدار (Unstable) شده است.

نمودارهای شکل الف، ب، ج و د خروجی ۴ سیستم متفاوت را نشان می‌دهند. این خروجی می‌تواند سطح یک مخزن و یا خروجی هر سیستم مکترونیک دیگری باشد.

تمرین کنید

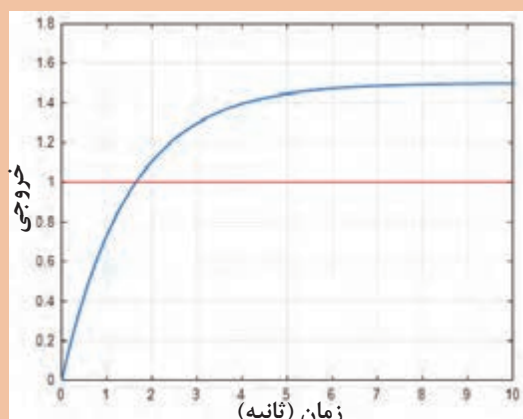


ب

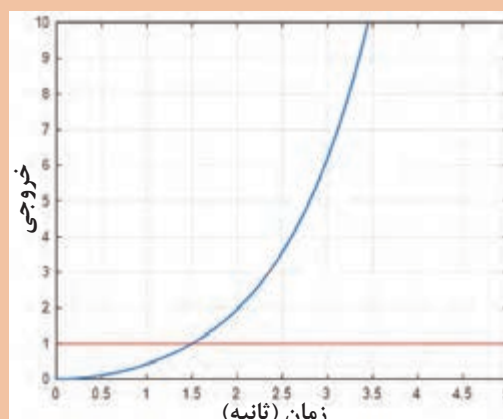


الف

خروجی



د



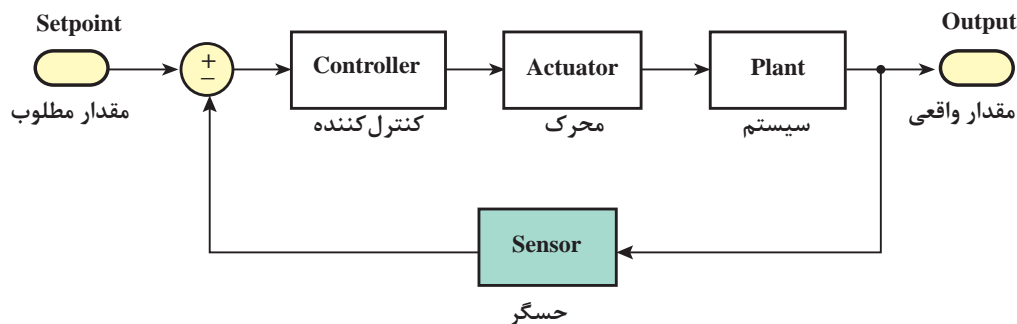
ج

شکل د	شکل ج	شکل ب	شکل الف	
				نوع پاسخ (فوق میرا، زیرمیرا و ناپایدار)
				خطای حالت دائمی
				درصد بالا زدگی
				ثابت زمانی

جدول مربوط به ویژگی‌های خروجی ۴ سیستم مختلف را پر کنید. توجه کنید که خط قرمز به معنای مقدار مطلوب سیستم (r) است.

حسگرها در سیستم‌های کنترلی

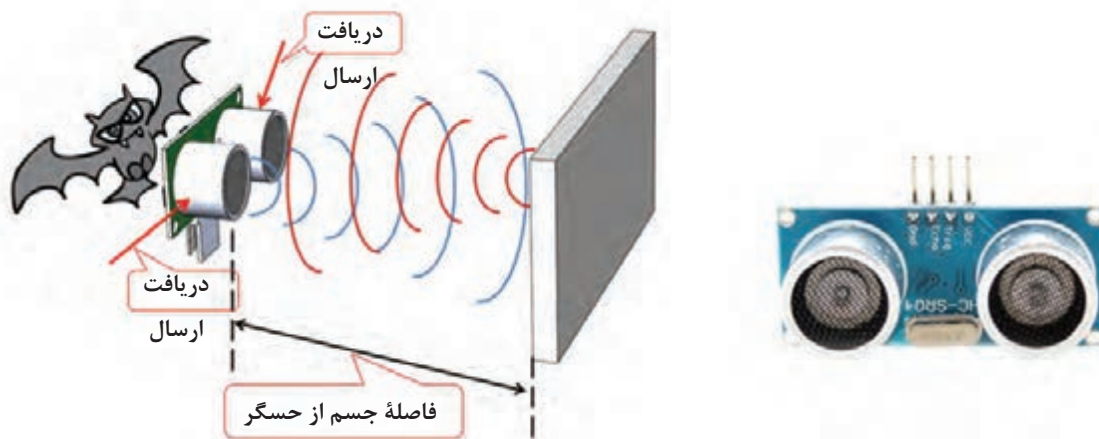
حسگر به معنی **حس کننده** می‌باشد. کمیت‌هایی نظیر دما، فشار، سرعت و ... به وسیله حسگرها اندازه‌گیری می‌شوند. حسگرها از موادی ساخته می‌شوند که به **تغییر** یک کمیت حساس‌اند. حسگرهای دما به دما حساس هستند و می‌توانند دما را با روش‌های مختلفی اندازه بگیرند. امروزه حسگرها در زندگی ما نقش مهمی دارند. به‌طور مثال حسگر دمایی که در یخچال شما وجود دارد به شما کمک می‌کند تا دمای یخچال را به‌صورت مطلوبی تنظیم نمایید یا وقتی وارد اتاقی می‌شوید و چراغ‌های اتاق به‌صورت خودکار روشن می‌شوند، حسگر موجود در اتاق، حضور شما را در اتاق احساس می‌کند و فرمان روشن شدن چراغ را می‌دهد.



شکل ۱۹-۵- نقش حسگر در یک حلقه کنترلی

الهام از طبیعت: حسگر فراصوت

خفاش‌ها در تاریکی شب به وسیله ارسال امواج فراصوت و دریافت آن می‌توانند مسیریابی کنند. این امواج صوتی توسط گوش انسان قابل شنیدن نیست. این مکانیزم در حسگرهای فراصوت استفاده می‌شود. در این حسگرها با ارسال امواج فراصوت و اندازه‌گیری زمان رفت و برگشت، می‌توان به فاصله اجسام پی برد. در یک آزمایش با ارسال یک موج صوتی مدت زمان 0.01 ثانیه طول کشید تا موج ارسالی پس از برخورد به جسم مورد نظر باز گردد. با فرض اینکه سرعت صوت در هوا 340 متر بر ثانیه است فاصله جسم از حسگر را به دست می‌آوریم.



شکل ۲۰-۵- مقایسه حسگر فراصوت و خفاش

حل: با توجه به اینکه زمان رفت و برگشت برابر می‌باشد پس زمان رفت یا برگشت برابر 0.005 ثانیه $= \frac{0.01}{2}$ = زمان است. پس نتیجه می‌شود:

$$\text{متر } 1/7 = 340 \times 0.005 = 340 \times \text{زمان} = \text{فاصله}$$



در یک سنسور فراصوت فاصله جسم از سنسور ۳۴ متر است. زمان رفت و برگشت موج صوتی ارسال شده از حسگر فراصوت، پس از برخورد به جسم و بازگشت به حسگر چقدر است؟

سیستم مدیریت خانه (خانه هوشمند)

کاربرد حسگرها در خانه‌های هوشمند

شما با تلفن همراهتان می‌توانید لامپ‌ها، تلویزیون، یخچال، کولر و ... را تحت کنترل داشته باشید. در این صورت به راحتی از هر جای خانه به تمام امکانات خانه دسترسی دارید و تمام کنترل‌کننده‌های از راه دور دستگاه‌های مختلف جمع می‌شوند. اما آیا هدف از اتوماتیک کردن خانه‌ها تنها افزایش آسایش است؟ به طور کلی علاوه بر آسایش، امنیت، کاهش مصرف انرژی و کاهش هزینه‌ها از اهداف و مزایای مهم سیستم مدیریت خانه هستند.

وظایف سیستم مدیریت ساختمان (BMS)



کنترل سیستم‌های روشنایی
کنترل تأسیسات سرمایش و گرمایش
کنترل تردد ساکنان و وسایل نقلیه
نظارت تصویری
اعلام و اطفای حریق
ایجاد امنیت و حفاظت پیرامون
کاهش مصرف انرژی

شکل ۲۱-۵- حسگرهای استفاده شده در یک خانه هوشمند



حسگر گازهای شهری



حسگر تشخیص حرکت



حسگر تشخیص دود



حسگر نور



حسگر باز شدن درب و پنجره



حسگر اثر انگشت

شکل ۲۲-۵- قسمت های مختلف خانه هوشمند

هریک از حسگرهای موجود در جدول در کدام بخش از سیستم مدیریت هوشمند خانه می توانند مورد استفاده قرار گیرند؟

کار گروهی



کنترل ورود و خروج	سیستم اعلان حریق	سیستم دزدگیر	تنظیم روشنایی	
خیر	بلی	خیر	خیر	حسگر دما
				حسگر گاز شهری
				حسگر اثر انگشت
				حسگر دود
				حسگر شکسته شدن شیشه
				حسگر مونوکسید کربن
				حسگر تشخیص حرکت

در مورد روش هایی که در یک خانه هوشمند استفاده می شود تا مصرف آب، برق و گاز کاهش پیدا کند تحقیق کنید.

تحقیق کنید



کنترل روشنایی منزل با تلفن همراه

نوآوری



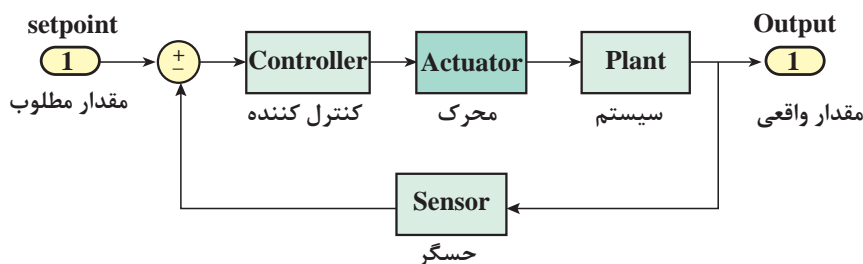
- فرض کنید وقتی از بیرون به خانه بر می گردید بخاری نیم ساعت قبل روشن شده است و دمای مطلوب شما را فراهم کرده است. همچنین قهوه ساز به صورت خودکار قهوه را برای شما آماده کرده است. تمام این کارها با یک پیام کوتاه به پنل مرکزی کنترل هوشمند خانه به راحتی میسر می شود.
- فرض کنید شما پدر یا مادر پیری در منزل دارید که وقتی بیرون می روید همیشه نگران سلامتی آنها هستید. در یک خانه هوشمند به وسیله حسگرهای حرکتی و حسگرهایی که علایم حیاتی را کنترل می کنند شما می توانید وضعیت والدین خود را از هر جای شهر به وسیله اینترنت بررسی کنید.
- قطعاً وقتی شما به مطالعه می پردازید نور بیشتری احتیاج دارید تا زمانی که مشغول تماشای تلویزیون هستید. شما می توانید تنظیمات مربوط به حالت مطالعه و حالت تماشای تلویزیون را برای پنل مرکزی کنترل هوشمند خانه تعریف کنید. در این صورت هنگام مطالعه نور اتاقها تنظیم می شوند.
- شما برای مدتی مجبور به ترک منزل هستید و نگران گل های زیبای منزلتان هستید. در یک خانه هوشمند چنین نگرانی هایی وجود ندارد زیرا شما با مکانیزم های موجود می توانید آبیاری گلدان ها را به ابزارهای هوشمند بسپارید.
- امنیت در یک خانه برای ساکنان آن خانه آرامش می آورد. در یک خانه هوشمند به وسیله تکنولوژی حسگرها می توان امنیت خانه را تأمین کرد. امروزه حسگرهایی تولید شده اند که به وسیله آنها می توان حرکت افراد ناشناس در خانه، باز شدن درب و پنجره، شکسته شدن شیشه و... را شناسایی کرد و زنگ خطر را به صدا در آورد.



شکل ۲۳-۵- افزایش امنیت و آسایش با به کارگیری حسگرها در خانه

محرك‌ها در سیستم‌های كنترلی

عملگر در واقع قسمتی از سیستم كنترلی است كه وظیفه اجرای دستورات كنترل‌كننده را دارد. بدن ما تحت كنترل فرمان‌های مغز است. وقتی مغز فرمان می‌دهد كه جسمی از روی زمین برداشته شود، دست‌ها كه عامل برداشته شدن آن جسم هستند، به عنوان محرك شناخته می‌شوند. وقتی شما قصد دارید دمای اتاق خود را تنظیم كنید بخاری به عنوان یک محرك محسوب می‌شود كه می‌تواند دمای اتاق شما را تغییر دهد. شما با كنترل مقدار شعله بخاری می‌توانید به دمای مطلوب برسید. در اینجا بخاری نقش محرك را در كنترل دمای اتاق دارد.



شكل ۲۴-۵- نقش محرك در یک حلقه كنترلی

محرك‌ها به صورت کلی به سه دسته تقسیم می‌شوند:

۱- **عملگرهای الكتريكي:** عملگرهای الكتريكي از طریق انرژی الكتريكي كار انجام می‌دهند. موتورهای الكتريكي انرژی برق را به انرژی حرکتی تبدیل می‌کنند و گرمکن‌ها انرژی الكتريكي را به حرارت تبدیل می‌کنند.

۲- **عملگرهای هیدروليكي:** عملگرهای هیدروليكي با به کارگیری مایعات تراکم‌ناپذیر نظیر روغن، سبب جابه‌جایی و حرکت می‌گردند. سیلندرها، شیرها و موتورهای هیدروليكي به عنوان بخشی از عملگرهای هیدرولیک شناخته می‌شوند.

۳- **عملگرهای پنوماتيكي:** عملگرهای پنوماتيكي از هوای فشرده استفاده می‌کنند. هوای فشرده به راحتی از طریق لوله می‌تواند در سرتاسر کارخانه جریان داشته باشد و در مخازن مخصوص ذخیره گردد. به دلیل فراوانی هوا، استفاده از این محرك‌ها بسیار رایج است.

بازوی رباتيكي



امروزه ربات‌های صنعتی در اتوماسیون بسیار استفاده می‌شوند. در مورد مزایای استفاده از ربات‌ها در صنعت تحقیق کنید و به کلاس گزارش دهید. عملگرهای این ربات‌ها از چه نوعی‌اند؟ الكتريكي، هیدروليكي یا پنوماتيكي؟

شكل ۲۵-۵

تحقیق کنید





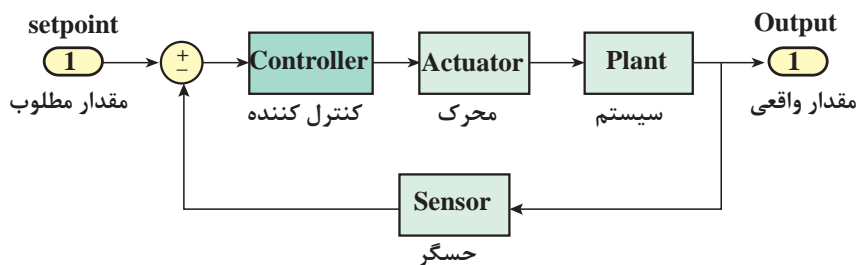
شکل ۲۶-۵. انواع محرک‌ها در سیستم‌های کنترلی

کنترل کننده

در یک سیستم تحت کنترل، کنترل کننده نقش **مغز متفکر** را دارد که با توجه به رفتار سیستم و ورودی‌ها و خروجی‌های آن، تصمیم‌گیری می‌کند تا شرایط مطلوبی که هدف سیستم رسیدن به آن است میسر گردد. این تصمیم‌گیری به وسیله شناختی که از سیستم موجود است حاصل می‌شود. این شناخت اغلب از طریق روابط فیزیک حاکم بر سیستم حاصل می‌شود؛ مثلاً کنترل کننده‌ای که سرعت یک موتور را کنترل می‌کند را در نظر بگیرید. این کنترل کننده باید از رفتار موتور و مشخصات آن آگاهی داشته باشد تا بتواند دستورات لازم را برای آن ارسال کند. هر موتور الکتریکی دارای پارامترهایی می‌باشد که مانند شناسنامه برای یک فرد عمل می‌کنند. این پارامترها برای کنترل سرعت موتور ضروری هستند. این پارامترها شامل ولتاژ، جریان، گشتاور، توان و... هستند. قطعاً پارامترهای موتور الکتریکی استفاده شده در یک پهباد با پارامترهای موتور الکتریکی استفاده شده در یک ربات صنعتی تفاوت دارد.

کنترل کننده‌ها دارای الگوریتم‌های متفاوتی هستند که نقش‌ها و ویژگی‌های متفاوتی دارند. کنترل کننده با استفاده از یک سری روابط ریاضی می‌تواند هدف مطلوب سیستم را برآورده سازد. مقدار مطلوب با مقدار واقعی مقایسه می‌شود و در صورت برابر نبودن سیگنالی با عنوان **خطا** به کنترل کننده ارسال می‌شود. کنترل کننده با توجه به **خطا** تصمیم لازم را اتخاذ می‌کند و از طریق محرک، سیستم را به سمت هدف اصلی

که برابر شدن مقدار واقعی با مقدار مطلوب است سوق می‌دهد.



شکل ۲۷-۵ نقش کنترل کننده در یک حلقه کنترلی

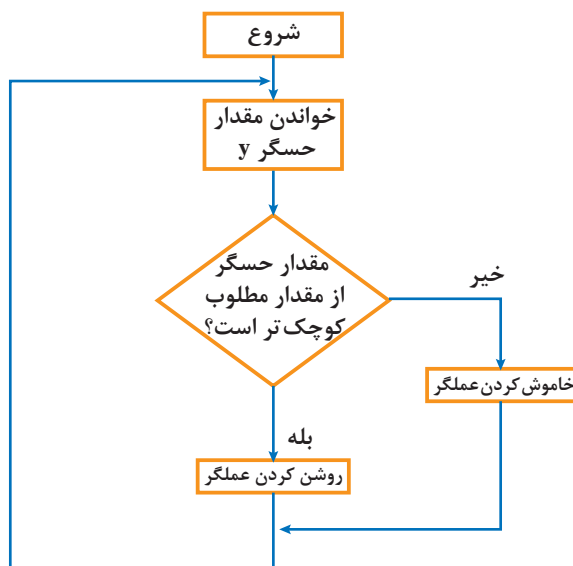
فکر کنید



با توجه به نقش کنترل کننده در یک حلقه کنترلی به سؤالات زیر پاسخ دهید:
سیگنال ورودی کنترل کننده چه نام دارد؟ مفهوم خطای صفر از لحاظ فیزیکی چیست؟ توضیح دهید.
در بدن انسان کدام جزء نقش کنترل کننده را دارد؟ چشم و گوش در سیستم بدن انسان چه نقشی دارند؟

کنترل کننده روشن/خاموش

یکی از ساده‌ترین الگوریتم‌های کنترلی که در صنعت هم مورد استفاده قرار می‌گیرد به صورت شکل زیر است. این کنترل کننده همان‌طور که از نامش پیداست با روشن و خاموش کردن محرک، فرایند کنترل را انجام می‌دهد. این الگوریتم بدین صورت عمل می‌کند که ابتدا حسگر مقدار خروجی را اندازه می‌گیرد. سپس این مقدار با مقدار مطلوب مقایسه می‌شود. در صورت بزرگ‌تر بودن خروجی از مقدار مطلوب فرمان خاموش کردن محرک را می‌دهد و در صورت کوچک‌تر بودن فرمان روشن شدن محرک را می‌دهد.



شکل ۲۸-۵ الگوریتم کنترل کننده روشن/خاموش

پودمان پنجم: کنترل

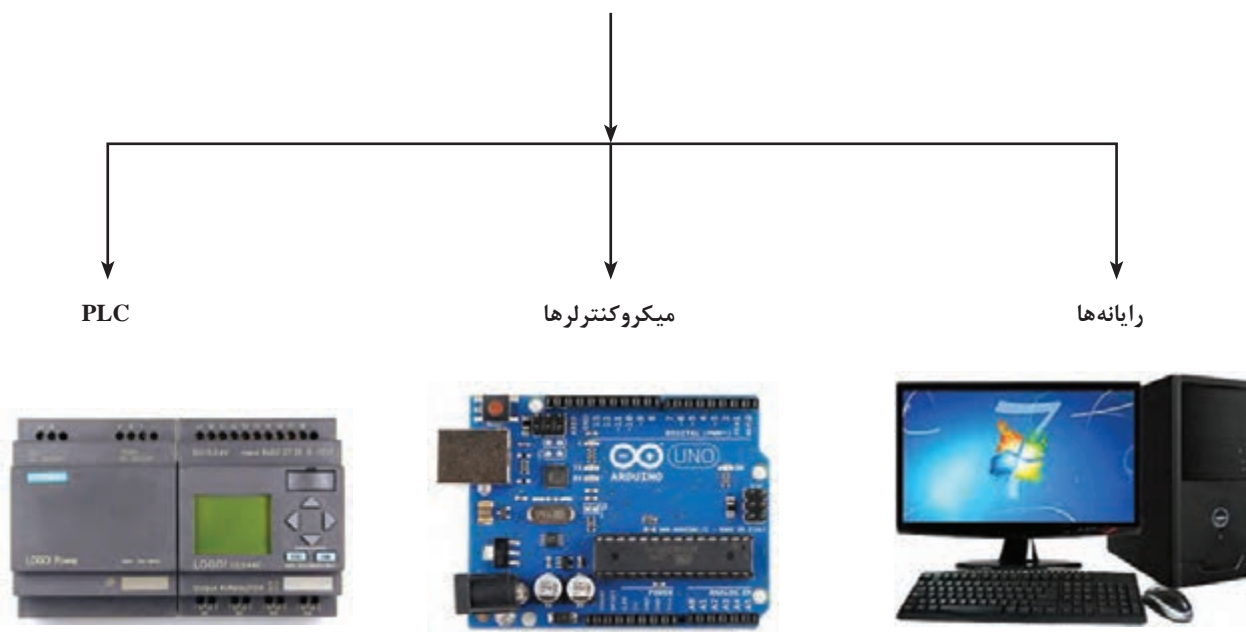
کنترل دمای اتاق را در نظر بگیرید. فرض کنید شما مسئول کنترل دمای اتاق به مقدار مطلوب ۲۸ درجه سانتی‌گراد هستید. شما به کمک مقداری که دماسنج اتاق نمایش می‌دهد از وضعیت دمای اتاق آگاه می‌شوید و تصمیم می‌گیرید که بخاری باید روشن یا خاموش شود. در صورتی که دمای اتاق بالاتر از مقدار مطلوب شما یعنی ۲۸ درجه سانتی‌گراد باشد شما بخاری را خاموش می‌کنید و در صورتی که دمای اتاق کمتر از ۲۸ درجه سانتی‌گراد باشد، بخاری را روشن می‌کنید. این دقیقاً همان کاری است که یک کنترل‌کننده روشن/خاموش به صورت خودکار انجام می‌دهد.

سیستم کنترل دیگ بخار

پردازشگرهای کنترلی

در قسمت قبل دیدیم که الگوریتم‌های کنترلی نظیر روشن/خاموش سیستم‌ها را کنترل می‌کنند. الگوریتم‌های کنترلی برای اجرا شدن نیاز به یک پردازشگر دارند. پردازشگرها شامل رایانه‌ها، میکروکنترلرها، کنترل‌کننده‌های منطقی برنامه‌پذیر (PLC) (programmable logic controller) قادرند تا انواع الگوریتم‌های کنترلی و توابع ریاضی پیچیده را اجرا کنند.

پردازشگرهای کنترلی



شکل ۵-۲۹



موشک‌های کنترل شونده یکی از عناصر مهم توان نظامی یک کشور است. جمهوری اسلامی ایران برای حفظ اقتدار و امنیت کشور موشک‌های قدرتمندی نظیر موشک شهاب، عماد و سجیل را طراحی و ساخته است. در این موشک‌ها الگوریتم‌های کنترلی پیشرفته‌ای در نظر گرفته شده است. کنترل موشک‌ها از طریق رایانه‌های بزرگی که در محل پرتاب موشک هستند صورت می‌گیرند. هدف کنترل در این موشک‌ها، اهداف متحرک یا ثابت است.



شکل ۳۰-۵- آزمایش موشک توسط جمهوری اسلامی ایران

شبه دستور

شبه دستور (pseudo code)، روشی سریع، فشرده و غیر رسمی برای توضیح یک الگوریتم کامپیوتری است که از ساختارهای معمول بعضی از زبان‌های برنامه نویسی استفاده می‌کند که برای خواننده شدن توسط انسان و نه ماشین طراحی شده است.

سیستم کنترل دمای اتاق را در نظر بگیرید. این سیستم شامل حسگر، کولر گازی، میکروکنترلر و اتاق می‌باشد.

شبه دستور مربوط به کنترل کننده روشن/خاموش به صورت زیر است:

این شبه دستور قابل پیاده‌سازی مستقیم بر روی رایانه‌ها، میکروکنترلرها و PLCها را ندارد. اما می‌توان با توجه به زبان‌های برنامه‌نویسی مختلف، شبه دستور را به دستور واقعی و قابل اجرا تبدیل کرد.

۱- شروع

۲- مقدار مطلوب دما را بخوان

۳- مقدار حسگر را بخوان

۴- خطا را محاسبه کن (مقدار حسگر - مقدار مطلوب = خطا)

۵- اگر خطا مثبت است کولر را خاموش کن. (دمای محیط که

به وسیله حسگر به دست آمده از دمای مطلوب پایین تر است).

۶- اگر خطا منفی است کولر را روشن کن. (دمای محیط که

به وسیله حسگر به دست آمده از دمای مطلوب بالاتر است).

۷- پایان



شبه دستور مربوط به سنسور فراصوت را تکمیل کنید.

- ۱- شروع
- ۲- زمان سنج (تایمر) را ... و موج صوتی را ارسال کن. (فعال - غیرفعال)
- ۳- به محض بازگشت موج صوتی زمان سنج را ... کن. (فعال - غیرفعال)
- ۴- زمان به دست آمده را تقسیم بر ... کن. (دو - ده)
- ۵- عدد حاصل از قسمت چهار را در ... ضرب کن. (۳۴۰ - ۳۴)
- ۶- عدد حاصل از قسمت پنج را به عنوان فاصله نمایش بده.
- ۷- پایان

تثبیت کننده تصویر دوربین با آردوینو



کنترل دستی سرعت آرمیچر

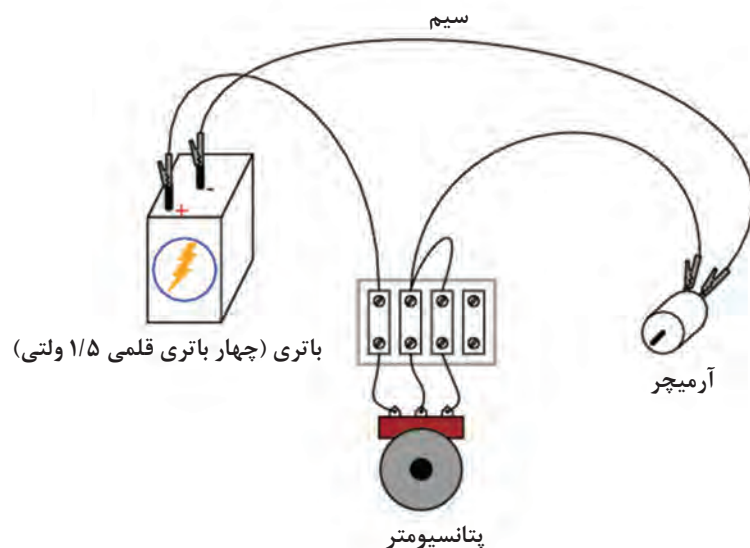
وسایل لازم: یک عدد آرمیچر کوچک (موتور الکتریکی جریان مستقیم) - چهار عدد باتری قلمی ۱/۵۷ - یک عدد پتانسیومتر یک کیلو اهم - برد برد
ابتدا چهار باتری قلمی ۱/۵ ولتی را سری (پشت سرهم) کنید و با چسب شیشه‌ای به هم بچسبانید. این کار سبب می‌شود که یک باتری ۶ ولتی داشته باشیم. سپس مانند شکل ۶ سیم‌بندی‌ها را انجام دهید. شما با چرخاندن پتانسیومتر می‌توانید سرعت آرمیچر را کنترل کنید.

سوالات

- ۱- با چرخاندن پتانسیومتر، بیشترین سرعت در چه حالتی رخ می‌دهد؟ کمترین سرعت چطور؟
- ۲- آیا این سیستم حلقه بسته است؟ چرا؟

	آرمیچر
	باتری قلمی
	پتانسیومتر
	برد برد

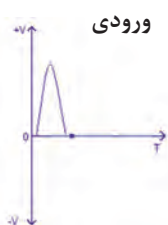
جدول ۵-۱ قطعات لازم برای آزمایش



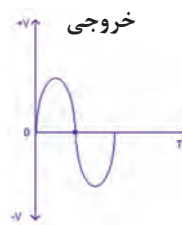
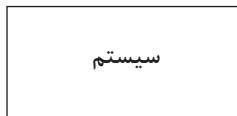
شکل ۳۱-۵ نحوه سیم‌بندی سیستم کنترل سرعت

مدل‌سازی سیستم‌های کنترلی

بیان پدیده‌ها با معادلات ریاضی، مدل‌سازی نامیده می‌شود. مدل ریاضی در علوم جغرافیا، بیولوژی، زمین‌شناسی، رایانه، مهندسی و حتی اقتصاد و روان‌شناسی کاربرد دارد. از مزایای مدل‌سازی می‌توان بیان پدیده‌ها، مطالعه در مورد تأثیر اجزای مختلف بر روی سیستم و پیش‌بینی رفتار سیستم را نام برد. در واقع مدل‌سازی یک سیستم به ما کمک می‌کند تا با دانستن ورودی، خروجی سیستم را تعیین کنیم.

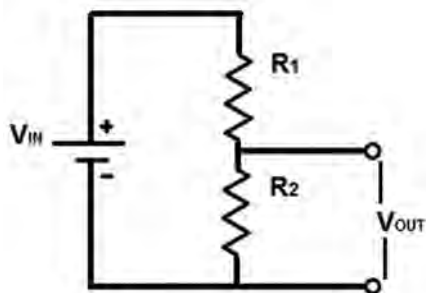


معادلات ریاضی



شکل ۳۲-۵ مدل‌سازی سیستم‌های کنترلی

مثلاً در یک مدار تقسیم ولتاژ داریم:



شکل ۳۳-۵ مدار مقسم ولتاژ

از دانسته‌های قبل که از بخش الکترونیک به دست آورده‌ایم می‌توانیم رابطه بین ورودی و خروجی را به صورت زیر بنویسیم:

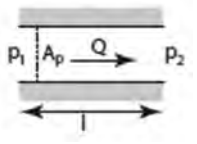
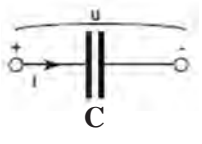
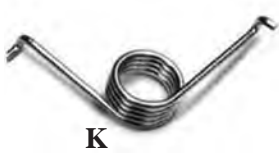
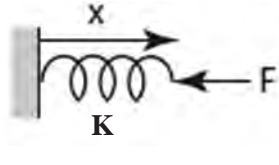
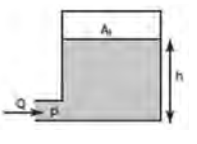
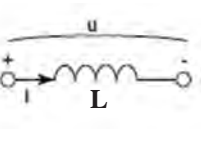
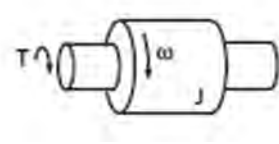
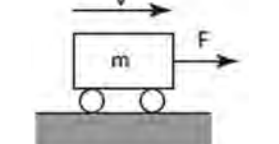
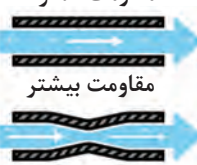

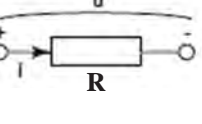
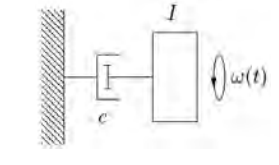
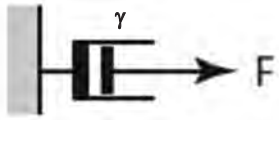
$$V_{out} = \frac{R_p}{R_1 + R_p} V_{in}$$


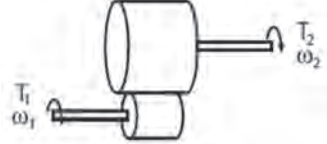
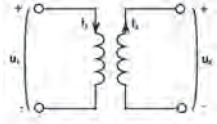
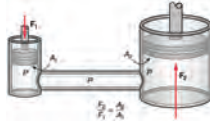
اگر $R_p = 10$, $R_1 = 30$ اهم باشند، رابطه بین ورودی و خروجی به صورت زیر حاصل می‌شود:

$$V_{out} = 0.25 V_{in}$$

بنابراین اکنون با دانستن ورودی می‌توانیم خروجی را به دست آوریم. همچنین تأثیر اجزای سیستم را می‌توانیم مشاهده کنیم؛ مثلاً با افزایش R_p خروجی سیستم افزایش می‌یابد.

معرفی اجزای مختلف حوزه مکانیک خطی و دورانی، الکتریکی و سیالات

سیالات	الکتریکی	مکانیک دورانی	مکانیک خطی	حوزه انرژی
لوله حاوی سیال 	خازن 	فنر پیچشی 	فنر خطی 	ذخیره کننده انرژی
مخزن سیال 	سلف 	جرم چرخان 	جرم 	
مقاومت سیال مقاومت کمتر  مقاومت بیشتر 	مقاومت الکتریکی 	دمپر پیچشی 	دمپر 	مصرف کننده انرژی

مبدل‌ها	اهرم	گیربکس	ترانسفورمر	جک هیدرولیکی
<p>تعریف متغیرها</p> <p>در این جدول F نیرو، X جابه‌جایی، V سرعت، K ضریب سختی فنر، m جرم، γ ضریب ویسکوزیته است. دمپر از حرکت سریع جلوگیری می‌کند. به‌عنوان مثال از دمپر برای ضربه‌گیر درب‌های ورود و خروج استفاده می‌شود.</p>				
<p>در این جدول P فشار سیال، Q دبی سیال، A سطح مقطع، l طول، F نیرو و R مقاومت لوله‌های سیال است.</p>	<p>در این جدول u ولتاژ، i جریان، R مقاومت، L اندوکتانس سلف، t زمان و C ظرفیت خازن است.</p>	<p>در این جدول T گشتاور، ω سرعت دورانی، J لختی دورانی، K سختی فنر، θ زاویه چرخش و C ضریب ویسکوزیته دمپر پیچشی است. لختی دورانی در حرکت دورانی، مشخصه یک جسم چرخان است و مانند جرم در حرکت خطی عمل می‌کند. یعنی هرچه لختی دورانی بیشتر باشد، چرخاندن جسم دشوارتر است.</p>		

در ظاهر تنوع معادلات ریاضی پدیده‌های فیزیکی بسیار زیاد و پیچیده است، اما در واقع تمام عناصر با توجه به نوع بازخوردشان نسبت به انرژی مدل‌سازی می‌شوند؛ مثلاً یک عنصر انرژی را ذخیره می‌کند و دیگری آن را مصرف می‌کند.

لزوم استفاده از مبدل‌ها در هر حوزه را با ذکر مثال شرح دهید.

فکر کنید



چه ابزاری برای تولید انرژی در حوزه مکانیک دورانی و الکتریکی وجود دارد؟

فکر کنید

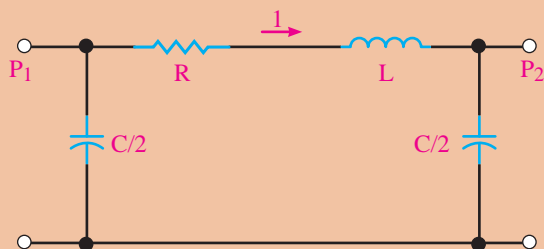


در علوم مختلف از مدل‌سازی برای بررسی عوامل تأثیرگذار بر روی یک سیستم استفاده می‌شود. در شکل الف صفحه بعد، زیرسیستم قلب را مشاهده می‌کنید. شکل ب مدل الکتریکی یک رگ خونی است. مدل کامل الکتریکی قلب بسیار پیچیده است. برای بررسی عوامل تأثیرگذار در عملکرد قلب از مدل‌های الکتریکی، مکانیکی یا هیدرولیکی آن استفاده می‌کنند. در اینجا خون معادل جریان الکتریکی و قلب مانند منبع تغذیه‌ای است که جریان الکتریکی را در مدار جاری می‌کند. افزایش بیش از حد مقاومت سبب انتقال ناچیز جریان الکتریکی در مدار می‌شود. گرفتگی رگ‌های خونی را می‌توان با یک مقاومت بزرگ مدل‌سازی کرد.

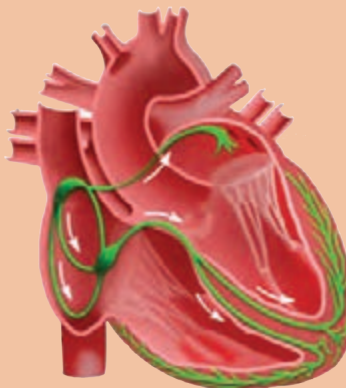
بیشتر بدانید



به نظر شما بیماری‌های ناشی از افزایش مقاومت رگ خونی چیست؟



ب



الف

ارزشیابی پایانی پودمان پنجم

۱ موارد زیر را تعریف کنید.

- الف) کنترل حلقه بسته
- ب) کنترل حلقه باز
- ج) محرک
- د) حسگر
- ه) زیر سیستم
- و) کنترل کننده

۲ سیستم کنترل سطح مخزن آب را در نظر بگیرید. در این سیستم ارتفاع آب مخزن خروجی سیستم تحت کنترل است. برای ارتفاع آب، واژه‌های زیر را با مثال شرح دهید.

- الف) خطای حالت ماندگار ارتفاع آب مخزن
- ب) بالازدگی ارتفاع آب مخزن
- ج) ثابت زمانی ارتفاع آب مخزن
- د) ناپایدار بودن ارتفاع آب مخزن

۳ سیستم کنترل زاویه آنتن که در شکل الف نمایش داده شده است را در نظر بگیرید.

الف) وظیفه هریک از اجزای این سیستم را شرح دهید.

ب) ورودی و خروجی سیستم را تعیین کنید.

ج) آیا سیستم حلقه بسته است؟ چرا؟

د) نمودار بلوکی این سیستم را رسم کنید و ورودی و خروجی هر زیرسیستم آن را تعیین کنید.

ه) موارد الف تا د را برای شکل ب نیز انجام دهید.



ب



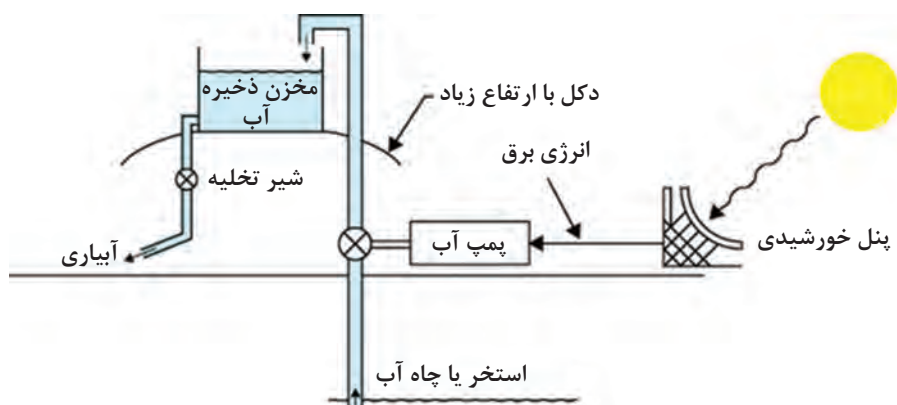
الف

۴ سیستم آبیاری قطره‌ای را در نظر بگیرید. این سیستم به وسیله یک پنل خورشیدی، انرژی خورشید را به انرژی الکتریکی تبدیل کرده و سپس پمپ با انرژی الکتریکی حاصل از پنل خورشیدی، آب را از ارتفاع کم، نظیر یک استخر به ارتفاع زیاد پمپ می‌کند. با توجه به شکل زیر به سؤالات پاسخ دهید.

الف) چرا مخزن ذخیره آب را در ارتفاع قرار می‌دهند؟

ب) نمودار بلوکی هر یک از زیر سیستم‌های آبیاری قطره‌ای را رسم کنید و ورودی و خروجی آن را مشخص نمایید.

ج) با توجه به سؤال ۴، ایده‌ای ارائه دهید تا پنل خورشیدی در طول روز، خورشید را تعقیب کرده و بیشترین بهره را از نور خورشید داشته باشد.

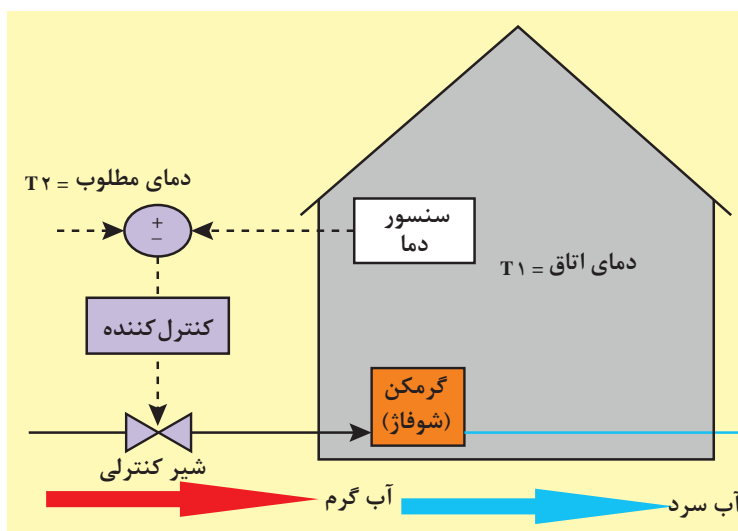


۵ سیستم کنترل دمای اتاق را در نظر بگیرید. این سیستم شامل حسگر دما، گرمکن با شیر کنترلی، کنترل کننده و یک اتاق می‌باشد. شیر می‌تواند کاملاً باز یا کاملاً بسته باشد.

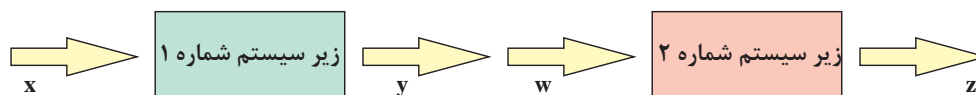
الف) نمودار بلوکی حلقه بسته سیستم را رسم کنید.

ب) فلوچارت کنترل به روش روشن/خاموش را برای دمای مطلوب ۲۵ درجه سانتی‌گراد رسم کنید.

ج) شبه دستور مربوط به کنترل به روش روشن/خاموش را بنویسید.



- ۶ در یک خانه هوشمند نیاز به دزدگیر به شدت احساس می شود. برای طراحی یک دزدگیر ساده می توانید از یک حسگر باز شدن درب، یک میکروکنترلر و یک آژیر صدا استفاده کنید.
- الف) شبه دستور مربوط به این سیستم را به گونه ای بنویسید که در صورت باز شدن درب ورودی آژیر روشن شود.
- ب) فرض کنید برای امنیت بیشتر، از دو حسگر بر روی دو درب مختلف استفاده می کنید. شبه دستور قسمت الف را برای این حالت بنویسید.
- ۷ چگونه می توان از حسگر فراصوت برای تشخیص ضخامت ورق های فولادی استفاده کرد؟ با رسم شکل توضیح دهید.
- راهنمایی: از دو حسگر فراصوت استفاده کنید.
- ۸ نمودار بلوکی زیرسیستم های زیر را در نظر بگیرید.



- که رابطه بین ورودی و خروجی آنها به صورت $y = 2x + 1$ و $z = w^2$ است. در صورتی که این دو زیرسیستم را به صورت سری به هم متصل کنیم رابطه بین x و z را به دست آورید.
- ۹ فنر و دمپر خطی و چرخشی چه کاربردهایی دارند، مثال بزنید.
- ۱۰ بال اسکرو (Ball Screw) در شکل زیر وسیله ای است که حرکت چرخشی موتورهای الکتریکی را به حرکت خطی تبدیل می کند. بال اسکرو مانند پلی بین مکانیک چرخشی و مکانیک خطی عمل می کند. وسیله ای نام ببرید که حرکت خطی را به حرکت چرخشی تبدیل کند.

