



الفصل الدراسي الأول  
يناير 2015  
الزمن: ساعتان

امتحان مادة  
أجهزة قياس وتحكم  
الفرقة الثالثة - هندسة زراعية



كلية الزراعة  
قسم الهندسة الزراعية  
أجب عن جميع الأسئلة التالية:

السؤال الأول: (20 درجة)

أ- ما هي بلوكات القياس وماذا تقيس تكلم باختصار عنها.

تستخدم مجموعة بلوكات القياس القياسية Gauge-blackest لمعايرة أجهزة القياس الأخرى وهي عبارة عن بلوكات صغيرة من الصلب أسطحها متوازية تماماً وأبعادها دقيقة على حسب درجتها، فالدرجة Class B تعتبر مجموعة بلوكات الأداء وقرار السماح بها يكون في حدود  $500/1 \pm$  للمليمتر أى  $2.0 \times 10^{-4}$  مليمتر أما الدرجة Class A فإن السماح بها يكون في حدود  $1.0 \times 10^{-4} \pm$  مليمتر أما الدرجة Class AA فإن السماح بها يكون في حدود  $0.5 \times 10^{-4}$  مليمتر حتى البلوك 2 سم وبعد ذلك يكون السماح أكبر أى  $1.0 \times 10^{-4}$  مليمتر.

وعند استخدام هذه البلوكات فى القياس يجب وضعها على سطح أملس دقيق أيضاً surface plat وهو أما أن يصنع من الحديد الزهر أو أسطح ملمعة تماماً من حجر الجرانيت حيث أنها لا تتآكل. كما أنها خالية من الاجهادات المتبقية (أى أحسن من المعدن) ويجب وضع اعتبار لدرجة الحرارة. إذ أن الصلب يتمدد بمقدار  $(1.15 \times 10^{-5} - 10^{-6})$  مليمتر/مليمتر لكل اختلاف مقداره  $1^\circ$  مئوية. لذلك يفضل العمل فى حجرات مكيفة الهواء على درجة  $20^\circ$  م. وهى درجة الحرارة التى تمت الأبعاد للبلوكات على أساسها. مع استخدام قفازات غاز للحرارة وملاحظ حتى لا تنتقل حرارة اليد إلى البلوكات. أو تستخدم المعادلات التالية للتوحيد عن المتردد بسبب درجة الحرارة كما يلى:

$$L = L_b [1 - (\Delta\alpha)(\Delta T)]$$

$$\Delta T = (T_r - 20)$$

$$\Delta\alpha = (\alpha_p - \alpha_b)$$

حيث أن:

$T_r$  درجة الحرارة الواقعية بالدرجات المئوية.

$\alpha_p$  معامل التمدد الحرارى للمادة المقاسة مليمتر/مليمتر-5م.

$\alpha_b$  معامل التمدد للبلوكات.

$L_b$  الطول المحسوب للبلوكات.

$L$  الطول الحقيقى.

ب- اذكر فقط طرق قياس المحتوى الرطوبى، ثم اشرح واحدة منها بالتفصيل.

1- طريقة الافران

2- طرق التقطير

3- الطرق الكيماوية

4- الطرق الكهربائية

5- طرق قياس شدة الضوء النسبية

6- الطرق النووية

7- طرق النيوترونات المبعثرة

ثم يقوم الطالب بشرح واحدة منهم

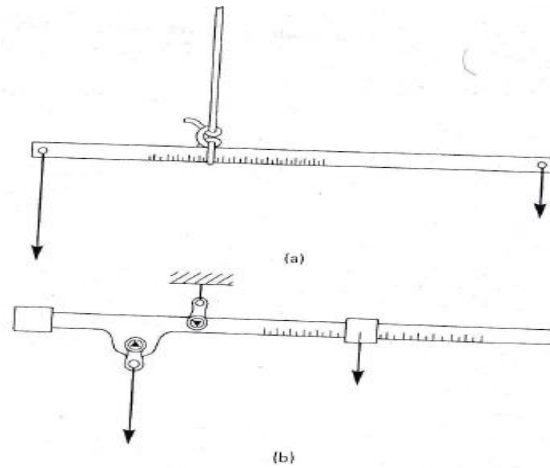
ت- اذكر ما تعرفه عن طرق قياس القوة.

طرق قياس القوة:

وتقاس القوة بإحدى طريقتين: إما بالمقارنة المباشرة أو بالمقارنة غير المباشرة باستخدام محولات إحساس معايرة. ومن الطرق المباشرة استخدام الميزان (في حالة توازن Null balance) أى المقارنة بين كتلتين. بينما فى القياس غير المباشر فإن المحول الحسى يقيس قوة التجاذب الأخرى أى الوزن.

1- المنظومات الميكانيكية لتقدير الوزن:-

وقد نشأت أصلاً فى مصر قبل الميلاد بـ 5000 سنة, وكان الميزان بها متساوى الذراعين مثل ميزان العدالة. أما الميزان غير متساوى الذراعين فقد كانت نقطة الارتكاز هى المتحركة كما فى الشكل التالى كما وضحها Aristotle عام 350 قبل الميلاد ثم بعد ذلك ثبتت نقطة الارتكاز فى المقياس الرومانى (Roman steelyard) كما فى الشكل التالى .

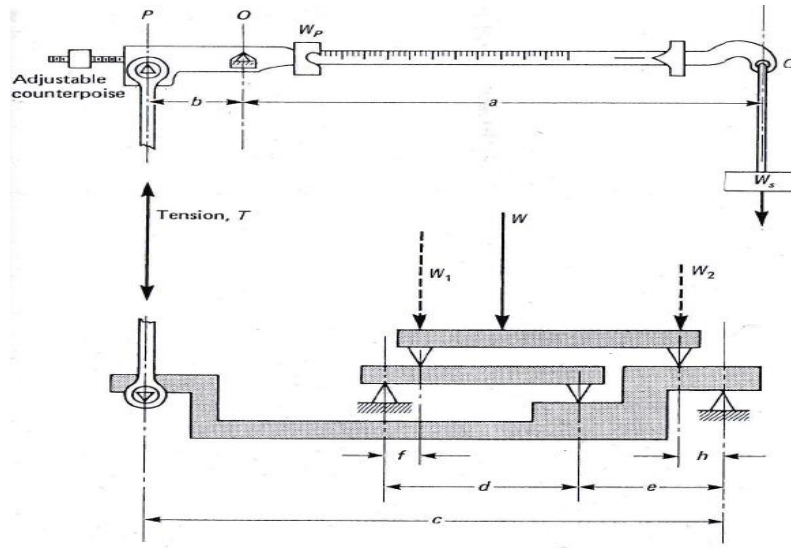


(أ) الميزان العادى:

وهو ميزان ذو ذراعين متساويين equal-arm type balance وهو فى أدائه ربما يقارن بين عزمين الأول ناتج من وزن أو كتلة أو قوة غير معلومة والآخر ناتج عن كتلة معلومة. ويستخدم نفس الأسلوب فى الميزان الحساس بالمعامل analytical balance .

(ب) الميزان ذو الروافع المتعددة: Multiple-lever systems:

وذلك لوزن الاوزان الكبيرة جداً Large Weights (W) بواسطة اوزان اصغر Smaller Weights ( $W_p$ ) ووزن الكفة Pan Weight ( $W_s$ ). ويبين الشكل التالى الميزان ذو الروافع المتعددة.



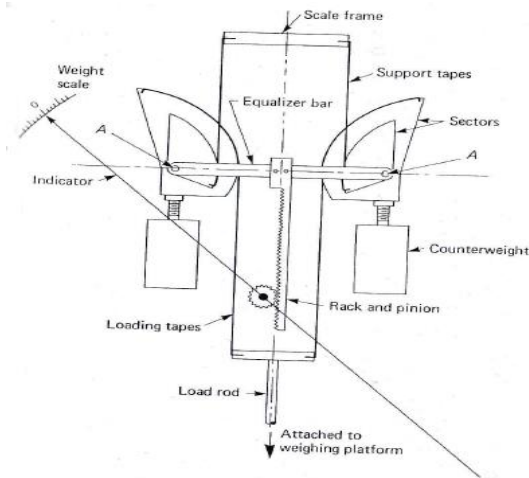
فإذا فرضنا أن وزن الموازنة  $W_p$  كان على صفر التدرج وكان الميزان متزن تماماً فإذا وضع وزن كبير مثل  $W$  على الطبقية (Platform) ووضع وزن الكفة  $W_s$  بحيث تمت بينهما حالة اتزان فإنه في هذه الحالة يكون :

$$T \times b = W_s \times a$$

$$T \times c = W_1 \frac{f}{d} e + W_2 h$$

### ج- جهاز قياس القوة البندولي:

وهو أيضاً جهاز متعدد الروافع استبدلت به الروافع والقضبان ثابتة الطول بقطاعات دائرية محملة شريطياً، فعند التحميل، تدور القطاعات حول المحورين  $A, A$ ، مما يحرك الثقل البندولي للخارج حتى يتزن العزم الناتج من كل من الإثقال البندولية والحمل فيرتفع عمود التوازن محرّكاً معه الترس المستقيم وبالتالي الترس الصغير محرّكاً مؤشر المقياس. ويبين الشكل التالي جهاز قياس القوة البندولي.



وهي تعتمد على مرونة بعض الأجزاء التي تخضع للتغير المرن الخطى غالباً لأبعاد هذا الجزء تحت تأثير الأحمال، وهذا التغير أما أن يلاحظ ويقرأ بصورة مباشرة كذلك للقوة أو الحمل المؤشر أو يحول عن طريق محول إحساس آخر من إزاحة إلى مخرج آخر وغالباً ما يكون كهربائياً.

$$K = \frac{F}{y}$$

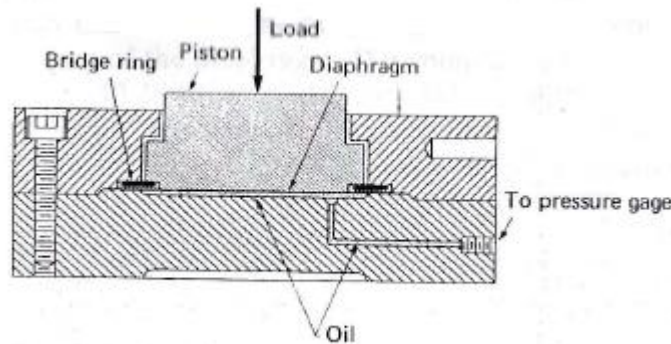
حيث أن:

F الحمل      y التغير في الأبعاد      K هو ثابت التغير

### 3- أنظمة قياس القوة الهيدروليكية والهوائية :

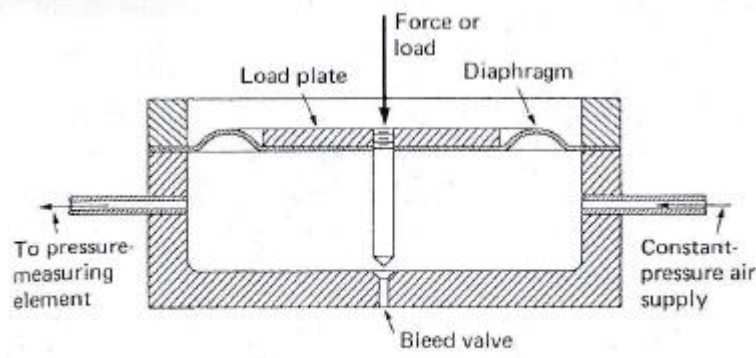
#### خلايا التحميل الهيدروليكية Hydraulic load cells

وفيها يستخدم مكبس عائم floating piston متصل بالاسطوانة ومحاط بغشاء مرن diaphragm type seal يسمح بحركة محددة جداً للمكبس لا تقوى عادةً مليمتر فقط، ولكنها تؤثر على قراءة مقياس الضغط. ومثل هذه الأجهزة تقيس حتى 2 مليون ثقل كيلوجرام بحركة لا تتعدى  $\pm 0.1\%$  من القراءة أو 0.1% من إجمالي سعة الميزان، ولكن يجب أن يوضع في الاعتبار تأثير درجة الحرارة حيث أنها تسبب خطأ في حدود 0.45% لكل 10 م° تغير في الحرارة. ويبين الشكل التالي قطاع في خلية تحميل هيدروليكية.



#### خلايا التحميل الهوائية : Pneumatic load cells

وفيها تزود الخلية بمصدر دائم لضغط الهواء، فإذا زاد الضغط عن مقدار الحمل وارتفعت طبلية التحميل فإن صمام تسريب الهواء يقلل الضغط مرة ثانية ليصل لحالة الاتزان المطلوب خلية تحميل هوائية وتقدر سعة الخلية بحوالي 40 ألف ثقل كيلو جرام أو أقل مع خطأ يقدر بحوالي 0.1% من التدرج الكامل. ويبين الشكل التالي قطاع في خلية تحميل هوائية.



ث- بين باستخدام التحليل البعدى ان قوة المقاومة لطبق طائر فى الهواء يتحدد من العلاقة:

$$F = f(l^2 V^2 \rho) \left( \frac{\mu}{lV\rho} \cdot \frac{K}{V^2 \rho} \right)$$

حيث ان:

قوة المقاومة	$F$	الطول	$l$	السرعة	$V$
اللزوجة	$\mu$	كثافة الهواء	$\rho$	معامل بالك	$K$

هذه العلاقة يمكن كتابتها على الصورة الاتية:

$$F = f(l, V, \mu, \rho, K)$$

ويتم وضع المعادلة على الصورة العامة الاتية:

$$f(F, l, V, \mu, \rho, K) = 0$$

يتم حساب عدد الكميات المتغيرة واختيار الكميات الاساسية:

$$m = 3$$

وفى هذه الحالة تكون  $l, V, \rho$

$$\pi_1 = (l)^{a_1} \cdot V^{b_1} \cdot (\rho)^{c_1} \cdot F \quad (1)$$

$$M^0 L^0 T^0 = (L)^{a_1} \times (LT^{-1})^{b_1} \times (ML^{-3})^{c_1} \times (MLT^{-2})$$

يتم عمل تجانس بعدى, وبمساواة قوى كل من  $M, L, T$  فى طرفى المعادلة السابقة حسب نظرية الابعاد

$$\text{for } M, \quad 0 = c_1 + 1 \quad \text{or} \quad c_1 = -1$$

$$\text{for } T, \quad 0 = -b_1 - 2 \quad \text{or} \quad b_1 = -2$$

$$\text{for } L, \quad 0 = a_1 + b_1 - 3c_1 + 1 \quad a_1 = -2$$

بالتعويض عن قيم  $a_1, b_1, c_1$  فى معادلة رقم (1):

$$\begin{aligned} \pi_1 &= (l)^{-2} \cdot V^{-2} \cdot (\rho)^{-1} \cdot F \\ &= \frac{F}{l^2 V^2 \rho} \end{aligned} \quad (2)$$

$$\text{Similarly } \pi_2 = (l)^{a_2} \cdot V^{b_2} \cdot (\rho)^{c_2} \cdot \mu$$

$$M^0 L^0 T^0 = (L)^{a_2} \times (LT^{-1})^{b_2} \times (ML^{-3})^{c_2} \times (ML^{-1}T^1)$$

يتم عمل تجانس بعدى, وبمساواة قوى كل من M, L, T فى طرفى المعادلة السابقة حسب نظرية الابعاد

$$\begin{aligned} \text{for M,} & \quad 0 = c_2 + 1 \quad \text{or} \quad c_2 = -1 \\ \text{for T,} & \quad 0 = -b_2 - 1 \quad \text{or} \quad b_2 = -1 \\ \text{for L,} & \quad 0 = a_2 + b_2 - 3c_2 - 1 \quad a_2 = -1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \pi_2 &= (l)^{-1} \cdot V^{-1} \cdot (\rho)^{-1} \cdot \mu \\ &= \frac{\mu}{lV\rho} \end{aligned} \quad (3)$$

$$\text{and } \pi_3 = (l)^{a_3} \cdot V^{b_3} \cdot (\rho)^{c_3} \cdot K$$

$$M^0 L^0 T^0 = (L)^{a_3} \times (LT^{-1})^{b_3} \times (ML^{-3})^{c_3} \times (ML^{-1}T^{-2})$$

يتم عمل تجانس بعدى, وبمساواة قوى كل من M, L, T فى طرفى المعادلة السابقة حسب نظرية الابعاد

$$\begin{aligned} \text{for M,} & \quad 0 = c_3 + 1 \quad \text{or} \quad c_3 = -1 \\ \text{for T,} & \quad 0 = -b_3 - 2 \quad \text{or} \quad b_3 = -2 \\ \text{for L,} & \quad 0 = a_3 + b_3 - 3c_3 - 1 \quad a_3 = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \pi_3 &= (l)^0 \cdot V^{-2} \cdot (\rho)^{-1} \cdot K \\ &= \frac{K}{V^2 \rho} \end{aligned} \quad (4)$$

ويتم كتابة الصورة العامة كما يلى:

$$\begin{aligned} f \left[ \frac{F}{l^2 V^2 \rho}, \frac{\mu}{lV\rho}, \frac{K}{V^2 \rho} \right] &= 0 \\ \frac{F}{l^2 V^2 \rho} &= f \left[ \frac{\mu}{lV\rho}, \frac{K}{V^2 \rho} \right] \\ F &= f(l^2 V^2 \rho) \left[ \frac{\mu}{lV\rho}, \frac{K}{V^2 \rho} \right] \end{aligned}$$

### السؤال الثانى: (20 درجة)

أ- اذكر ما تعرفه عن الطرق المختلفة للقياس مع توضيح مراحلها المختلفة.

يوجد طريقتين للقياس هما:

- طريقة القياس المباشر.

- طريقة القياس غير المباشر.

أ- القياس المباشر:

وفيه تتم مقارنة القيم المجهولة المراد قياسها بمقياس معيارى. ولكن هذه الطريقة محدودة ودقتها محدودة أيضا اذ انها تستخدم فقط فى حالة ايجاد الابعاد الطولية باستخدام المسطرة العادية التى لا يمكن ان تزيد دقة القياس بها غالبا عن نصف ملليمتر, أو فى حالة ايجاد اتجاه باستخدام المنقلة ودقة القياس بها محدودة أيضا.

## ب- القياس الغير مباشر:

وفى هذه الطريقة يتكون جهاز القياس من عدة أجزاء أولها جزء حساس للقيمة المقاسة التى تسمى القيمة المجهولة Input ثم عدة أجزاء اخرى فاندها تحويل القيمة المجهولة إلى قيمة يمكن قياسها، سواء كانت هذه القيمة من نفس طبيعة القيمة المجهولة أو بصورة أخرى تحاكيها. وبذلك يمكن قراءة نتيجة القياس Output كدالة للقيمة المجهولة المقاسة Input.

فبالنسبة للانسان فإن حواسه (وأهمها حاسة البصر) لا يمكن أن تقدر القيمة المقاسة (ولتكن الوزن مثلا) بطريقة مباشرة, ولكنها تحتاج الى جهاز يتأثر بالقيمة المجهولة, ثم يحتاج أيضا إلى جهاز أو أجهزة أخرى تحول القيمة المجهولة إلى صورة أخرى مثل حركة مؤشر الميزان على سطح مدرج، حتى يمكن لحاسة البصر أن تقرأها بسهولة.

وعملية تحويل هذه قد تكون بسيطة للغاية مثل حالة استخدام عدسة مكبرة لتوضيح أو تضخم القيمة المقاسة, وقد تكون أكثر تعقيدا كأن تضم روافع ميكانيكية أو أجهزة كهربائية كل منها يؤدي عملا خاصا مثل:

1- استخلاص القيمة المراد قياسها عن طريق ترشيحها من قيم أخرى مختلطة معها.

2- تضخيم تأثير الجزء الحساس للقيمة المقاسة حتى يمكن تمييزها بسهولة.

3- تسجيل منيعة قياس القيم المقاسة او ايضاحها على هيئة قراءة أو منحني أو غيرها من طرق الايضاح أو التسجيل.

4- سرعة تتبع القيم المقاسة التى تتغير سريعا مع الزمن, وهى ما يعبر عنه بالقيم الديناميكية وهنا تظهر أهمية أجهزة القياس الكهربائية, اذ ان مثل هذه الاجهزة يمكنها أداء هذه العمليات المختلفة بكفاءة عالية خاصة بالنسبة للقيم الديناميكية التى تتغير بسرعة كبيرة فى زمن صغير.

وبصفة عامة يمكن تقسيم اى جهاز قياس الى ثلاث اجزاء يكون كل جزء منها مرحلة من مراحل القياس الثلاثة وهى:

### 1- مرحلة التحويل الحسى :Detector-transducer stage

وفيه يحس المحول الحسى – وهو الجزء الحساس للجهاز بالقيمة المجهولة ويحولها إلى قيمة قد تخالفها فى طبيعة تكوينها ولكنها تحاكي القيمة المجهولة، اى تزيد اذا زادت وتنقص اذا نقصت. ويشترط فى هذه المرحلة ان يكون الاحساس للقيم المراد قياسها أعلى ما يمكن, أى يكون المحول الحسى شديد الحساسية لها بينما يكون احساسه لغيرها من القيم المختلطة معها اقل ما يمكن.

### 2- مرحلة التحويل الوسطى :Intermediate modifying stage

وفيه تتم بعض التعديلات على القيم المحولة سواء بنتقيتها من القيم الاخرى المختلطة بها, او تضخيمها او اجراء غيرها من التعديلات حتى يمكن الاستفادة من القيمة المحولة الاخيرة بأعلى كفاءة مع الاحتفاظ بدقة عالية للقياس.

### 3- مرحلة الايضاح النهائية :Terminating stage

وتشمل هذه المرحلة الاخيرة الاجهزة التى توضح نتيجة القياس سواء كان ذلك عن طريق مؤشر Indicator يتحول أمام سطح مدرج لوحداث قياس معترف بها علميا, او عن طريق تسجيلها على خريطة أو ورقة رسم بياني chart recording أو تسجيلها فى عداد counter.

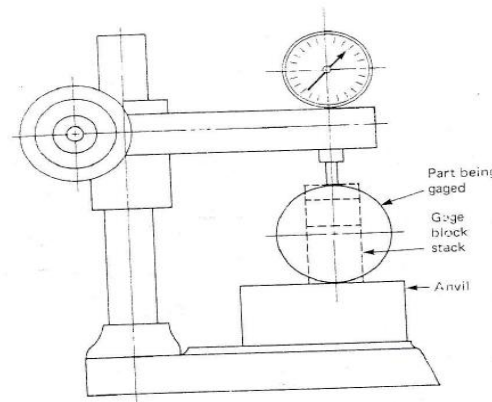
كذلك تشمل هذه المرحلة الاجهزة التى يمكن بها تحويل نتيجة القياس إلى جهاز تحكم controller حيث يستفاد من نتائج عملية القياس فى تعديل مكونات تكوين ما للوصول به إلى الكفاءة المرغوبة فى الاداء. وهذا فى الواقع ما يتم فى عملية التحكم الالى automation لبعض الانظمة systems.

ب- تكلم باختصار عن:-

المقارن الميكانيكى – المقارن الهوائى – مقياس الاختراق – مقياس الجذب أو التوتر الرطوبى

### المقارن الميكانيكى:

وفيه يتصل فك متحرك لأعلى وأسفل بفك ثابت عن طريق ريشة مرنة كما يتصل الفك بقاعدة المؤشر ريشة مرنة أيضاً، فإذا تحرك الفك المتحرك بالنسبة للثابت تحرك المؤشر لليمين أو اليسار كما فى شكل (4-1). ولاستخدام جهاز المقارن الميكانيكى توضع البلوكات أولاً على قاعدة القياس ويضبط الدليل والمكان الثابت والمتحرك بحيث يعطى المؤشرات صفر ثم ترفع بلوكات القياسى ويوضع الجسم إعداد قياسه أو التأكد من قياسه فإذا تحرك الفك لأعلى أو لأسفل يقوم المؤشر توازن مقدار الإزاحة مباشرة. وتتم معايرة وتدرج المقياس عن طريق استخدام بلوكات لقياس أيضاً.



### المقارن الهوائى : Pneumatic comparator

يبين الشكل المقارن الهوائى. يعتمد هذا المقارن على مساحة فتحتى مرور الهواء  $A_1$  ،  $A_2$  التى يتسبب عنها فرق فى الضبط  $P_s$  أى ضغط المصدر عن الضغط عن فتحة الخروج النهائية  $P_i$ ، وتتوقف مساحة فتحة الخروج النهائية على المساحة  $d$  بين ارتفاع البلوكات أو الجسم بالمقاس ونهاية أنبوبة طروح الهواء حسب المعادلات التالية:

$$\left( \frac{A_2}{A_1} \right)^2 = \frac{P_s}{P_i} - \frac{P_i}{P_s}$$

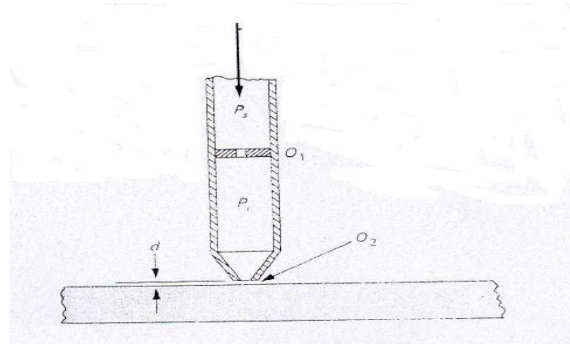
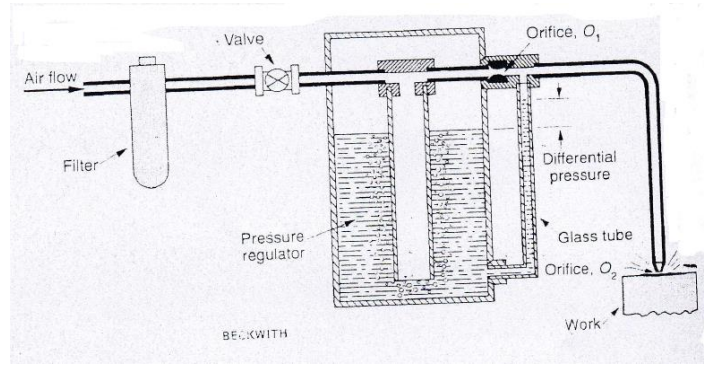
$$0.4 \text{ إلى } 0.9 = \frac{P_i}{P_s}$$

ويمكن تمثيلها بالمعالة

$$\frac{P_i}{P_s} = 1.10 - 0.5 \frac{A_2}{A_1}$$

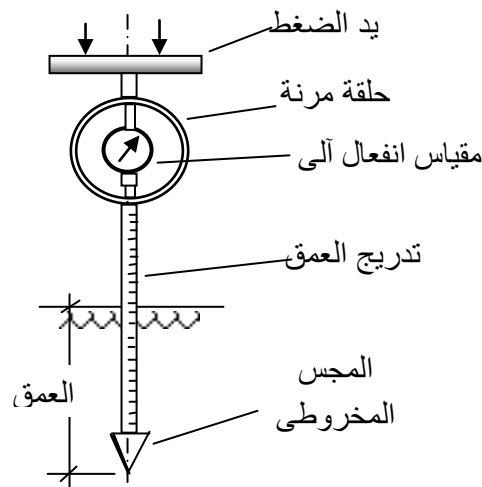


ويمكن تقدير قيمة  $d$  لإجزاء من الميكرومتر.



### مقياس الاختراق: Penetrometer

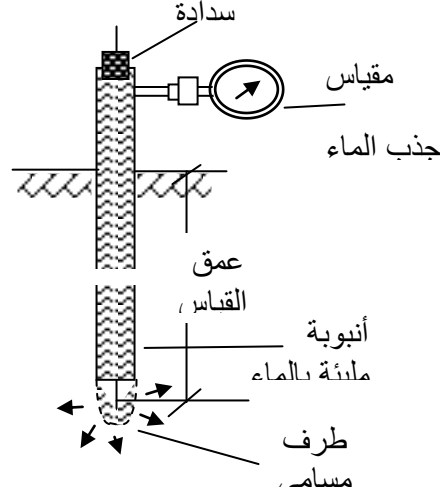
يقاس تماسك التربة (soil compaction) بعدة طرق منها قياس الكثافة الظاهرية (bulk density) أو النفاذية، الخ... ولكن الطريقة الشائعة لبيساطتها هي قياس مقاومة الاختراق (penetration resistance). وتستخدم هذه الطريقة مجسا مخروطيا ذا مقطع محدد المساحة، وتقيس القوة اللازمة للتغلب على مقاومة التربة لاختراقه عند مختلف الأعماق. فتقاس القوة عادة بواسطة ياي معاير، أو بواسطة مقاييس الانفعال (strain gages). وتقسم القوة على مساحة مقطع المجس ويسمى الضغط الناتج "معامل الاختراق (penetration index). ولهذه الطريقة توصيف قياسي باسم الجمعية الأمريكية للهندسة الزراعية (الشكل التالي). وهناك طريقة أخرى للقياس تعتمد على دفع المجس بعدد معين من الطرقات من كتلة تسقط من ارتفاع معين مع ملاحظة عمق الاختراق.



مقياس الاختراق.

## مقياس الجذب أو التوتر الرطوبى (Tensiometer)

هذه الطريقة غير مباشرة لتقدير الرطوبة. وهى لا تقيس الرطوبة بالضبط، ولكن تفيد فى معرفة حاجة التربة الى الرى. تعتمد فكرة الجهاز على أن التربة تمتص الرطوبة التى تجاورها بخاصية الجذب الاسموزى والتوتر السطحى والانتشار الشعرى. وكلما زادت الرطوبة فى التربة يقل الجذب (التوتر أو الشفط) الرطوبى الى أن ينعدم عند درجة التشبع المائى. ويتكون الجهاز من انبوبة رأسية تمتلئ بالماء، وتدفع فى ثقب بالتربة الى العمق المطلوب القياس عنده. وبطرف الانبوبة السفلى كوب مسامى (أو وعاء porous cup) تنتشع المياه منه الى التربة المجاورة (والتي يجب أن تكون ملتصقة معه تماماً) فتسبب انخفاضاً فى الضغط دخل الانبوبة. ويقاس هذا الضغط بواسطة مقياس (مانومتر)، أو بواسطة انبوبة مانومترية بها زئبق الشكل التالى.



### ت- اذكر ما تعرفه عن طرق تثبيت مقاييس الانفعال.

يجب أن يراعى فى التثبيت النظافة المطلقة Cleanliness من أى دهان يمكن إزالته أو تآكل حتى يظهر سطح المعدن. وأيضاً أى آثار لأى مواد تشحيم أو زيوت أو دهنية ويفضل استخدام الاسيتون لذلك أو أى مذيب عضوى آخر مثل ديكاهيدرونفتالين لإزالة الزيوت. استخدام قطنة جديدة كل مرة وأيضاً ينظف ظهر مقياس الانفعال بنفس الطريقة ولكن لمرّة واحدة حتى لا يحدث ضعف لمادة التحميل.

كذلك لا يوجد داعى للعجلة عن تثبيت مقياس الانفعال خوفاً من سرعة جفاف مادة اللصق والتي تختلف حسب مادة الدعامة للمقياس.

### أ- تثبيت المقاييس المثبتة على ورق : paper-back gauge

وتثبيت بمادة النتروسيليلوز nitro cellulose cement مثل الدوكو Duko فيوضع أولاً مادة اللصق بكمية كبيرة نسبياً على السطح المراد اختباره - ثم يوضع المقياس بعد ذلك مع الحرص على عدم وجود فقائيع هوائية خلفه والحرص أيضاً على عدم ثقب أو تهتك لمادة العزل لشبكة المقياس، مما يحدث دائرة فصل بين سلك المقياس والسطح المعدنى ويجب لاحظ أن الأطراف تلتوى أحياناً لأعلى ولا ضرر من ذلك طالما أن المساحة أسفل الشبكة تامة الالتصاق، كذلك يجب الانتباه إلى انه بعد تمام ثبات المقياس على السطح المعدنى، إلا أن مادة اللحام تحت المقياس تكون لازالت سائلة، لذلك يفضل تغطية موقع المقياس بطبقة رقيقة من الأسفنج المطاطى بسمك ما بين 3-10 ملليمتر والضغط

عليه بثقل حوالى 1/2 إلى 1 كجم. أو يتم الضغط بسوستة أو زاوية ضغط Clamp أو بشرط لاصق مشدود أو بالضغط عليها بالأصابع لمدة 5 دقائق على اضعف الإيمان . ثم يترك المقياس لمدة 8 ساعات على الأقل قبل الاستقبال.

### ب- تثبيت المقاييس المثبتة على الباكلت : Bakelite gauge

وتثبيت هذه المقاييس أصعب لأنها تحتاج إلى ضغط لا يقل عن 2 ضغط جوى أى 2 كجم/سم<sup>2</sup> حتى يتم جفاف مادة اللصق ويصل أحياناً إلى 7 – 14 كجم/سم<sup>2</sup> كما أنها تحتاج إلى عملية إنضاج حرارى إضافية كما يلى حيثي يستخدم معها بان تثبيت فينولييه phenol-resin cement التسخين إلى درجة 60°م لمدة ساعة، ثم التسخين إلى درجة 75°م لمدة ساعتين ثم التسخين إلى 120°م لمدة ساعتين، ثم يرفع الضغط من على المقياس وتسخين إلى درجة ما بين 135 – 175°م لمدة ساعة واحدة، ثم يسخن المقياس إلى الدرجة التى سوف يتم القياس عليها عدة مرات حتى نحصل على ثبات للواءات بعد ذلك.

### ج- تثبيت المقاييس المثبتة على مادة اليبوكس – Epoxy : resin backing

و غالباً ما تكون المقاييس ذات الرقائق المعدنية foil grid، ويستخدم معها مادة لصق مصنوعة من اليبوكس Epoxy cement thermosetting type التى تحتاج إلى حرارة لتمام النضج. ولتثبيت هذه المقاييس ينظف أولاً السطح وظهر المقياس بمادة الكلوروايتليا الثلاثى trichloroethylene مع التعامل مع المقياس بملقط منعاً للتلوث ، ثم يحضر مادة التثبيت بمزج عدد 2 مكون بالنسب الموصى بها لذلك مع الحرص على سرعة الاستخدام إذ أن المدة المسموح بها لا تتعدى نصف الساعة بعد عملية الخلط، ثم يوضع مادة اللصق بكمية كافية على السطح المراد اختباره بواسطة فرشاه مع الحرص على عدم وجود فقائيع هواء. ثم يوضع المقياس بحيث تكون الشبكة لأعلى مع الضغط لإزالة مادة اللصق الزائدة أو أى فقائيع. ثم توضع قطعة من التافلون Teflon أو ورق البوليسترين polystyrene على المقياس إذ أن مادة اللصق لا تلتصق بها مع الضغط بقوة تتراوح ما بين 0.3 إلى 0.6 كجم/سم<sup>2</sup>. ثم يترك لمدة 24 ساعة على درجة حرارة الغرفة ويمكن اختصار الزمن إلى 3 ساعات لو كانت حرارة التسوية 70°م. ولكن عند الاستعمال يجب ألا تزيد الحرارة عن 60°م حتى لا يحدث زحف creep.

ث- إذا كان طول سلك L ومساحة مقطعه CD<sup>2</sup> يتعرض لانفعال محورى يسبب زيادة فى طوله فثبت ان:-

$$F = 1 + 2\nu + \frac{d\rho/\rho}{dL/L}$$

إذا كان طول السلك L ومساحة مقطعه CD<sup>2</sup> فإن الانفعال المحورى يسبب زيادة فى طوله ونقص فى الأبعاد المستعرضة نتيجة نسبة بواسون وبذلك تزداد مقاومته فإذا كانت المقاومة أولاً هى :

$$R = \frac{\rho L}{A} = \frac{\rho L}{CD^2}$$

وعند إجهاد السلك

$$\begin{aligned} dR &= \frac{CD^2(Ld\rho + \rho dL) - 2C\rho L D dD}{(CD^2)^2} \\ &= \frac{1}{CD^2} \left( (Ld\rho + \rho dL) - 2\rho L \frac{dD}{D} \right) \end{aligned}$$

ومن المعادلتين السابقتين نستنتج أن:

$$\frac{dR}{R} = \frac{dL}{L} - 2\frac{dD}{D} + \frac{d\rho}{\rho}$$

يمكن اعادة كتابة المعادلة السابقة كما يلي:

$$\frac{dR/R}{dL/L} = 1 - 2\frac{dD/D}{dL/L} + \frac{d\rho/\rho}{dL/L}$$

وحيث ان:

$$\frac{dL}{L} = \varepsilon_a = \text{axial strain}$$

$$\frac{dD}{D} = \varepsilon_L = \text{lateral strain}$$

$$\mu = \nu = \text{Poisson's ratio} = \frac{dD/D}{dL/L}$$

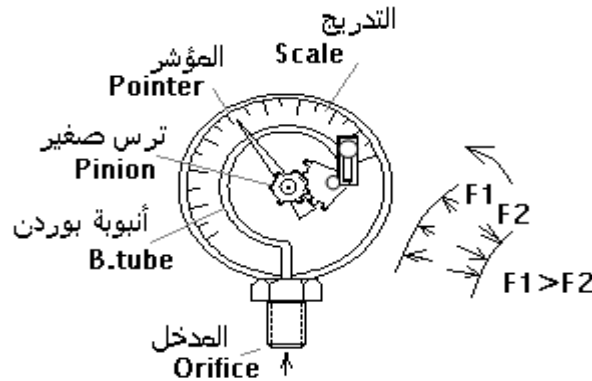
$$F = \frac{dR/R}{dL/L} = \frac{dR/R}{\varepsilon_a} = 1 + 2\nu + \frac{d\rho/\rho}{dL/L}$$

### السؤال الثالث: (20 درجة)

أ- تكلم بالتفصيل عن: المحولات المرنة لقياس الضغط – مقياس ماكلويد لقياس الضغط

#### المحولات المرنة : Elastic type-transducers

وتعتمد هذه المحولات على العلاقة بين التغير في الشكل الذى يحدث في جسم مرن غالباً أنبوبي نتيجة التوازن بين الضغط المؤثر ورد الفعل نتيجة علاقة الجسم – ومن أمثلتها أنبوبة بوردن (الشكل التالي) وهى أنبوبة ذات مقطع بيضاوى وملتفة على هيئة قوس نصف قطره R وعندما يزداد الضغط يميل المقطع البيضاوى إلى الاستزادة مما يجعل نصف القطر يزداد مما يجعل نهاية الأنبوبة تتحرك وهذه يمكن نقل حركتها من خلال ترس إلى مؤشر يقرأ الضغط.



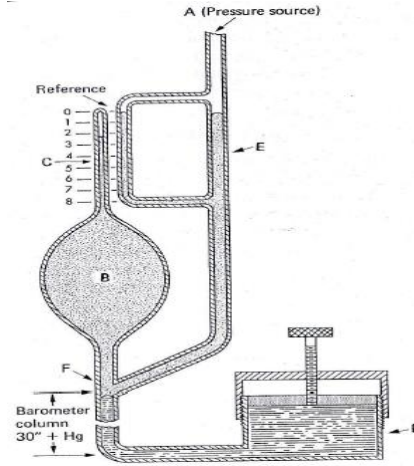
#### مقياس ماكلويد : The McLeod Gage

ويعتمد على قانون بويل Bole's fundamental relation

$$P_1 = \frac{P_2 V_2}{V_1}$$

حيث  $P_2, P_1$  هي قيمة الضغط عند البداية والنهاية ،  $V_2, V_1$  هي قيمة الحجم المقابل. فإذا ضغط حجم معلوم من الغاز عند الضغط المنخفض إلى ضغط أعلى بمقدار الضغط والحجم بمكبس فإنه يمكن حساب الضغط المنخفض الأصلي.

ولتشغيل الجهاز يوصل الضغط المنخفض يملأ الانتفاخ والأنبوبة الشعرية أعلاه. ثم يضبط الزئبق إلى أن يصل للنقطة F فيصل الجزء المحتجز في الانتفاخ والأنبوبة الشعرية ويقرأ الحيز الذي يشغل المائع في الأنبوبة الشعرية  $[V_1]$  ثم ينضغط الزئبق حتى يصل إلى النقطة E وهو ما يقابل صفر التدرج في الأنبوبة الشعرية ويقرأ الحيز الذي يشغل المائع في الأنبوبة الشعرية  $[V_2]$  وذلك عن طريق النقطة C والفرق بين المستوى E والمستوى C هو مقدار الضغط  $P_1$  ومنه نسب  $P_2$ . ويبين الشكل التالي مقياس ماكلويد.



ولكن يعاب على هذا الجهاز عدم امكان قياس الضغط للغازات التي تحتوي على بخار لأنه نتيجة الضغط قد يتكثف البخار وعادة يقيس الجهاز ضغط قد يصل إلى 0.01 ميكرون إلى 50 مم زئبق حسب المجال الذي يدرج عليه الجهاز.

ب- تعترض عملية القياس بعض العوامل التي تسبب أخطاء في نتيجة القياس، وضع ذلك مع بيان كيفية تصحيح القراءات المقاسة.

### أولاً: الأخطاء Errors

تعترض عملية القياس بعض العوامل التي تسبب حدوث أخطاء في نتيجة القياس، فبصفة عامة يمكن تقسيم هذه الأخطاء إلى ثلاث أقسام يختلف كل منهما في طبيعته وهي الأخطاء الثابتة والأخطاء الاعتباطية، وأخطاء الإهمال.

#### 1- الأخطاء الثابتة : Systematic or Fixed Error

وتشمل الأخطاء التي لها صفة الثبات في المقدار أو الاتجاه، وذلك نتيجة لاجراء عملية القياس تحت تأثير عوامل لها تأثير معين ثابت. ومن أمثلة هذه الأخطاء:

#### أ- أخطاء بشرية : Human errors :

ومن أمثلتها ميل شخص ما للنظر إلى الاناء المدرجة بزواية معينة تبين قراءة أكبر مما يجب أو أقل مما يجب.

#### ب- أخطاء معايرة : calibration errors :

فكثير ما يكون بجهاز القياس خطأ داخلي نتج عن خطأ في التصميم أو التصنيع أو الصيانة، ومثل هذه الأخطاء ثابتة التأثير سواء بالزيادة أو النقصان، ولذلك فيمكن تداركها بالمعايرة في أحوال كثيرة، ولكن إذا كانت القيمة المقاسة ومعقدة التركيب فكثيراً ما تفشل عملية المعايرة في تدارك مثل هذه الأخطاء.

### ج- أخطاء في طريقة الاداء : Technique and Experimental error

وقد تنتج مثل هذه الأخطاء نتيجة لاستخدام طريقة معينة في القياس تسبب بعض الأخطاء .

### 2- الأخطاء الاعتبائية Random errors

وهذه الأخطاء غير ثابتة التأثير سواء في الاتجاه أو المقدار. وقد تنتج مثل هذه الأخطاء من تغير في الظروف المحيطة بعملية القياس والتي لا يمكن التحكم فيها، مثل حدوث ذبذبة وقتية أو حدوث ارتفاع أو انخفاض في درجة حرارة أحد أجزاء جهاز القياس أو حدوث احتكاك غير متوقع بها. وقد تحدث مثل هذه الأخطاء الاعتبائية نتيجة لنظر بشري كاختلاف في زاوية النظر للتدريج بين قراءة وأخرى.

### 3- أخطاء الاهمال Illegitimate errors

وهذه الأخطاء يجب تلافيها بكل الطرق اذ انها ناتجة عن اهمال في اجراء عملية القياس او عدم اخذ قرارات مكررة او عدم العناية في قراءة نتيجة المقياس او عدم الاهتمام بمنع ذبذبة الجهاز او التحكم في درجة الحرارة طالما كان ذلك في الامكان. كذلك تحدث أخطاء الاهمال نتيجة للاهمال في حساب نتائج القياس او في تدوينها او في تجربتها.

ونتيجة لهذه الأخطاء عامة، فان القيمة المقاسة لا تمثل تماماً القيمة الواقعية أو الحقيقية لها actual or true value وكل ما يجرى في عملية القياس هو الاقتراب إلى أقصى حد من هذه القيمة الحقيقية .

هذه ويجب ان يوضع في الاعتبار ان عملية القياس نفسها تؤثر وتغير في صفات وخصائص القيمة المقاسة كما تؤثر وتغير في خصائص جهاز القياس نفسه. وعلى ذلك فانه حتى اذا ألغيت جميع الأخطاء السابقة فلا بد وان تكون القيمة المقاسة مختلفة بمقدار ما عن القيمة الحقيقية ولو بمقدار بسيط جداً.

### تصحيح القراءات:

كثير ما يمكن تقدير انحراف القيمة المقاسة إلى حد ما عن القيمة الحقيقية، وبذلك يمكن تصحيح القيمة المقاسة باضافة معامل تصحيح عليها اضافة جبرية أو بضرئها في معامل التصحيح.

وفي هذه الحالة يعبر عن القيمة المقاسة المصححة بالتعبير " نتيجة القياس Result "

وبذلك يمكن ايجاد نتائج القياس من المعادلة:

$$\text{Result} = (C_1 \times \text{Measured value}) + C_2$$

حيث أن:

$C_1, C_2$  معاملات تصحيح

ت- اذكر فقط طرق قياس السريان، ثم تكلم بالتفصيل عن أجهزة المساحة المتغيرة.

### 1- الطرق الابتدائية أو طريقة الكميات Primary or quantity methods

أ- الوزن أو حجم الخزان Weight or volume tanks

ب- مقياس الإزاحة الايجابي Positive – displacement meters

## 2- مقاييس السريان : : Flow meters

أ- مقاييس الاختناق Obstruction meters

أ-1- جهاز الفينشورى Venturi meters

أ-2- فتحة السريان Flow nozzles

أ-3- فوافة السريان Orifices

ب- أجهزة المساحة المتغيرة Variable – area meters

ج- أجهزة القياس التوربينية والمورحية Turbine and propeller meters

د – أجهزة السريان المغناطيسية (liquid only) Magnetic flow meters

هـ- أجهزة الدوامة Vortex shedding meters

## 3- مجسات السرعة : Velocity probes

أ- مجسات الضغط Pressure probes

أ- 1- الضغط الكلى وأنابيب تيوب الإستاتيكية

Total pressure pitot-tubes

أ-2- المجسات ذات الإحساس الاتجاهى Direction –sensing probes

ب- جهاز الأنيموميتر المزود بسلك ساخن أو غشاء ساخن

Hot-wire and hot-film anemometer

ج- الأساليب المتناثرة التى تعتمد على الضوء المتناثر Scattering techniques

ج-1- جهاز الأنيموميتر الخاص بأشعة ليزر دوبلر

ج-2- جهاز الأنيموميتر ذات الموجات فوق مغناطيسية

## 4- الأساليب المرئية للسريان : Flow-visualization techniques

أ- الدخان أو السحاب المنتشر فوق سلك الدخان

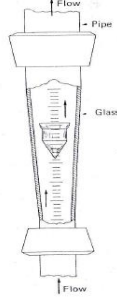
ب- الحقن الصبغى – الترسيب الكيماوى

ج- فقاعة الهيدروجين (للسوائل) Hydrogen bubble (liquids).

د. تضخم الأشعة الذى يحدث التفلور الإشعاعى Laser-included fluorescence

## أجهزة المساحة المتغيرة : The variable-Area Meter

الأهمية الكبرى لأجهزة الاختناق المعروفة (الفنشوري – فتحة السريان – فوهة السريان) تعتمد على اختلاف الضغط مع ربع معدل السريان وذلك يعنى أنه إذا تم استخدامها بشكل واسع مع معدلات السريان التى نحتاجها. ولكن إذا كان معدل الضغط صغير عند اقل معدل سريان لابد من استخدام جهاز يقوم بتحويل هذا الضغط الصغير ويتم قراءته هذا الجهاز يسمى جهاز المساحة المتغيرة كما فى الشكل التالى. ويمكن استخدامه مع معدلات السريان البطيئة ومعدلات السريان السريعة هذا الجهاز له علاقة خطية مع معدل السريان.



### جهاز المساحة المتغيرة لقياس التصريف

وهذا الجهاز مزود بعلامات متغيرة يمكن قراءتها ويسمى هذا الجهاز بالروتاميتر ويتكون من جزأين أساسيين هما العوامة والجزء الثانى أنبوبة مستدقة وتتحرك العوامة داخل الجزء المستدق بحرية ودائماً العوامة تكون أثقل من الثقل الذى يحركها.

إذا تحرك السائل لأعلى خلال الأنبوبة تؤثر على العوامة أربع قوى وعند اتزان هذه القوى تستقر العوامة عند المؤشر الزجاجى ويمكن قراءة التدرج القوى الأربعة هى:

1- قوة وزن العوامة لأسفل.

2- قوة الطفو.

3- الضغط .

4- قوة الاحتكاك اللازمة.

ث- اذكر ما تعرفه عن طرق قياس عزم اللي.

### أ- الدينامومترات (الأجهزة) الميكانيكية والهيدروليكية:

ولعل ابسطها هى فرملة برونى Prony brake وهو جهاز يعتمد على الاحتكاك الجاف لتحويل الطاقة الميكانيكية إلى حرارة ويوجد مثالبين لهذا النوع من الدينامومترات حيث يتعادل عزم اللي Torque مع العزم  $F \times r$  ويوجد نوع آخر يستخدم الاحتكاك مع مائع مثل الماء كما فى. وسعة هذا النوع تتوقف على مستوى النوع وعلى مستوى الماء وسرعة الدوران. وتتناسب القدرة الممتصة مع مكعب سرعة الدوران وتتوقف حسب ارتفاع الماء فى الجسم المحيط وتتميز هذا الجهاز عن برونى بريك أن الحرارة المتولدة والمنقلة إلى الماء يمكن التخلص منها عن طريق تبريد الماء.



وفى كل جهاز من الأجهزة السابقة فإن الجزء الذى يمتص القدرة يكون له ميل للدوران مع العمود الدوار وبضاد هذا الميل بواسطة جهاز لقياس القوة موضوع على بعد  $r$  من مركز الدوران, ويمكن تقدير القدرة بمعرفة السرعة الزاوية للعمود الدوار.

$$T = F \times r$$

وعلى اساس السرعة الدورانية يمكن حساب القدرة ما يلى:

$$P = 2\pi(T)(rev/s)$$

حيث ان:

T العزم F القوة P القدرة

ويمكن إعادة كتابة معادلة القدرة كما يلى:

$$P = 2\pi(T)(rev/s) = Force \times distance/time \\ = work/unit time$$

#### ب- الدينامومترات الكهربائية:

أى آلة كهربائية تدور يمكن استخدامها ديناموتر مسبب لعزم اللي أو ممتص له, ويوجد 4 تصميمات مختلفة لذلك وهى: دينامومتر التيارات الشاردة - المولدات أو دينامومترات التيار الهزازة - مواتير أو مولدات التيار المستمر - ومواتير أو مولدات التيار المتردد.

دينامومترات التيارات الشاردة Eddy – current dynamometers وهى من النوع الممتص للقدرة وتستخدم لقياس قدرة محرك احتراق داخلى أو محرك كهربائى, وهى مبنية على أساس أن أى موصل يتحرك خلال مجال مغناطيسى فإنه يولد فرق جهد كهربى وتيار كهربى فإذا كان الموصل معزول يحدث تيارات محلية فى دوائر صغيرة بالموصل المعزول وتسمى تيارات شاردة حيث أنها تتبدد فى صورة حرارة.

لذلك فهذا الدينامومتر يتكون من قرص معدنى يدور فى مجال مغناطيسى متولد من ملف فى جسم الدينامومتر الدائرى المحمل على كراسى تحميل, وعند دوران القرص المعدنى تتولد التيارات الكهربائية الشاردة التى تحاول بدورها التأثير على المجال المغناطيسى لجسم الدينامومتر محاولاً أدارته حول محور كراسى التحميل, ويقاس عزم اللي بنفس الطريقة السابقة فى الأجهزة الميكانيكية. كما يحتاج هذا الدينامومتر إلى تبريد مائى لامتناس الحرارة المتولدة, ويتميز هذا النوع بصغر حجمه دائماً والتحكم فيه على سرعات دوران قليلة.

كذلك يوجد نوع آخر مستورد هو d-c dynamometers وهو يستخدم كمتص للقدرة أو مولد لها حتى 5000 حصان ميكانيكى, وعند استخدامه كمتص للقدرة فإنه يعمل كمولد كهربائى حيث تتحول الطاقة الحركية لمحوره الدوار إلى طاقة كهربائية تستهلك فى مجموعة مقاومات حيث تفقد الحرارة المتولدة خارج جسم الدينامومتر

$$Power( absorbed) = \frac{(e)(i)}{Efficiency}$$

حيث أن:

e فرق الجهد الخارج, فولت

i شدة التيار الخارجة, امبير

### دينامومترات النقل Transmission dynamometer

فهى لا تبدد ولا تولد قدرة ودائماً تستخدم تجهيزات خاصة لتقدير عزم اللى مثل المتتابعات الترسية والسيور والجنازير. ويجب ملاحظة أن أى صندوق تغيير سرعات يتعرض لتأثير عزم لى مساوى للفرق بين العزم الداخلى والعزم الخارج منه, فالنسبة للسيور والجنازير يكون التأثير دالة فى الفرق فى تؤثر الجانب المتوثر والجانب المرتخى من السير وكذلك عزم اللى عند أى طارة أدارة دالة فى الفرق بين الجانب المتوثر والجانب المرتخى من سير الإدارة.

**مع أطيب التمنيات بالتوفيق ،،،**