



مرکز تعمیرات و نگهداری ایران

دوره تعمیر و نگهداری درایو و اینورترهای صنعتی

مرکز تعمیر و نگهداری ایران

www.matna-co.com

فهرست مطالب :

- ۱- الکترونیک قدرت و انواع درایوها
- ۲- برندها و مدل های مختلف درایو
- ۳- پارامتر های اصلی درایو و نحوه تنظیم آنها
- ۴- معرفی واحد های تشکیل دهنده درایو
- ۵- پیش نیاز ها و ملزومات تعمیرات درایو
- ۶- شناخت قطعات الکترونیکی و نحوه تست و عیب یابی

آنها

۷- روند عیب یابی ، تعمیر و تست درایو

مرکز تعمیرات و نگهداری ایوان - متنا

www.matna-co.com

فهرست مطالب :

۸- عیب یابی و تعمیر تغذیه سوئیچینگ

۹- عیب یابی و تعمیر بخش قدرت و IGBT

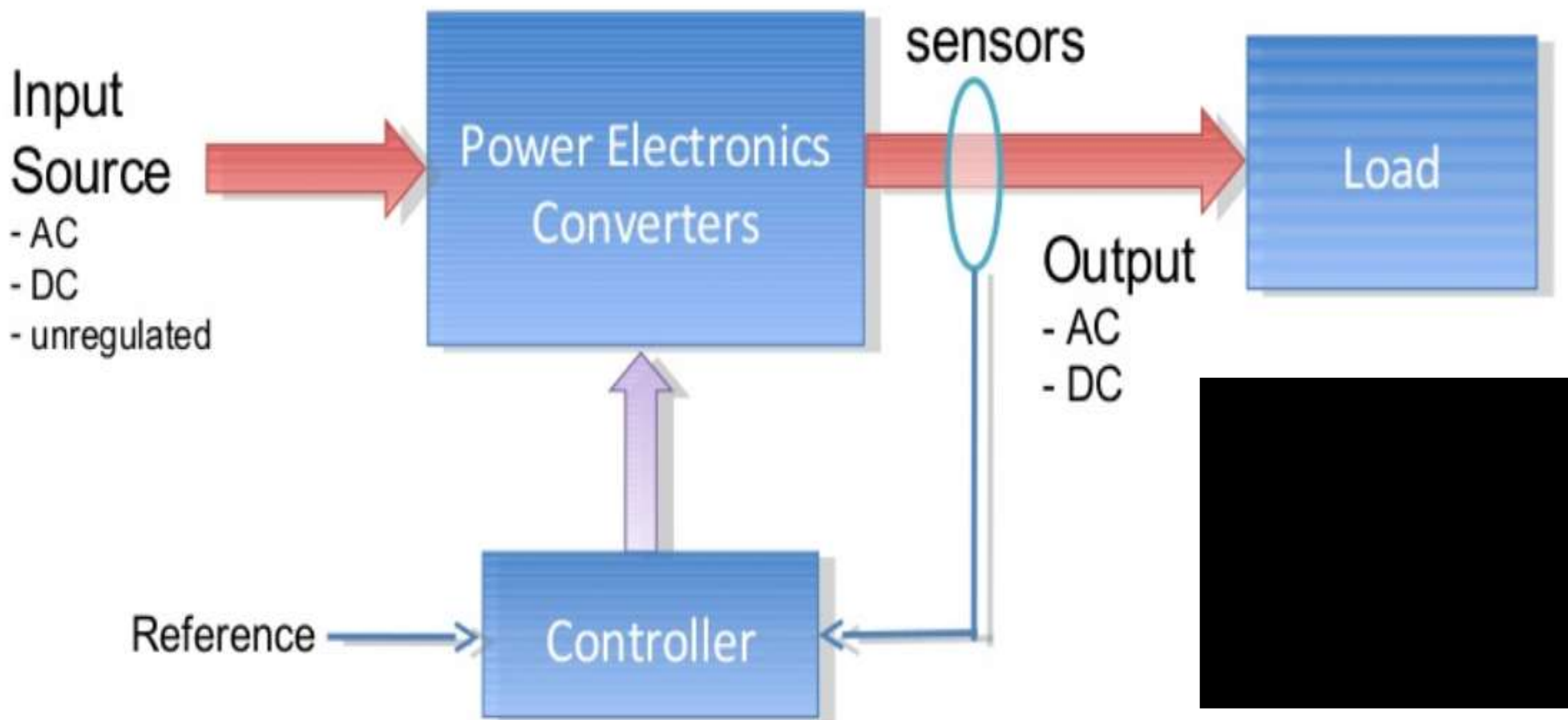
۱۰- نکات کاربردی در نگهداری و PM درایوها

بخش ۱ :

الکترونیک قدرت و انواع درایوها

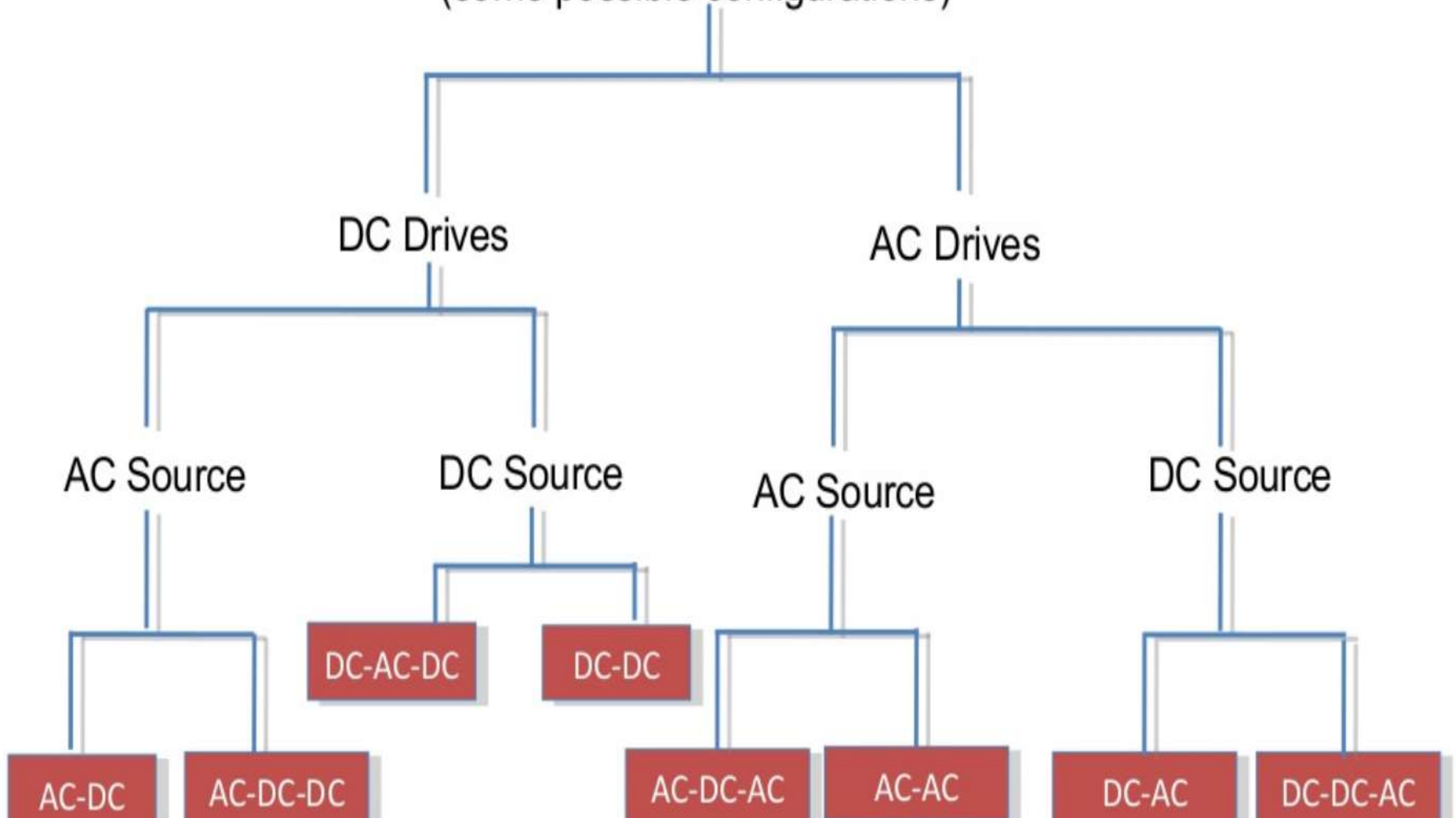
سیستم های الکترونیک قدرت Power Electronic Systems

یکی از زیر شاخه های مهندسی برق است که به کاربرد ادوات نیمه هادی قدرت برای کنترل و تبدیل توان الکتریکی می پردازد.



Converters for Motor Drives

(some possible configurations)



- Motors
- DC motors - permanent magnet – wound field
- AC motors – induction, synchronous , brushless DC

- Power sources
- DC – batteries, fuel cell, photovoltaic - unregulated
- AC – Single- three- phase utility, wind generator - unregulated

VFD مخفف عبارت Variable Frequency Drive یا همان درایو فرکانس متغیر است. گاهی اوقات به آن درایو AC یا به اختصار درایو می‌گویند. همچنین به آن اینورتر نیز گفته می‌شود. هرچند که از نگاه فنی اینورتر نام کاملی برای این دستگاه نیست، با این حال بعضی از صنعت‌گران از این واژه استفاده نموده و در بازار ایران نیز اصطلاح اینورتر به مراتب بیش‌تر از درایو کاربرد دارد. درایوها قادرند دور موتور را از صفر تا چندین برابر دور نامی موتور و بطور پیوسته تغییر دهند. درایوها قادرند موتورها را با متدهای مختلفی کنترل کنند که بسته به کاربری موتورها با هم متفاوت می‌باشد. بطور مثال نحوه کنترل موتور آسانسور با نحوه کنترل موتور یک فن متفاوت می‌باشد.

اولین وسیله تبدیل انرژی الکتریکی به انرژی مکانیکی موتورهای DC بودند. موتورهای DC با وجود مزایایی چون کنترل آسان، سریع و دقیق گشتاور و همچنین پاسخ بسیار سریع دینامیکی برای تغییرات سرعت، معایب زیر را دارند:

۳- نیاز به انکودر یا تاکومتر برای فیدبک سرعت

با توجه به کاهش محسوس قیمت درایوها در سالهای اخیر و افزایش بهای برق شاهد استفاده روزافزون از درایوها هستیم در واقع در هر جایی که نیاز به تغییر دور موتور باشد از درایو استفاده می شود. استفاده از درایوها باعث افزایش طول عمر موتورهای الکتریکی می گردد.

امروزه با توجه به پیشرفت تکنولوژی موتورهای الکتریکی AC و مزایایی از قبیل :

۱- اندازه کوچکتر

۲- قدرت بیشتر در مقایسه با موتورهای DC هم اندازه

۳- طراحی ساده و قیمت ارزان

۴- سبک و مقاوم در برابر ضربه

کاربرد موتورهای AC در صنعت روبه فروغ است بطوریکه در ۷۰ تا ۸۰ درصد

همزمان با پیشرفت و فزونی کاربرد موتورهای AC ، تکنولوژی درایوهای AC نیز دستخوش تغییرات شگرفی شده اند بطوریکه درایوهای AC قابلیت موتورهای AC را تکمیل کرده اند در کاربردهای صنعتی غالباً می خواهیم که موتورها در سرعت و گشتاور دلخواه همان کار کنند، بنابراین برای کنترل سرعت و گشتاور موتور از درایو استفاده می کنیم .

این درایوها تجهیزاتی هستند از قطعات الکترونیکی مانند : ترისტورها ، IGBT و ... ساخته شده اند که از آنها برای کنترل ولتاژ یا کنترل فرکانس استفاده می شود. علاوه براین در کاربردهایی مانند جرثقیل ها، آسانسورها و غیره که عدم وجود ضربه در راه اندازی و توقف موتور از اهمیت ویژه ای برخوردار است، استفاده از درایو اجتناب ناپذیر می شود .

از جمله کاربردهای درایوها میتوان به موارد زیر اشاره کرد:

- صنایع نساجی
- خودرو سازی
- نوارنقاله ها
- پمپ های آب
- سانتریفیوژهای آزمایشگاهی
- ماشینهای برقی و هیبرید
- انواع ماشینهای برش
- دستگاه CNC

مقایسه درایو و راه انداز نرم (Soft Starter):

راه انداز نرم یا سافت استارتر در صنعت برای راه اندازی الکتروموتور بکار می رود و در این حالت بیشترین جریان راه اندازی حدود $2/5$ برابر جریان حالت عادی موتور است و منحنی راه اندازی با یک شیب مناسب و قابل انتخاب است.

در سافت استارتر از کلیدهای استاتیکی SSR استفاده می شود که در توان های پایین از ترایاک و در توان های بالا از یک جفت تایستور بصورت معکوس و موازی استفاده می شود.

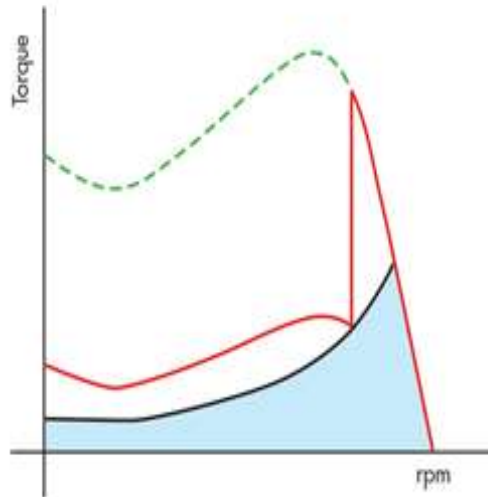
سافت استارتر بر اساس تغییر ولتاژ کار می کند و در واقع با کنترل ولتاژ سینوسی ورودی در هر دو نیم سیکل مثبت و منفی ولتاژ خروجی با همان فرکانس ورودی کنترل می شود.

از یک سافت استارتر می شود تعداد زیادی موتور را با ایجاد یک مدار فرمان مناسب راه اندازی کرد. در راه انداز نرم امکان افزایش دور موتور بیشتر از دور نامی

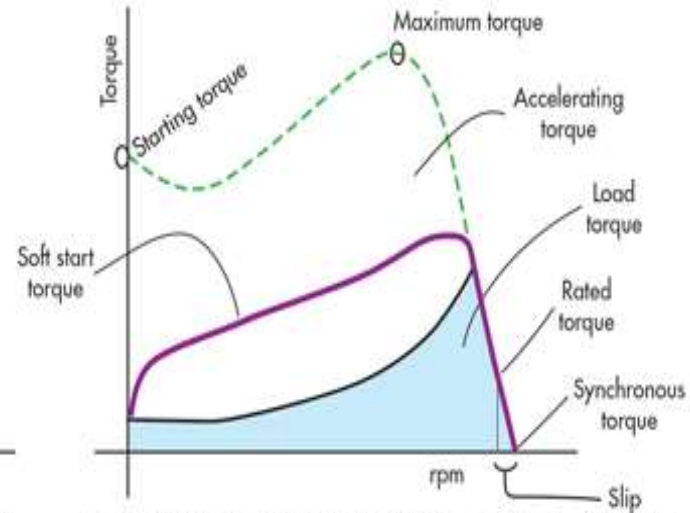
وجود ندارد. در مواردی که کاهش یا افزایش دور نامی الکتروموتور مد نظر نباشد



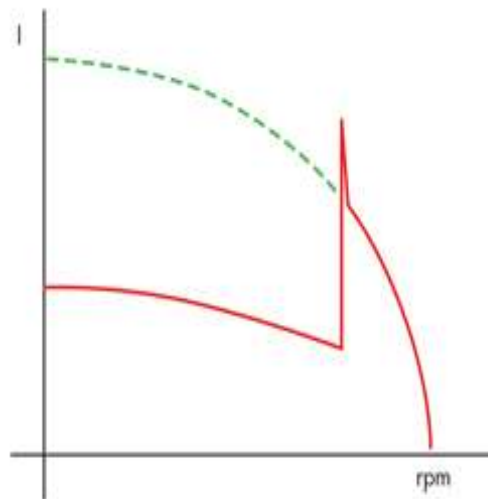
مقایسه راه اندازی الکتروموتور به ستاره - مثلث و سافت استارتر :



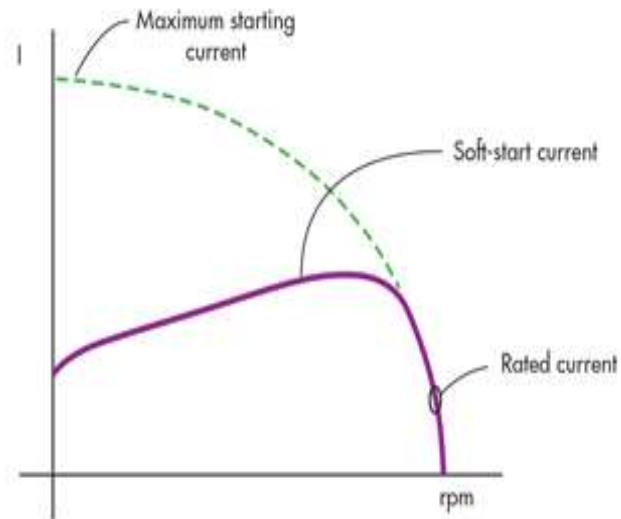
TORQUE/SPEED CURVE AT STAR-DELTA START



TORQUE/SPEED CURVE WHEN USING A SOFT STARTER

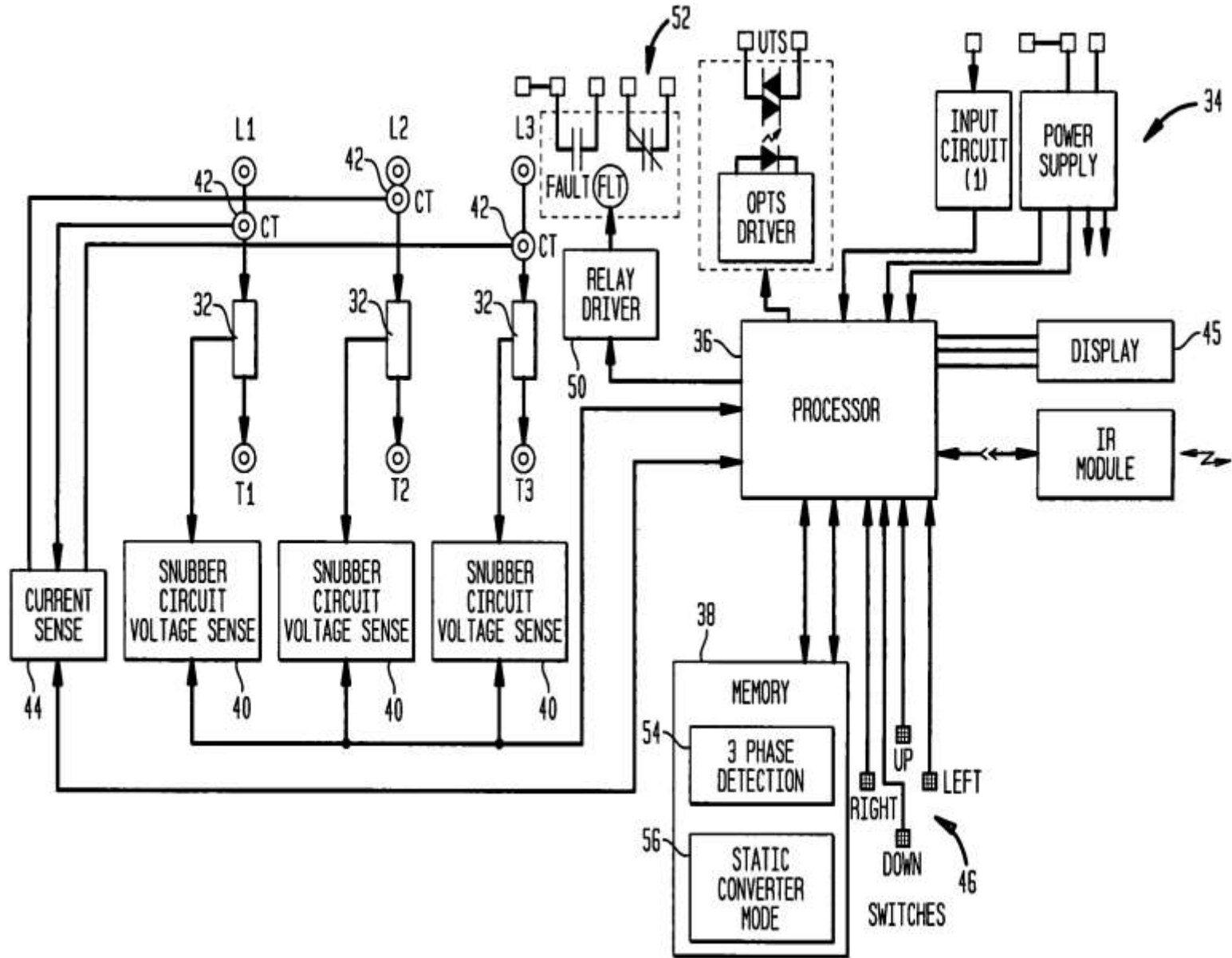


CURRENT CURVE AT STAR-DELTA START

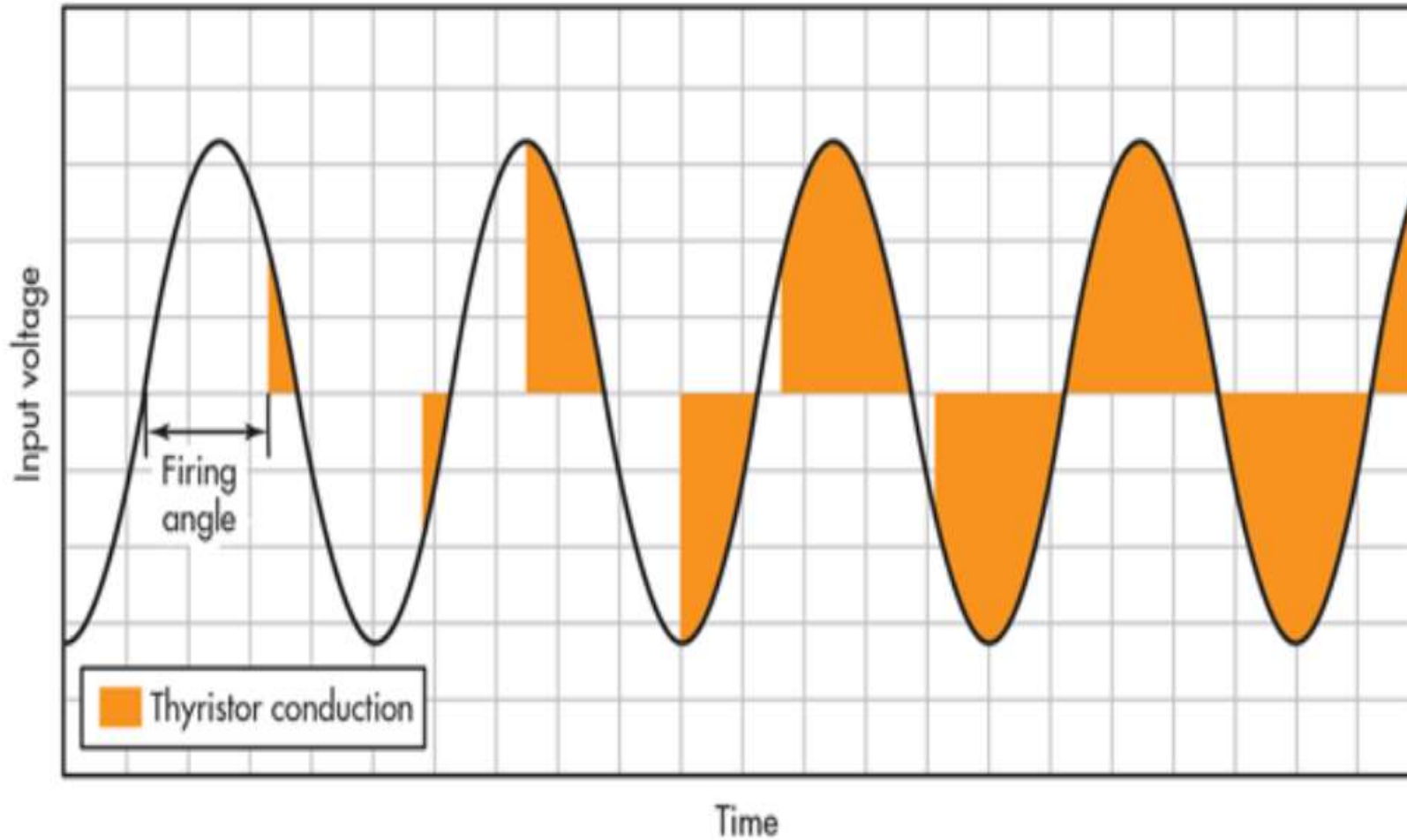


CURRENT CURVE WHEN USING A SOFT STARTER

بلوک دیاگرام بخش های تشکیل دهنده سافت استارتر :



TYPICAL SOFT-START FIRING ANGLE SEQUENCE



قابلیت های اصلی سافت استارتر ها

- ۱- قابلیت انتخاب ویژگی های راه اندازی مختلف با هدف تطبیق بهینه با الزامات دستگاه و کاربرد در حال کار.
- ۲- اتصال موتور با تنها سه سیم و کنترل در خطوط تغذیه موتور
- ۳- کنار گذاشتن نیمه هادی های قدرت پس از راه اندازی موتور و ادامه کار با سیستم بای پس داخلی به منظور کاهش دادن تلفات دائمی
- ۴- کنترل زمان راه اندازی و زمان استپ به صورت پیوسته و دقیق
- ۵- عملکردهای حفاظتی پیوسته و هشدار زودرس از قبیل اضافه بار، کاهش بار، روتور قفل شده و غیره
- ۶- قابلیت کنترل با شبکه های صنعتی
- ۷- کنترل هارمونیکهای جریان در زمان راه اندازی توسط کنترل هر فاز

نکات مهم در استفاده از سافت استارتر ها

- ۱- تعداد محدود راه اندازی در ساعت بسته به شرایط راه اندازی و مشخصات حرارتی سافت استارتر
- ۲- سیستم های مجهز به سافت استارتر به منظور تعمیرات و نگهداری موتور به یک سری ادوات قطع کننده احتیاج دارند (برای مثال کلید قطع کننده، مدارشکن با عملکرد ایزولاسیون)
- ۳- سافت استارتر ها در گستره وسیعی از طرحها و مارک های مختلف موجود هستند که هر کدام مشخصات فنی خاص خود را دارند.
- ۴- تنظیم پارامتر های راه اندازی در سافت استارتر ها مستلزم شناخت دقیق پارامترهای الکتروموتور و نوع بار متصل به آن است.
- ۵- تنظیم غیر اصولی و غیر بهینه سافت استارتر به الکتروموتور ، شبکه برق و سافت استارتر آسیب می زند و عمر مفید الکتروموتور و سافت استارتر را کاهش می

درایو در مقایسه با سافت استارتر از خصوصیات زیر برخوردار است :

۱- در درایو راه اندازی الکتروموتور با کمترین جریان راه اندازی (حدود جریان عادی موتور) با یک منحنی تقریبا خطی قابل انتخاب است.

۲- درایو بهترین راه انداز نرم موتور است ولی با قیمتی بیش از دو برابر سافت استارتر هم توان

۳- از درایو در صنایع بطور عموم برای موتورهایی که کنترل سرعت لازم است استفاده می شود.

۴- تغییرات دور موتور در اینورتر با تغییر فرکانس ایجاد می شود لذا امکان افزایش فرکانس خروجی تا چندین برابر فرکانس ورودی وجود دارد.

۵- درایو می تواند روش های کنترلی مختلفی در کنترل گشتاور و سرعت اعمال کند.

۶- درایو به حذف توان راکتیو توسط بانک خازنی نیاز ندارد.

Type of problem	Type of starting method			
	Direct on line	Star-Delta start	Drives	Softstarter
Slipping belts and heavy wear on bearings	No	Medium	Yes	Yes
High inrush current	No	Yes	Yes	Yes
Heavy wear and tear on gear boxes	No	No (at loaded start)	Yes	Yes
Damaged goods / products during stop	No	No	Yes	Yes
Water hammering in pipe system when stopping	No	No	Yes	Yes (Eliminated with Torque control Reduced with voltage ramp)
Transmission peaks	No	No	Yes	Yes
Estimated average installation cost	1	3	> 12	6

بخش ۲ :

برندها و مدل های مختلف درایو

SIEMENS
YASKAWA

SEW
EURODRIVE

VACON

Schneider
 **Electric**

TECO

ABB

KEB

Danfoss

Lenze

invvt

LS

 **DELTA**

 **MITSUBISHI**
ELECTRIC

GEFRAN

Kinco

SIEMENS AC Low-voltage

SIEMENS AC Low-voltage

SIEMENS Medium Voltage AC Drives



> SINAMICS PERFECT HARMONY GH180

The Perfect Harmony of performance, process and technology

2.3 kV - 7.2 kV



> SINAMICS GM150

The universal drive solution for single medium voltage drives

2.3 kV/3.3 kV/4.16 kV/6 kV/6.6 kV/7.2 kV



> SINAMICS SM150

The sophisticated drive solution for single- and multi-motor medium voltage drives

3.3 kV



➤ SINAMICS PERFECT HARMONY GH150

The next level of versatility for cell-based medium voltage drives

6.6 kV



> SINAMICS GL150 (SIMOVERT S)

The rugged converter for synchronous motors up to 75 MW

1.8 kV - 12 kV



➤ SIMOVERT D

The robust converter for low-speed machines

2.3 kV/3.3 kV/4.16 kV/6.6 kV

AC drive selection table



Applications where to use	ABB micro drives		ABB machinery drive	ABB general purpose drives		
	ACS55	ACS150	ACS355	ACS310	ACS480	ACS580
Pumps	●	●	●	●	●	●
Fans	●	●	●	●	●	●
Conveyors	●	●	●	-	●	●
Material handling machines	●	●	●	-	●	●
Excercise equipment	●	●	-	-	-	-
White goods	●	●	-	-	-	-
Gates, doors, barriers	●	●	●	-	●	-
Compressors	-	-	●	●	●	●
Cutting machines, shears, saws	-	-	●	-	●	●
Extruders	-	-	●	-	●	●
Machine tools, mixers, stirrers	-	-	●	-	●	●
Spinning machines	-	●	●	-	●	●
Centrifuges	-	-	●	-	-	●
Processing lines	-	-	-	-	-	●

بخش ۳ :

پارامتر های اصلی درایو و نحوه تنظیم آنها

MICROMASTER 440

0.12 kW - 250 kW

Operating Instructions

Issue 10/06



مرکز تعمیرات و نگهداری ایران - متنا

www.matna-co.com

Operator panels for MICROMASTER

MICROMASTER drive units can be optionally equipped with a BOP (Basic Operator Panel) or AOP (Advanced Operator Panel). The AOP distinguishes itself as a result of a plain text display which simplifies operator control, diagnostics as well as also commissioning (start-up).

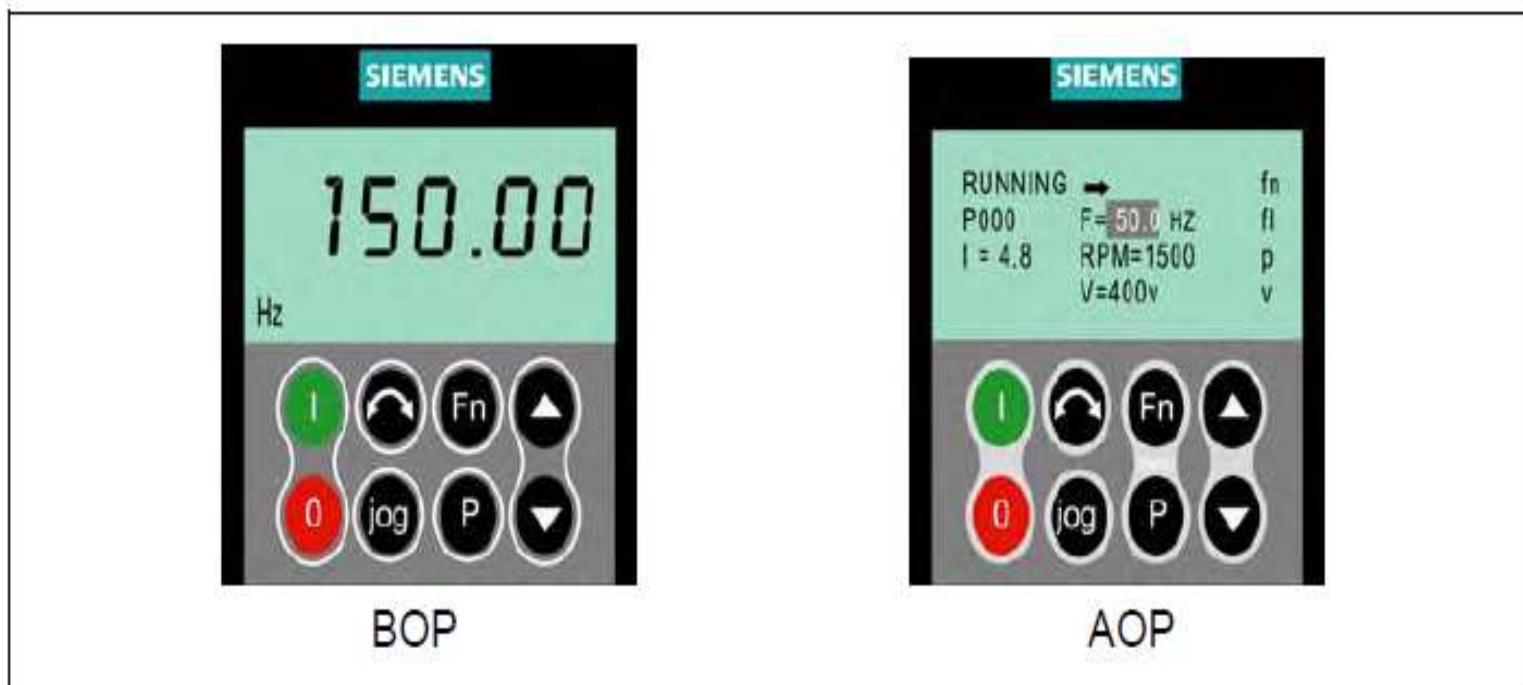


Fig. 3-14 Operator panels

Quick commissioning

If there is still no appropriate parameter set for the drive, then a quick commissioning must be carried-out for the closed-loop Vector control and for the V/f control including a motor data identification routine. The following operator units can be used to carry-out quick commissioning:

- BOP (option)
- AOP (option)
- PC Tools (with commissioning program STARTER, DriveMonitor)

When the quick commissioning is carried-out, the motor – drive inverter is basically commissioned; the following data must be obtained before quick commissioning is started:

- Line supply frequency
- Motor rating plate data
- Command / setpoint sources
- Min. / max. frequency or ramp-up / ramp-down time
- Closed-loop control mode
- Motor data identification

Parameterizing the drive with BOP or AOP

The frequency inverter is adapted to the motor using the quick commissioning function and important technological parameters are set. The quick commissioning shouldn't be carried-out if the rated motor data saved in the frequency inverter (4-pole 1LA Siemens motor, star circuit configuration $\hat{=}$ frequency inverter (FU)-specific) match the rating plate data.

Parameters, designated with a * offer more setting possibilities than are actually listed here. Refer to the parameter list for additional setting possibilities.

NOTE

- Parameter P0308 or P0309 can only be viewed on the BOP or AOP if P0003 \geq 2. Depending on the setting of parameter P0100, either P0308 or P0309 is displayed.
 - The value entered into P0307 and all of the other power data – depending on P0100 – are either interpreted as kW or hp value.
-



Factory setting

User access level *

1

- 1 Standard: Allows access into most frequently used parameters
- 2 Extended: Allows extended access e.g. to inverter I/O functions
- 3 Expert (For expert use only)

Parameter filter *

0

- 0 All parameters
- 2 Inverter
- 3 Motor
- 4 Speed sensor

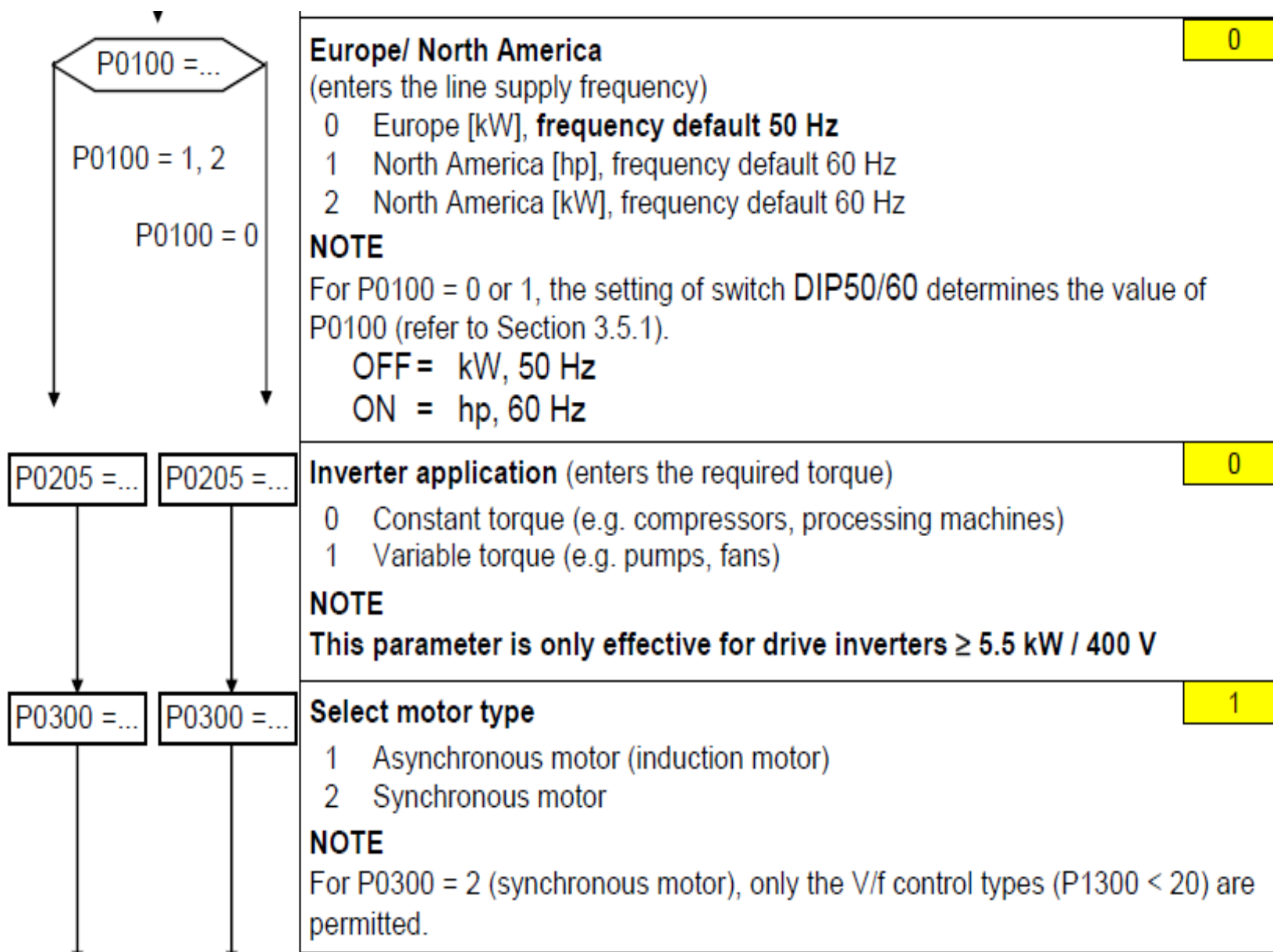
Commissioning parameter *

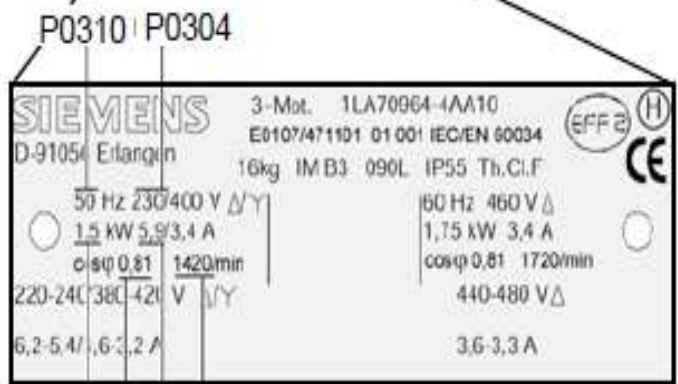
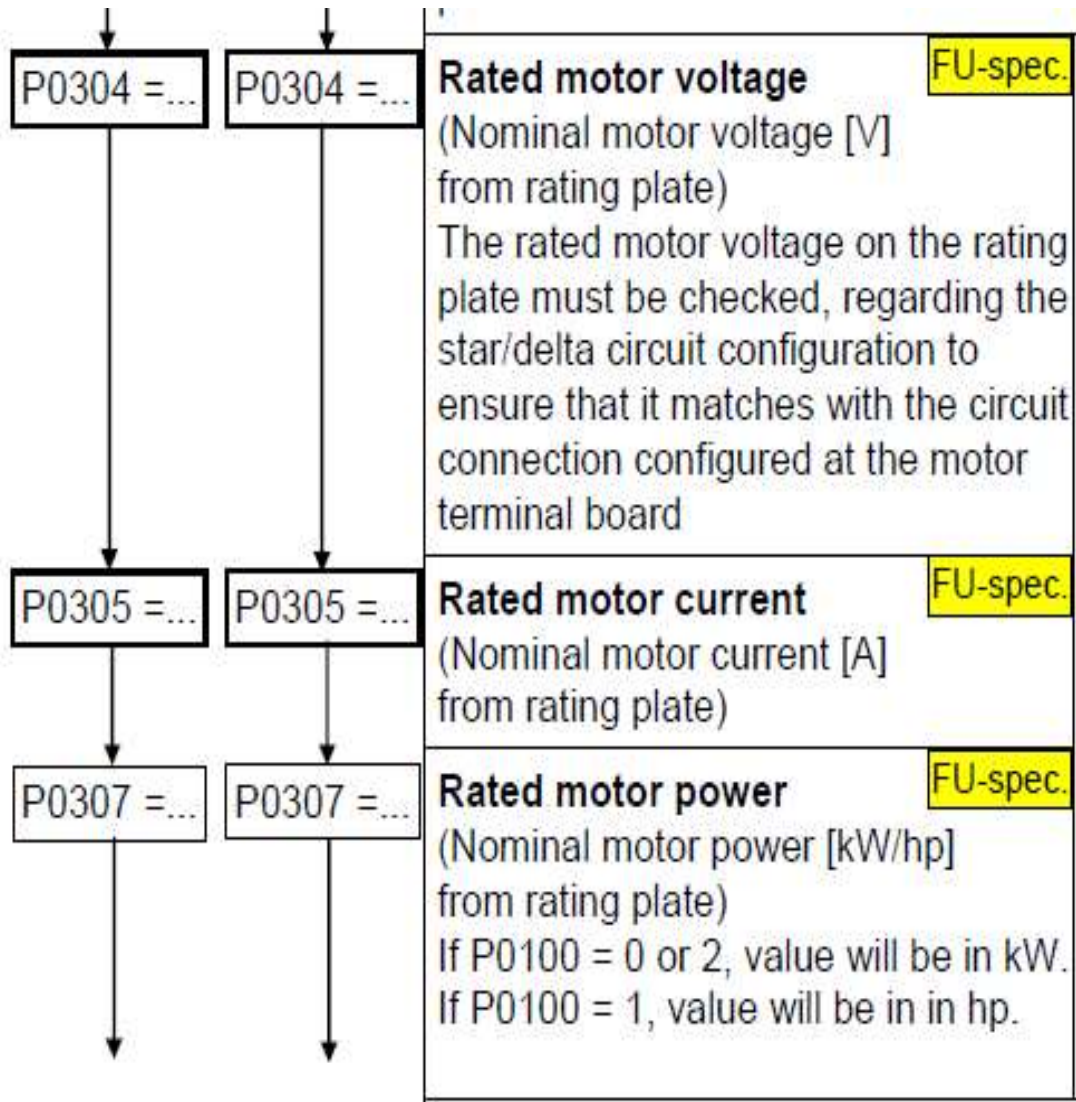
0

- 0 Ready
- 1 Quick commissioning
- 30 Factory setting (refer to Section 3.5.9)

NOTE

P0010 should be set to 1 in order to parameterize the data of the motor rating plate.





Example of a typical motor rating plate (data for a delta circuit configuration).
 The precise definition and explanation of this data is specified in DIN EN 60 034-1.

	<p>Rated motor cosPhi FU-spec.</p> <p>(Nominal motor power factor (cos ϕ) from rating plate) If the setting is 0, the value is automatically calculated P0100 = 1,2: P0308 no significance, no entry required.</p>
	<p>Rated motor efficiency FU-spec.</p> <p>(Nominal motor efficiency in [%] from rating plate) Setting 0 causes internal calculation of value. P0100 = 0: P0309 no significance, no entry required.</p>
<p>P0310 = ...</p>	<p>Rated motor frequency 50.00 Hz</p> <p>(Nominal motor frequency in [Hz] from rating plate) Pole pair number recalculated automatically if parameter is changed.</p>
<p>P0311 = ...</p>	<p>Rated motor speed FU-spec.</p> <p>(Nominal motor speed in [rpm] from rating plate) Setting 0 causes internal calculation of value.</p> <p>NOTE An entry <u>must</u> be made for closed-loop Vector control, V/f control with FCC and for slip compensation.</p>
<p>P0320 = ...</p>	<p>Motor magnetizing current 0.0</p> <p>(this is entered as a % referred to P0305) Motor magnetizing current as a % relative to P0305 (rated motor current). With P0320 = 0, the motor magnetizing current is calculated using P0340 = 1 or using P3900 = 1 - 3 (end of the quick commissioning) – and is displayed in parameter r0331.</p>

P0320 = ...



P0335 =...



P0640 =...



Motor magnetizing current

0.0

(this is entered as a % referred to P0305)

Motor magnetizing current as a % relative to P0305 (rated motor current).

With P0320 = 0, the motor magnetizing current is calculated using P0340 = 1 or using P3900 = 1 - 3 (end of the quick commissioning) – and is displayed in parameter r0331.

Motor cooling

0

(Selects motor cooling system used)

- 0 Self-cooled: Using shaft mounted fan attached to motor
- 1 Force-cooled: Using separately powered cooling fan
- 2 Self-cooled and internal fan
- 3 Force-cooled and internal fan

Motor overload factor

150 %

(Motor overload factor in [%] relative to P0305)

This defines the limit of the maximum output current as a % of the rated motor current (P0305). This parameter is set, using P0205 for constant torque, to 150 %, and for variable torque, to 110 %.

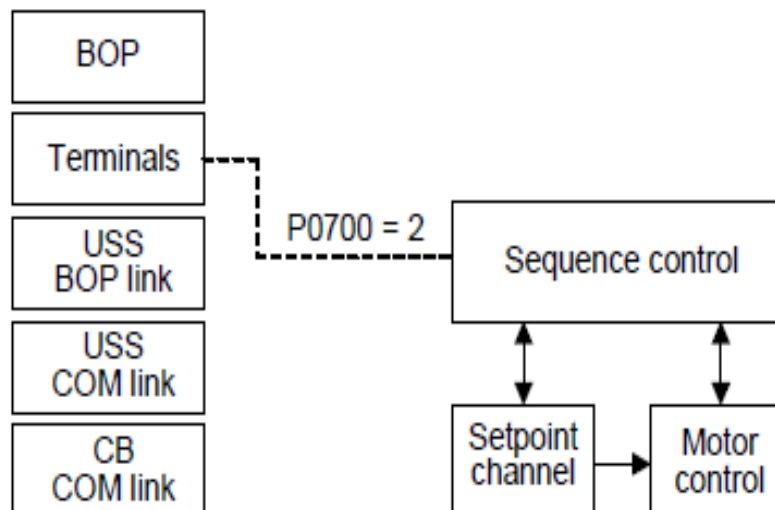
P0700 =...

Selection of command source

2

(enters the command source)

- 0 Factory default setting
- 1 BOP (keypad)
- 2 Terminal
- 4 USS on BOP link
- 5 USS on COM link (control terminals 29 and 30)
- 6 CB on COM link (CB = communications module)

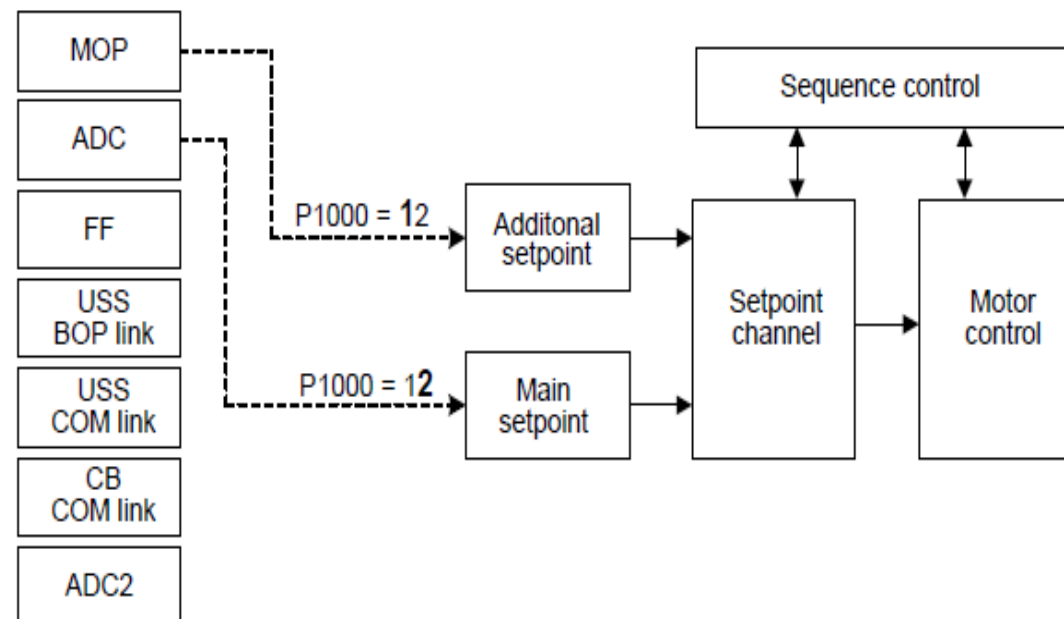


P1000 =...

Selection of frequency setpoint *

(enters the frequency setpoint source)

- 1 MOP setpoint
- 2 Analog setpoint
- 3 Fixed frequency
- 4 USS on BOP link
- 5 USS on COM link (control terminals 29 and 30)
- 6 CB on COM link (CB = communications module)
- 10 No main setpoint + MOP setpoint
- 11 MOP setpoint + MOP setpoint
- 12 Analog setpoint + MOP setpoint
- ⋮
- 76 CB on COM link + Analog setpoint 2
- 77 Analog setpoint 2 + Analog setpoint 2



P1080 =...



P1082 =...



P1120 =...



P1121 =...



Min. frequency

0.00 Hz

(enters the minimum motor frequency in Hz)

Sets minimum motor frequency at which motor will run irrespective of frequency setpoint. The value set here is valid for both clockwise and anticlockwise rotation.

Max. frequency

50.00 Hz

(enters the maximum motor frequency in Hz)

Sets maximum motor frequency at which motor will run irrespective of the frequency setpoint. The value set here is valid for both clockwise and anticlockwise rotation.

Ramp-up time

10.00 s

(enters the ramp-up time in s)

Time taken for motor to accelerate from standstill up to maximum motor frequency (P1082) when no rounding is used. If a ramp-up time is parameterized which is too low, then this can result in alarm A0501 (current limit value) or the drive inverter being shutdown with fault F0001 (overcurrent).

Ramp-down time

10.00 s

(enters the deceleration time in s)

Time taken for motor to decelerate from maximum motor frequency (P1082) down to standstill when no rounding is used. If the ramp-down time is parameterized too low, then this can result in alarms A0501 (current limit value), A0502 (overvoltage limit value) or the drive inverter being powered-down with fault F0001 (overcurrent) or F0002 (overvoltage).

P1135 =...



OFF3 ramp-down time

5.00 s

(enters the fast stop ramp-down time in s)

Enters the time, for example, with which the motor should be braked from the maximum frequency P1082 down to standstill for an OFF3 command (fast stop). If the ramp-down time is parameterized too low, then this can result in alarms A0501 (current limit value), A0502 (overvoltage limit value) or the drive inverter being shutdown with fault F0001 (overcurrent) or F0002 (overvoltage).

P1300 =...

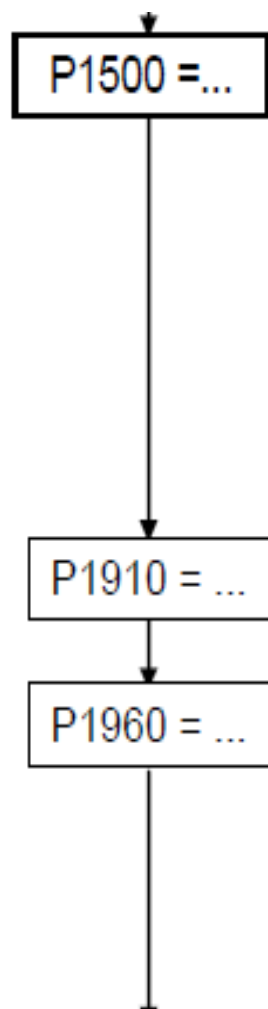


Control mode

0

(enters the required control mode)

- 0 V/f with linear characteristic
- 1 V/f with FCC
- 2 V/f with parabolic characteristic
- 3 V/f with programmable characteristic
- 5 V/f for textile applications
- 6 V/f with FCC for textile applications
- 19 V/f control with independent voltage setpoint
- 20 Sensorless Vector control
- 21 Vector control with sensor
- 22 Sensorless Vector torque-control
- 23 Vector torque-control with sensor



Selection of torque setpoint *

0

(enters the source for the torque setpoint)

- 0 No main setpoint
- 2 Analog setpoint
- 4 USS on BOP link
- 5 USS on COM link (control terminals 29 and 30)
- 6 CB on COM link (CB = communications module)
- 7 Analog setpoint 2

Select motor data identification * (refer to Section 0)

0

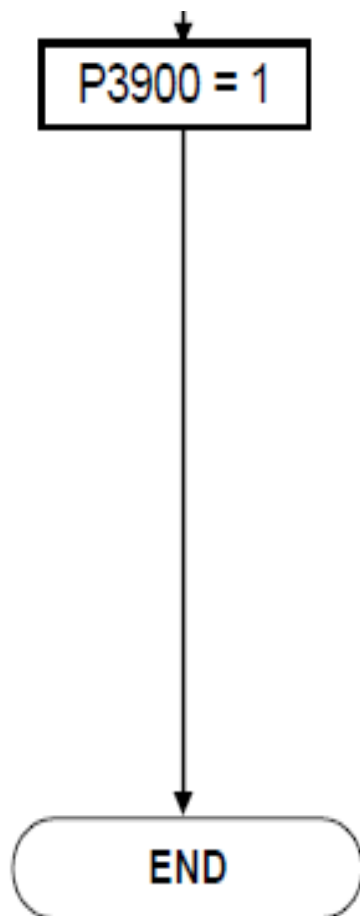
- 0 Disabled

Speed controller optimization *

0

- 0 Inhibited

In order to optimize the speed controller, the closed-loop vector control (P1300 = 20 or 21) must be activated. After the optimization has been selected (P1960 = 1), Alarm A0542 is displayed.



End of quick commissioning

0

(start of the motor calculation)

- 0 No quick commissioning (no motor calculations)
- 1 Motor calculation and reset of all of the other parameters, which are not included in the quick commissioning (attribute "QC" = no), to the factory setting
- 2 Motor calculation and reset of the I/O settings to the factory setting
- 3 Only motor calculation. The other parameters are not reset.

NOTE

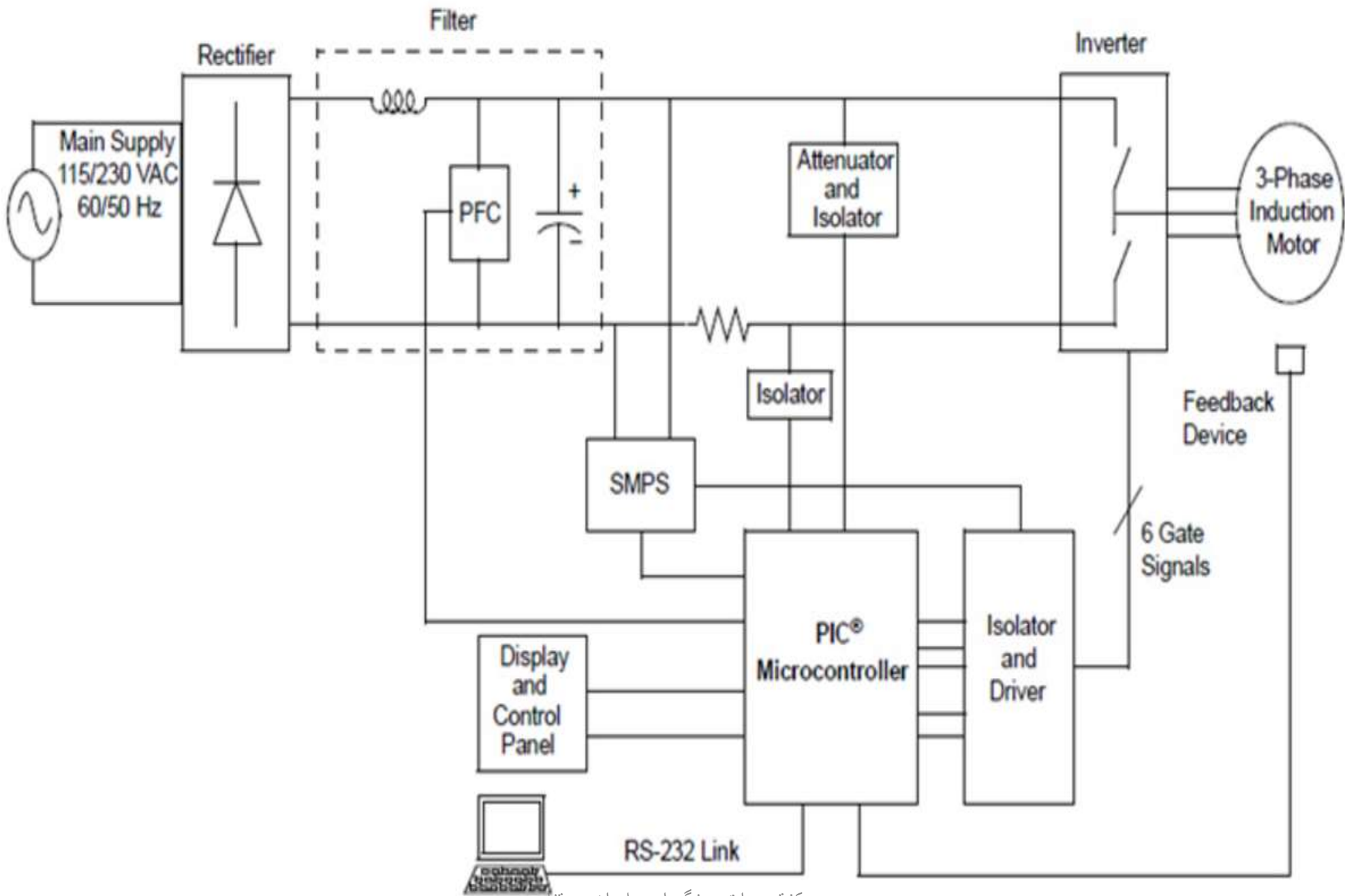
For P3900 = 1,2,3 → P0340 is internally set to 1 and the appropriate data calculated (refer to Section 3.5.4).

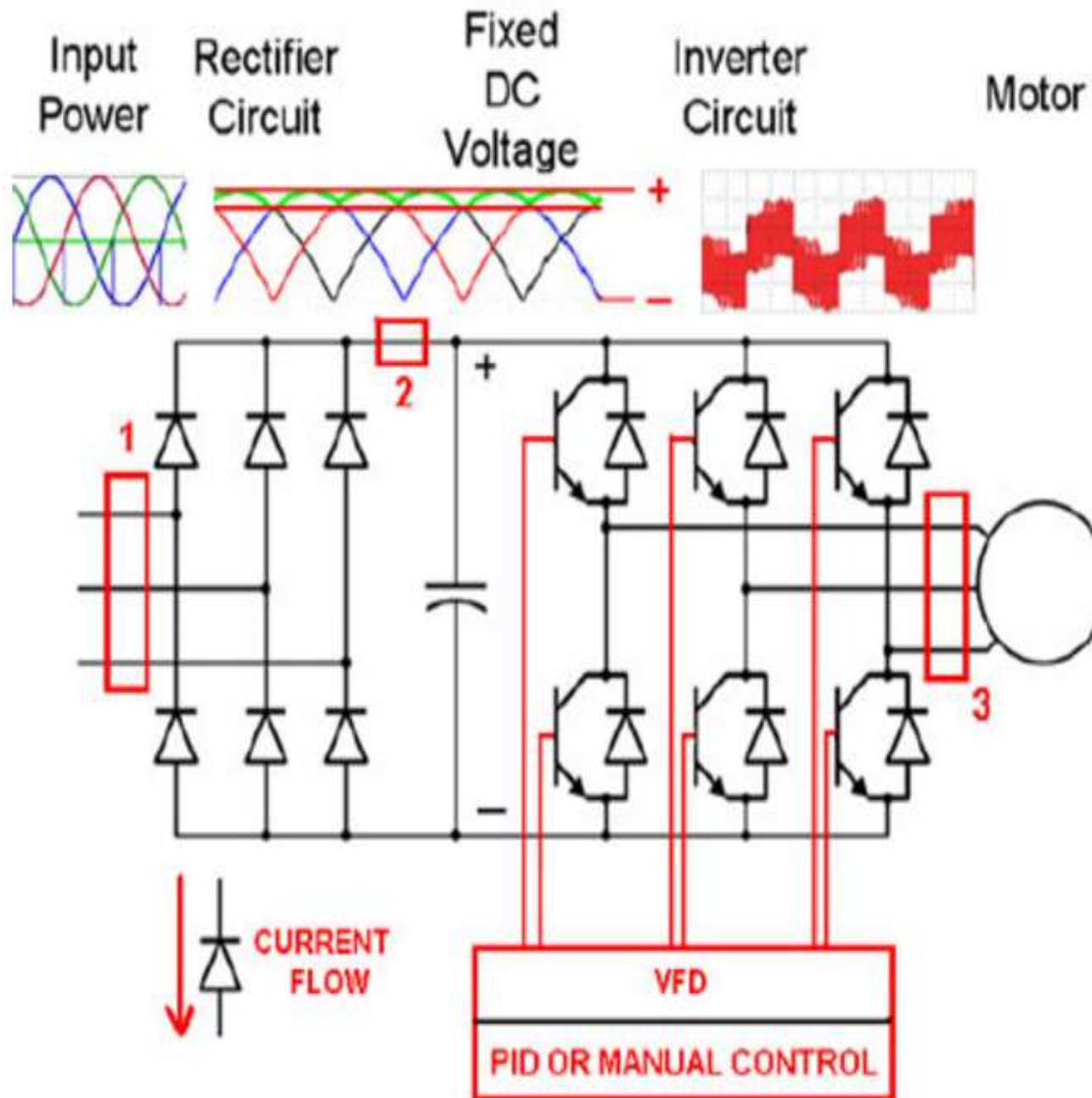
End of the quick commissioning/drive setting

If additional functions must be implemented at the drive inverter, please use the Section "**Commissioning the application**" (refer to Section 3.5.7). We recommend this procedure for drives with a high dynamic response.

بخش ۴ :

معرفی واحدهای تشکیل دهنده درایو

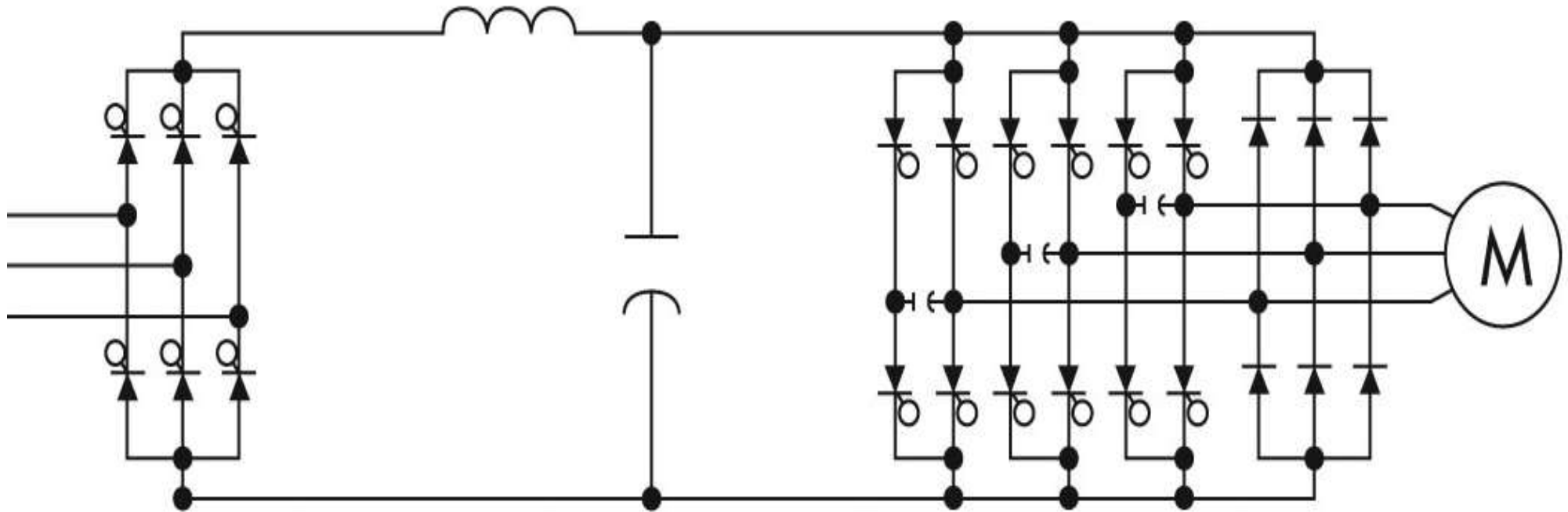




AC to DC
Converter

DC Link

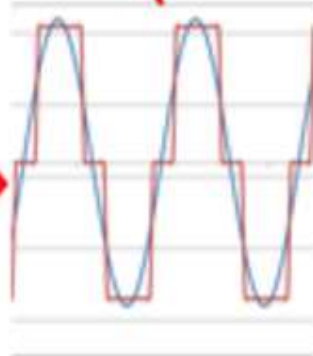
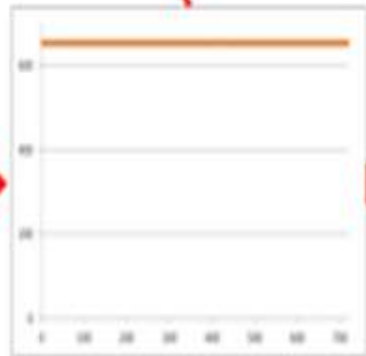
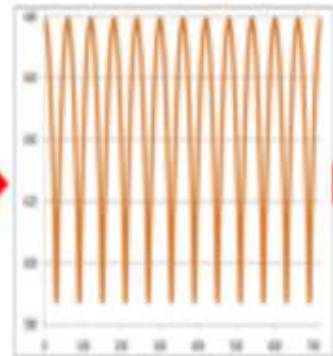
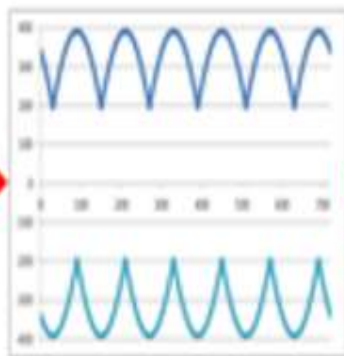
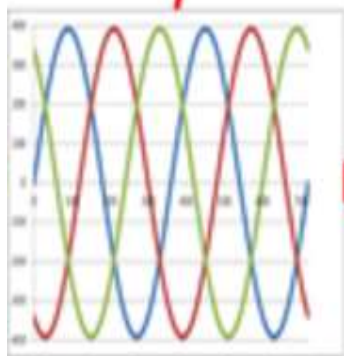
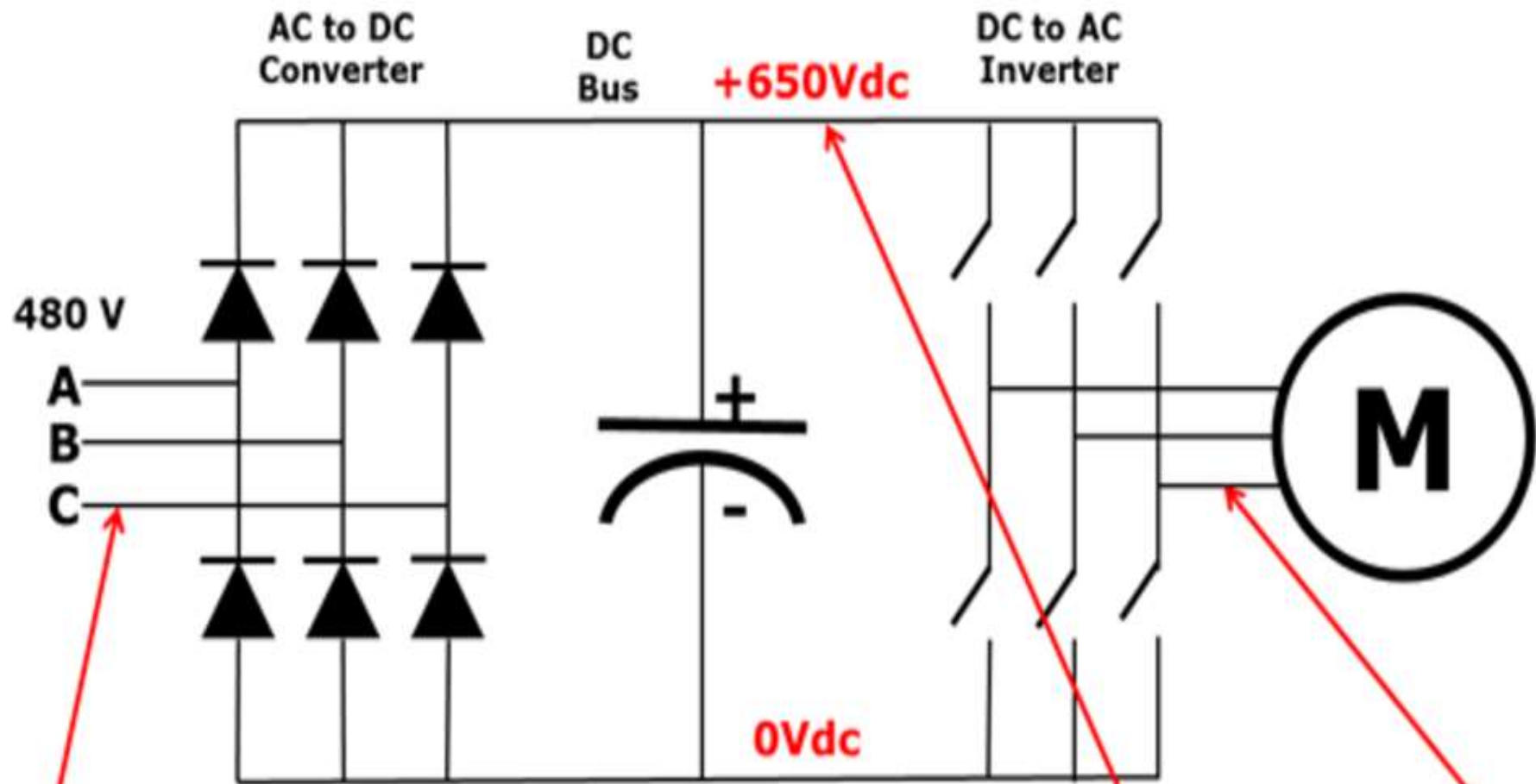
DC to AC
Inverter

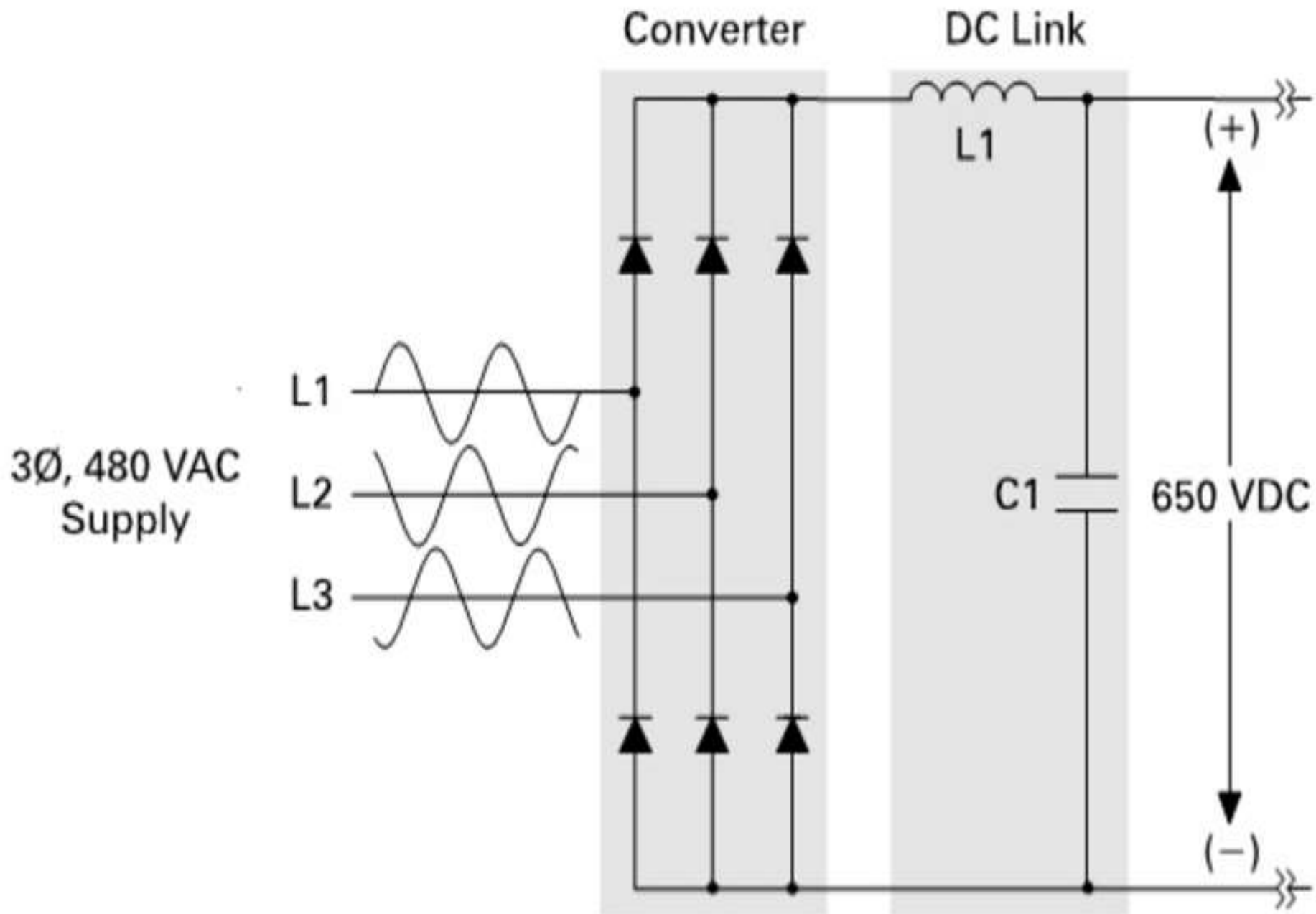


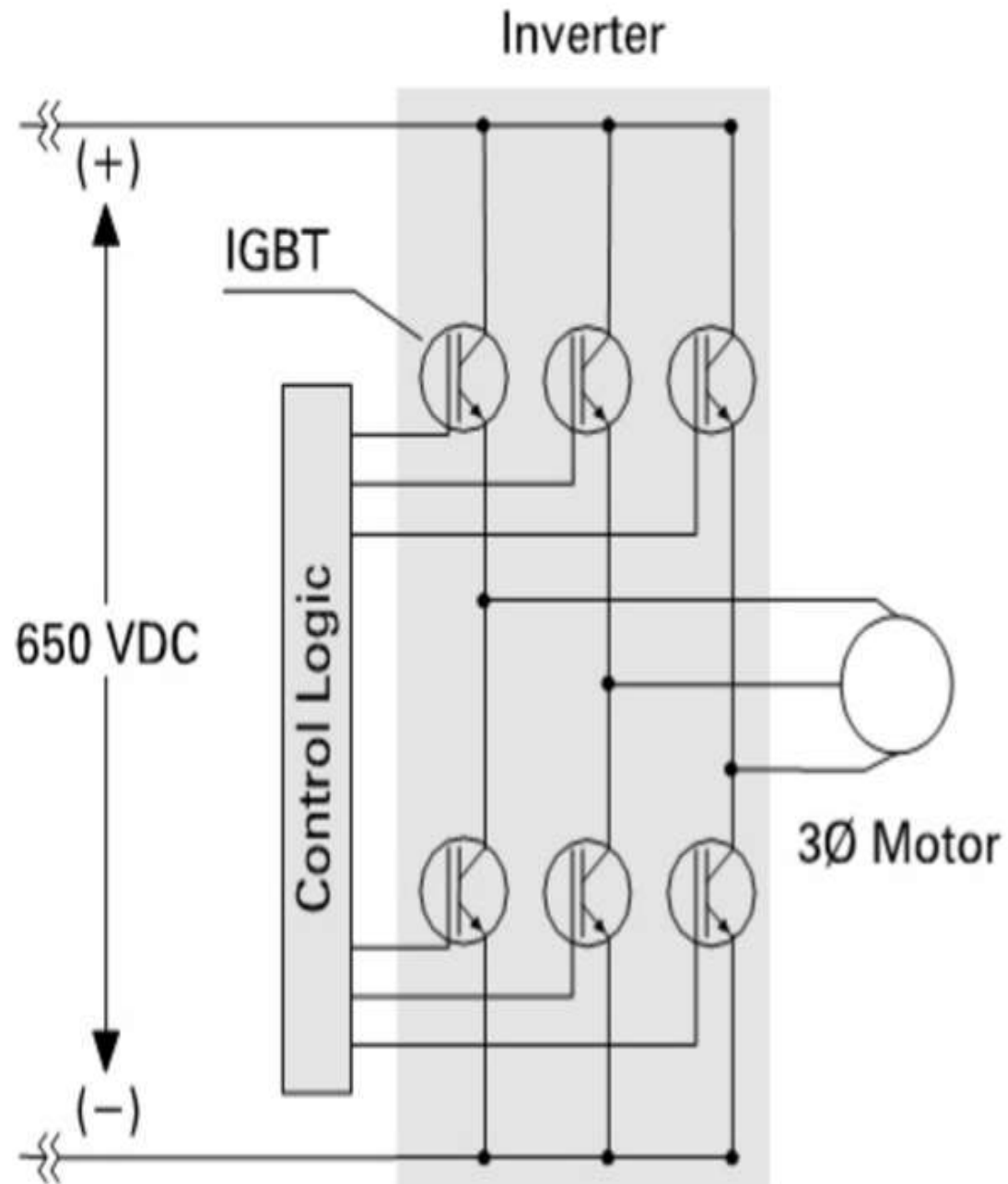
Variable
Voltage
Control

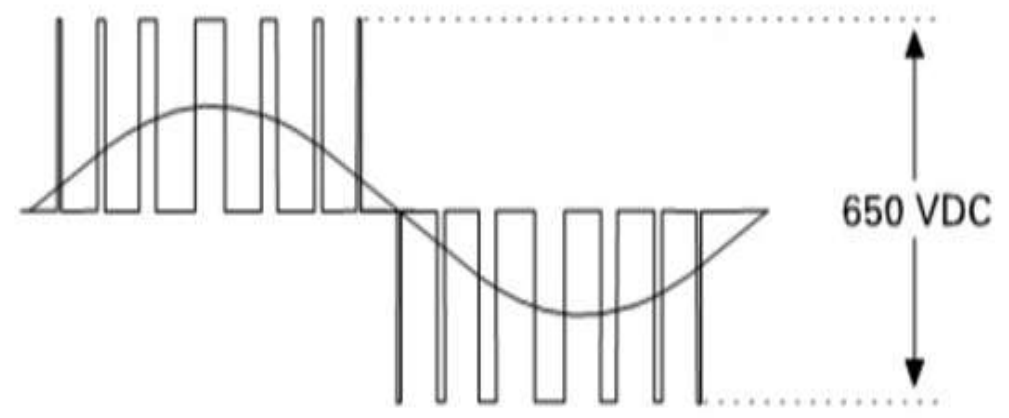
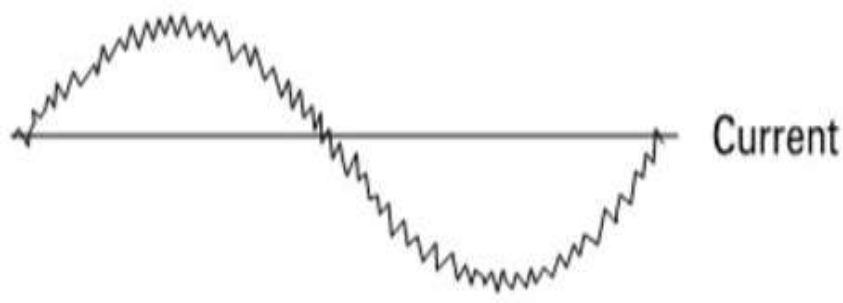
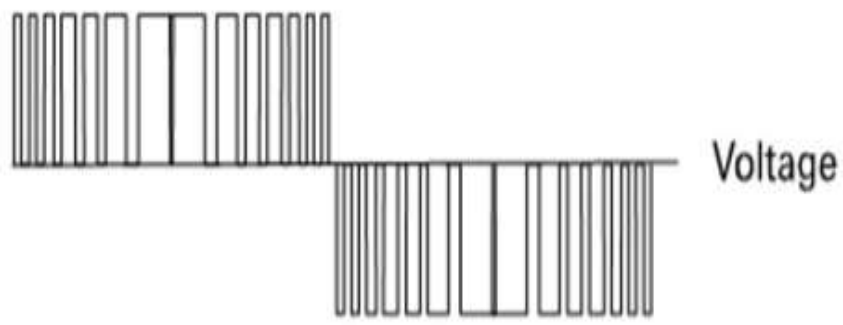
Voltage
Smoothing

Variable
Frequency
Control

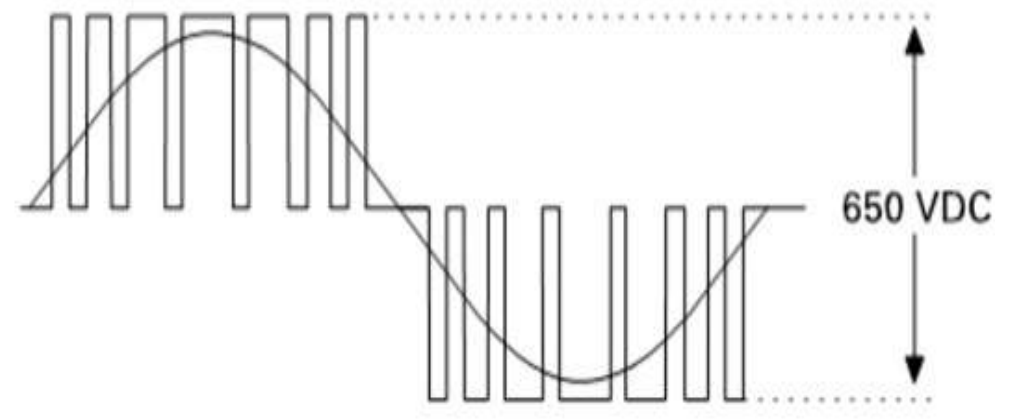








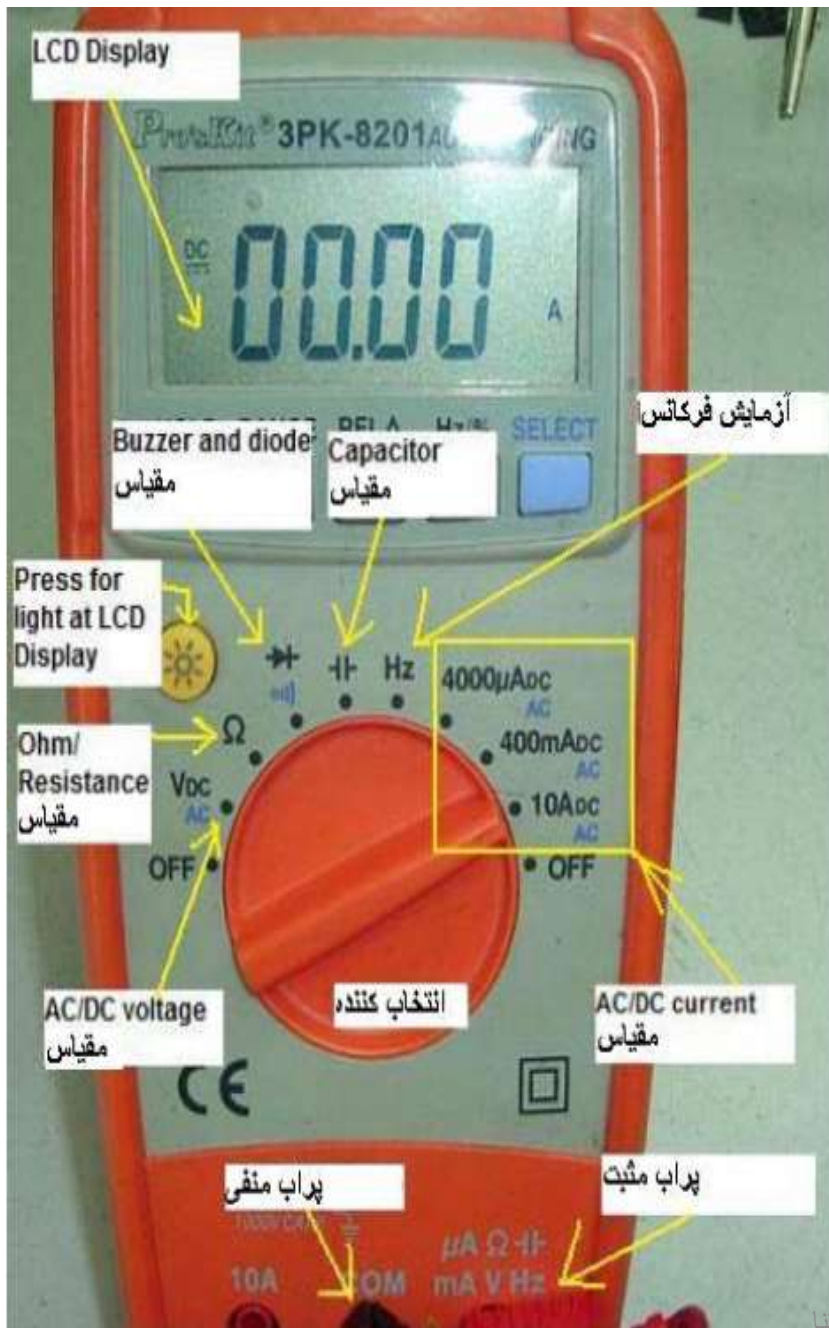
Shorter "On" Duration, Lower Voltage



Longer "On" Duration, Higher Voltage

بخش ۵ :

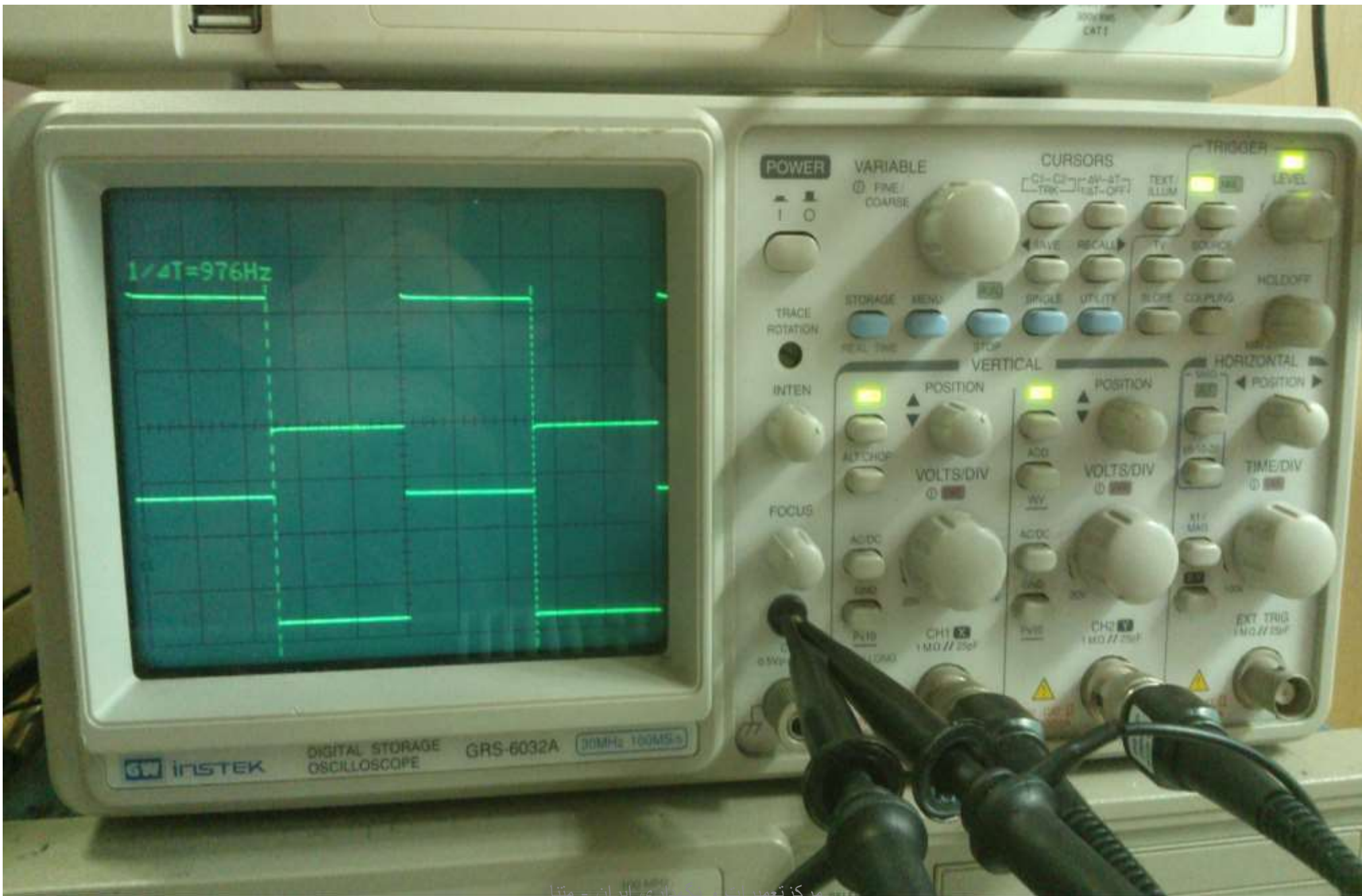
پیش نیاز ها و ملزومات تعمیرات درایو









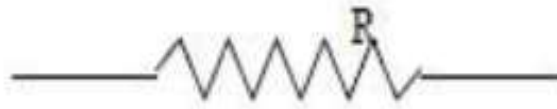


بخش ۶ :

شناخت قطعات الکترونیکی و نحوه تست و عیب یابی آنها

مقاومت اهمی و مقاومت ها

لغت مقاومت به معنی مقابله با اقدامی است و در مقاومت الکتریسته به معنی مقابله با عبور جریان است. مقاومت با واحد اهم (Ω) اندازه گیری می شود. مقاومت همچنین ، به صورت کیلو اهم ، میلی اهم و غیره نیز بیان می شود. به جای $1=1000 \Omega$ کیلو اهم ، $1=1000000 \Omega$ مگا اهم استفاده می شود. علامت مقاومت به صورت زیر نمایش داده می شود :



مقاومت با حرف R مشخص می شود.



دو خصوصیت اصلی مقاومت ، مقاومت اهمی آن R که به صورت اهم است و میزان توان آن که به صورت وات (W) است می باشد. مقاومت ها در محدوده وسیعی از اندازه ها ، از کسری از یک اهم تا چندین مگا اهم در دسترس هستند. میزان توان مقاومت ممکن است به بزرگی چند صد وات باشد یا به کوچکی ۱۸ وات. برای تعویض مقاومت همیشه از نوعی استفاده کنید که دارای اندازه توان برابر یا بالاتر از قطعه اصلی باشد. اندازه مقاومت اهمی توسط مولتی متر می تواند اندازه گیری شود.

انواع مقاومت

۱. مقاومت های ترکیب کربنی (Carbon – Composition Resistors)

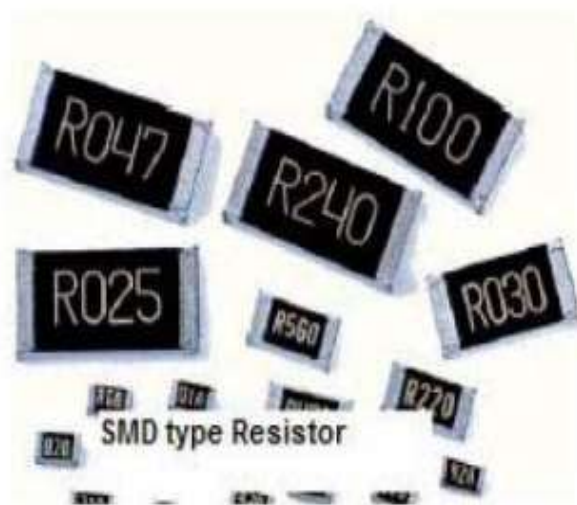
۲. Carbon-Film Resistors (مقاومت های با پوشش کربن)

۳. Metal-Film Resistors (مقاومت های با پوشش فلزی)

۴. Wire Wounded Resistors (مقاومت های سیم پیچی شده)

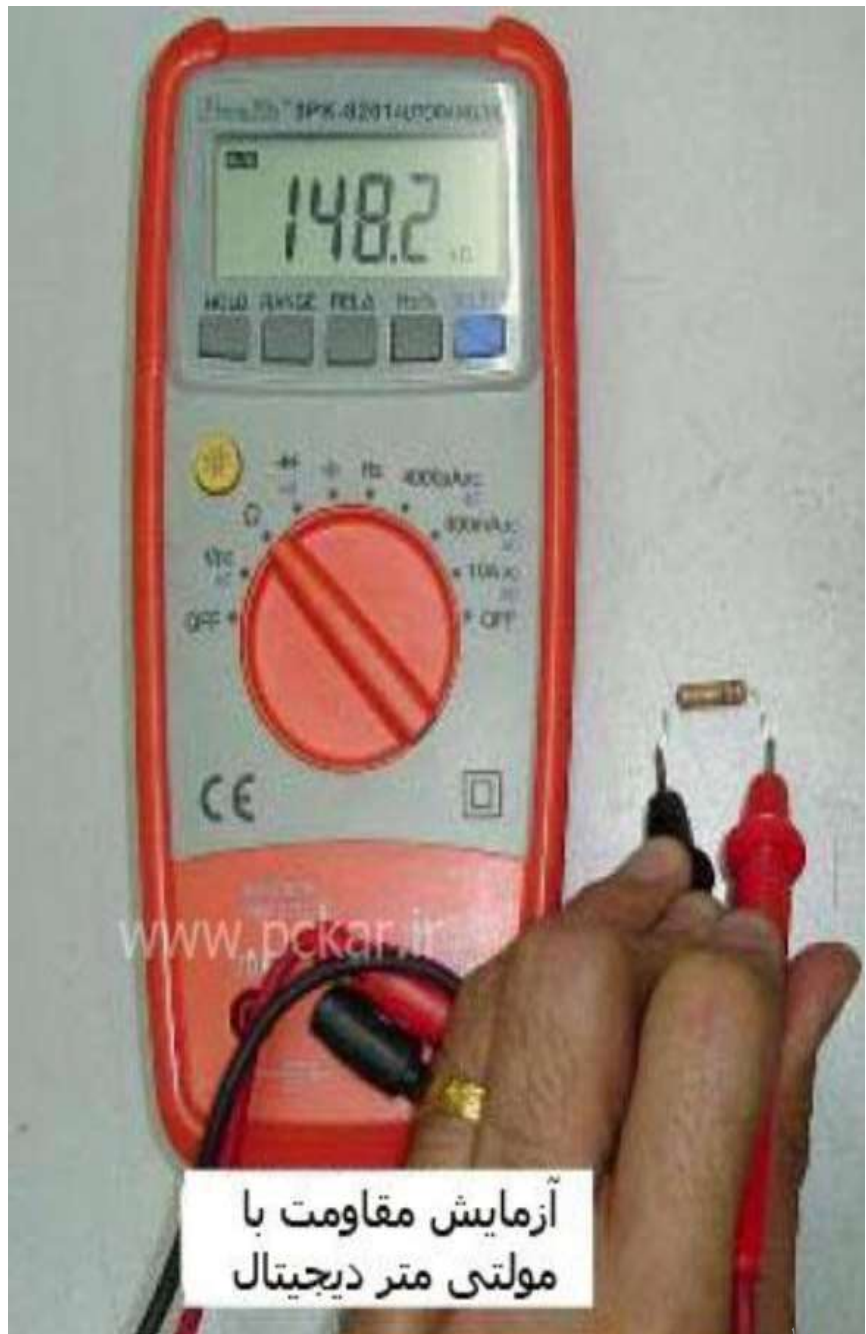
۵. مقاومت های فیوژی

۶. مقاومت های متغیر



آزمایش مقاومت

دو راه برای آزمایش مقاومت وجود دارد ، استفاده از یک مولتی متر آنالوگ یا دیجیتال. معمولا هنگامی که مقاومت خراب می شود اندازه اهمی آن افزایش خواهد یافت یا اصلا قطع (قطعی در مدار) خواهد شد. برای بررسی مقاومت اهمی می توانید روی مولتی متر آنالوگ یا دیجیتال مقیاس اهمی را انتخاب کنید. اگر مقاومت روی برد قرار دارد ، معمولا مجبور خواهید شد مقاومت را جدا کنید تا اینکه بتوانید تنها اندازه مقاومت را آزمایش کنید نه قطعات دیگر موجود در مدار . همیشه هنگامی که در حال اندازه گیری مقاومت روی مدار هستید مراقب مدارهای موازی باشید.



آزمایش مقاومت با
مولتی متر دیجیتال



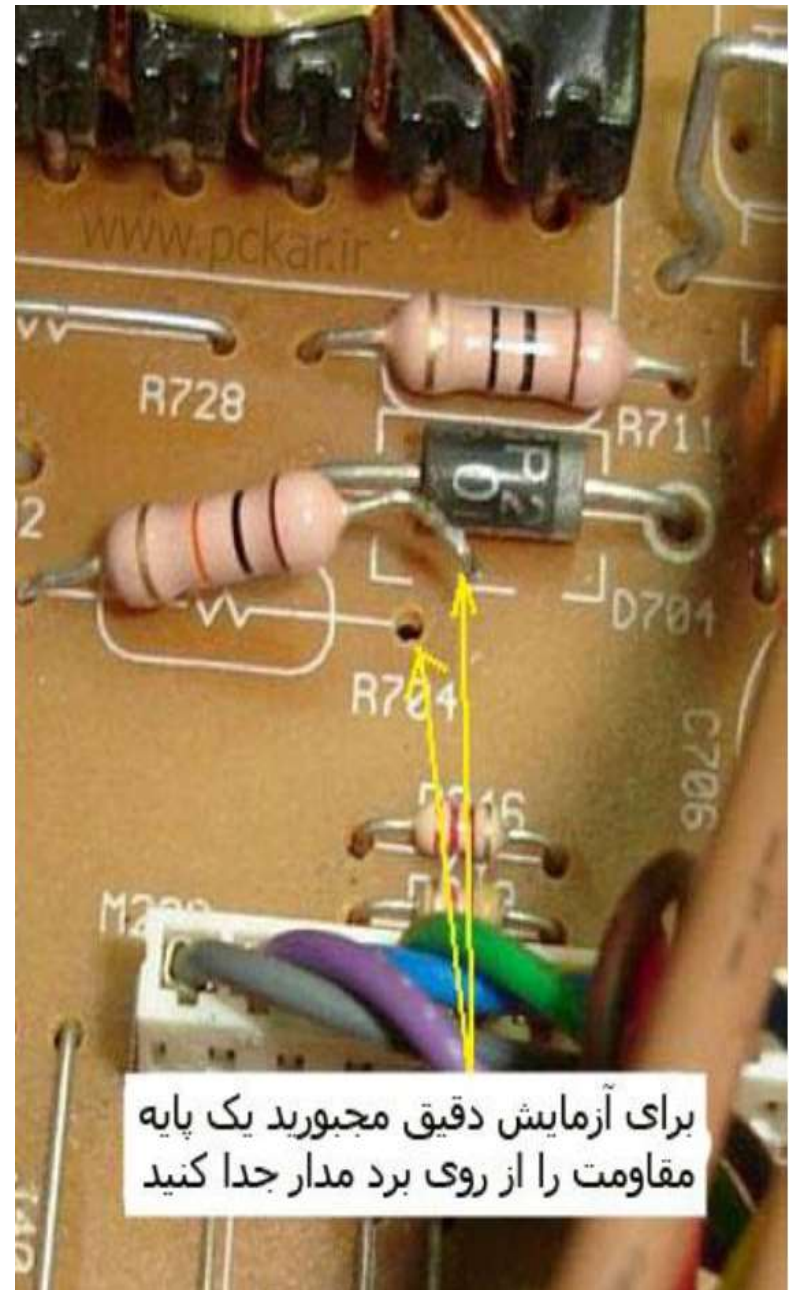
آزمایش مقاومت با
مولتی متر آنالوگ

آزمایش مقاومت های متغیر (Variable Resistor)

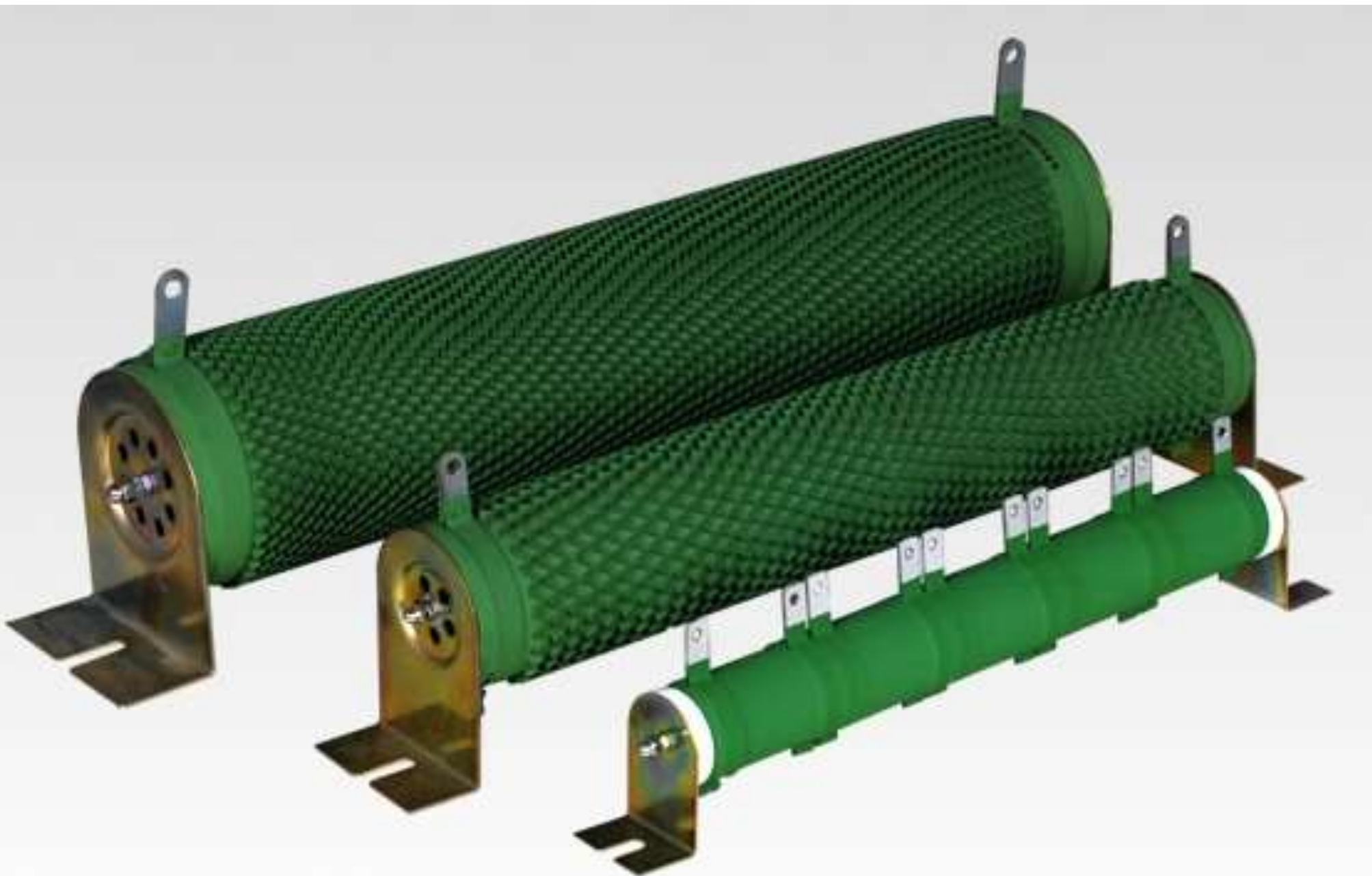


نمونه از مقاومت متغیر موجود در بازار

اندازه 5K در پشت مقاومت متغیر جاب شده است

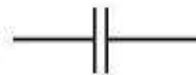


برای آزمایش دقیق مجبورید یک پایه مقاومت را از روی برد مدار جدا کنید

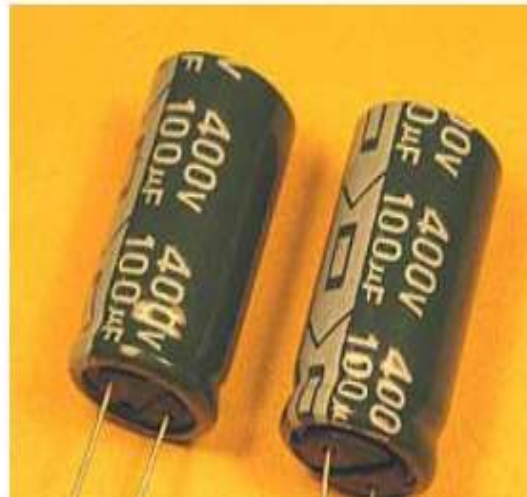


شناخت خازن ها

خازن ، همچنین به عنوان متراکم کننده نیز شناخته می شود ، یکی از اساسی ترین قطعات در طراحی مدار الکترونیک است. مدارهای رادیو، تلویزیون و مانتور از تعدادی خازن استفاده می کنند. خازن تمایل دارد که شارژ الکتریکی را ذخیره کرده و آن را به عنوان جریان در مدار رها می کند جایی که آن قطعه وصل شده است. پس استفاده از خازن جهت ذخیره و سپس آزاد کردن شارژ الکتریکی است. این مفهوم ممکن است ساده به نظر برسد ، اما هنگامی که خازن با قطعات دیگر در مدارهای فیلتر یا زمان بندی (Timing) ترکیب می شود کاربردهای مهمی پیدا می کنند. خازن مانند تصویر نشان داده شده در زیر نشانه گذاری می شود و روی برد با "C" مشخص شده است.



نماد یک خازن



اساسا دو نوع خازن وجود دارد یعنی :

خازن های بدون قطب

(a) میکا

(b) کاغذی

(c) سرامیکی

(d) پلی استر

(e) Polystyrne

خازن های دارای قطب

(a) خازن های الکتrolیت

(b) خازن تانتالیومی

خازن های بدون قطب به این معنی است که می توانید آنها را در مدار در هر جهتی قرار دهید. در حالی که خازن های دارای قطب باید در جهت صحیح با توجه به ولتاژ اعمالی به آن قرار گیرند. اگر خازن های دارای قطب در جهت مخالف قطب نصب شوند ممکن است منفجر شوند.



- رتبه بندی ولتاژ خازن ها

خازن ها همچنین دارای رتبه بندی ولتاژ هستند ، و معمولا با WV یا Working Voltage (ولتاژ کاری) بیان می شوند. این رتبه بندی حداکثر ولتاژی که می تواند به خازن اعمال شود بدون اینکه عایق خازن شکسته شود (منفجر شود) را تعیین می کند. رتبه بندی خازن ها برای اهداف عمومی مانند ، خازن های کاغذی ، میکا و سرامیکی به طور نمونه ۲۰۰ تا ۵۰۰ ولت DC (VCD) می باشد. خازن های سرامیکی با نرخ ۱ تا ۵ کیلوولت (KV) نیز موجود هستند. خازن های الکترولیت عمدتاً از نرخ ولتاژ ۲۵ ، ۵۰ ، ۱۰۰ ، ۱۵۰ ، ۴۵۰ ولت استفاده می کنند. علاوه بر این ، خازن های الکترولیت ۶ و ۱۰ ولت اغلب در مدارهای ترانزیستور استفاده می شوند.

اخطار - هرگز خازن را در مداری که ولتاژهای آن بالاتر از ولتاژ کاری خازن هستند قرار ندهید در غیر اینصورت خازن داغ شده و ممکن است منفجر شود. تعویض خازن 0.22uf با ۲۰۰ ولت ولتاژ کاری با خازن 0.22uf و ۲۵۰ ولت نیز عیبی ندارد.

ایمنی خازن

خازن می تواند شارژ الکتریکی را حتی پس از مدتی از خاموش بودن دستگاه در خود ذخیره کند. خازن های ولتاژ بالا و حتی خازن های اندازه بالا و ولتاژ پایین می تواند برای شما از نظر ایمنی خطر محسوب شوند. این خازن ها معمولا در منابع تغذیه قرار گرفته و در بیشتر مواقع از یک مقاومت که به صورت موازی با آن وصل شده ، که مقاومت Bleeder (تخلیه کننده) نامیده می شود، جهت تخلیه شارژ الکتریکی خازن پس از خاموش شدن دستگاه استفاده می کنند. اگر این مقاومت Bleeder قطع شود یا اصلا وجود نداشته باشد ، پس خازن شارژ ولتاژ را حتی پس از ، از برق کشیده شدن دستگاه نیز در خود نگه خواهد داشت.

آزمایش خازن



اولین گام ، قبل از اینکه خازن را آزمایش کنید ، مطمئن شوید مولتی متر آنالوگ روی مقیاس X1 اهم تنظیم شده و پراب های آزمایش را به پایه های خازن وصل کنید. به پانل نمایش نگاه کنید و ببینید که آیا عقربه به سمت بالا حرکت کرده و دوباره برمی گردد یا نه ، این حالت شارژ و دشارژ خازن را نشان می دهد. اگر حرکتی ندارد یا واکنشی نشان نمی دهد پس مولتی متر را روی اندازه ۱۰ اهم و سپس 1K اهم و سرانجام مقیاس X10K اهم را تنظیم کنید.

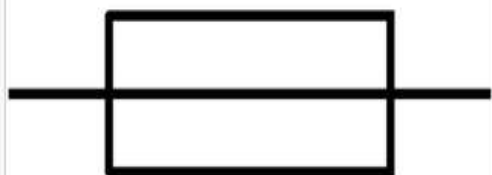
مرکز تعمیرات و نگهداری ایران - متنا

www.matna-co.com

فیوز وسیله‌ای است که مدارهای الکتریکی را در برابر جریان غیر مجاز محافظت می‌کند. اگر جریانی بیش از جریان نامی از فیوز بگذرد فیوز می‌سوزد و بدین ترتیب جریان برق، قطع خواهد می‌شود. به عبارت ساده، فیوز یک وسیله حفاظتی است که در تجهیزات و مدارات الکتریکی به کار برده می‌شود تا در مواقعی که جریانی بیشتر از حد انتظار از وسیله عبور می‌کند، با سوختن فیوز مدار قطع شود تا تجهیزات دیگر آسیبی نبینند. این وسیله اولین بار توسط **توماس ادیسون** در سال ۱۸۹۰ میلادی ثبت اختراع شده است [۱]



IEC



IEEE/ANSI



IEEE/ANSI



نماد الکترونیکی فیوز.
 آی‌ئی‌سی (بالایی) و
 آی‌تریپل‌ئی/انسی برای امریکا و
 کانادا (دو نماد پایینی)



نحوه عملکرد

عنصر اصلی ساخت فیوز، یک نوار فلزی است که در یک محفظه غیر رسانا قرار دارد. با عبور جریان بیش از حد مجاز، نوار فلزی ذوب می‌شود و مدار الکتریکی قطع می‌شود.

انواع فیوز

انواع فیوزها از نظر سرعت عملکرد

فیوزها از نظر سرعت عملکرد به دو دسته کندکار و تندکار تقسیم می‌شوند.

۱. **فیوزهای کندکار:** این نوع فیوزها در برابر عبور جریان بیش از حد واکنش ملایم تری از خود نشان می‌دهند و برق را دیرتر قطع می‌کنند. با این‌همه واکنش این فیوزها در برابر جریان اتصال کوتاه تقریباً لحظه‌ای است.

۲. **فیوزهای تندکار:** این فیوزها زمان قطع کمتری نسبت به فیوزهای کندکار داشته و به همین دلیل در مصارف روشنایی استفاده می‌شوند.

انواع فیوزها از نظر ساختار

۱. فیوز ذوب شو (ساده)
۲. فیوز گروهی
۳. فیوز پیچی یا فشنگی
۴. فیوزهای تیغه ای
۵. فیوزهای مخصوص سیم



فیوز واکنش آهسته را با نوع واکنش سریع تعویض نکنید ، چون ممکن است برای جلوگیری از آسیب به قطعات در زمان بروز شرایط جریان بالا ، سرعت کافی برای قطع شدن را نداشته باشد. جایگزین کردن فیوز واکنش آهسته با فیوز واکنش سریع خطرناک نیست ، اما هر از چند گاهی که دستگاه را تازه روشن می کنید همانند روشن کردن مانیتور کامپیوتر ، احتمالاً به صورت ناخواسته فیوز قطع خواهد شد.



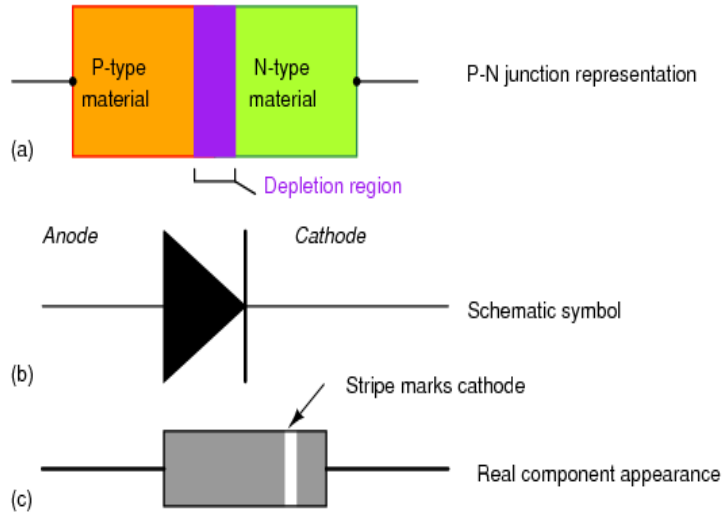
یک راز وجود دارد ، فیوز سوخته می تواند چیزهایی را در مورد مشکل به ما نشان دهد. اگر پوشش شیشه ای فیوز تمیز و شفاف باشد و اگر هنوز می توانید تکه های اندک شکسته فیوز را ببینید ، به این معنی است که اتصال کوتاه شدید در مدار وجود ندارد.

آزمایش فیوز



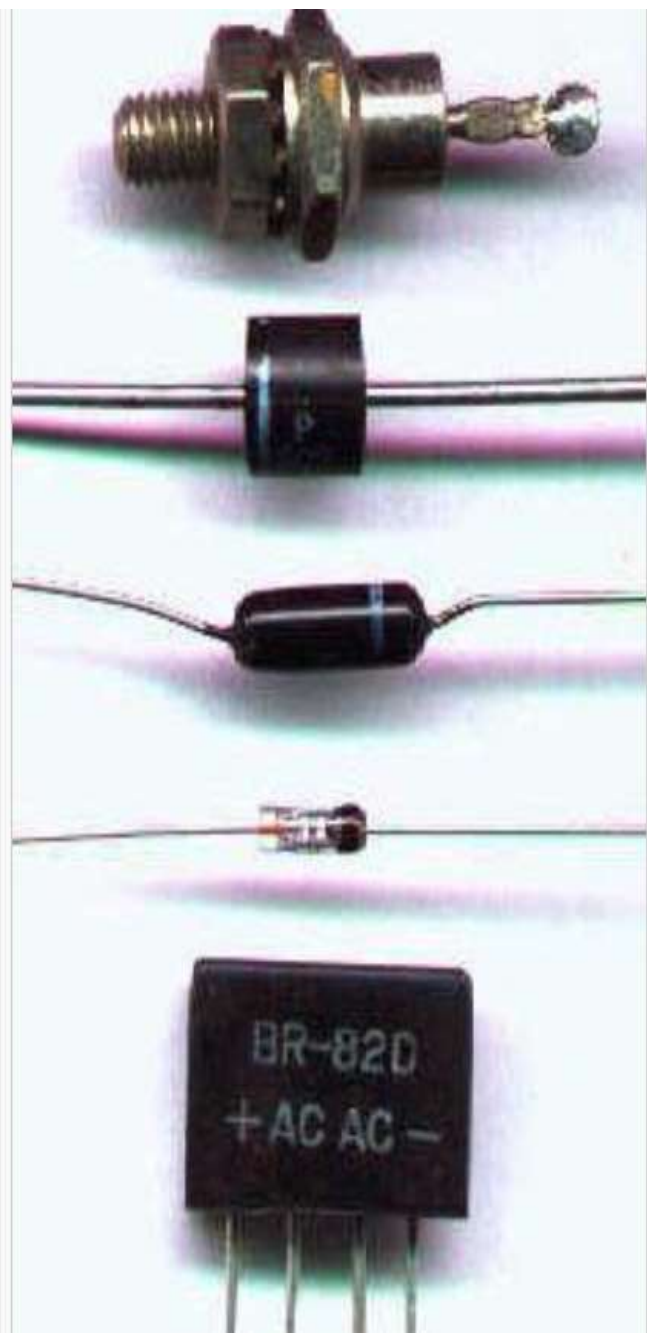
نحوه آزمایش فیوز بسیار آسان است. فیوز یک سیم بسیار نازک است و هنگامی که جریان عبوری از آن بالاتر از میزان تعیین شده فیوز باشد، یا ذوب می شود یا تبخیر می شود. سیم نازک فیوز می تواند از جنس آلومینیوم، مس یا پوشش قلع یا نیکل باشد. نتیجه قطع شدن آن در مدار، توقف عبور جریان است. در دستگاه الکترونیک، بیشتر فیوزها به صورت شیشه سیلندری (لوله ای) یا از نوع سرامیکی با کلاهک فلزی در دو طرف خود هستند! همچنین اندازه جریان و ولتاژ نیز می تواند در انتهای فلزی دو طرف فیوز دیده شود.

دیود



دیود (به انگلیسی: Diode)، (نام‌های دیگر: «دوقطبی الکتریکی»، «یکسوساز») قطعه ای الکترونیکی است که دارای دو سر می باشد. دیود، **جریان الکتریکی** را در یک جهت از خود می‌گذراند (در این حالت، **مقاومت دیود** آرمانی، صفر است) و در جهت دیگر، در مقابل گذر جریان از خود، **مقاومت** بسیار بالایی (در حد بینهایت) از خود نشان می دهد. این خاصیت دیود، باعث شده بود تا در سال‌های اولیه‌ی ساخت این قطعه ی الکترونیکی، به آن «دریچه» نیز اطلاق شود. در حال حاضر، رایج‌ترین گونه‌ی دیود از **بلور** ماده‌های **نیم‌رسانا** ساخته می‌شود. دیود را از اتصال دو نیم‌رسانا از نوع P و N می سازند [۱]. **لامپ‌های خلاً** که نخستین دیودها بودند، امروزه فقط در **فناوری‌هایی** که در **ولتاژ بالا** کار می‌کنند استفاده می‌شوند.

مهم‌ترین کاربرد دیود، گذراندن جریان در یک جهت (به انگلیسی: diode's forward direction) و ممانعت در برابر گذر جریان در جهت مخالف (به انگلیسی: reverse direction) است (یکسو سازی). در نتیجه می‌توان به دیود مثل یک شیر الکتریکی یکطرفه نگاه کرد. این ویژگی دیود برای تبدیل **جریان متناوب** به **جریان مستقیم** استفاده می‌شود.



به لحاظ الکتریکی، یک دیود، هنگامی **جریان** را از خود می‌گذراند که با برقرار کردن **ولتاژ** در جهت درست (+ به آند و - به کاتد) آن را آماده‌ی کار کنید. مقدار ولتاژی که باعث می‌شود تا دیود شروع به رسانش جریان الکتریکی نماید، **ولتاژ آستانه** یا (forward voltage drop) نامیده می‌شود که چیزی حدود ۰,۶ تا ۰,۷ ولت (برای دیودهای سیلیکون) می‌باشد. اما هنگامی که ولتاژ معکوس به دیود متصل شود، (+ به کاتد و - به آند) جریانی از آن، نمی‌گذرد؛ مگر جریان بسیار کمی که به «**جریان نشتی**» معروف است و در حدود چند میکروآمپر یا حتی کمتر می‌باشد. این مقدار جریان معمولاً در اغلب **مدارهای الکترونیکی** قابل چشمپوشی است و تأثیری در رفتار سایر افزاره‌های مدار نمی‌گذارد. هرچه جنس بلور بکاررفته در ساخت دیود، به لحاظ ساختار، منظم‌تر باشد، دیود مرغوب‌تر و **جریان نشتی**، کمتر خواهد بود. مقدار **جریان نشتی** در دیودهای با فناوری جدید، عملاً به صفر می‌گراید. اما نکته‌ی مهم آنکه تمام دیودها یک آستانه برای **بیشینه‌ی ولتاژ معکوس** دارند که اگر **ولتاژ معکوس**، بیش از آن شود، دیود می‌سوزد (بلور ذوب می‌شود) و جریان را در جهت معکوس نیز می‌گذراند. به این ولتاژ آستانه، «**فروشکست دیود**» گفته می‌شود.

Conventional Current Flow

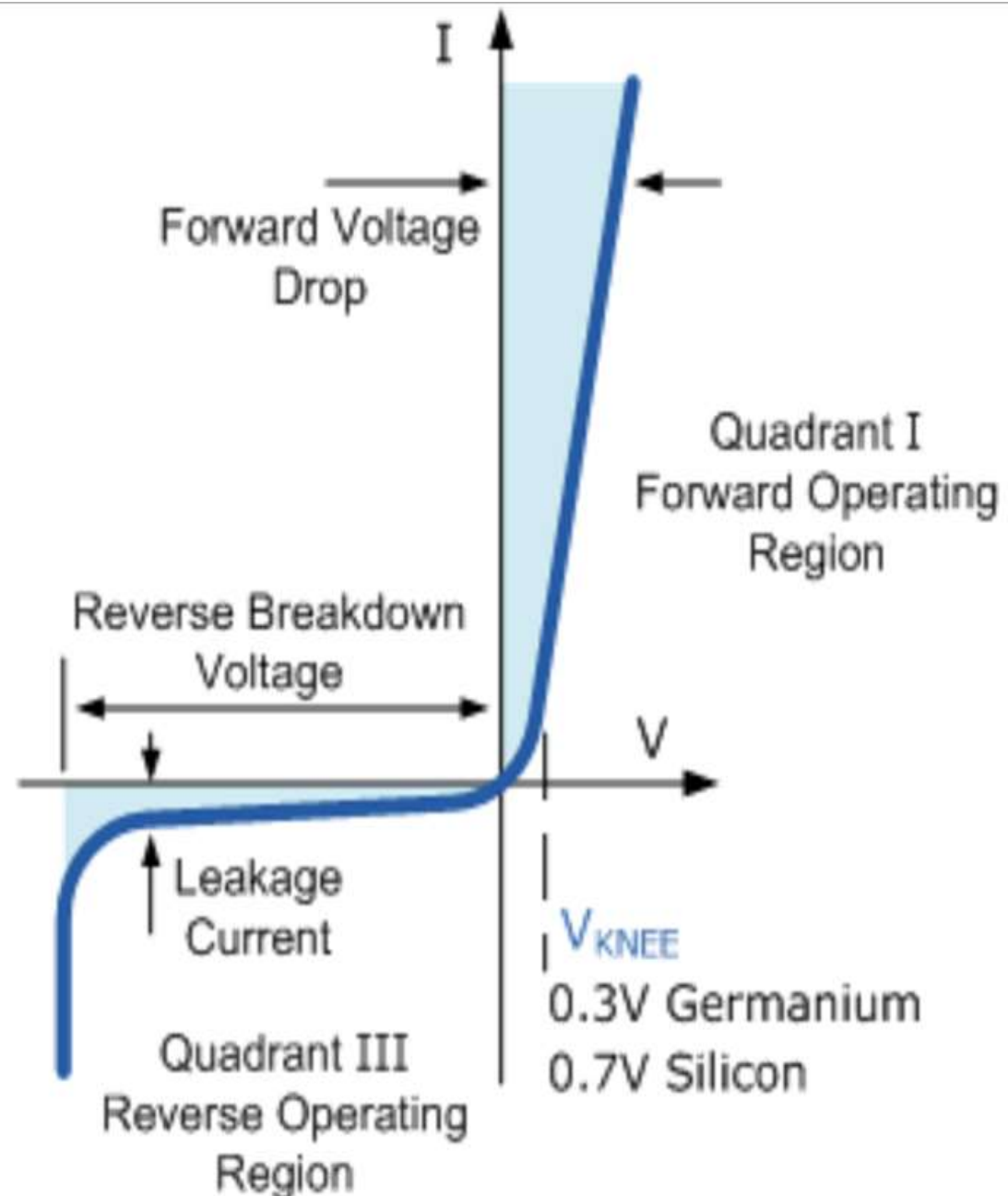


Anode

Cathode



Silicon Diode and its V-I Characteristics



دسته‌بندی دیودها

در این بخش، پنج دسته‌ی مهم از انواع دیودها معرفی می‌شوند.

دیود زبر

ولتاژ دو سر دیود تقریباً ثابت است و تغییر جریان در آن تأثیری ندارد. دیودهایی که بمنظور استفاده در **ناحیه‌ی فروشکست معکوس** ساخته شده‌اند به «**دیود زبر**» معروف‌اند. البته اینکه این دیودها را «**زبر**» می‌نامند، بدان مفهوم نیست که پدیده‌ی **ضرب بهمنی** در آنها صورت نمی‌گیرد؛ بلکه هر دو پدیده می‌توانند در ایجاد فروشکست در این دیودها نقش داشته باشند. **ولتاژ فروشکست** این گونه دیودها را «**ولتاژ زبر**» نیز می‌نامند و با V_z می‌نمایانند. مقدار **ولتاژ فروشکست** در **دیود زبر** به میزان چگالی ناخالصی بستگی دارد. با افزایش چگالی ناخالصی، **ولتاژ فروشکست** دیود کاهش می‌یابد. دیودهای زبر تجاری، با **ولتاژ زبر** از ۲،۴ تا ۲۰۰ ولت و تا توان‌های حدود ۱۰۰ وات ساخته می‌شوند.

چون **دیود زبر** باید بصورت معکوس پیش‌قَدَر شود، **کاتد** آن به **قطب مثبت منبع ولتاژ** و **آند** آن به **قطب منفی** وصل می‌شود. در این صورت، جهت جریان از **کاتد** به **آند** خواهد بود. معمولاً کارخانه‌ی سازنده یک جریان کمینه I_k و یک جریان بیشینه مشخص می‌سازد که تغییرهای جریان **دیود زبر** باید به آن محدود شوند. قابل توجه است که مشخصه‌ی **دیود زبر** در حالت **پیش‌قَدَر مستقیم**، مشابه دیودهای معمولی است. از **دیود زبر**، جهت **ثبیت ولتاژ** در **تنظیم‌گرهای ولتاژ** استفاده می‌شود.

دیود خازنی

هرگاه یک پیوند P-N بصورت معکوس پیش‌قَدَر می‌شود، در حوالی پیوند یک ناحیه‌ی تهی یا بار فضایی متشکل از بارهای ساکن مثبت در طرف N و بارهای ساکن منفی در طرف P پدید می‌آید. با توجه به اینکه در ناحیه‌های خنثای P و N، حامل‌های **بار الکتریکی**، آزادند و همانند رسانا عمل می‌کنند، می‌توان پیوند P-N را در این حالت بصورت خازنی مُدلسازی کرد که در آن، ناحیه‌های خنثی همانند دو صفحه‌ی خازن، **ناحیه‌ی تهی** (همانند **برق‌بند**) را در میان گرفته‌اند.

Generic



Schottky



Shockley



Constant current



Zener



Light-emitting



Photo-



Step recovery



Tunnel



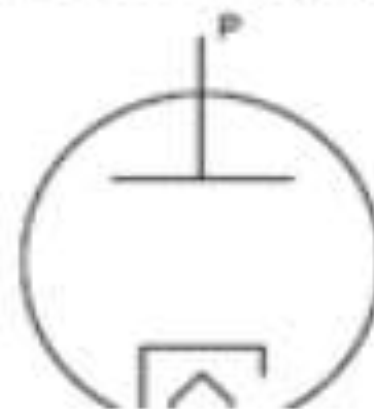
Varactor



PIN



Vacuum tube



A = Anode
K = Cathode

مهم‌ترین کاربرد عملی دیود، تبدیل جریان الکتریکی متناوب به مستقیم است. در بسیاری از انطباق‌گرها جریان برقی که بوسیله‌ی **ترادیسنده** کاهش یافته است بکمک یک دیود (یکسوسازی نیم‌موج)، دو دیود (در **ترادیسنده** با ثانویه‌ی سه‌سر) **یکسوسازی تمام‌موج** یا با چهار دیود (در **ترادیسنده** با ثانویه‌ی دوسر) **یکسوسازی تمام‌موج** انجام می‌شود. توجه داشته باشید که ولتاژ یکسو پس از این دیودها، **بسامد رپیل** به میزان دوبرابر **بسامد** متناوب (در حالت تمام‌موج) را دارد و جهت مستقیم شدن کامل ولتاژ بایستی **خازن پالایه** با ولتاژ مجاز، ظرفیت بالا (با توجه به مقدار جریان مصرفی) و با رعایت قطبیت و پس از **پُل-دیود** نصب شود.

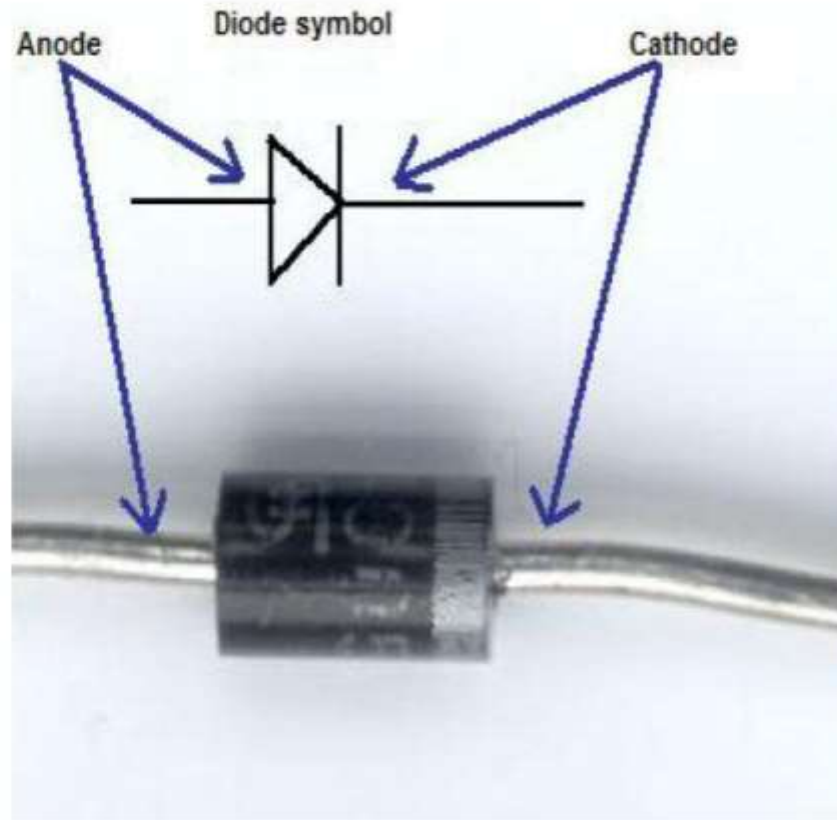
در گیرنده‌های **ای‌ام** (مانند رادیو در باند **اس‌دبلیو** و **آی‌ام** و نشانک تصویر **تلویزیون مانسته**)، دیود نقش آشکارساز را دارد چنانکه **بسامد میانی (آی‌اف)** پس از **تقویت** در بخش **تقویت بسامد میانی**، وارد یک دیود می‌شود و خروجی آن نشانک نهایی قابل استفاده است. گرچه معمولاً بجای دیود از **ترانزیستور** استفاده می‌شود تا یک **طبقه‌ی تقویت** صورت گرفته باشد و دیود **پیس-امپیر ترانزیستور** کار آشکارسازی را هم عملاً خواهد انجامید.

در مورد‌های خاص، هنگامی که برای روشن کردن وسیله‌های الکتریکی تنها دسترسی به **جریان الکتریکی مستقیم** باشد برای جلوگیری از سوختن وسیله‌ی الکتریکی بر اثر اتصال معکوس سیم مثبت و منفی، از یک دیود در ابتدای مسیر جریان برق استفاده می‌کنند. اگر این دیود در مسیر مثبت جریان با **مصرف‌گر** در حالت سیری باشد به آن **دیود یکسوساز** می‌گویند؛ ولی اگر بصورت موازی با **مصرف‌گر** و بشکل معکوس قرار گرفته باشد به آن «**دیود محافظ در پیش‌قدر معکوس**» می‌گویند. از نوعی دیود به نام «**زیر**» در ساخت نوعی **تنظیم‌گر ولتاژ** استفاده می‌شود.

محدودیت‌های کاربردی دیود

در کاربرد **دیودهای پیوندی** نیز همانند سایر **تجهیزات الکترونیکی** با محدودیت‌هایی مواجه می‌باشیم. آشنایی با این محدودیت‌ها طراح را در گزینش دیودی که بتواند شرایط ملزوم مدار دلخواهش را برآورده سازد، یاری می‌کند. از محدودیت‌های عمده‌ی دیود، «**بیشینه‌ی جریان**»، «**بیشینه‌ی ولتاژ**»، «**بیشینه‌ی توان اتلاف‌پذیر**» و «**سرعت قطع و وصل**» آن را می‌توان نام برد که در ادامه به شرح آنها می‌پردازیم.

آزمایش دیود



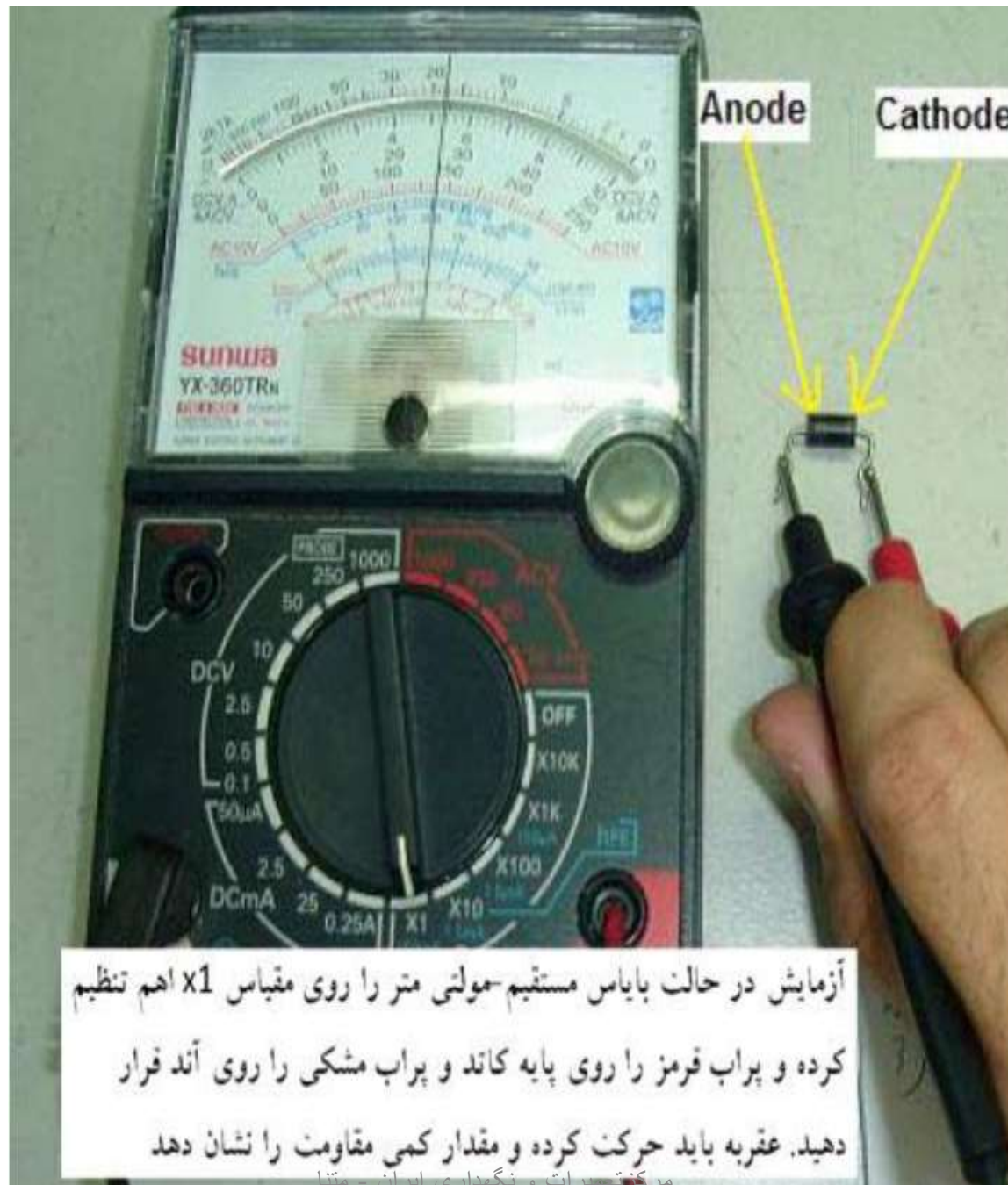
هنگامی که زمان آزمایش دیود می رسد، برای آزمایش آن به روش ویژه ای نیاز دارید. اگر ندانید چطور دیود را به صورت دقیق بررسی کنید قادر به تعمیر یا عیب یابی دستگاه الکترونیک نخواهید بود چون یک دیود معیوب که فکر می کردید سالم است قطعاً باعث به هدر رفتن زمان با ارزش شما خواهد شد. دیود روی برد با علامت "D" مشخص شده است. معمولاً یک دیود یکسوساز می تواند به چهار حالت خراب شود.

می تواند در مدار قطع شود ، اتصال کوتاه پیدا کند ، نشتی داشته باشد ، در زمان قرار گرفتن تحت فشار بار خراب شود. از مولتی متر آنالوگ و دیجیتال می توان برای بررسی و آزمایش ۳ حالت اول استفاده کرد اما گزینه چهارم (خراب شدن در زمان قرارگیری تحت فشار بار) استثنا است. خراب شدن در زمان قرارگیری تحت فشار به این معنی است که دیود با مولتی مترها سالم نشان می دهد اما زمانی که ولتاژ بالایی در آن جریان می یابد دچار مشکل می شود.

با توجه به تجربه من در زمینه عیب یابی الکترونیک ، متوجه شده ام آزمایش دیود با استفاده از مولتی متر آنالوگ دقیق تر از مولتی متر دیجیتال است. می توانم با جزئیات فراوان به شما توضیح دهم چرا مولتی متر آنالوگ را ترجیح می دهم . در مورد شما نمی دانم چون واقعا به تعداد زیادی از دیودها برخورد کرده ام که با مولتی متر دیجیتال سالم نشان داده می شوند اما هنگامی که با مولتی متر آنالوگ بررسی می شوند معیوب نشان داده می شوند. اولین قدم در آشنایی با نحوه آزمایش دقیق دیود جدا کردن یکی از پایه های دیود است. اگر آزمایش را روی مدار انجام دهید ، هیچ وقت نمی توانید مطمئن باشید دیود سالم است یا خراب ، که به این خاطر است که ممکن است قطعات دیگر به صورت موازی با مدار قرار گرفته باشند.



برای اینکه کاملاً مطمئن شوید، لازم است برای جلوگیری از برگشت مدار یکی از پایه های دیود را بلند کنید یا از مدار جدا کنید. مگر اینکه در مورد بردی که در حال بررسی آن هستید بسیار مطمئن هستید. بعضی مواقع زمانی که دیودها را روی برد آزمایش می کنم متوجه می شوم ایراد دارند. تجربه به شما خواهد گفت چه زمانی دیود را روی برد یا بیرون از برد آزمایش کنید. اگر تازه کار هستید، به شدت توصیه می کنم، برای پیشگیری از هرگونه سردرگمی از نتیجه مولتی متر، یکی از پایه های دیود را از برد جدا کنید.



آزمایش در حالت بایاس مستقیم مولتی متر را روی مقیاس X1 اهم تنظیم کرده و پراب فرمز را روی پایه کاتد و پراب مشکی را روی آند فرار دهید. عقربه باید حرکت کرده و مقدار کمی مقاومت را نشان دهد

برای آزمایش نشتی دیود در حالت جریان معکوس و جریان مستقیم ، مولتی متر آنالوگ را روی مقیاس مقاومت X1
اهم تنظیم کرده و پراب قرمز را به کاتد و پراب مشکی را به آند وصل کنید ، در این حالت دیود در وضعیت بایاس
مستقیم قرار دارد و مولتی متر باید مقداری مقاومت اهمی نشان دهد. پراب مشکی مولتی متر را به کاتد و پراب قرمز را
به آند وصل کنید ، در این حالت دیود در وضعیت بایاس معکوس قرار می گیرد و شبیه قرائت قطعی می باشد - عقربه
مولتی متر حرکت نمی کند. اگر دیود دو قرائت داشته باشد به احتمال زیاد دیود اتصالی کرده یا نشتی دارد و باید آن را
تعویض کنید.

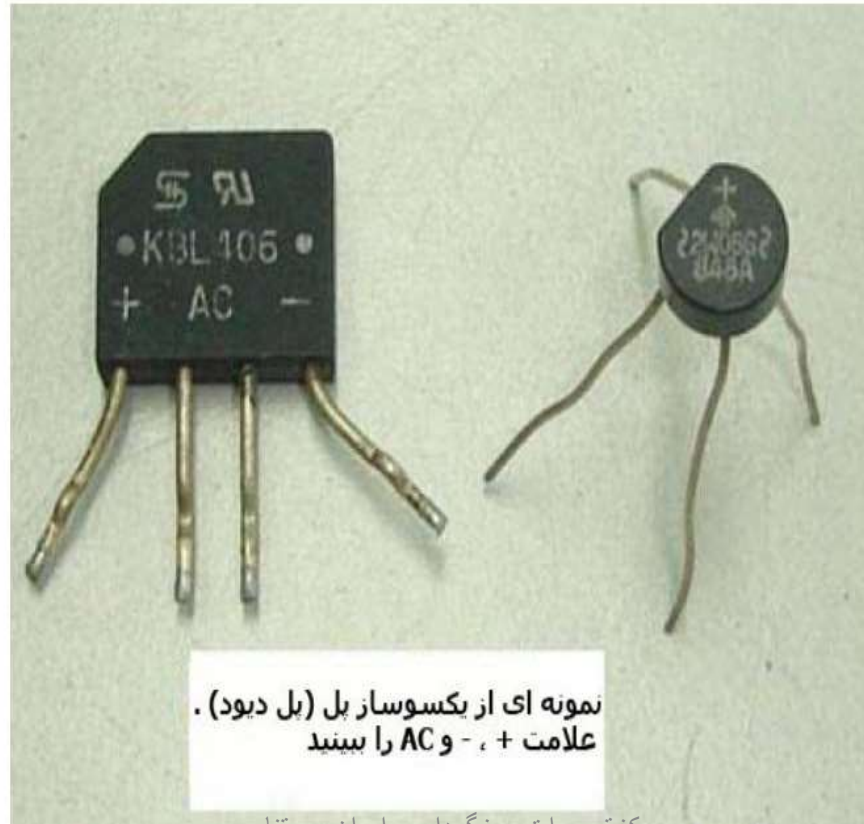


اگر در هر دو حالت بایاس مستقیم و معکوس هیچ قرائتی وجود نداشت ، پس دیود در مدار قطع شده است. مشکل اصلی در آزمایش دیود با استفاده از مولتی متر دیجیتال که روی حالت آزمایش دیود تنظیم شده این است که گاهی اوقات مولتی متر دیودی که قطع شده یا نشستی دارد را سالم نشان می دهد. این وضعیت به این خاطر اتفاق می افتد که ولتاژ خروجی مولتی متر دیجیتال در حالت آزمایش دیود حدود ۵۰۰ میلی ولت تا ۲ ولت می باشد (می توانید اندازه خروجی پراب آزمایش را با مولتی متر دیگری اندازه گیری کنید).

یک مولتی متر آنالوگ که روی اندازه مقاومت X1 اهم تنظیم شده دارای خروجی حدود ۳ ولت می باشد (به یاد داشته باشید دو باطری ۱.۵ ولت داخل مولتی متر آنالوگ قرار دارد). ولتاژ ۳ ولت جهت قرائت دقیق دیود در حالت تحت فشار کافی است . حتی اگر در زمان بررسی دیود در مقیاس X1 اهم قرائت سالم را نشان می دهد ، به معنی سالم بودن دیود نیست.

آزمایش پل دیود (Bridge Rectifier)

استفاده از مجموعه ۴ تایی دیود ، یکسوساز پل موج کامل نامیده می شود و استفاده از آنها در منبع تغذیه متداول است .
وظیفه یکسوساز پل در منبع تغذیه تبدیل ولتاژ تغذیه AC به ولتاژ DC می باشد. برای یکسوسازی تمام موج ، لازم است که از ۴ دیود مستقل استفاده کنید چون هر ۴ دیود می تواند به صورت یک بسته قرار داده شود که در شکل ۱ نمایش داده شده است. هر بسته دو پایانه ورودی AC و دو پایانه خروجی DC دارد که با علامت (+) و (-) مشخص شده است.



نمونه ای از یکسوساز پل (پل دیود) .
علامت + ، - و AC را ببینید

شماتیکی از یکسوساز پل تمام موج در شکل ۲ کشیده شده است. یکسوسازهای پل همانند دیودهای تکی طبقه بندی می شوند، یعنی حداکثر ولتاژ معکوس یا ولتاژ اوج معکوس (PIV) و جریان مستقیم (IF) . یکسوساز پل در مدار الکترونیک با "BR" مشخص شده است.

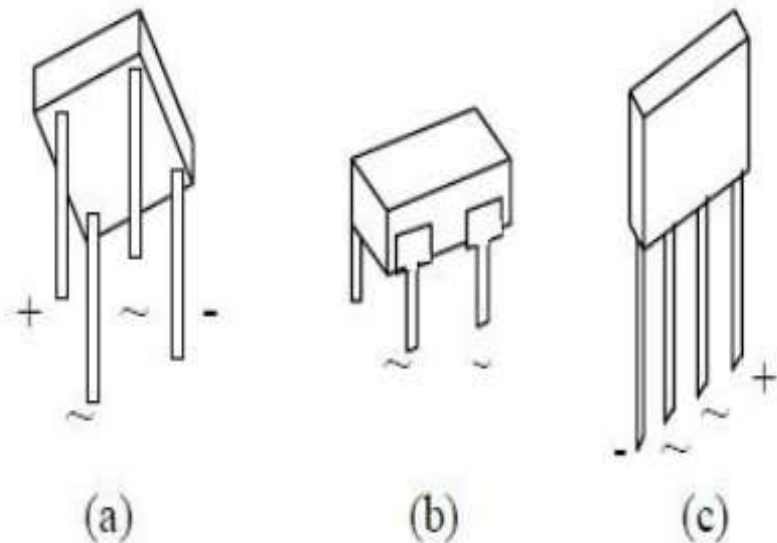


Fig 1: Some examples of bridge rectifier
a) marked b) in-line c) dual-in-line(DIL)

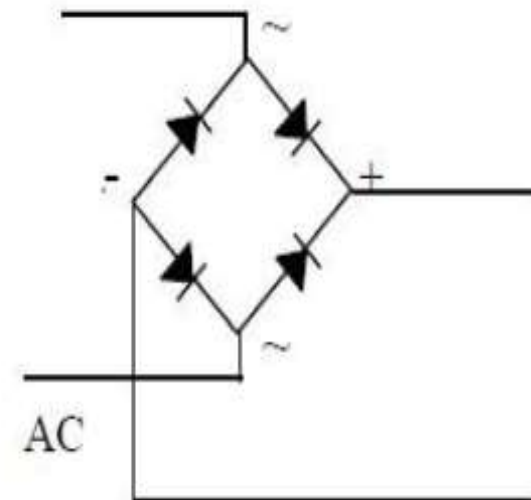
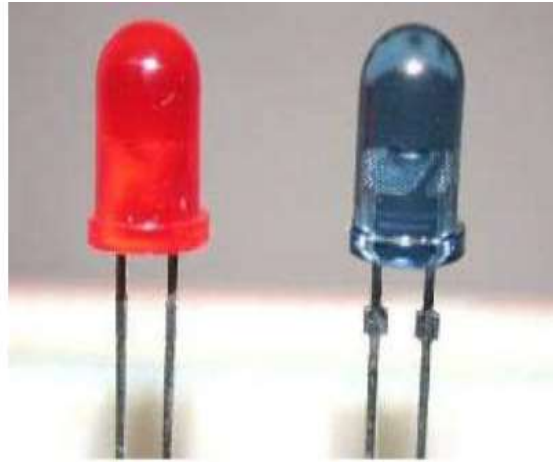


Fig 2: Schematic for diodes wired as a full-wave bridge rectifier



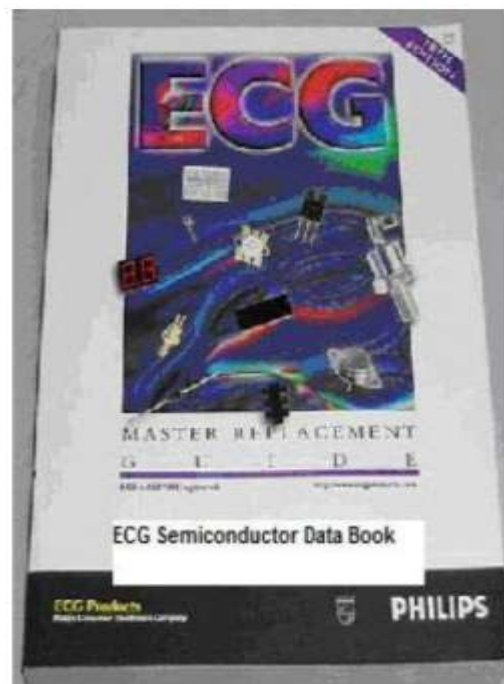
LED ها نوعی دیود هستند که هنگامی که در بایاس مستقیم قرار دارند و جریان از آنها عبور می کند نور ساطع می کنند. هنگامی که LED در بایاس معکوس قرار دارد نوری ساطع نمی شود. LED ها در بیشتر انواع دستگاه های الکترونیک خانگی و صنعتی به عنوان لامپ نشانگر با جریان پایین استفاده می شود. مانند پانل های کنترل مانیتور ، تلویزیون ، چاپگر ، سیستم های HiFi و ماشین آلات.

لنز پلاستیکی در هدایت مسیر و اصلاح میزان نور اندک ساطع شده از چیپ LED بسیار مهم است. نور در رنگ هایی مانند قرمز ، سبز ، زرد ، و سفید قابل دیدن است. و روی برد مدار با علامت "LED" مشخص شده است.

برای ساطع شدن نور از LED تنها کافی است حدود ۲ ولت از میان پایانه های آند و کاتد LED عبور کند. اگر از ولتاژ بالاتری استفاده شود ، جریانی که از آن عبور می کند ممکن است به اندازه ای بالا باشد که به آن آسیب برساند. برای محدود کردن جریان ، هنگامی که ولتاژ بالاتری به LED اعمال می شود ، باید از یک مقاومت که به صورت سری به

LED وصل می شود استفاده شود.

آزمایش دیود زینر (Diode Zener)



آزمایش دیود زینر با آزمایش دیود معمولی کاملاً متفاوت است. شما برای انجام آزمایش نیاز به مولتی متر آنالوگ دارید. قبل از اینکه شروع به آزمایش دیود زینر کنید، ابتدا باید علامت گذاری یا شماره قطعه دیود زیر را بشناسید سپس اندازه ولتاژ را جستجو کنید. زمانی که ولتاژ دیود زینر را از کتاب مورد علاقه تان یعنی **ECG Semiconductor Master Replacement Guide** (راهنمای مشخصات قطعات نیمه رساناها) به دست آوردید پس بررسی آن با استفاده از مولتی متر جهت تشخیص اینکه نشستی، قطع شدگی یا اتصالی دارد آسان خواهد بود.

مرکز تعمیرات و نگهداری ایران - متنا

www.matna-co.com

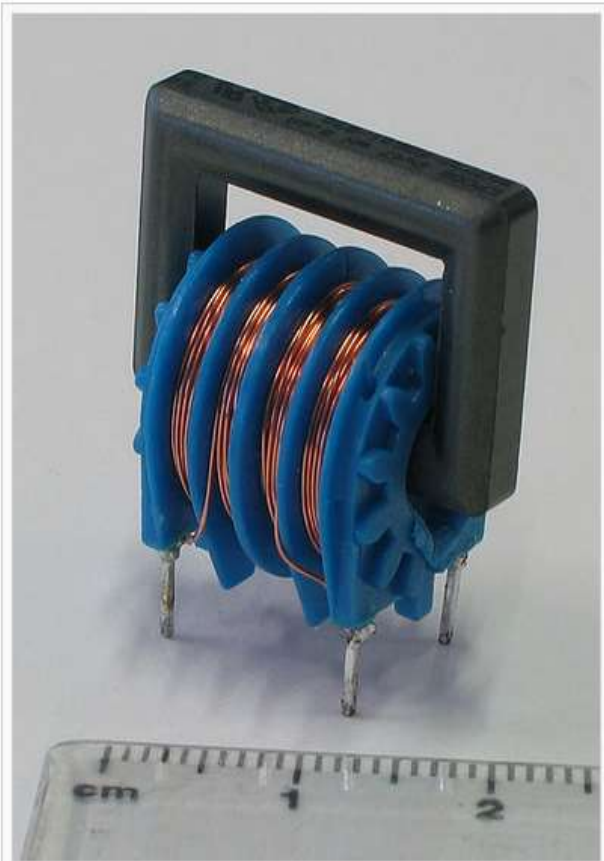
یک نکته دیگر ، دیود زینر را تنها با مدلی که دارای وات یکسان یا بالاتر است تعویض کنید ، اگر می خواهید دستگاهی که تعمیر کنید زیاد دوام بیاورد ، اگر امکان دارد ولتاژ و وات آن دقیق باشد.



از القاگرها بطور گسترده در مدارهای آنالوگ و پردازش سیگنال استفاده می‌شود. از ترکیب القاگرها با خازن‌ها و دیگر افزاره‌های الکترونیک می‌توان پالایه برای نشانک‌ها با بسامدهایی خاص ساخت. گستره‌ی کاربرد این افزاره از مدارهای منبع‌های تغذیه با القاگرهایی با اندازه‌ی بزرگ برای جلوگیری از نوسان‌های جریان ورودی، تا القاگرهایی با جثه‌ی بسیار کوچک (فریت بید) که پیرامون بافه‌های انتقال بسامدهای رادیویی قرار می‌گیرند تا از ادغام آنها با یکدیگر جلوگیری کنند، متغیر است. از القاگرهای کوچک‌تر نیز بطور فراوان در دستگاه‌های دریافت و ارسال انواع نشانک‌ها استفاده می‌شود.

با ترکیب دو یا چند سیمپیچ می‌توان وسیله‌ای به نام ترادیسنده ساخت که عضوی بنیادی در تمامی مدارهای تغذیه، انواع شارژکن‌ها و مدارهای مبدل ولتاژ می‌باشد. با استفاده از ترکیب خط‌های شار مغناطیسی میان دو سیمپیچی که یکی ثابت و دیگری در حال چرخش است، گشتاور مکانیکی ایجاد می‌شود که اساس کار موتورهای القایی می‌باشد.

از القاگر در مدارهای تغذیه کلیدزنی بعنوان ذخیره‌گرهای کارمایه‌ی الکتریکی و واپایش ولتاژ استفاده می‌شود. همچنین القاگر در سامانه‌های انتقال الکتریسیته مانند، کاهنده‌ی ولتاژهای حاصل از صاعقه و محدودگر جریان کاربرد دارد. القاگرهایی با مقدار القاوری بسیار زیاد نیز در شبیه‌سازی مدارهای ژیراتور (چرخنده‌ها) مورد استفاده قرار می‌گیرند.



نمونه‌ای از یک القاگر با دو سیمپیچ
47mH که در مدارهای منبع تغذیه کاربرد دارد

سلف یا القاگر را می توان با مولتی متر آنالوگ ، اندوکتانس متر یا Coil meter مانند Dick Smith Flyback Tester آزمایش کرد. سلفی که از نظر اندازه کوچک هستند را معمولاً تنها با استفاده از مولتی متر آنالوگ آزمایش می کنیم و همچنین می توانید آنها را روی برد آزمایش کنید. مولتی متر آنالوگ را روی X1 اهم تنظیم کردو پراب ها را در دو طرف سلف کوچک قرار دهید.

مولتی متر باید مقداری قرائت (اتصال) را نشان دهد و این حالت ثابت می کند که سیم پیچ سلف سالم است. سلف های کوچک به ندرت معیوب می شوند چون در مقایسه با سلف های بزرگ که می تواند سیم پیچ های بسیار زیادی داشته باشد و احتمال اتصالی آنها بسیار زیاد است (بین سیم پیچ ها) دارای سیم پیچ های کمتری هستند.

آزمایش ترانسفورمر خطی (Linear Transformer)



سه نوع ترانسفورمر خطی وجود دارد :

۱) ترانسفورمر Step Up (افزاینده) : جهت افزایش ولتاژ خروجی . نمونه آن ولتاژ ورودی AC ۲۴۰ ولت است که به ولتاژ خروجی AC ۴۸۰ ولت تبدیل می شود (افزایش ولتاژ)

۲) ترانسفورمر Step Down (کاهنده) : جهت کاهش ولتاژ خروجی . نمونه آن ولتاژ ورودی AC ۲۴۰ ولت است که به ولتاژ خروجی AC ۱۲ ولت تبدیل می شود (کاهش ولتاژ)

۳) ترانسفورمر ایزولاسیون (Isolation) : ولتاژ خروجی مشابه ولتاژ ورودی تولید می کند. برای مثال ، ولتاژ ورودی AC ۲۴۰ ولت به ولتاژ خروجی AC ۲۴۰ ولت تبدیل می شود.



عقربه نباید به سمت بالا حرکت کند

سیم بیج اولیه

سیم بیج ثانویه

مطمئن شوید روی X10K اهم تنظیم شده

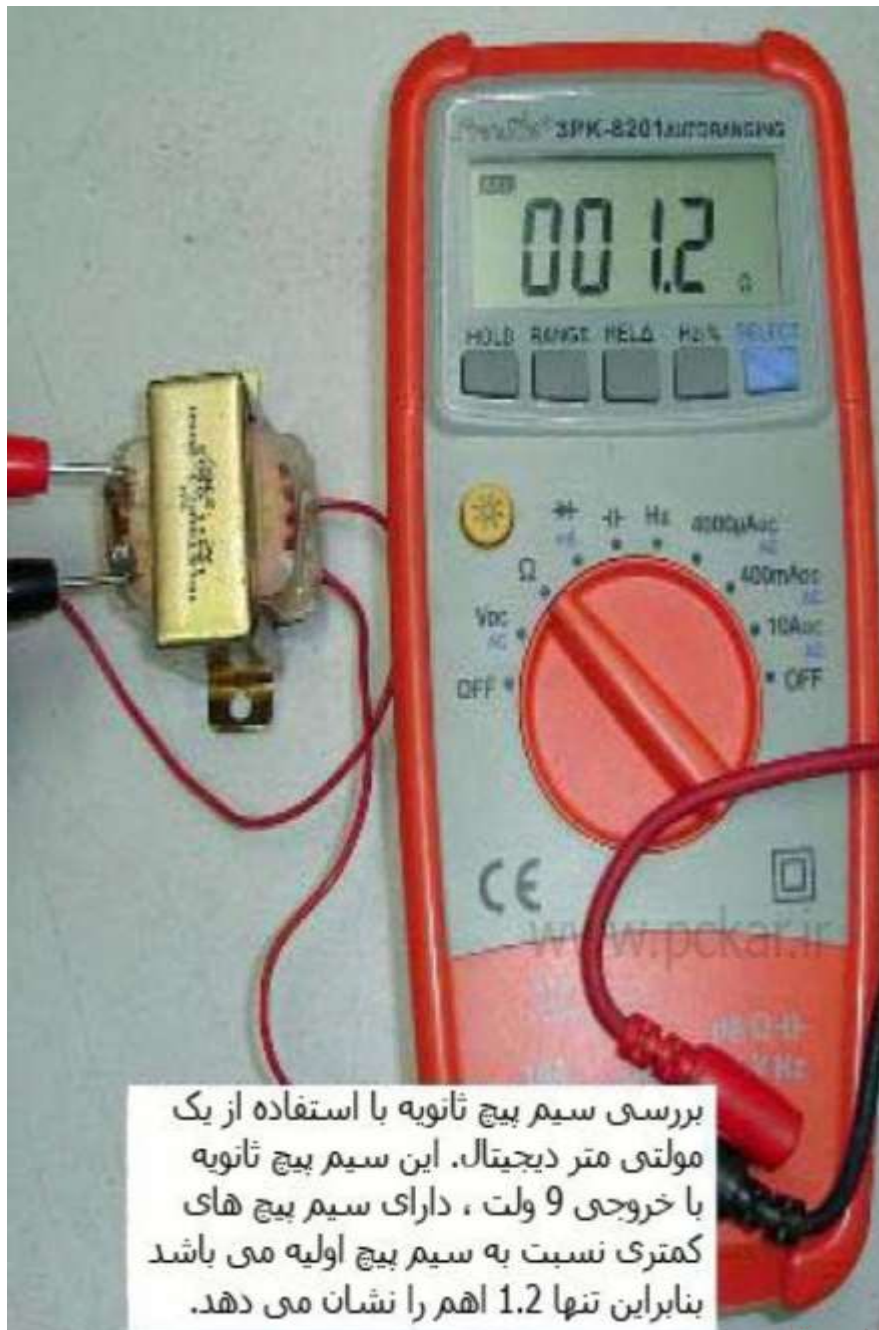
هر نوع اتصال کوتاه بین سیم بیج اولیه و ثانویه را بررسی کنید. روی مقیاس X10K اهم هیچ قرائتی نباید مشاهده شود.



بررسی مقاومت اهمی سیم بیج ثانویه با استفاده از مولتی متر آنالوگ. مولتی متر را روی X1 اهم تنظیم کنید.



بررسی مقاومت اهمی سیم بیج اولیه با استفاده از یک مولتی متر آنالوگ



بررسی سیم بیچ ثانویه با استفاده از یک مولتی متر دیجیتال. این سیم بیچ ثانویه با خروجی 9 ولت ، دارای سیم بیچ های کمتری نسبت به سیم بیچ اولیه می باشد بنابراین تنها 1.2 اهم را نشان می دهد.

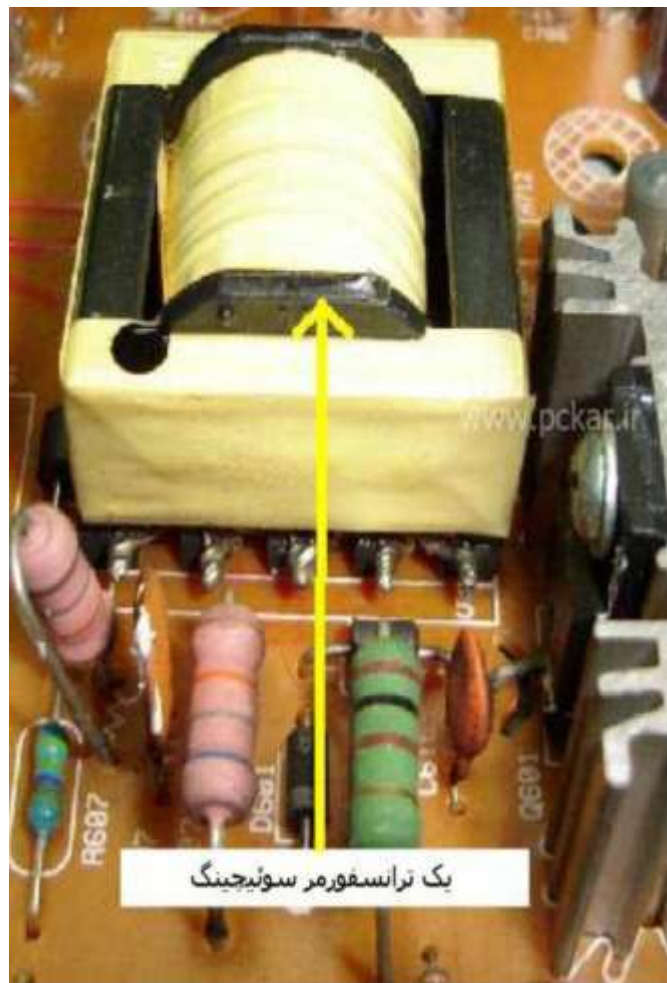


بررسی مقاومت اهمی سیم بیچ اولیه با استفاده از مولتی متر دیجیتال . سیم بیچ دارای حلقه های سیم بیچی شده بیشتری نسبت به سیم بیچ ثانویه می باشد. بنابراین مولتی متر 0.768 کیلو اهم را نشان می دهد.

ترانسفورمر سوئیچینگ به ندرت خراب می شود و اگر خراب شود معمولا باعث شد قطعات بخش پاور بسوزند یا به طور کامل فیوز و جعبه فیوز را بترکاند. اگر SMPT خراب شود، معمولا به خاطر اتصالی در سیم پیچ اولیه آن می باشد. سیم پیچ های ثانویه بسیار مقاوم هستند و به ندرت دچار مشکل می شوند.

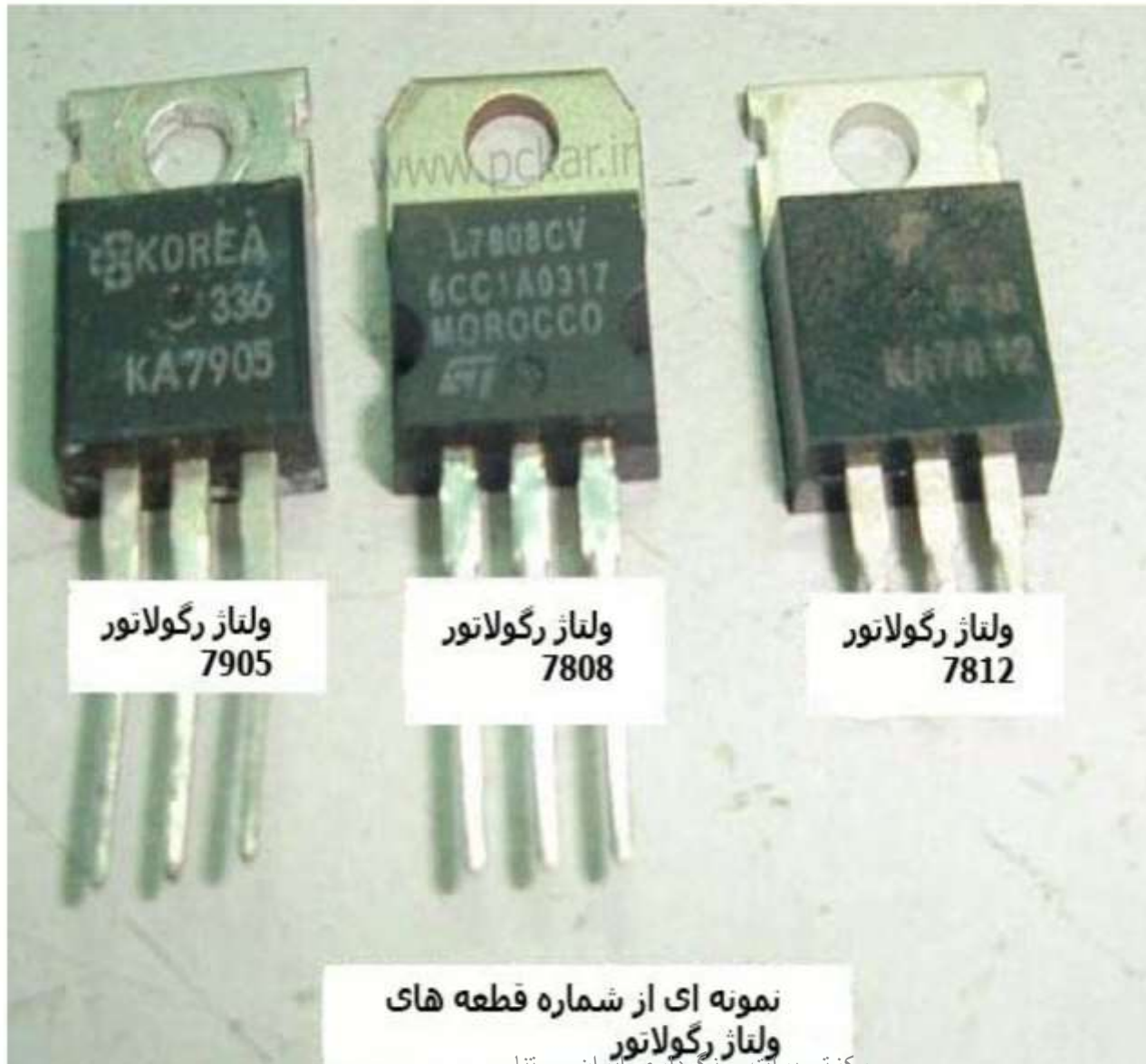


یک ترانسفورمر سوئیچینگ
در برد منبع تغذیه



یک ترانسفورمر سوئیچینگ

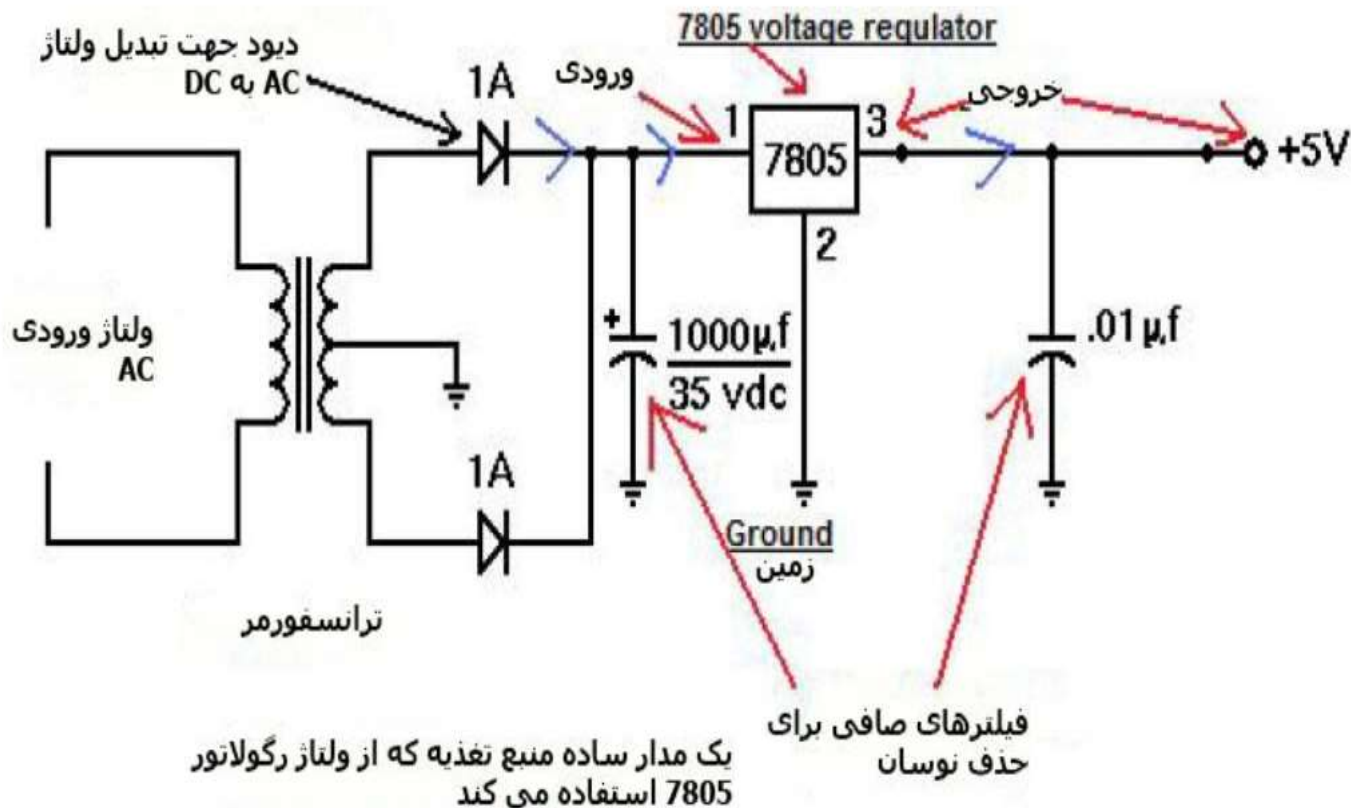
آزمایش IC ولتاژ رگولاتور



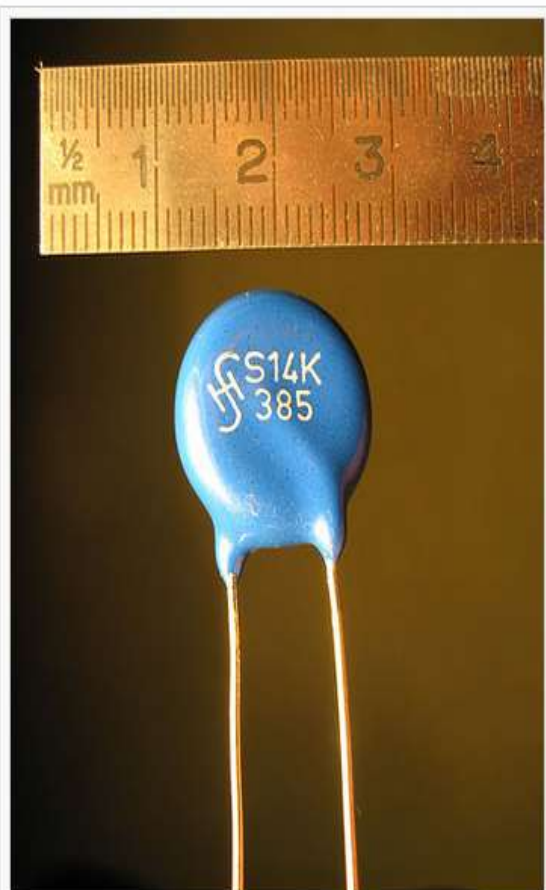
نمونه ای از شماره قطعه های
ولتاژ رگولاتور

مرکز تعمیرات و نگهداری ایران - متنا

www.matna-co.com



ترانسفورمر AC (ترانسفورمر خطی) ولتاژ AC اصلی را به ولتاژ AC پایین تر تبدیل می کند و ولتاژ AC پایین تر به دو دیود جریان خواهد یافت. وظیفه دیودها تبدیل ولتاژ AC به ولتاژ DC است و خازن $1000\mu\text{f}$ نیز جهت فیلتر کردن نویسان موجود در آن مسیر استفاده می شود. ولتاژ DC صاف (فرض کنید ۷ ولت)، اکنون به عنوان ولتاژ ورودی به پایه ۱، IC ولتاژ رگولاتور ۷۸۰۵ وارد می شود، پایه ۲ به زمین وصل شده و پایه ۳ خروجی خواهد بود که +۵ ولت می باشد. خازن $0.1\mu\text{f}$ در مسیر خروجی دوباره به عنوان فیلتری برای حذف تداخل فرکانس های بالا عمل می کند.



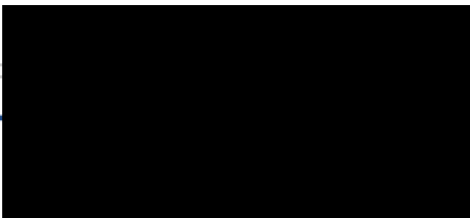
یک وریستور اکسید فلزی ۳۸۵ ولت.

وریستورها که به عنوان **مقاومت‌های وابسته به ولتاژ** (Voltage Dependent Resistors) از آنها یاد می‌شود، قطعات الکتریکی هستند که وظیفه اصلی‌شان حفاظت از مدارهای الکترونیکی و سیستم‌های قدرت توسط جذب انرژی اضافی و تنظیم مقادیر ناخواسته ولتاژهای زودگذر (ناپایدار) است.

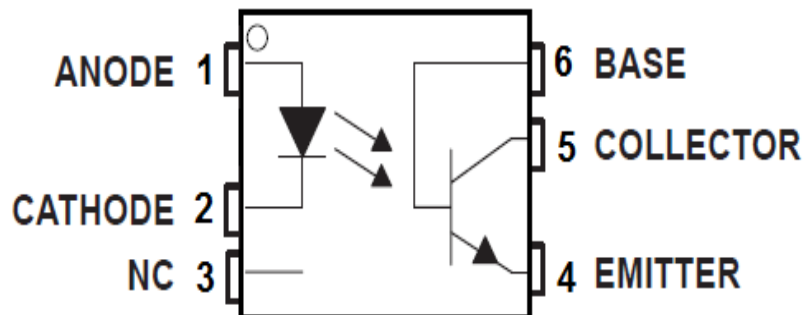
ولتاژهای سریع و گذرا در نیروگاه‌ها و پست‌های قدرت و یا مدارهای الکترونیکی می‌تواند ناشی از رعد و برق یا کلیدزنی قطع و وصل خواسته یا ناخواسته و یا در مدارهای الکترونیکی حساس می‌تواند ناشی از تخلیه **الکتریسته ساکن** جمع شده در بدن انسان باشد که وریستورها بدون خراب شدن می‌توانند به طور مکرر عمل تنظیم و محدود کردن این گونه ولتاژهای ناپایدار و زودگذر را انجام دهند.

قدیمی‌ترین این وسایل، **یکسوکنده‌های سلنیومی** می‌باشند که به طور وسیع در سیستم‌های قدیمی تلفن و دیگر دستگاه‌ها برای جلوگیری از ولتاژهای غیرعادی و ناپایدار به کار می‌رفته‌اند. با پیشرفت دانش فنی، این گونه وسایل با سیستم‌های **تک بلور سیلیسیم** و از طریق **دیوهای زبری** برای کاربردهای ولتاژ پایین و انواع چند بلوره **کاربید سیلیسیم** و **اکسید روی** برای کاربردهای ولتاژ بالا، جایگزین شدند.

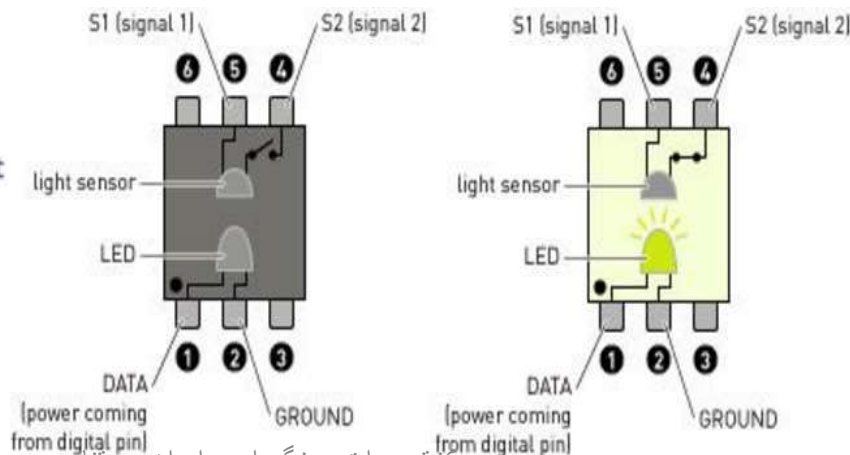
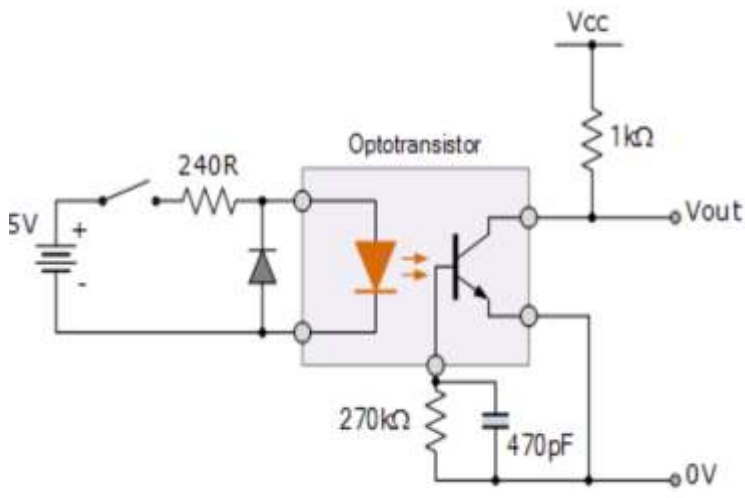
اپتوکوپلر



4N35



اپتوایزولاتور (به انگلیسی: opto-isolator) که در فارسی به اپتوکوپلر (به انگلیسی: optocoupler) مشهور است، مجموعه فرستنده و گیرنده نوری است. به این صورت که در یک مدار، سیگنال به نور تبدیل می شود و می تابد و در سوی دیگر سنسور این نور را حس می کند و به سیگنال الکتریکی تبدیل می کند. علاوه بر کاربردی که در وهله اول به ذهن می رسد، می توان آن را در جاهایی مثل کم کردن ولتاژ هم به کار برد و ولتاژ یک طرف را از ولتاژ طرف دیگر ایزوله کرد. به همین دلیل به نام اپتو ایزولاتور شناخته می شود.



ترانزیستور یکی از مهمترین قطعات الکترونیکی و یکی از **ادوات حالت جامد** است که از مواد نیمه رسانایی مانند سیلیسیم و ژرمانیم ساخته می‌شود. یک ترانزیستور در ساختار خود دارای پیوندهای نوع N و نوع P می‌باشد.

ترانزیستورهای جدید به دو دسته کلی تقسیم می‌شوند: **ترانزیستورهای اتصال دوقطبی (BJT)** و **ترانزیستورهای اثر میدانی (FET)**. اعمال جریان در BJTها و ولتاژ در FETها بین ورودی و ترمینال مشترک رسانایی بین خروجی و ترمینال مشترک را افزایش می‌دهد، از اینرو سبب کنترل جریان بین آنها می‌شود. مشخصات ترانزیستورها به نوع آن بستگی دارد.

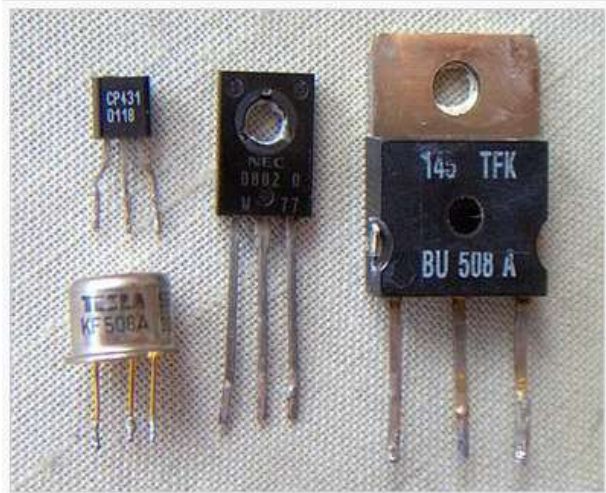
لغت «ترانزیستور» به نوع اتصال نقطه‌ای آن اشاره دارد، اما انی سمبل قدیمی با سمبل‌هایی را کردند که اختلاف ساختار ترانزیستور دوقطبی را به صورت دقیقتر نشان می‌داد، اما این ایده خیلی زود رها شد. [نیازمند منبع]

در مدارهای آنالوگ، ترانزیستورها در تقویت کننده‌ها استفاده می‌شوند، (تقویت کننده‌های **جریان مستقیم**، تقویت کننده‌های صدا، تقویت کننده‌های امواج رادیویی) و منابع تغذیه تنظیم شده خطی. همچنین از ترانزیستورها در مدارات دیجیتال بعنوان یک سوئیچ الکترونیکی استفاده می‌شود، اما به ندرت به صورت یک قطعه جدا، بلکه به صورت بهم پیوسته در مدارات مجتمع یکپارچه بکار می‌روند. مدارهای دیجیتال شامل گیت‌های منطقی، حافظه با دسترسی تصادفی (RAM)، میکروپروسسورها و پردازنده‌های سیگنال دیجیتال (DSPs) هستند.

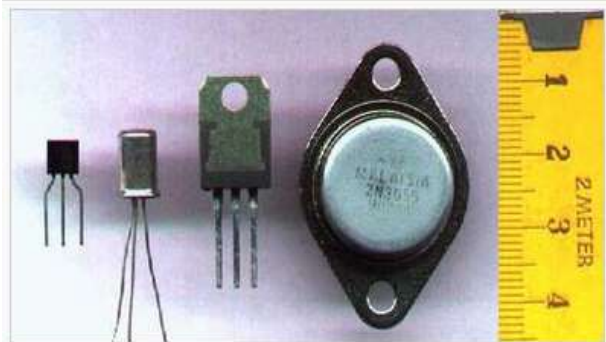
ترانزیستور می‌تواند به عنوان سوئیچ نیز کار کند. ترانزیستور سه پایه دارد.

مرکز تعمیرات و نگهداری ایران - متنا

www.matna-co.com



چند نمونه ترانزیستور



چند نمونه ترانزیستور

ساختمان ترانزیستور [ویرایش]

BJT از اتصال سه لایه بلور نیمه هادی تشکیل می‌شود. لایه وسطی بیس (base)، و دو لایه جانبی، یکی امیتر (به انگلیسی: emitter) و دیگری کلکتور (به انگلیسی: collector) نام دارد. نوع بلور بیس، با نوع بلورهای امیتر و کلکتور متفاوت است. معمولاً میزان ناخالصی در امیتر بیشتر از دو لایه دیگر و همچنین عرض لایه بیس کمتر و عرض لایه کلکتور بیشتر از لایه های دیگر است.^[۱]

دریک ترانزیستور دوقطبی، لایه امیتر یا گسیلنده بیشترین مقدار ناخالصی را دارد. که الکترونها از امیتر به سوی لایه کلکتور که ناخالصی کمتری دارد، گسیل داده می شود.^[۲]

اهمیت [ویرایش]

ترانزیستور از سوی بسیاری بعنوان یکی از بزرگترین اختراعات در تاریخ نوین مطرح شده‌است، در رتبه بندی از لحاظ اهمیت در کنار ماشین چاپ، خودرو و ارتباطات الکترونیکی و الکتریکی قرار دارد. ترانزیستور عنصر فعال کلیدی در الکترونیک مدرن است. اهمیت ترانزیستور در جامعه امروز متکی به قابلیت آن برای تولید انبوه که از یک فرایند (ساخت) کاملاً اتوماتیک که قیمت تمام شده هر ترانزیستور در آن بسیار ناچیز است استفاده می‌کند. اگرچه میلیون‌ها ترانزیستور هنوز تکی (به صورت جداگانه) استفاده می‌شوند ولی اکثریت آنها به صورت مدار مجتمع (اغلب به صورت مختصر IC و همچنین میکرو چیپ یا به صورت ساده چیپ نامیده می‌شوند) همراه با دیودها، مقاومتها، خازنها و دیگر قطعات الکترونیکی برای ساخت یک مدار کامل الکترونیک ساخته می‌شوند. یک گیت منطقی حاوی حدود بیست ترانزیستور است در مقابل یک ریزپردازنده پیشرفته سال ۲۰۰۶ که می‌تواند از بیش از ۷/۱ میلیون ترانزیستور استفاده کند (ماسفت‌ها)^[۱].

قیمت کم، انعطاف پذیری و اطمینان از ترانزیستور یک قطعه همه کاره برای وظایف غیرمکانیکی مثل محاسبه دیجیتال ساخته‌است. مدارات ترانزیستوری به خوبی جایگزین دستگاه‌های کنترل ادوات و ماشین‌ها شده‌اند. استفاده از یک میکروکنترلر استاندارد و نوشتن یک برنامه رایانه‌ای که عمل کنترل را انجام می‌دهد اغلب ارزان تر و موثرتر از طراحی مکانیکی معادل آن می‌باشد.

ترانزیستور دارای ۳ ناحیه کاری می‌باشد:

۱. ناحیه قطع

۲. ناحیه فعال (کاری یا خطی)

۳. ناحیه اشباع

ناحیه قطع حالتی است که ترانزیستور در آن ناحیه فعالیت خاصی انجام نمی‌دهد. اگر ولتاژ بیس را افزایش دهیم ترانزیستور از حالت قطع بیرون آمده و به ناحیه فعال وارد می‌شود در حالت فعال ترانزیستور مثل یک عنصر تقریباً خطی عمل می‌کند اگر ولتاژ بیس را همچنان افزایش دهیم به ناحیه‌ای می‌رسیم که با افزایش جریان ورودی در بیس دیگر شاهد افزایش جریان بین کلکتور و امیتر نخواهیم بود به این حالت می‌گویند حالت اشباع و اگر جریان ورودی به بیس زیاد تر شود امکان سوختن ترانزیستور وجود دارد. ترانزیستور هم در مدارات الکترونیک آنالوگ و هم در مدارات الکترونیک دیجیتال کاربردهای بسیار وسیعی دارد. در مدارات آنالوگ ترانزیستور در حالت فعال کار می‌کند و می‌توان از آن به عنوان تقویت کننده یا تنظیم کننده ولتاژ (رگولاتور) و... استفاده کرد. و در مدارات دیجیتال ترانزیستور در دو ناحیه قطع و اشباع فعالیت می‌کند که می‌توان از این حالت ترانزیستور در پیاده سازی مدار منطقی، حافظه، سوئیچ کردن و... استفاده کرد. به جرات می‌توان گفت که ترانزیستور قلب تپنده الکترونیک است.

عملکرد [ویرایش]

ترانزیستور از دیدگاه مداری یک عنصر سه‌پایه می‌باشد که با اعمال یک سیگنال به یکی از پایه‌های آن میزان جریان عبور کننده از دو پایه دیگر آن را می‌توان تنظیم کرد. برای عملکرد صحیح ترانزیستور در مدار باید توسط المان‌های دیگر مانند مقاومتها و... جریان‌ها و ولتاژهای لازم را برای آن فراهم کرد و یا اصطلاحاً آن را بایاس کرد.

دو دسته مهم از ترانزیستورها ترانزیستور دوقطبی پیوندی (BJT) (Bipolar Junction Transistors) و ترانزیستور اثر میدان (FET) (Field Effect Transistors) هستند. ترانزیستورهای اثر میدان نیز خود به دو دسته **ترانزیستور پیوند اثر میدانی (JFET)** و **ماسفتها (Metal Oxide Semiconductor Field Effect Transistor)** تقسیم می‌شوند.

ترانزیستور دوقطبی پیوندی [ویرایش]

نوشتار اصلی: ترانزیستور دوقطبی پیوندی

در ترانزیستور دو قطبی پیوندی با اعمال یک **جریان** به پایه **بیس** جریان عبوری از دو پایه **کلکتور** و **امیتر** کنترل می‌شود. ترانزیستورهای دوقطبی پیوندی در دو نوع npn و pnp ساخته می‌شوند. بسته به حالت بایاس این ترانزیستورها ممکن است در ناحیه قطع، فعال و یا اشباع کار کنند. سرعت بالای این ترانزیستورها و بعضی قابلیت‌های دیگر باعث شده که هنوز هم از آنها در بعضی مدارات خاص استفاده شود. امروزه بجای استفاده از مقاومت و خازن و... در مدارات مجتمع تماماً از ترانزیستور استفاده می‌کنند.

ترانزیستور پیوند اثر میدانی (JFET) [ویرایش]

در ترانزیستورهای **پیوند اثر میدانی (JFET)** در اثر میدان، با اعمال یک **ولتاژ** به پایه **گیت** میزان **جریان** عبوری از دو پایه **سورس** و **درین** کنترل می‌شود. ترانزیستور اثر میدانی به دو نوع تقسیم می‌شود: نوع n یا N-Type و نوع p یا P-Type. از دیدگاهی دیگر این ترانزیستورها در دو نوع **افزایشی** و **تخلیه‌ای** ساخته می‌شوند. نواحی کار این ترانزیستورها شامل «فعال» و «اشباع» و «ترایود» است این ترانزیستورها تقریباً هیچ استفاده‌ای ندارند چون جریان دهی آنها محدود است و به سختی مجتمع می‌شوند.

npn

شامل سه لایه نیم هادی که دو لایه کناری از نوع p و لایه میانی از نوع n است و مزیت اصلی آن در تشریح عملکرد ترانزیستور این است که جهت جاری شدن حفره‌ها با جهت جریان یکی است.

npn

شامل سه لایه نیم هادی که دو لایه کناری از نوع n و لایه میانی از نوع p است. پس از درک ایده‌های اساسی برای قطعه npn می‌توان به سادگی آنها را به ترانزیستور پرکاربردتر npn مربوط ساخت.

ساختمان ترانزیستور پیوندی [ویرایش]

ترانزیستور دارای دو پیوندگاه است. یکی بین امیتر و بیس و دیگری بین بیس و کلکتور. به همین دلیل ترانزیستور شبیه دو دیود است. دیود سمت چپ را دیود بیس _ امیتر یا صرفاً دیود امیتر و دیود سمت راست را دیود کلکتور _ بیس یا دیود کلکتور می‌نامیم. میزان ناخالصی ناحیه وسط به مراتب کمتر از دو ناحیه جانبی است. این کاهش ناخالصی باعث کم شدن هدایت و بالعکس باعث زیاد شدن مقاومت این ناحیه می‌گردد.

امیتر که به شدت آلوده شده، نقش گسیل و یا تزریق الکترون به درون بیس را به عهده دارد. بیس بسیار نازک ساخته شده و آلایش آن ضعیف است و لذا بیشتر الکترونهای تزریق شده از امیتر را به کلکتور عبور می‌دهد. میزان آلایش کلکتور کمتر از میزان آلایش شدید امیتر و بیشتر از آلایش ضعیف بیس است و کلکتور الکترونها را از بیس جمع‌آوری می‌کند.

ترانزیستور اثر میدان FET [ویرایش]

نوشتار اصلی: ماسفت

این ترانزیستورها نیز مانند Jfetها عمل می‌کنند با این تفاوت که **جریان ورودی گیت** آنها صفر است. همچنین رابطه جریان با ولتاژ نیز متفاوت است.

این ترانزیستورها دارای دو نوع PMOS و NMOS هستند که فناوری استفاده از دو نوع آن در یک مدار تکنولوژی CMOS نام دارد. این ترانزیستورها امروزه بسیار کاربرد دارند زیرا به راحتی مجتمع می‌شوند و فضای کمتری اشغال می‌کنند. همچنین مصرف توان بسیار ناچیزی دارند.

به تکنولوژی‌هایی که از دو نوع ترانزیستورهای دو قطبی و Mosfet در آن واحد استفاده می‌کنند Bicomos می‌گویند. البته نقطه کار این ترانزیستورها نسبت به دما حساس است و تغییر می‌کند. بنابراین بیشتر در سوئیچینگ بکار می‌روند.

ساختار و طرز کار ترانزیستور اثر میدانی - فت [ویرایش]

نوشتار اصلی: ترانزیستور اثر میدانی

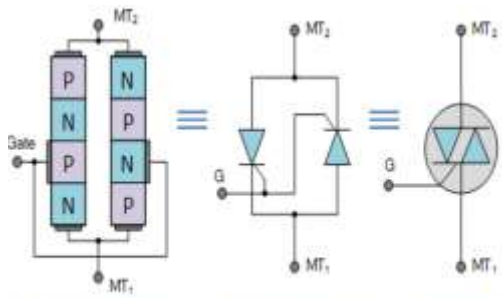
همانگونه که از نام این المان مشخص است، پایه کنترلی آن جریانی مصرف نمی‌کند و تنها با اعمال ولتاژ و ایجاد میدان درون نیمه هادی، جریان عبوری از FET کنترل می‌شود. به همین دلیل ورودی این مدار هیچ گونه اثر بارگذاری بر روی طبقات تقویت قبلی نمی‌گذارد و امپدانس بسیار بالایی دارد.

فت دارای سه پایه با نام‌های **درین D**، **سورس S** و **گیت G** است که پایه گیت، جریان عبوری از درین به سورس را کنترل می‌نماید. فت‌ها دارای دو نوع N کانال و P کانال هستند. در فت نوع N کانال زمانی که گیت نسبت به سورس مثبت باشد جریان از درین به سورس عبور می‌کند. FET‌ها معمولاً بسیار حساس بوده و حتی با **الکتریسیته ساکن** بدن نیز تحریک می‌گردند. به همین دلیل نسبت به نویز بسیار حساس هستند.

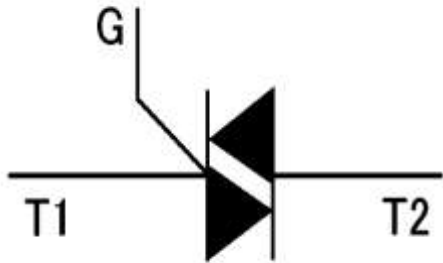
نوع دیگر ترانزیستورهای اثر می‌دانی MOSFET‌ها هستند (ترانزیستور اثر می‌دانی اکسید فلزی نیمه هادی - Metal-Oxide Semiconductor Field Effect Transistor) یکی از اساسی‌ترین مزیت‌های ماسفت‌ها نویز کمتر آنها در مدار است.

فت‌ها در ساخت فرستنده باند **اف ام** رادیو نیز کاربرد فراوانی دارند. برای تست کردن فت کانال N با مالتی متر، نخست پایه گیت را پیدا می‌کنیم. یعنی پایه‌ای که نسبت به دو پایه دیگر در یک جهت مقداری رسانایی دارد و در جهت دیگر مقاومت آن **بی نهایت** است. معمولاً مقاومت بین پایه درین و گیت از مقاومت پایه درین و سورس بیشتر است که از این طریق می‌توان پایه درین را از سورس تشخیص داد.

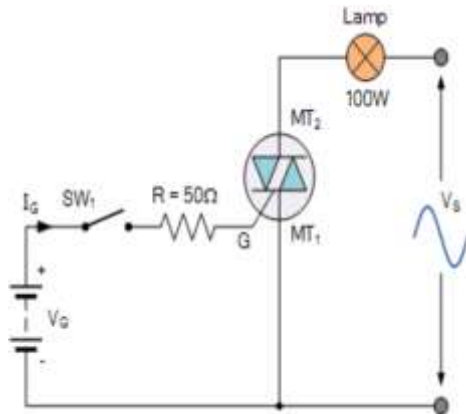
ترایاک



ترایاک (به انگلیسی: Triode for Alternating Current سرنام TRIAC)، **قطعه‌ای الکترونیکی** است که در صورت فعال‌شدن (تریگر) می‌تواند **جریان الکتریکی** را در هر دو جهت از خود عبور دهد. ترایاک عملکردی مانند **تریستور** اما بصورت دو طرفه دارد.



ترایاک را می‌توان دو تریستور مکمل (که یکی توسط آند و دیگری توسط کاتد تریگر می‌شود) مدل کرد که بصورت موازی اما در جهت برعکس به هم متصل شده‌اند و گیت آنها نیز به یکدیگر متصل شده است. ترایاک می‌تواند با **ولتاژ مثبت یا منفی** که به پایه گیت آن اعمال می‌شود، تریگر شود. (ولتاژ گیت نسبت به پایه A1 که MT1 نیز خوانده می‌شود سنجیده می‌شود). یا یک پالس فعال‌سازی به پایه گیت، ترایاک به شرایط هدایت می‌رود و تا زمانی که جریان عبوری از حد مشخصی پایین‌تر نیاید در همان شرایط باقی می‌ماند. این جریان مرزی را **جریان نگهدارنده** می‌گویند. این اتفاق می‌تواند در انتهای هر نیم سیکل از یک **جریان متناوب** (مانند برق شهر) رخ دهد. این خاصیت باعث شده است که ترایاک یک سوئیچ پر استفاده در مدارات AC شود که می‌توان با آن جریانهای الکتریکی بسیار بالا را توسط یک جریان ضعیف کنترل کرد. بعلاوه، با اعمال پالس در یک نقطه خاص کنترل شده، می‌توان درصد جریان عبوری از بار را تحت کنترل درآورد که به این تکنیک **کنترل فاز** می‌گویند.

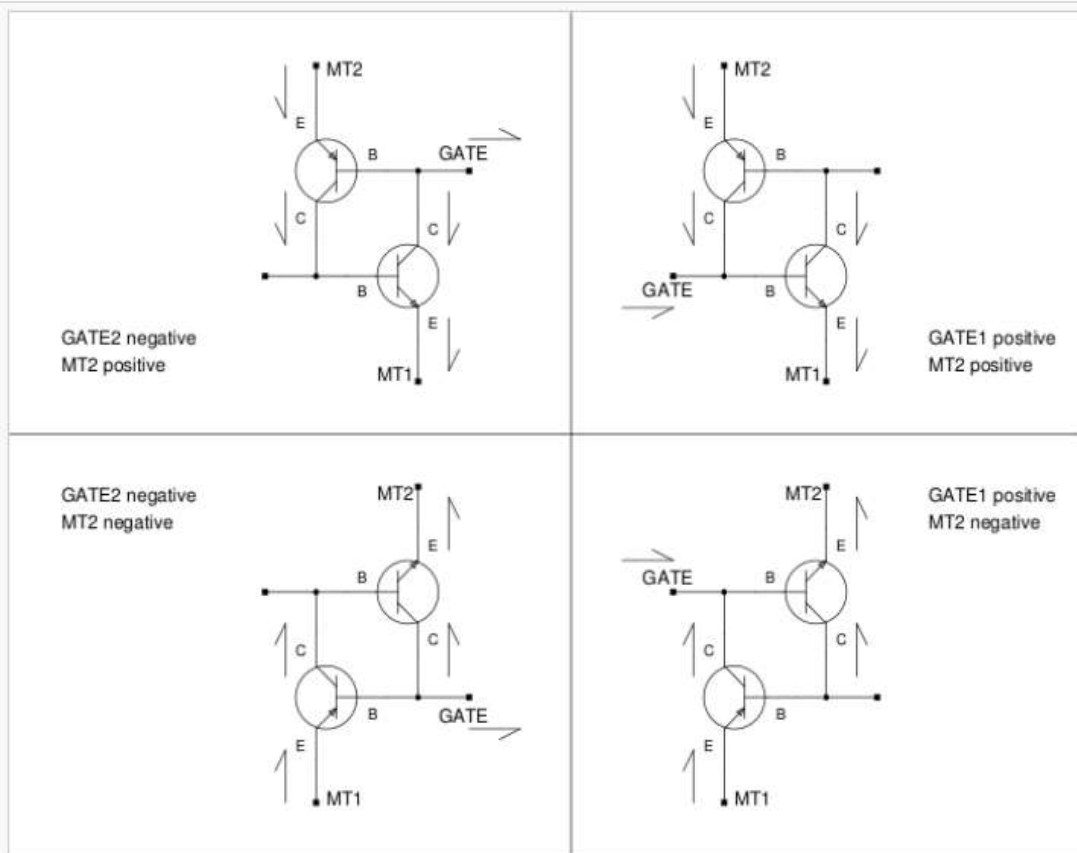


بر خلاف **دیاک**، در ترایاک‌ها پایه‌های آند ۱ و آند ۲ با هم تفاوت دارند و جهت قرارگرفتن آنها در مدار مهم است.^[۱]

== ساختمان ترایاک

طرز کار [ویرایش]

ترایاک‌ها به چهار روش فعال می‌شوند که به این روش‌ها **درجه حساسیت ترایاک** می‌گویند. درجه حساسیت اول بهترین روش برای فعال کردن ترایاک است و بهتر است از درجه حساسیت چهارم استفاده نشود. در درجه حساسیت اول آند ۲ نسبت به آند ۱ ولتاژ مثبت دارد و گیت با اعمال پالس مثبت نسبت به آند ۱ تحریک می‌شود. در درجه حساسیت دوم آند ۱ از آند ۲ مثبت‌تر است و گیت با ولتاژی پایین‌تر از آند ۱ تحریک منفی می‌شود. در درجه حساسیت سوم آند ۲ مثبت‌تر از آند ۱ است و آند ۱ نیز نسبت به گیت مثبت است (گیت تحریک منفی می‌شود). در درجه حساسیت چهارم آند ۱ از آند ۲ ولتاژ مثبت‌تری دارد و گیت با ولتاژ مثبت نسبت به آند ۱ تحریک می‌شود. [۲]



شکل ۱: حالت‌های تریگر ترایاک.

کاربردها [ویرایش]

مهمترین کاربرد ترایاک در مدار **دایمر** روشنایی است. [۳]

همچنین می‌توان از آنها در روشن و خاموش کردن **موتورهای الکتریکی** و **رله‌های حالت جامد (SSR)** استفاده کرد. [۴]

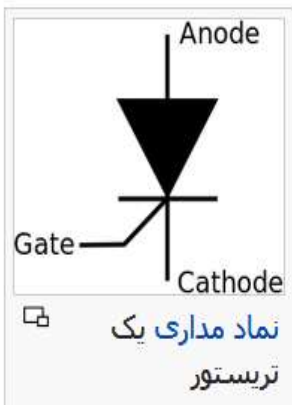
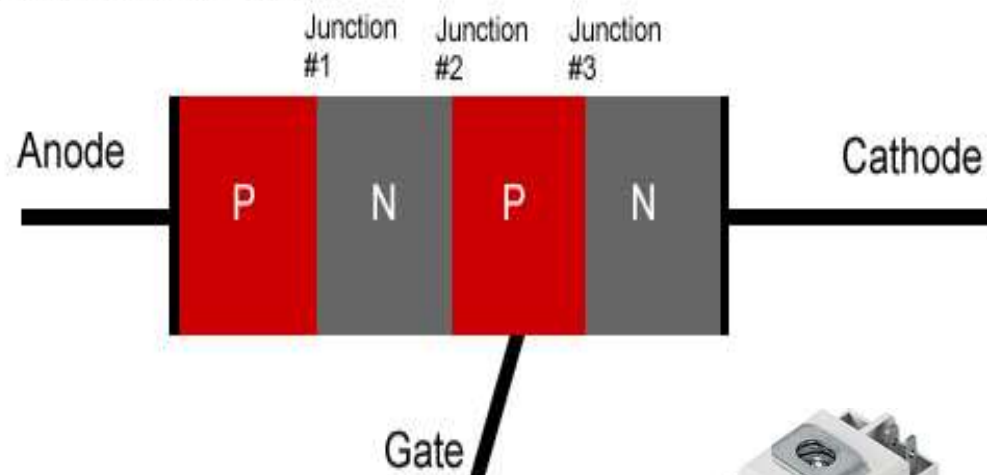


تریستور

از ویکی‌پدیا، دانشنامه آزاد

تریستور یک نیمه‌رسانای قدرت است و به صورت یک قطعه چهار لایه‌ای P-N-P-N ساخته می‌شود. تریستورها ۳ پایه‌اند، کاتد و گیت دارند.^[۱] پایه‌اند با A، کاتد با K و گیت (دروازه) با G نمایش داده می‌شوند که از این میان آند و کاتد به مدار قدرت متصل می‌شوند و گیت جریان کمتری دارد. تریستورها در دو حالت پایدار روشن و خاموش مورد بهره‌برداری قرار می‌گیرند.^[۲]

Silicon-controlled rectifier:



تریستورها مشابه رله عمل می‌کنند، همانگونه که در رله‌ها با اعمال ولتاژ به بوبین، کنتاکت باز رله بسته می‌شود، در تریستور نیز با اعمال ولتاژ به پایه‌های کاتد و گیت (Gate)، جریان بین پایه‌های آند و کاتد برقرار می‌شود که به آن جریان آند می‌گویند. از تفاوت‌های تریستور و رله این است که رله یک کلید الکترومکانیکی است اما تریستور یک کلید الکترونیکی که صدا و جرقه تولید نمی‌کند. [۴] از طرف دیگر تریستور یک کلید یک جهته است و جریان در آن همیشه از آند به سمت کاتد برقرار می‌شود و اگر بخواهیم جریان دوطرفه داشته باشیم باید دو تریستور را به صورت برعکس با هم موازی کنیم. تفاوت دیگر تریستور و رله در این است که برخلاف رله‌ها که با قطع ولتاژ بوبین رله خاموش می‌شود، تریستور با قطع ولتاژ گیتش خاموش نخواهد شد. [۴]

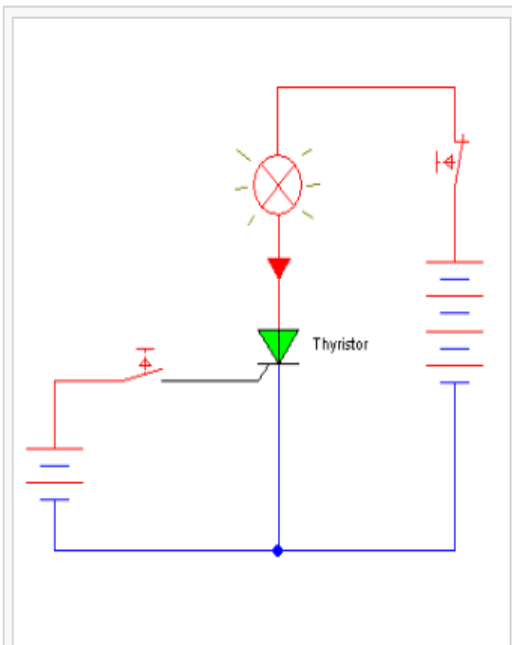
روشن شدن تریستور [ویرایش]

برای اینکه تریستور در وضعیت هدایت قرار بگیرد باید شرایط زیر برقرار باشد: [۵]

۱. ولتاژ آند نسبت به کاتد مثبت باشد
۲. گیت یک پالس مثبت دریافت کند (ولتاژ گیت بیشتر از ولتاژ کاتد شود)
۳. برای روشن ماندن تریستور جریان آند باید به اندازه کافی زیاد باشد

مداری که پالس جریان گیت را تولید می‌کند مدار آتش می‌نامند. [۶] پس از روشن شدن تریستور ولتاژ آند کاتد بسیار ناچیز خواهد شد به طوری که در مقاصد عملی $V_{AK} \approx 0$ در نظر می‌گیرند و می‌توان گفت که تریستور در هنگام هدایت تقریباً مانند یک اتصال کوتاه عمل می‌کند. تریستور بسیار سریع روشن می‌شود، به مدت زمان لازم برای روشن سازی تریستور زمان روشن سازی می‌گویند که با t_{on} نمایش داده می‌شود و حدود ۱ تا ۳ میکروثانیه است. پهنای پالس اعمالی به جریان گیت که برای روشن شدن تریستور استفاده می‌شود حدود ۱۰ تا ۵۰ میکروثانیه است و دامنه‌ای حدود ۲۰ تا ۲۰۰ میلی‌آمپر دارد. [۷]

سیلیکون با جریان نامی‌ای حدود ۱۰۰ آمپر و ۱۲۰۰ ولت، سوار شده روی یک گرماگیر. دو سیم کوچک متصل به این وسیله سرهای تریگر گیت هستند.



نحوه روشن و خاموش کردن تریستور

برای شکل موج‌های متناوب ورودی می‌توان محور افقی را برحسب درجه از صفر تا ۳۶۰ تقسیم‌بندی کرد (معادل صفر تا ۲ پی رادیان). اگر شرط مثبت بودن آند نسبت به کاتد برقرار باشد، می‌توان پالس اعمالی به گیت را به گونه‌ای تنظیم کرد که در لحظه‌ای بخصوص از شکل موج ورودی تریستور روشن شود که این لحظه معادل زاویه‌ای معین خواهد بود. به این زاویه، زاویه آتش تریستور می‌گویند. [۸] با تعیین زاویه آتش مناسب می‌توان مقدار مؤثر ولتاژ خروجی را تغییر داد که از آن در مدارهای کنترل دور **موتورهای جریان مستقیم**، یکسوکننده‌های کنترل‌شده و **راه‌اندازهای نرم** استفاده می‌شود. [۹]

روشن‌سازی با تغییر ناگهانی ولتاژ [ویرایش]

اگر به صورت ناگهانی ولتاژ مستقیم زیادی به تریستور اعمال شود، حتی بدون وجود جریان گیت، تریستور ممکن است روشن شود، این پدیده را روشن‌سازی dv/dt می‌نامند که ممکن است در عملکرد مدارها مشکل ایجاد کند. برای جلوگیری از این اتفاق از یک مدار حفاظتی RC (**اسنوبر** مقاومتی-خازنی) به همراه تریستور استفاده می‌شود. [۱۰]

خاموش‌شدن تریستور [ویرایش]

به روش‌های خاموش‌کردن تریستور **کموتاسیون** می‌گویند. در مدارهای **جریان متناوب** به علت تغییر خودکار پلاریته دو سر آند و کاتد تریستور به صورت خودکار خاموش می‌شود که به این حالت **کموتاسیون طبیعی** می‌گویند. [۱۱] در مقابل اگر جریان بالاجبار صفر شود **کموتاسیون اجباری** [واژه‌نامه ۱] رخ داده است. [۱۲] برای خاموش‌کردن تریستوری که روشن‌شده است باید یکی از شرایط زیر برقرار شود: [۱۳]

۱. ولتاژ آند نسبت به کاتد منفی شود.

۲. جریان عبوری از آند قطع شود (به کمتر از مقدار بحرانی برسد)

اگر تریستور روشن شده باشد، با صفرشدن جریان گیت تریستور خاموش نخواهد شد. در روش اول خاموش‌کردن تریستور، دو پیوند از سه پیوند آن در گرایش معکوس قرار می‌گیرند و پیوند سوم گرایش مستقیم خواهد داشت، در این حالت تریستور جریان نشستی کمی از خود نشان می‌دهد. اگر ولتاژ معکوس بیش از حد زیاد شود و مقدار آن به ولتاژ فروپاشی معکوس [واژه‌نامه ۲] برسد، پدیده بهمنی در تریستور رخ خواهد داد که در صورت محدودنشدن، بر اثر تلفات توان ممکن است به تریستور آسیب برسد. در روش دوم، به جریان بحرانی آند که اگر از آن عبور کنیم تریستور خاموش می‌شود **جریان نگهدارنده** می‌گویند و آن را با I_H نمایش می‌دهند؛ در این حالت تریستور به حالت **سدکننده مستقیم** [واژه‌نامه ۳] بازمی‌گردد. [۱۴]

تریستورهای قدرت را معمولاً به دو صورت دیسکی و استود می‌سازند. تفاوت این دو نوع تریستور در این است که نوع استود سرعت قطع و وصل پایین‌تری نسبت به نوع دیسکی دارد و معمولاً در مدارهای یکسوکننده کنترل‌شده به کار می‌رود. نوع دیسکی در اینورترها کاربرد دارد و حتماً باید با گرماگیری که گیت آن را تحت فشار قرار می‌دهد استفاده شود در غیر این صورت گیت تریستور تحریک‌پذیر نخواهد بود. [۲۱]

تریستور خاموش‌شونده با گیت [ویرایش]

نوشتار اصلی: تریستور خاموش‌شونده با گیت

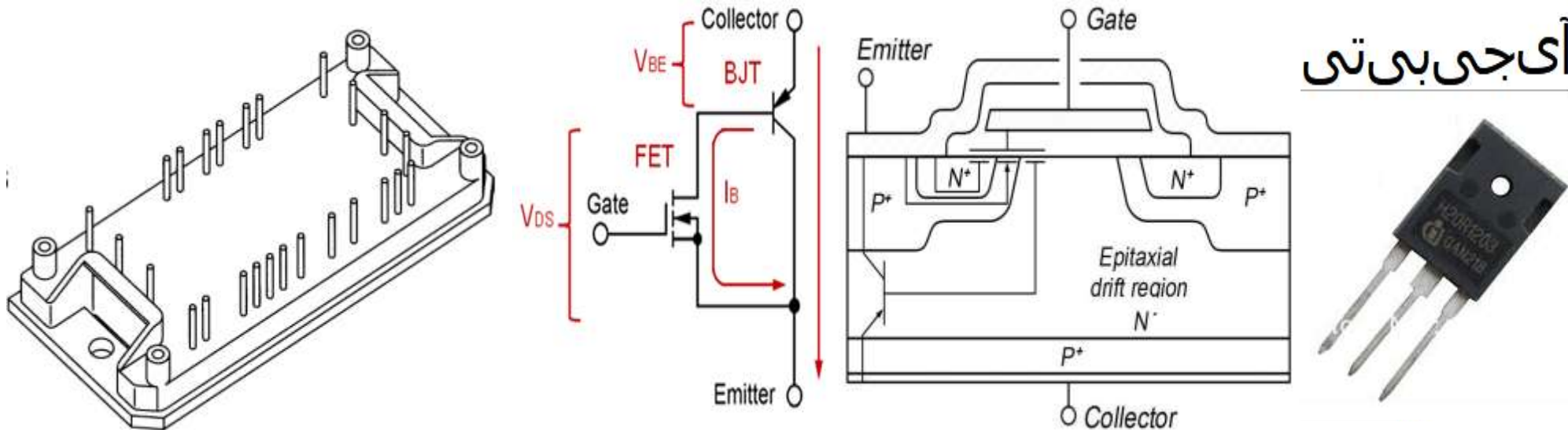
تریستور خاموش‌شونده با گیت یا جی‌تی‌ئی یک گونه خاص از تریستور است که همانند تریستورهای معمولی با اعمال پالس جریان مثبت به گیت روشن می‌شود ولی تفاوتش در این است که می‌توان با اعمال پالس جریان منفی به گیت آن را خاموش کرد. [۲۲]

تریستور کنترل‌شده با نیمه‌رسانای اکسید فلز [ویرایش]

نوشتار اصلی: تریستور کنترل‌شده با نیمه‌رسانای اکسید فلز

تریستور کنترل‌شده با نیمه‌رسانای اکسید فلز یا اِم‌سی‌تی، نوعی تریستور است که ویژگی‌های ترانزیستورهای اثر میدان و تریستور را همزمان در خود دارد. این تریستورها را می‌توان با دروازه‌ای مشابه دروازه مسفت‌ها خاموش و روشن نمود. [۲۳]

آی جی بی تی



ترانزیستور دو قطبی با درگاه عایق شده یا IGBT (کوتاه شده عبارت انگلیسی Insulated gate bipolar transistor) جز **نیمه هادی** قدرت بوده و در درجه اول به عنوان یک سوئیچ الکترونیکی استفاده می شود که در دستگاه های جدید برای بازده بالا و سوئیچینگ سریع استفاده میشود. این سوئیچ برق در بسیاری از لوازم مدرن از جمله **خودروهای برقی**، قطار، یخچال ها، تردمیل، دستگاه های **تهویه مطبوع** و حتی سیستم های استریو و تقویت کننده ها استفاده میشود. همچنین در ساخت انواع اینورترها، ترانسهای جوش و UPS کاربرد دارد.

در فرکانسهای بالای کلیدزنی از یک ترانزیستور جهت کنترل سطح ولتاژ DC استفاده میشود. با بالا رفتن فرکانس ترانزیستور دیگر خطی عمل نمی کند و نویز مخابراتی شدیدی را با توان بالا تولید میکند. به همین سبب در فرکانس کلیدزنی بالا از المان کم مصرف power MOSFET استفاده میشود. اما با بالا رفتن قدرت، تلفات آن نیز زیاد میشود. المان جدیدی به بازار آمده است که تمامی مزایای 2 قطعه فوق را دارد و دیگر معایب BJT و POWER MOSFET را ندارد. این قطعه جدید IGBT نام دارد. در طی سالهای اخیر بدلیل ارزانی و مزایای این قطعه از آن استفاده زیادی شده است.

IGBT (ترانزیستور دو قطبی با گیت عایق شده) یک نیمه هادی جدید و کاملاً صنعتی است که از ترکیب 2 نوع ترانزیستور BJT و MOSFET ساخته شده است. بطوریکه از دید ورودی شما یک MOSFET را می بینید و از نظر خروجی یک BJT. BJT ها و MOSFET ها دارای خصوصیات هستند که از نقطه نظرهایی یکدیگر را تکمیل میکنند.

IGBT (ترانزیستور دو قطبی با گیت عایق شده) یک نیمه هادی جدید و کاملاً صنعتی است که از ترکیب 2 نوع ترانزیستور BJT و MOSFET ساخته شده است. بطوریکه از دید ورودی شما یک MOSFET را میبینید و از نظر خروجی یک BJT. BJT ها و MOSFET ها دارای خصوصیات هستند که از نقطه نظرهای یکدیگر را تکمیل میکنند.

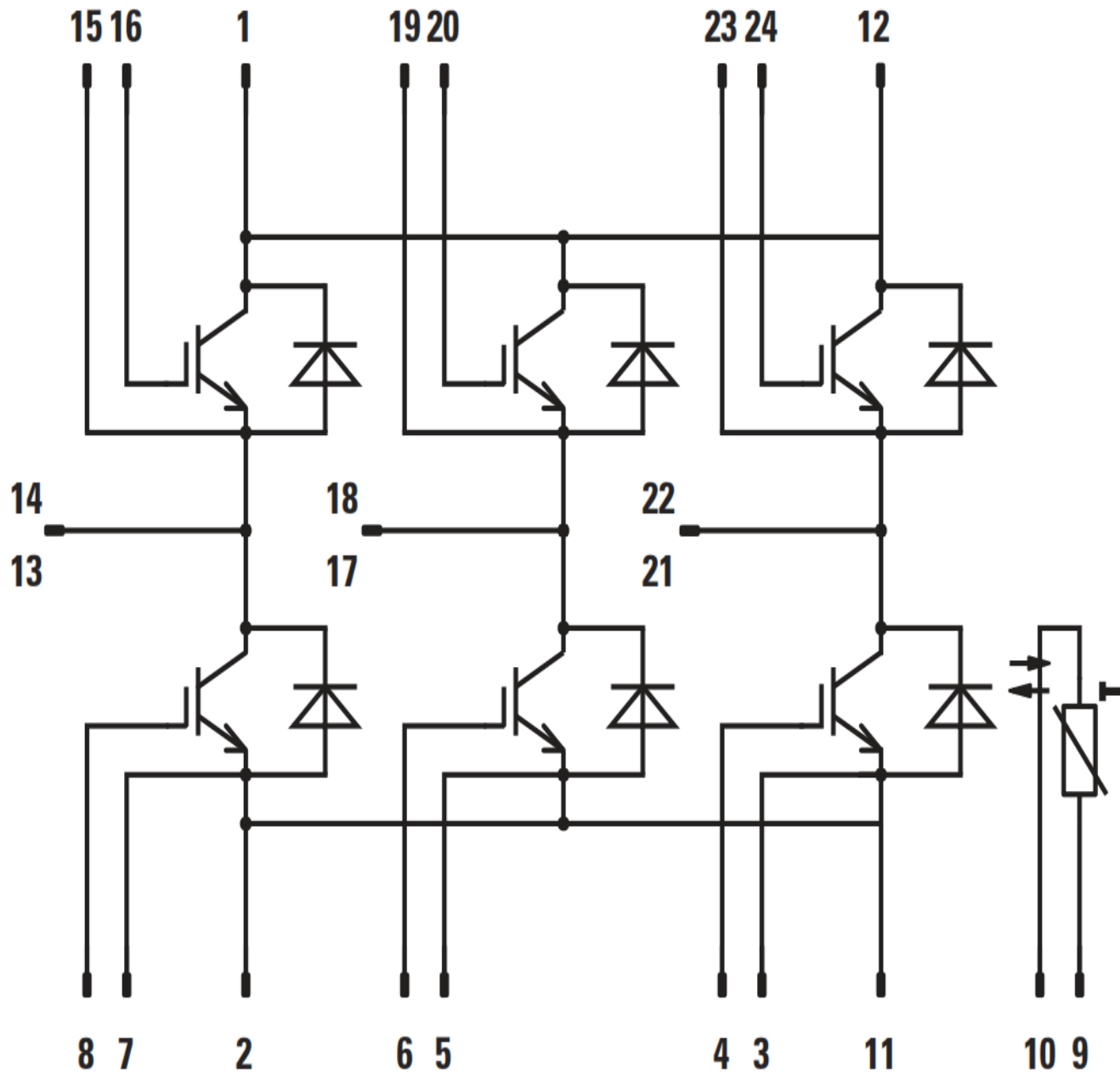
BJT ها در حالت روشن (وصل) دارای تلفات هدایتی کمتری هستند درحالیکه زمان سوئیچینگ آنها به خصوص در زمان خاموش شدن طولانی تر است. MOSFET ها قادرند که به مراتب سریعتر قطع و وصل کنند بنابراین تلفات هدایت آنها بیشتر است. IGBT یک ترانزیستوری است که مزایای BJT و MOSFET را باهم دارد مثل:

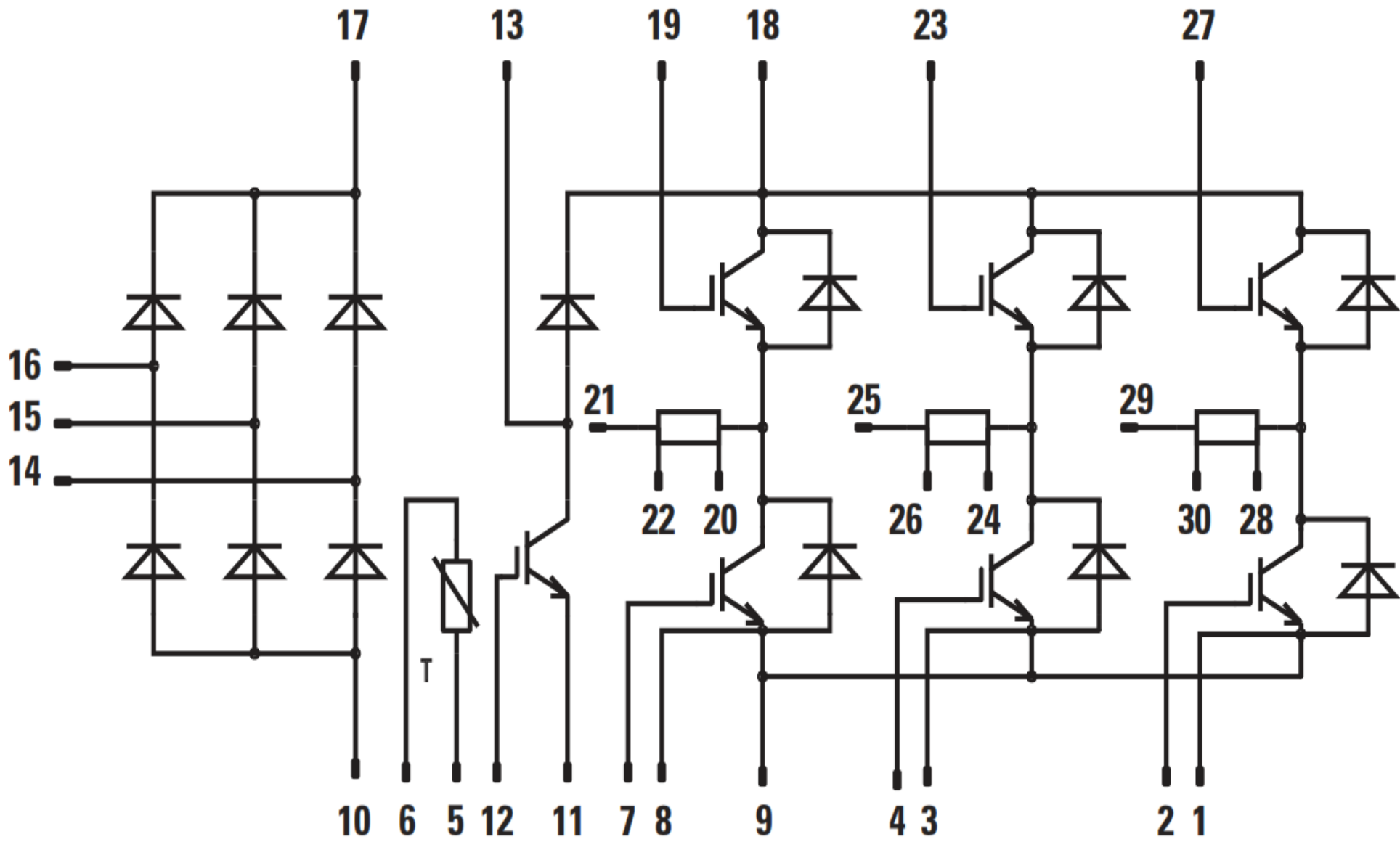
- امپدانس ورودی بالا مثل MOSFET

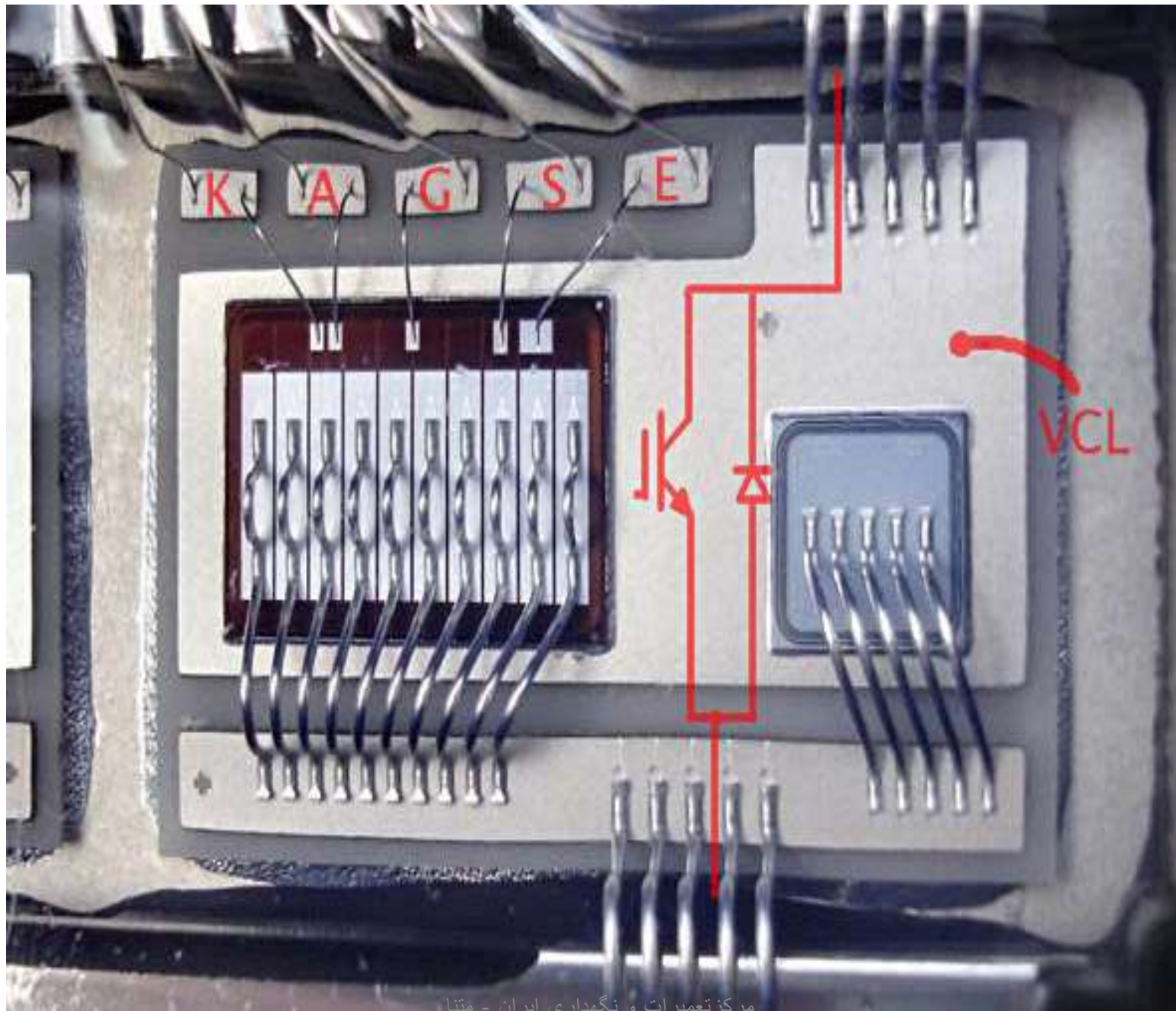
- افت ولتاژ و تلفات کم مانند BJT

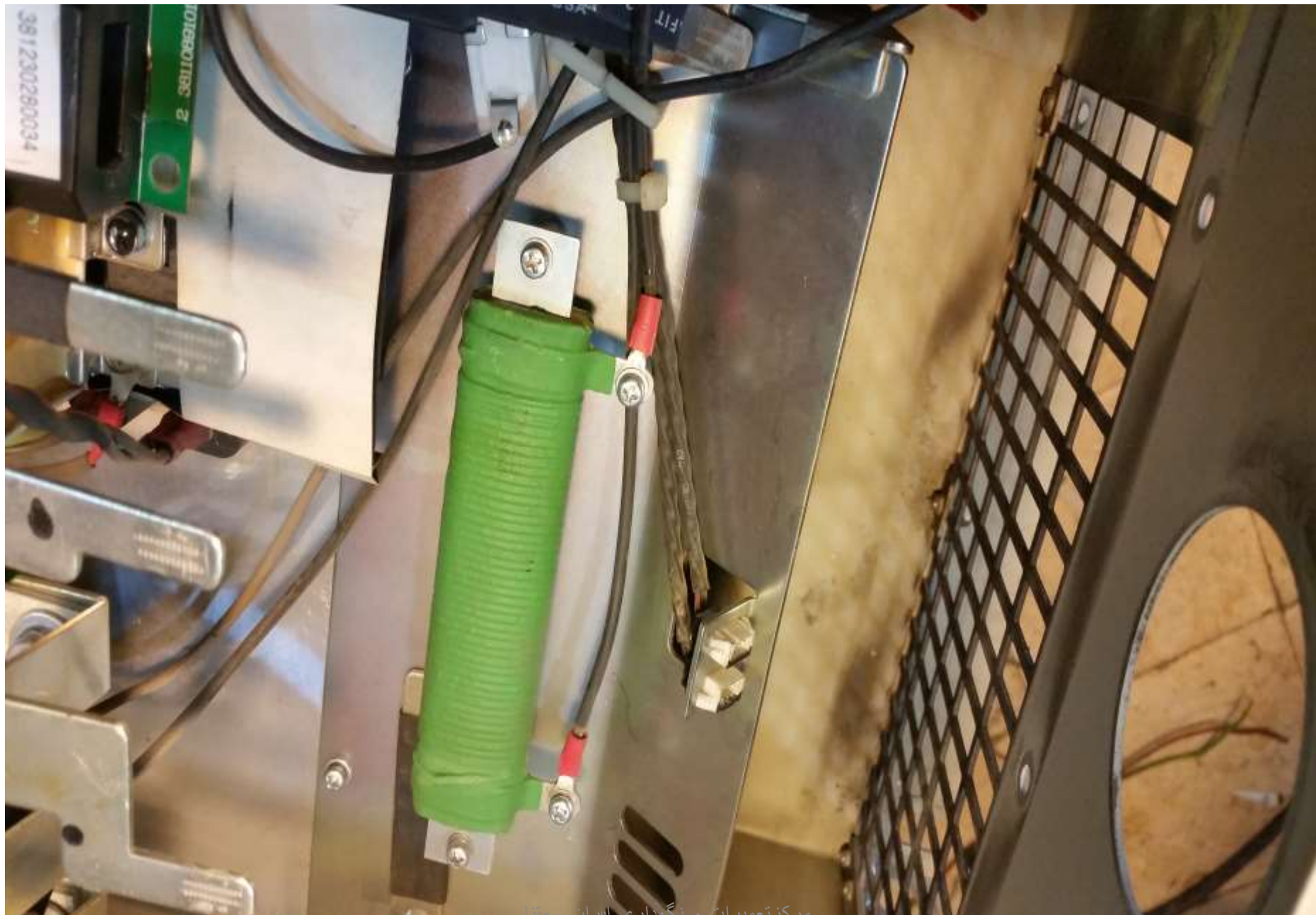
- نظیر BJT دارای ولتاژ حالت روشن (وصل) کوچکی است.

اسامی پایه ها هم از روی همان اسامی قبلی انتخاب شده G از MOSFET و C,E از ترانزیستورهای BJT. در نتیجه با این ترکیب ساده شما المانی را استفاده میکنید دارای امپدانس بالای گیت و قابلیت تحمل ولتاژ بالا است. سرعت سوئیچ کردن این نوع دارای محدودیت بوده بطور نمونه 1KHz تا 50KHz که در کل بین دو نوع BJT و MOSFET قرار میگیرد. و بخاطر امپدانس ورودی بسیار بالایی که دارد بسیار حساس می باشد. و بیشتر در کوره های القایی برای تقویت دامنه ولتاژ استفاده میشود. و در کل مورد استفاده این نوع ترانزیستورها بیشتر برای راه اندازی المانهای توان بالا می باشد. مهمترین و تقریباً تنها کارایی IGBT سوئیچینگ جریانهای بالا میباشد.

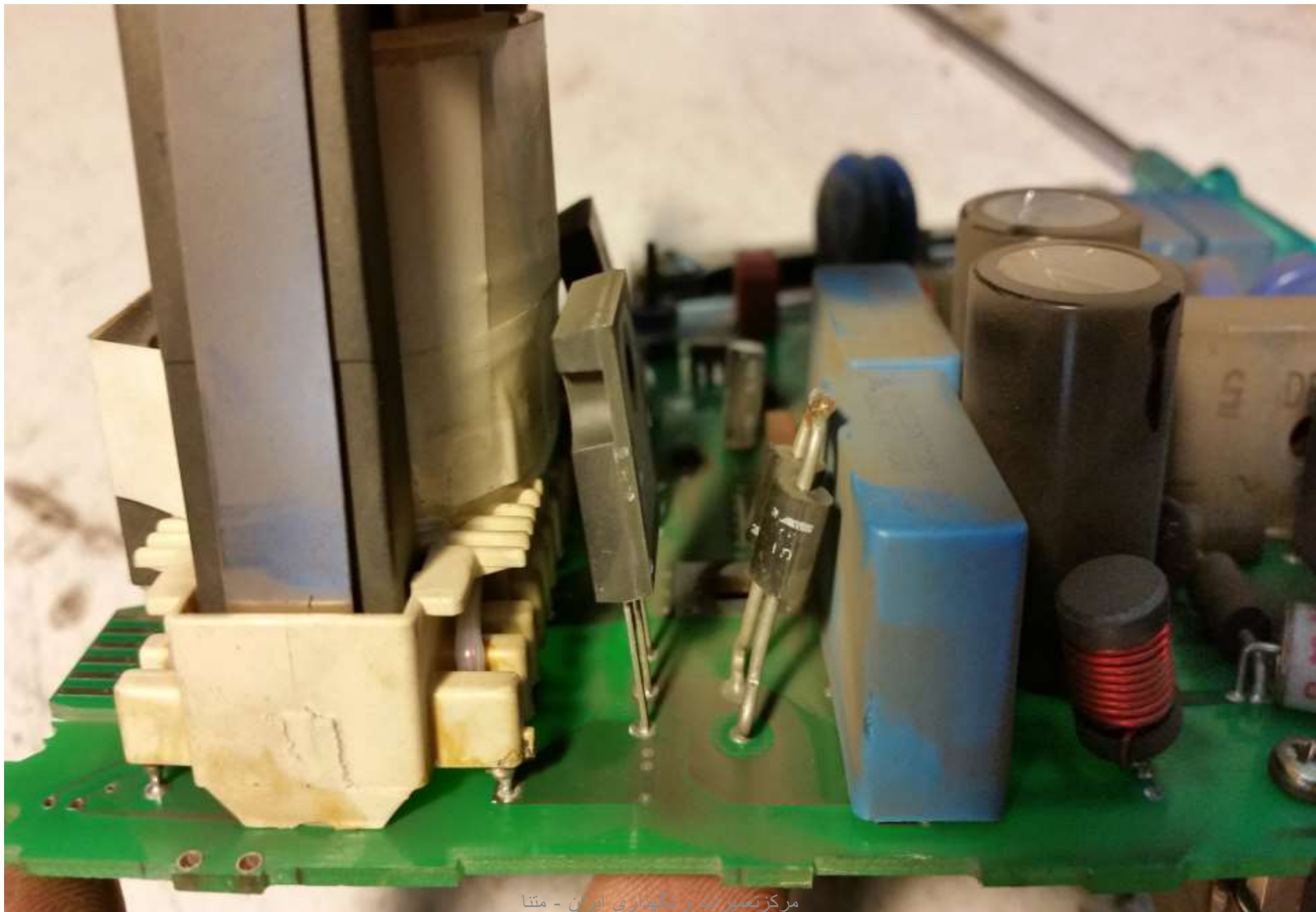














2945005703

1S

بخش ۷ :

روند عیب یابی ، تعمیر و تست درایو

الگوریتم عیب یابی و تعمیرات درایو :

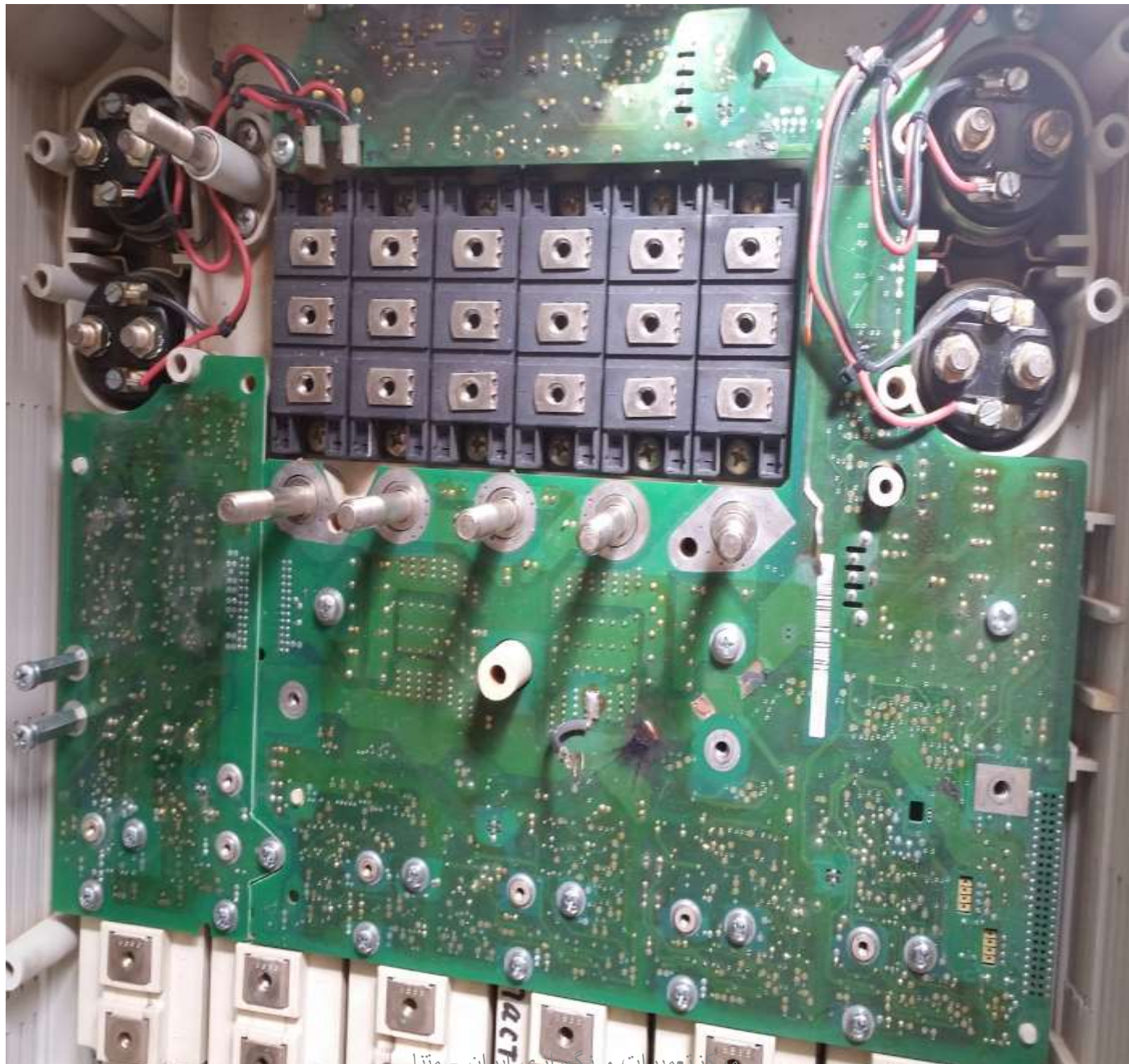
- ۱- کسب اطلاع از زمان و نحوه بروز خطا
- ۲- بررسی لیست آخرین خطاهای ثبت شده
- ۳- علامت گذاری و دمونتاز کردن بخش معیوب
- ۴- شناسایی علائم آسیب (تست سرد یا گرم)
- ۵- تهیه پشتیبان یا لیست پارامترها
- ۶- تعویض قطعات و بردهای معیوب
- ۷- تست سرد و گرم نهایی
- ۸- تنظیم مجدد پارامترها و راه اندازی نهایی













VFD Faults: Input Phase Loss or Under-Voltage

- Verify phase-to-phase voltage.
- Verify input current in all 3 phases
- If permissible, look at voltage drop across each pole of the breaker or fuse. You must follow company procedures!
- Look at the connection points for the breaker or fuse – are they discolored?
- Compare your meter readings to the VFD display – do they agree? (Know how to use your meter and verify, measure and re-verify.)
- Be aware – some VFDs monitor ripple current on DC bus to indicate input phase loss / undervoltage.
- Management of DC bus without mains?
- Where's the squirrel?

VFD Faults: Output Phase Loss

- Verify balanced phase-to-phase output with your meter.
 - Know that the reading may not be what you expect as your meter may “ring” on the drive waveform.
 - Balance is important . Best to drop the motor leads when practical.
- Is there a bypass? Have you validated the isolation contactor and it’s control?
- VFD configured for bypass?
- Verify the motor lead connections.
- Is there a line of sight disconnect?
- Drive type and motor control algorithm will effect how a VFD trips on OPL (ACS550 only trips in vector mode)

VFD Faults: Instantaneous Overcurrent

- Start up problem or has VFD been running for some period?
- Balanced input and output voltage?
 - Check input current in each leg, as this verifies the rectifier.
 - Check output currents in each leg to verify the motor.
- Motor ramping up in speed or only when approaching full speed
- Motor cables together or smoking insulation? All 3 motor leads must be run together.
- Mechanical problem
- Bypass? Isolation contactor chattering? or pilot relay?
- Conduit box: taping inspected? Have leads rubbed together?
- Motor : location – wet, hot, ultra high efficiency

VFD: Overload

- Initial Start-Up – Verify Parameter sets
- Measure DC bus – do you have a solid bus
- Has it ever run? What changed?
- Balanced output voltage? Phase-to-phase – check for balance – not level.
- Balanced output currents?
- Set up issue: Acceleration too short, gains too high, PID
- Multiple motors in a common conduit? Tray? – What is the Mfg. recommendation?
- Scope Available? Look at incoming waveforms – especially if tripping at a higher speed (may be IOC)

Troubleshooting

VFD Faults: Ground Fault

- Motor leads up or down?
- Condition inside conduit?
- Most common is moisture in conduit or motor
- Corner Grounded Delta input?
- Subsidence?
- Multiple motor leads in conduit?
- Long motor leads – over 100'?
- How much ground current do you measure?
 - What kind of conductor was used?
 - Has it been ohmed out?
 - Do you have a ground plane?

VFD Faults: Unbalanced Currents

- Drop motor leads and verify output voltage phase-to-phase.
- Roll motor leads (be particularly concerned about reversing the motor). Does the issue follow the motor lead or stay in the same phase?
- Conduit box: Taping, connections, and skinned wires/connection.
- Grounding.
- Motor: If output voltages are balanced, then direct attention to motor.
- Lugs discolored
- Motor integrity

VFD Faults: DC Bus Overvoltage

- Mains Overvoltage
 - Possible spike or change in the line voltage.
 - PFCC (notice time of day).
 - Lightening.
 - Line strike (power pole strike).
 - Line reactor.
 - DB resistors.
- Regenerative Overvoltage
 - Has application worked in past?
 - Overhauling Loads.
 - Deceleration ramp.
 - DB resistor: Installed, OL tripped.
 - Decel ramp adaptation: automatic extension of ramps.

Fault History

- Many VFDs have a fault history.
- Review for multiple faults. If time stamped note time.
- More than one fault may have happened at the same time.
- Self test ?
- Reference the VFD manual.

عوامل بروز خطای اضافه جریان :

۱ - Line-to-Line Short

۲ - Ground Fault

۳ - Shoot Through

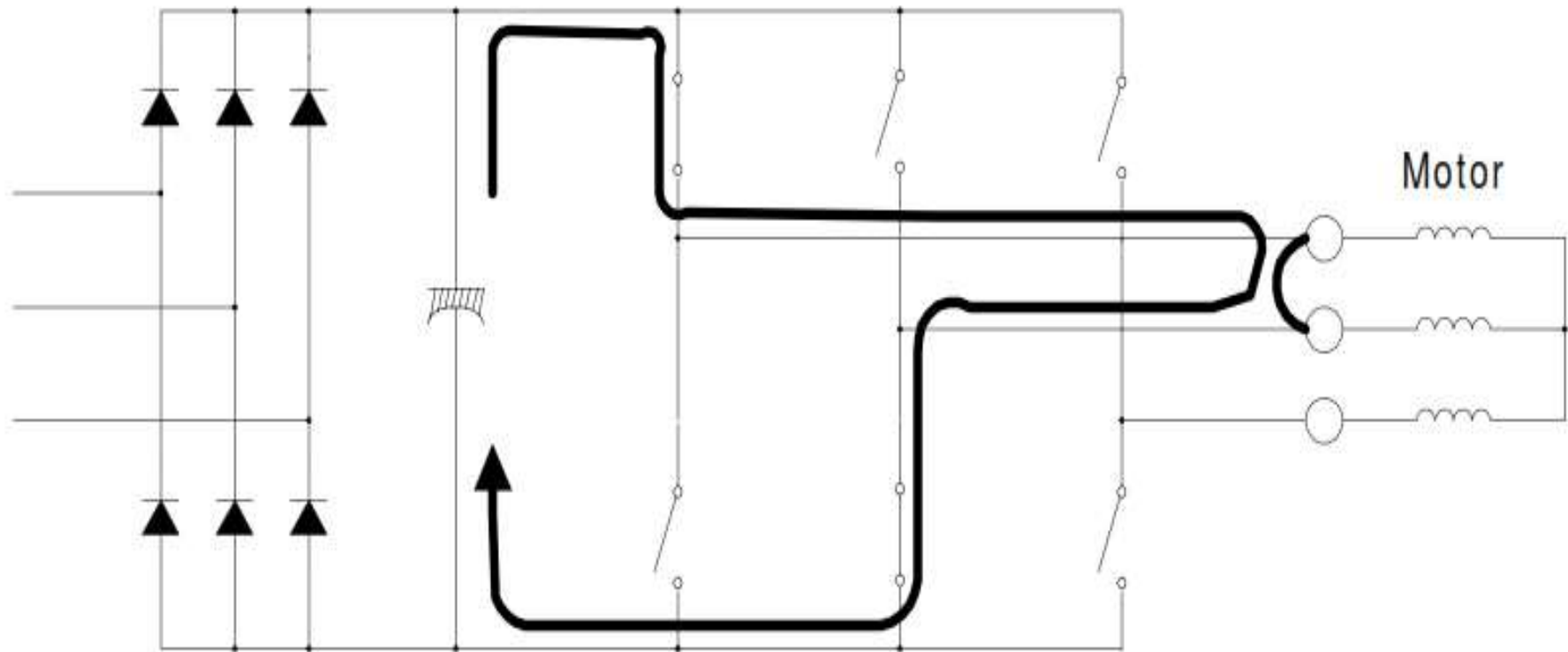


Figure 1: Current Flow during Line-to-Line Short

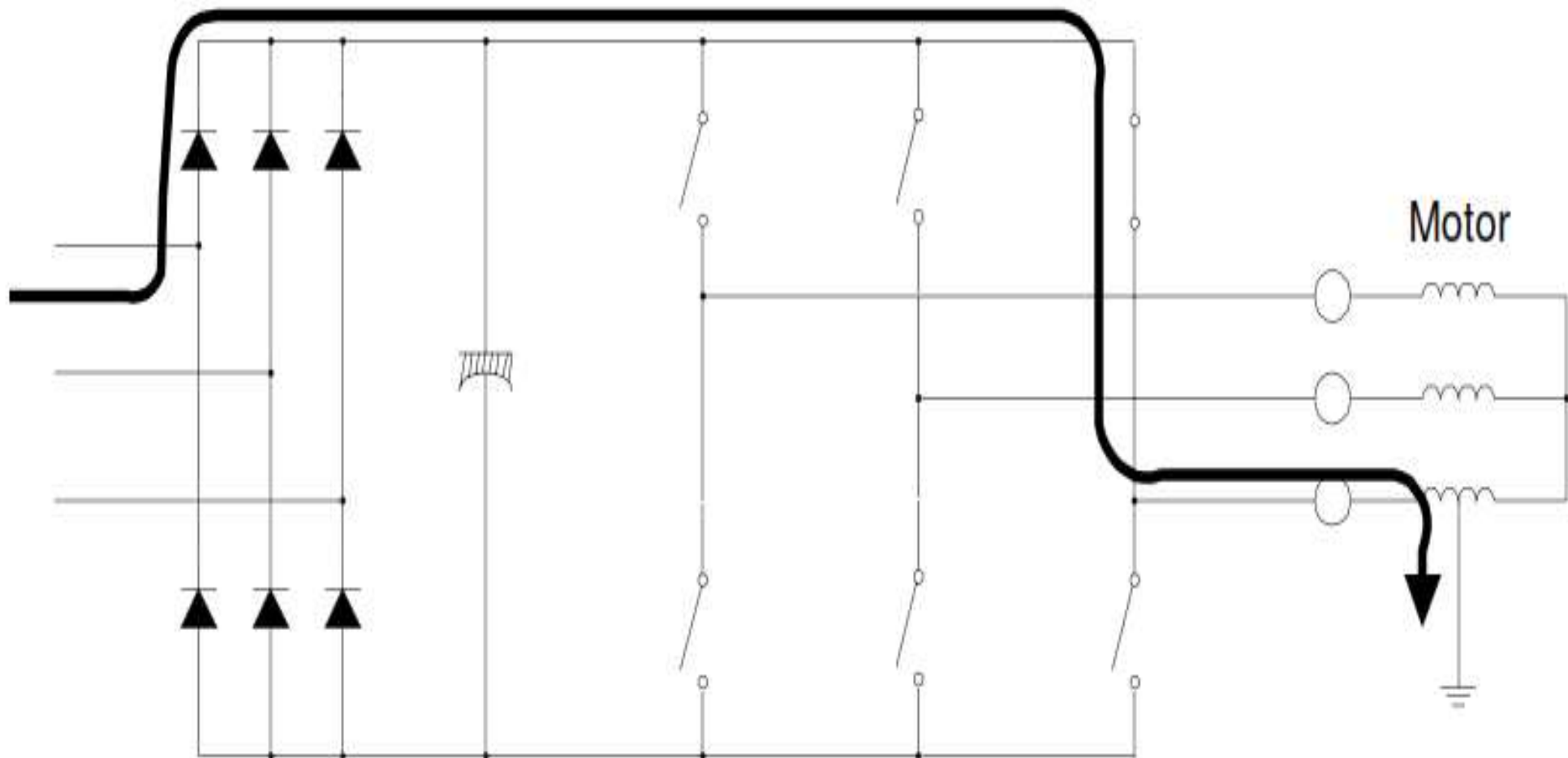


Figure 2: Current Flow during Ground Fault

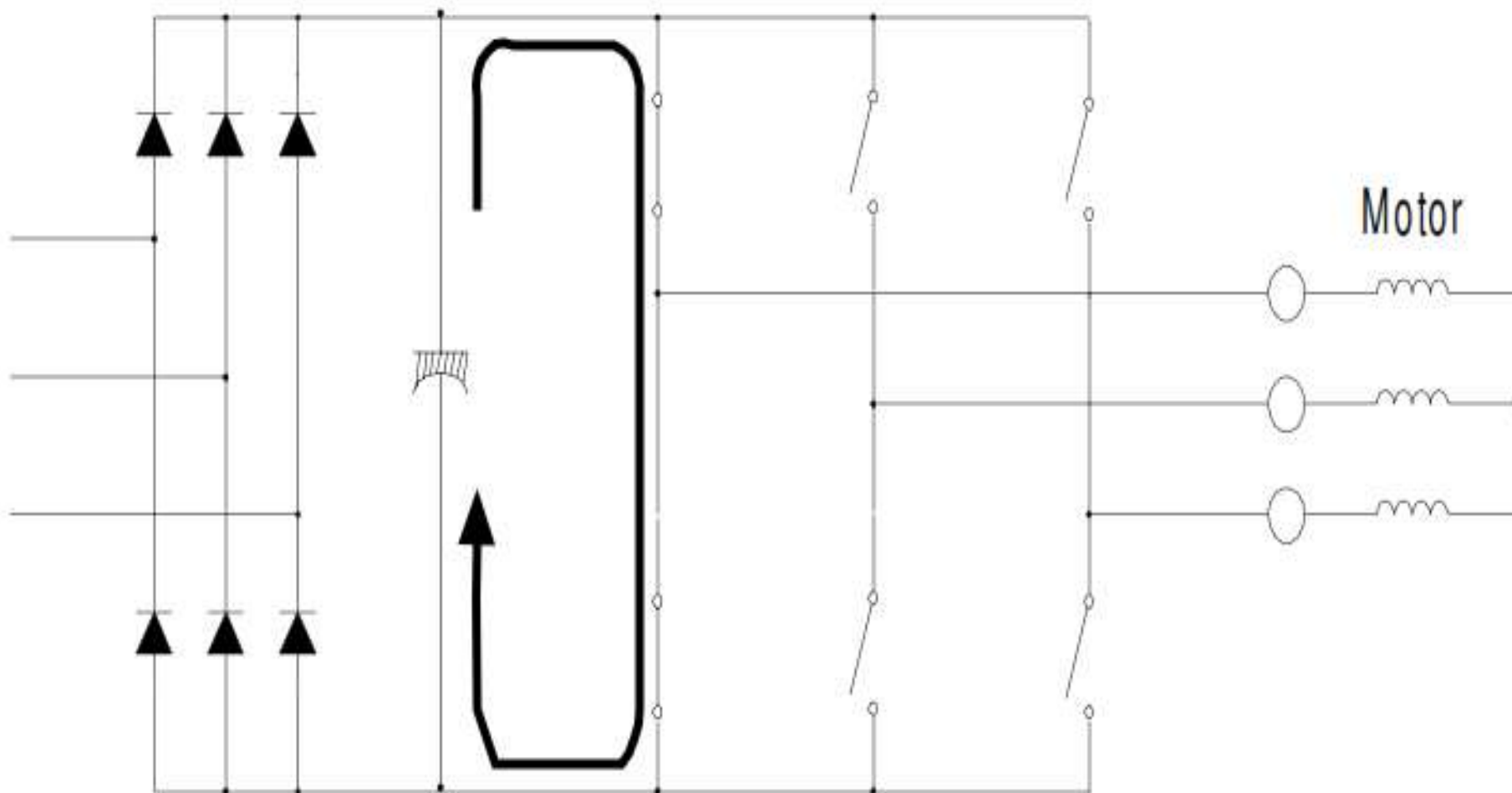
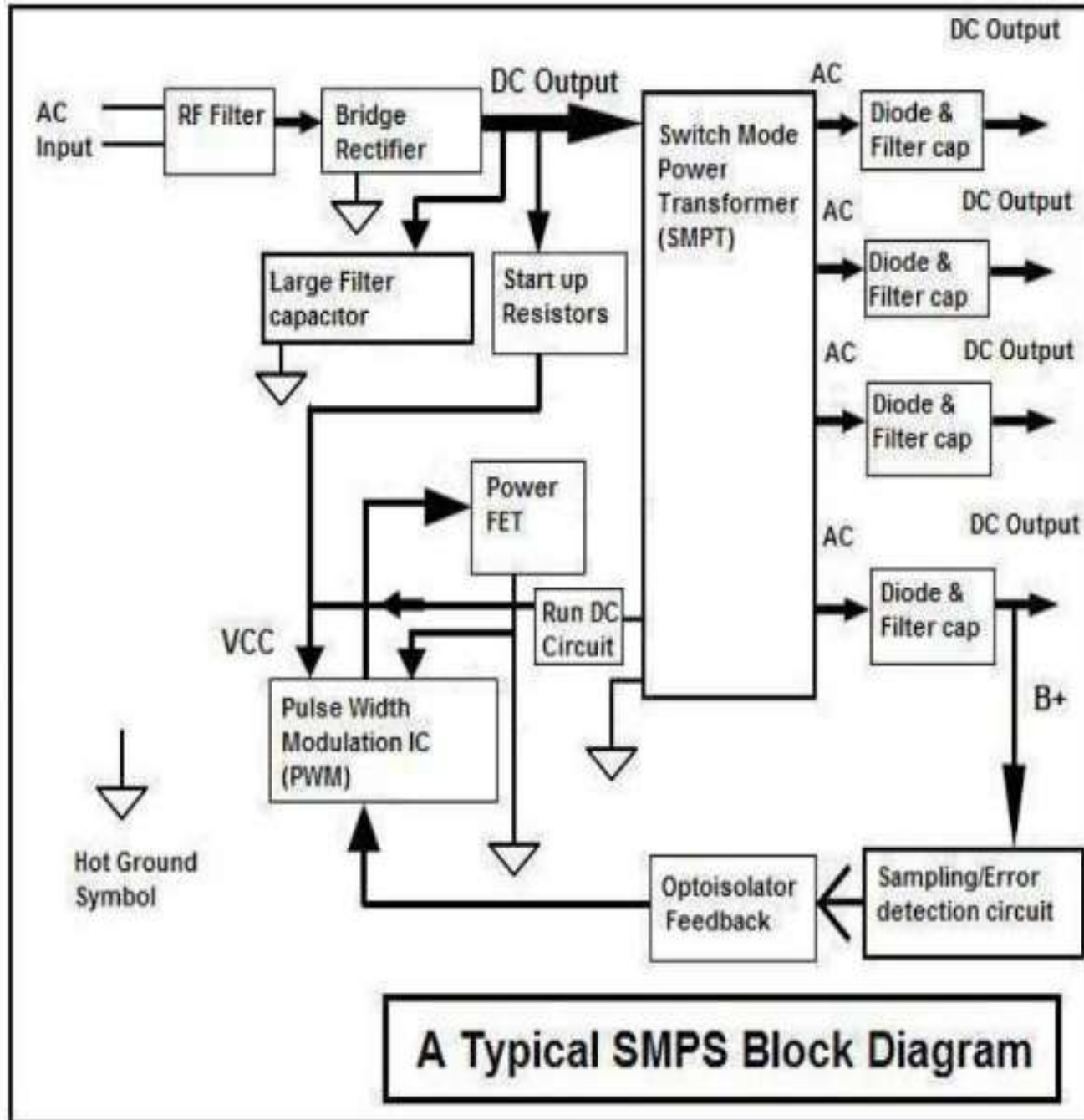


Figure 3: Current Flow during Shoot Through Mode

بخش ۸ :

عیب یابی و تعمیر تغذیه سوئیچینگ



A Typical SMPS Block Diagram

اصول کار منبع تغذیه سوئیچینگ در مقایسه با منبع تغذیه خطی (Linear) متفاوت است. ولتاژ AC ابتدا به مدار فیلتر RF وارد می شود جایی که وظیفه آن جلوگیری از تداخل امواج زاید واحد منبع تغذیه روی برق ورودی اصلی است که ولتاژ AC را توسط پل دیود به ولتاژ خروجی DC ناصاف (نوسان دار) تبدیل کرده و سپس توسط یک خازن صافی بزرگ (معمولا ۲۲۰ میکروفاراد و ولتاژ کاری ۴۵۰ ولت) فیلتر می شود. ولتاژ DC صاف شده سپس از مقاومت های Startup عبور کرده و به ترانسفورمر سوئیچینگ پاور وارد می شود. زمانی که ولتاژ از مقاومت های اهم بالا (مقاومت های Startup) عبور می کند، ولتاژ کاهش یافته و به پایه تغذیه VCC، PWM IC (Pulse Width Modulation) وارد می شود.

مدار RUN DC که شامل یک مقاومت و یک دیود است باعث می شود Power IC به صورت پایداری فعالیت کند. زمانی که PWM IC ولتاژ را دریافت می کند، سیگنالی به ترانزیستور (معمولا FET) ارسال می کند که تغییری در میدان مغناطیسی سیم پیچ ترانسفورمر ایجاد می کند و میدان مغناطیسی القا شده، ولتاژ را در سیم پیچ ثانویه تولید می کند.

هر یک از ولتاژهای AC ایجاد شده در سیم پیچ ثانویه سپس یکسوسازی، فیلتر و تنظیم می شود تا ولتاژ DC تمیزی تولید شود.

یکی از ولتاژهای اصلی خروجی DC ، ولتاژ B+ می باشد. خروجی ولتاژ تغذیه B+ از طریق

Power IC (مدار کشف خطا از ولتاژ نمونه گیری شده) و مدار فیدبک دوباره به Power IC

برمی گردد. هنگامی که ولتاژ تغذیه B+ اندکی افزایش یا کاهش داشته باشد ، Power IC خروجی را تصحیح خواهد کرد.

نکته : همه طراحی های SMPS براساس بلوک دیاگرام شکل ۳.۱ ساخته نمی شوند. بعضی SMPS های قدیمی تر از PWM

IC جهت راه اندازی ترانزیستور استفاده نمی کنند (بعضی از مدل ها از ترانزیستور استفاده می کنند) در عوض آنها از مدار نوسان ساز استفاده می کنند که شامل بعضی قطعات دیگر برای راه اندازی FET یا ترانزیستور است که در تصویر ۳.۲ دیده می شود.

در بعضی از مدل ها مدار Sampling Error و فیدبک در بخش ثانویه قرار ندارند اما در عوض در بخش اولیه قرار گرفته اند (شکل ۳.۲۰)

در مدل های جدیدتر ، شما Power FET را نمی بینید چون داخل Power IC قرار داده شده اند. (شکل ۳.۴)

اگر یکی از این مدارها درست کار نکند باعث می شود مشکلاتی در منبع تغذیه ایجاد شود. ۱۱ مدار شامل موارد زیر است:

(۱) Input Protection (محافظ ورودی) و EMI Filter (مدار فیلتر امواج مغناطیسی زاید)

(۲) Bridge Circuit (مدار پل)

(۳) مدار StartUp و RunDC

(۴) Oscillator Circuit (مدار نوسان ساز)

(۵) Secondary Output Voltage Circuit (مدار ولتاژ خروجی ثانویه)

(۶) Sampling Circuit (مدار نمونه گیری)

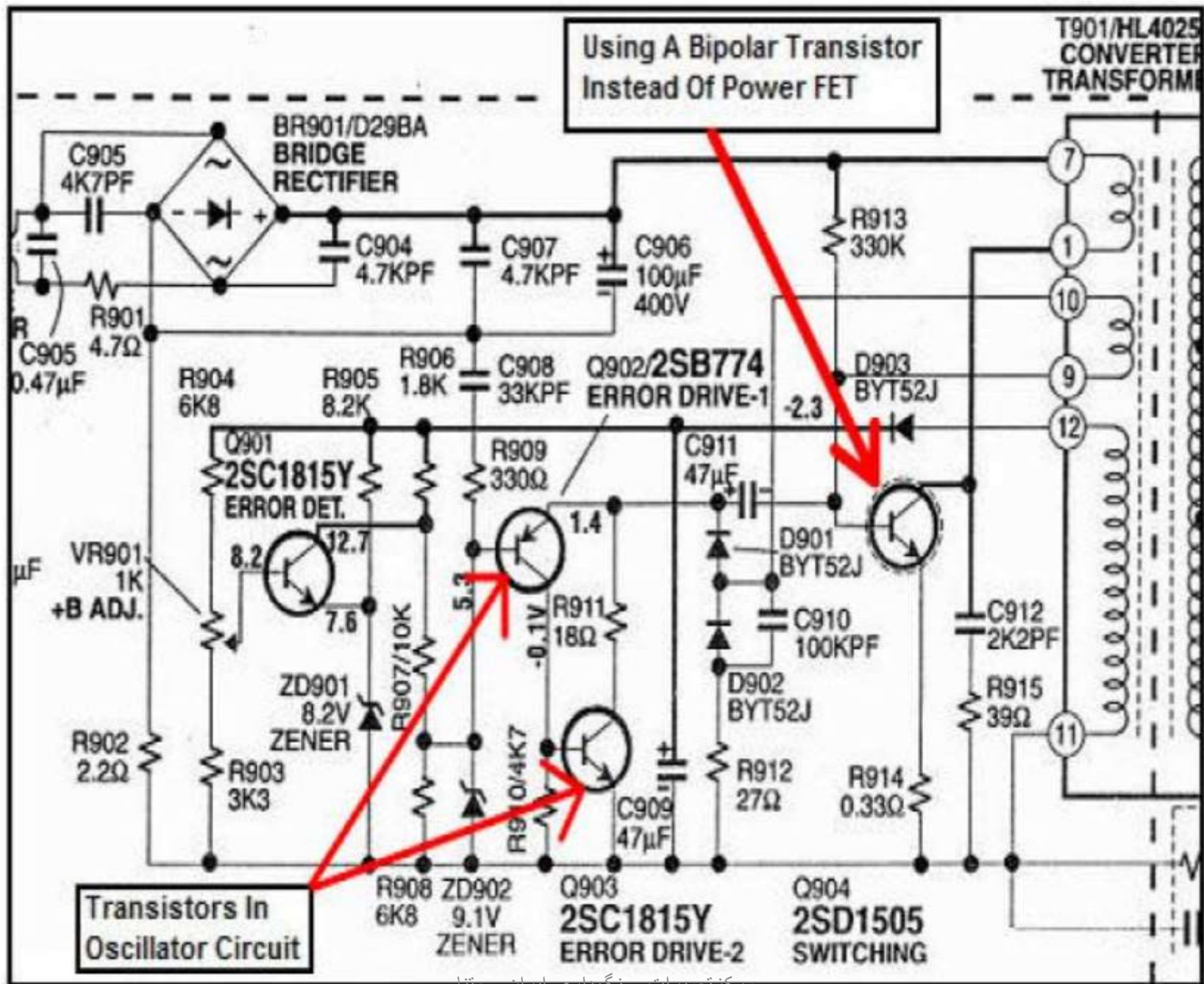
(۷) Error Detection (مدار کشف خطا)

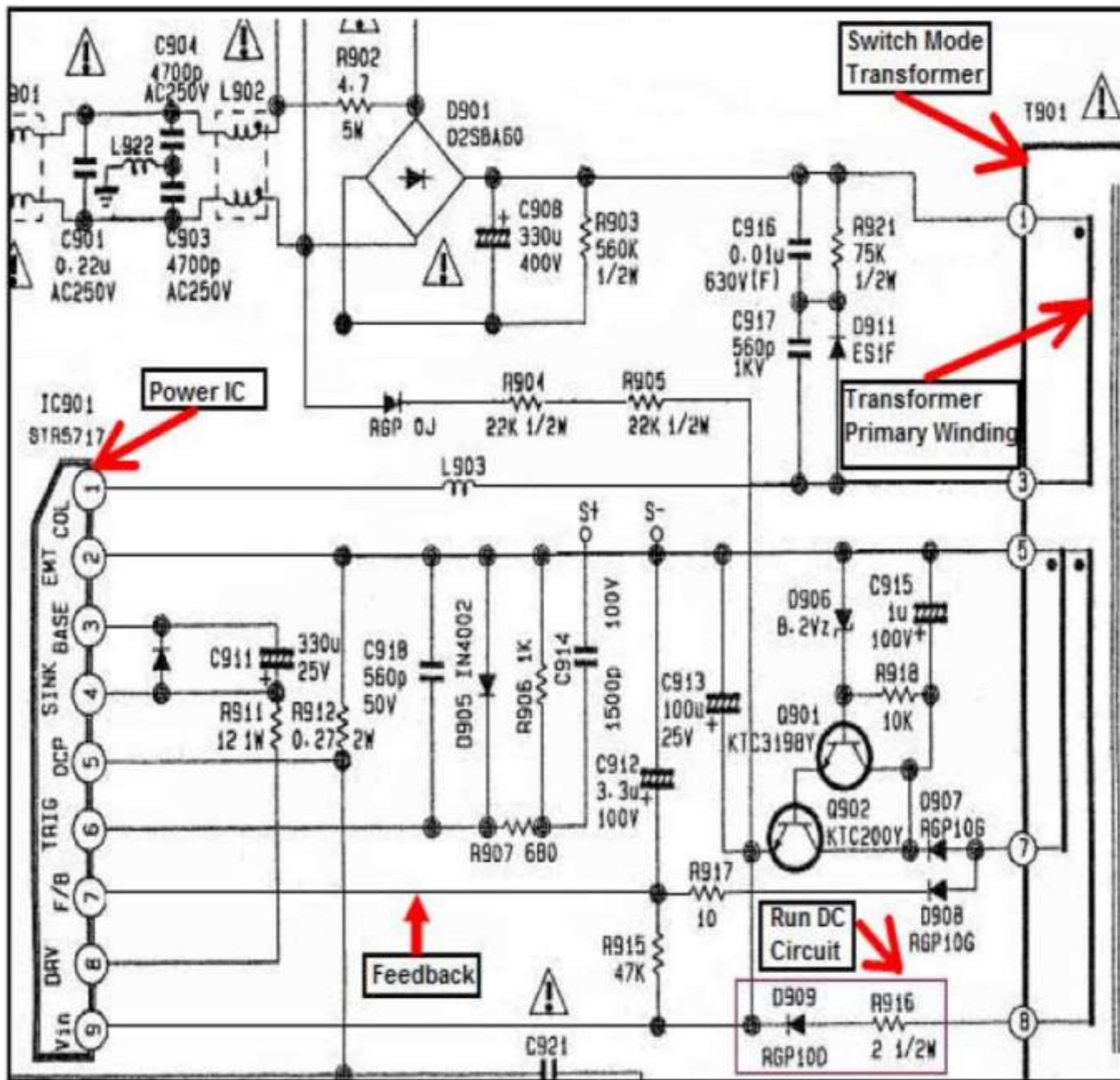
(۸) Feedback Circuit (مدار فیدبک)

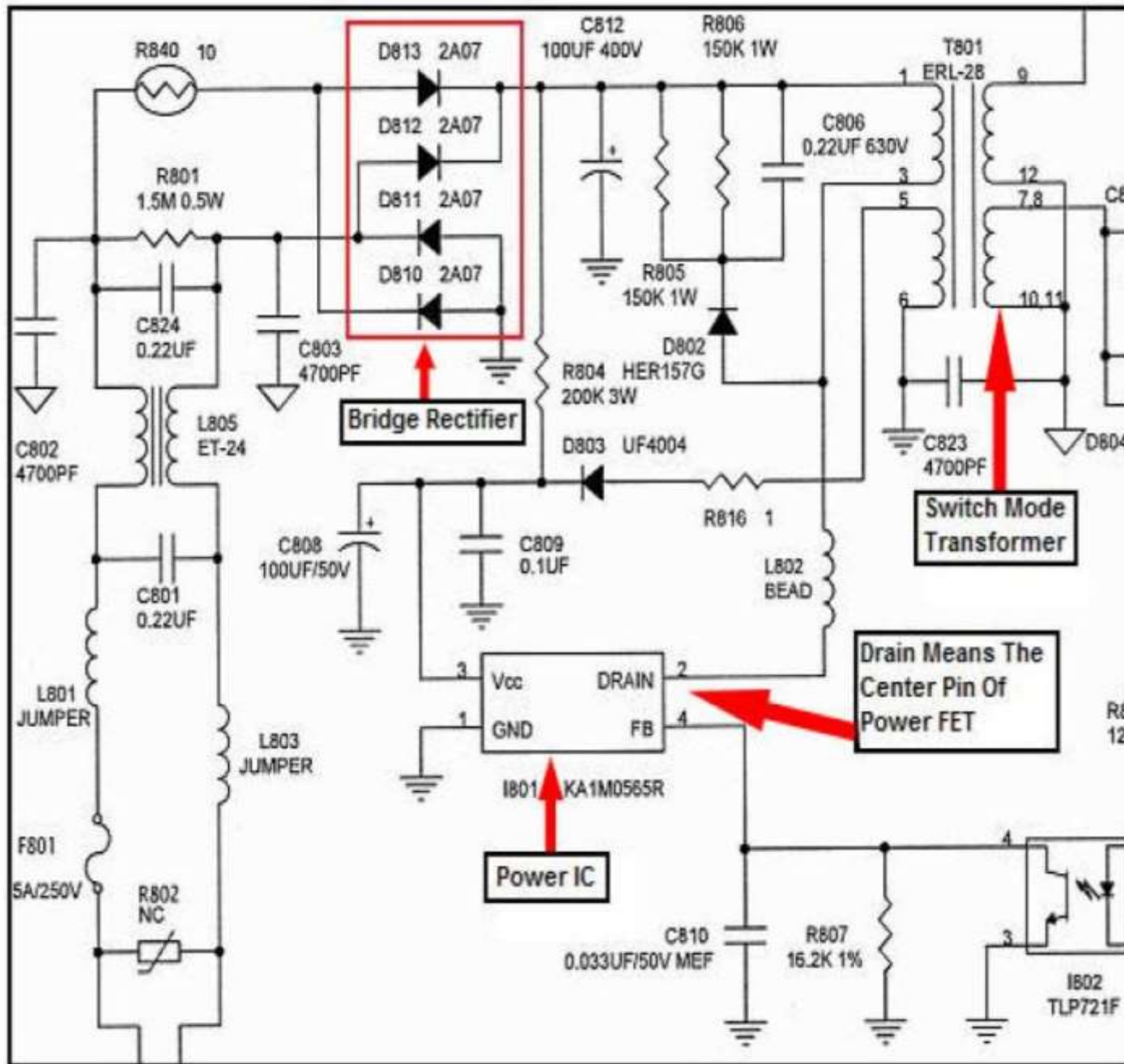
(۹) Protection Circuit (مدار محافظ)

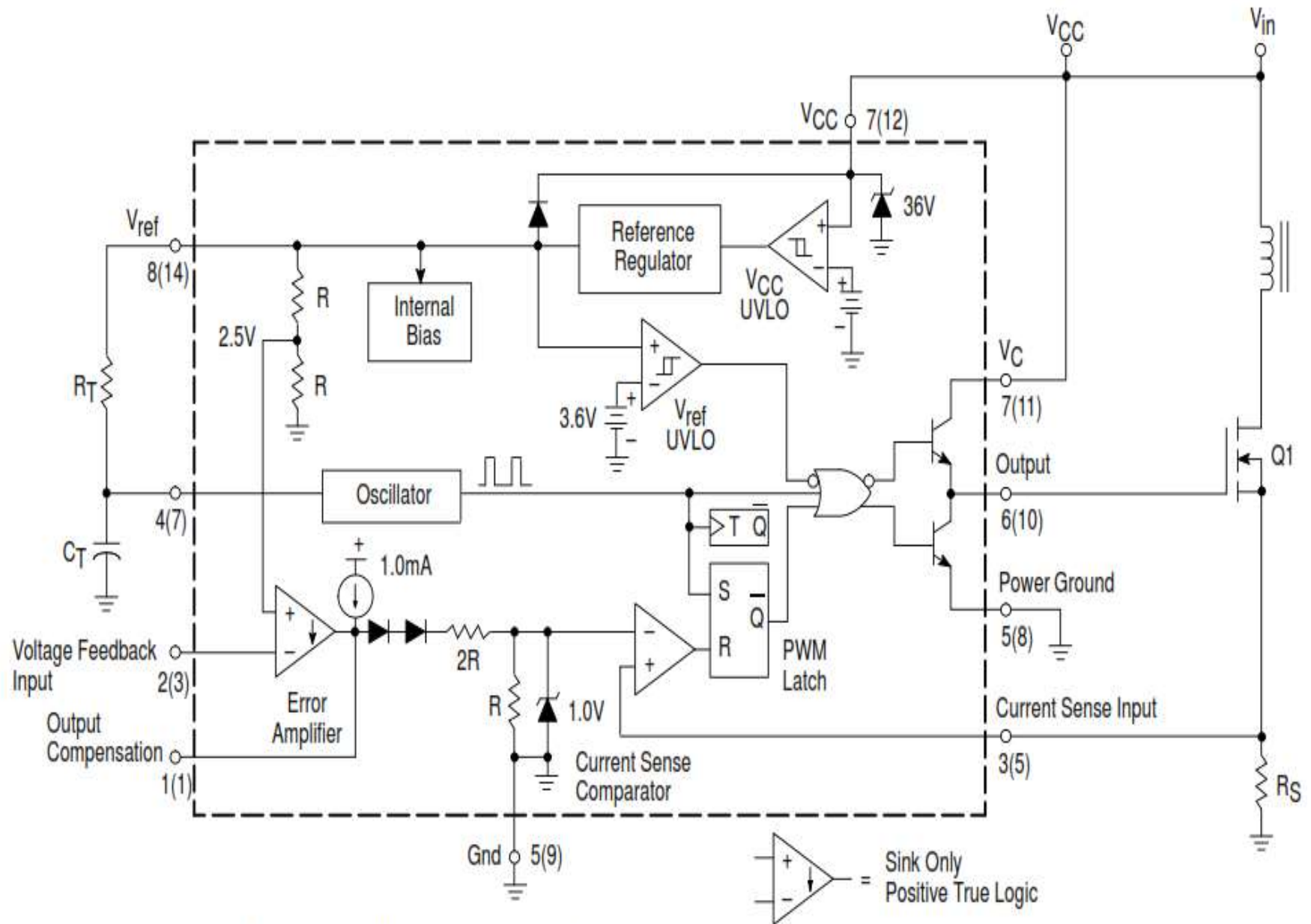
(۱۰) Standby Circuit (مدار استندبای)

(Power Factor Correction Circuit (مدار PFC)



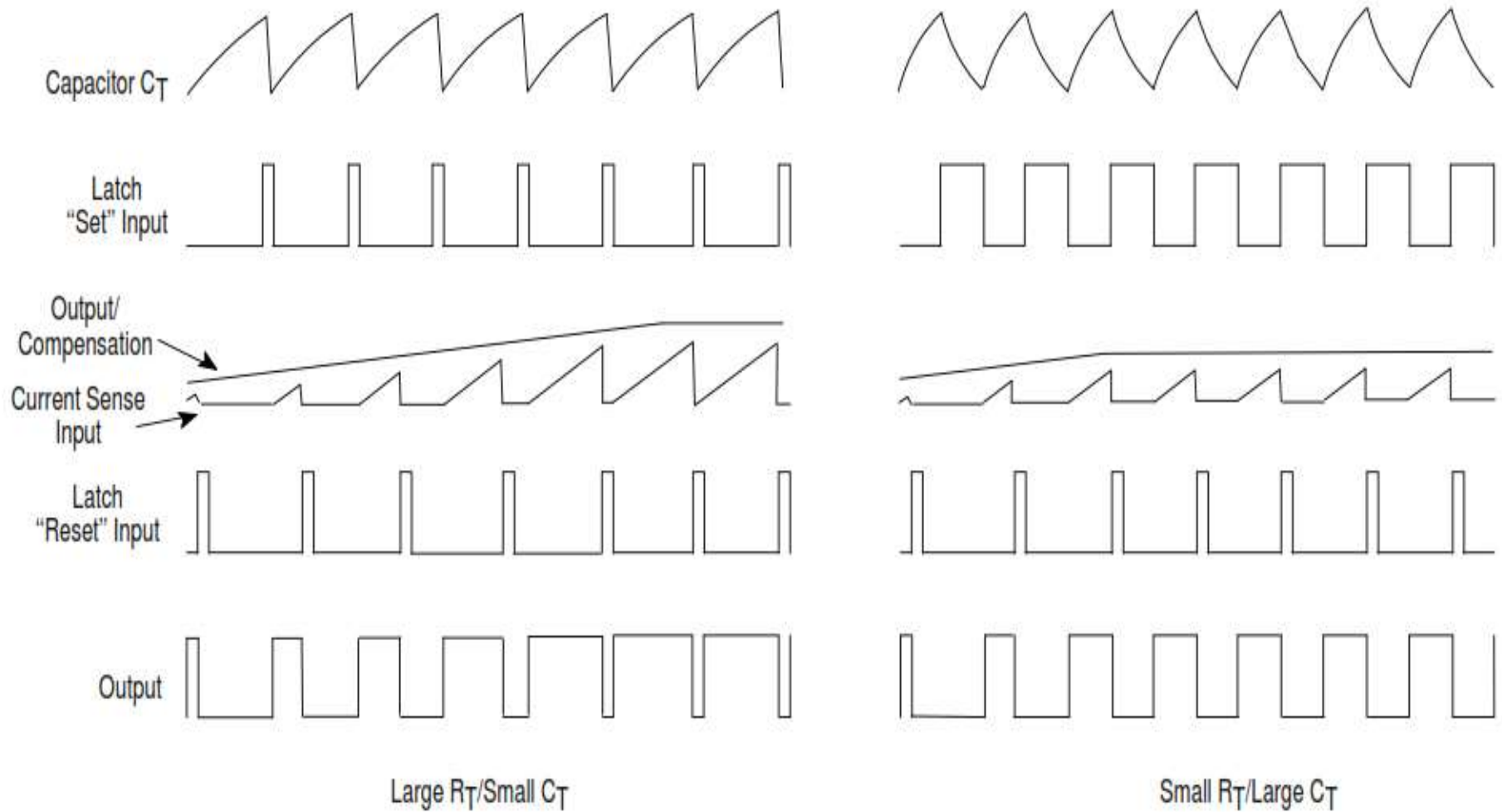






Pin numbers in parenthesis are for the D suffix SO-14 package.

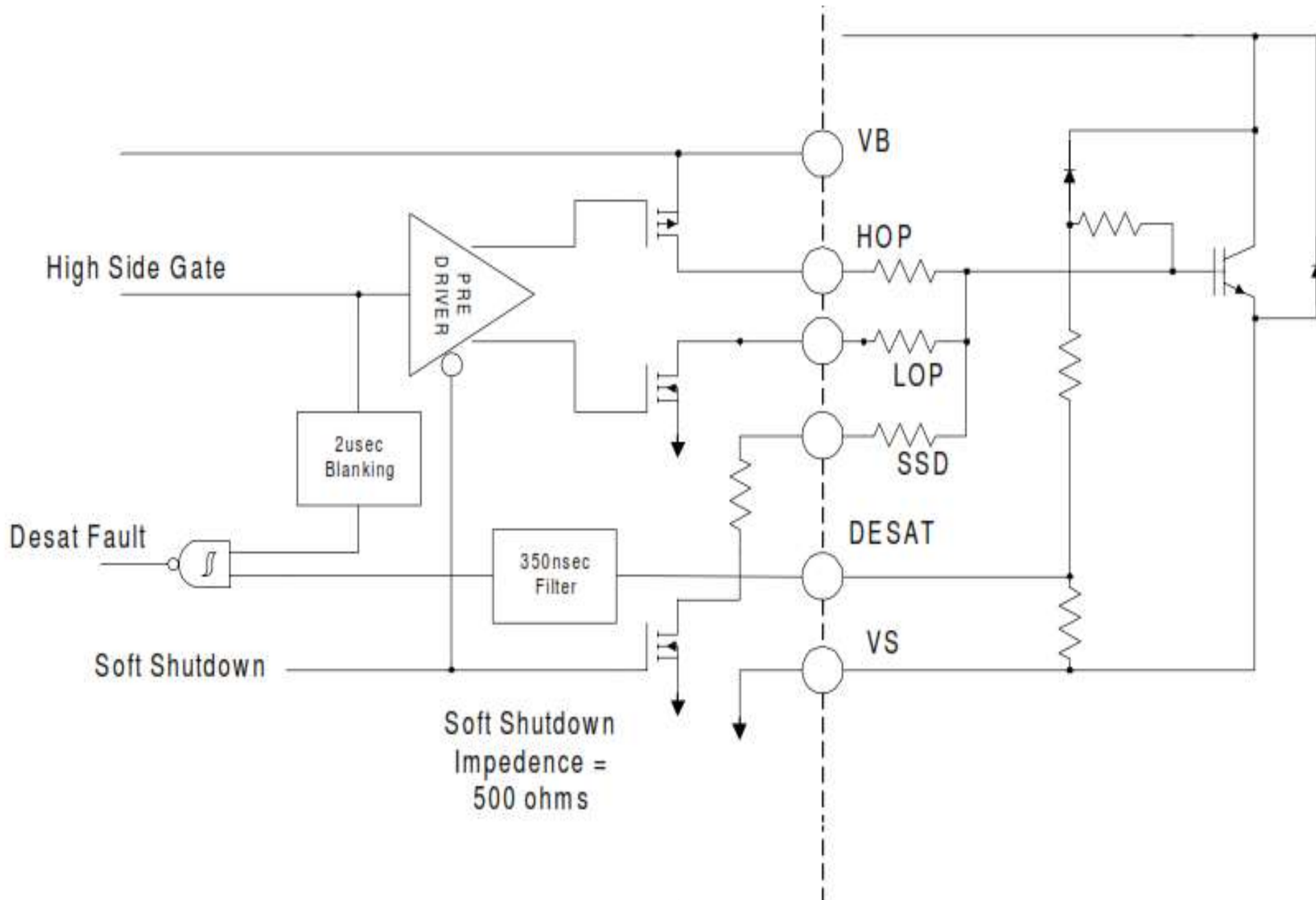
Figure 16. Timing Diagram





بخش ۹ :

عیب یابی و تعمیر بخش قدرت و IGBT



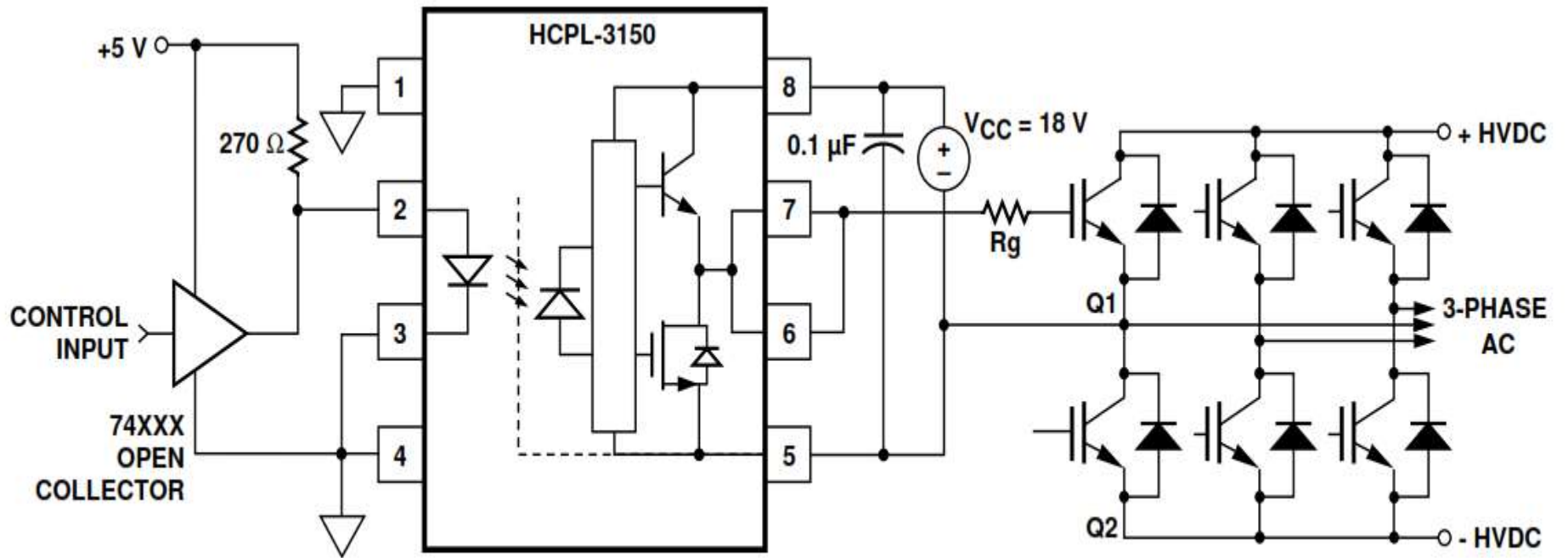
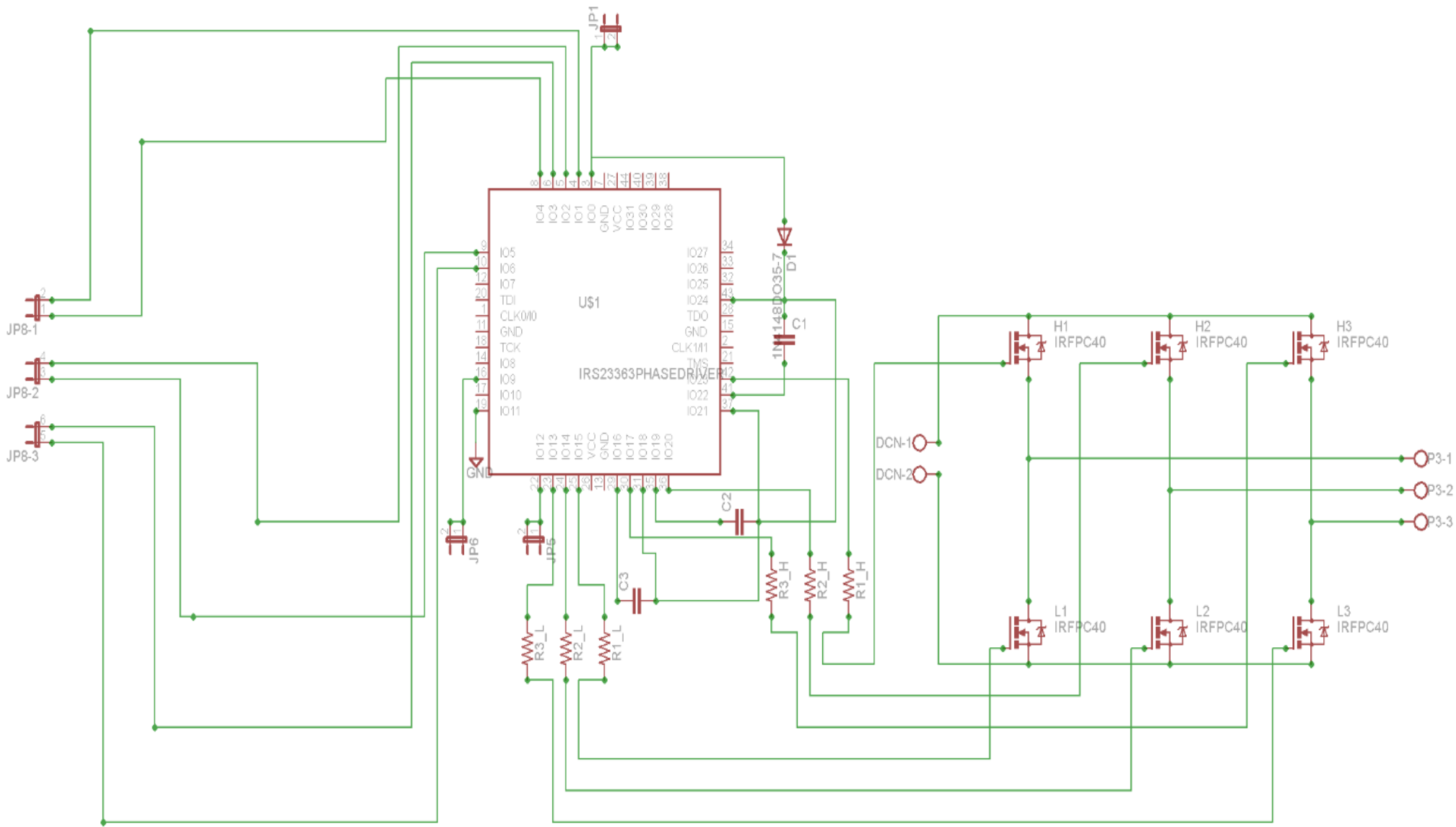


Figure 25. Recommended LED Drive and Application Circuit.

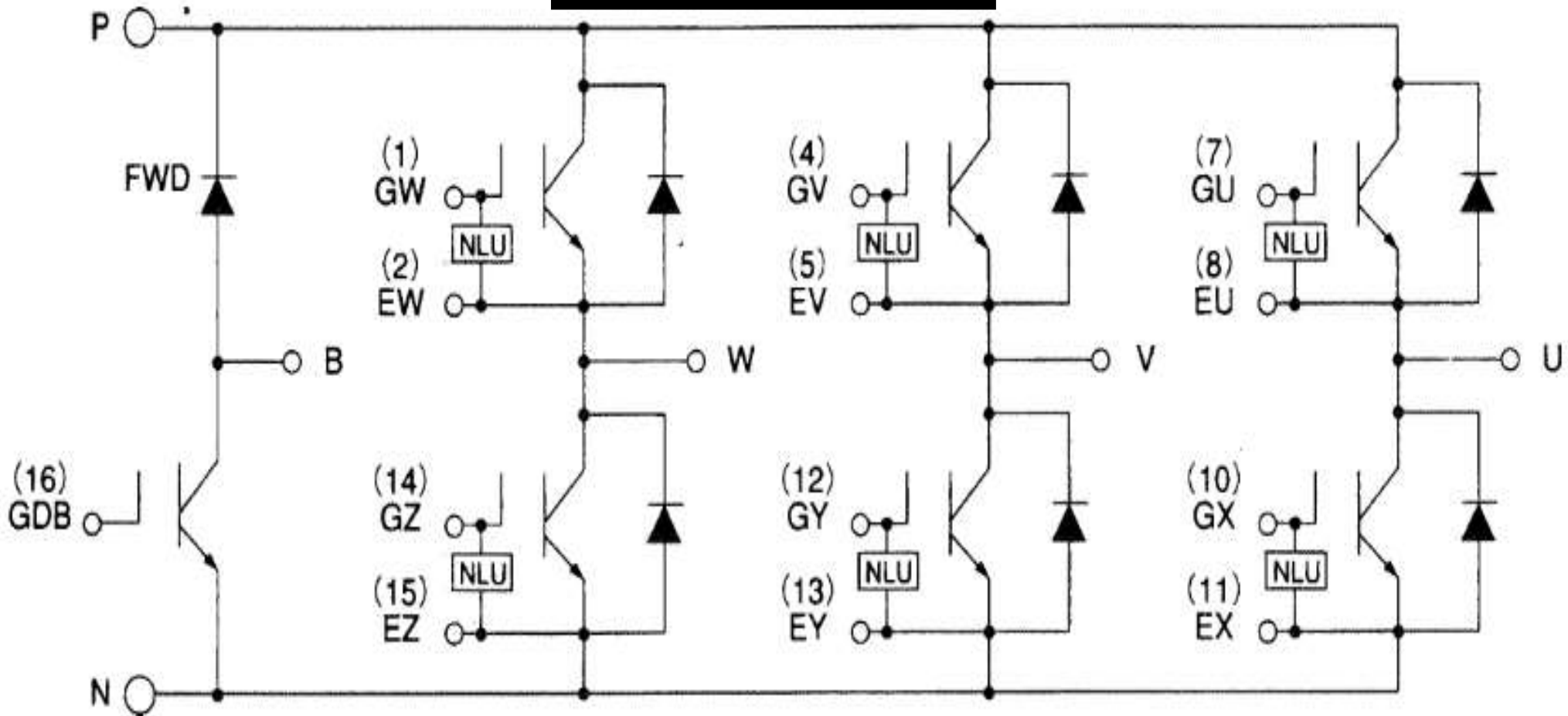


7MBI50N-120

IGBT Modules

IGBT MODULE (N-series)

1200V / 50A (7 in one-package)

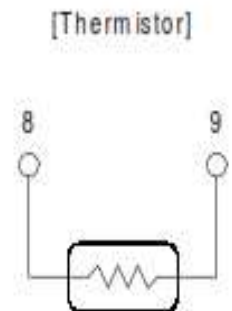
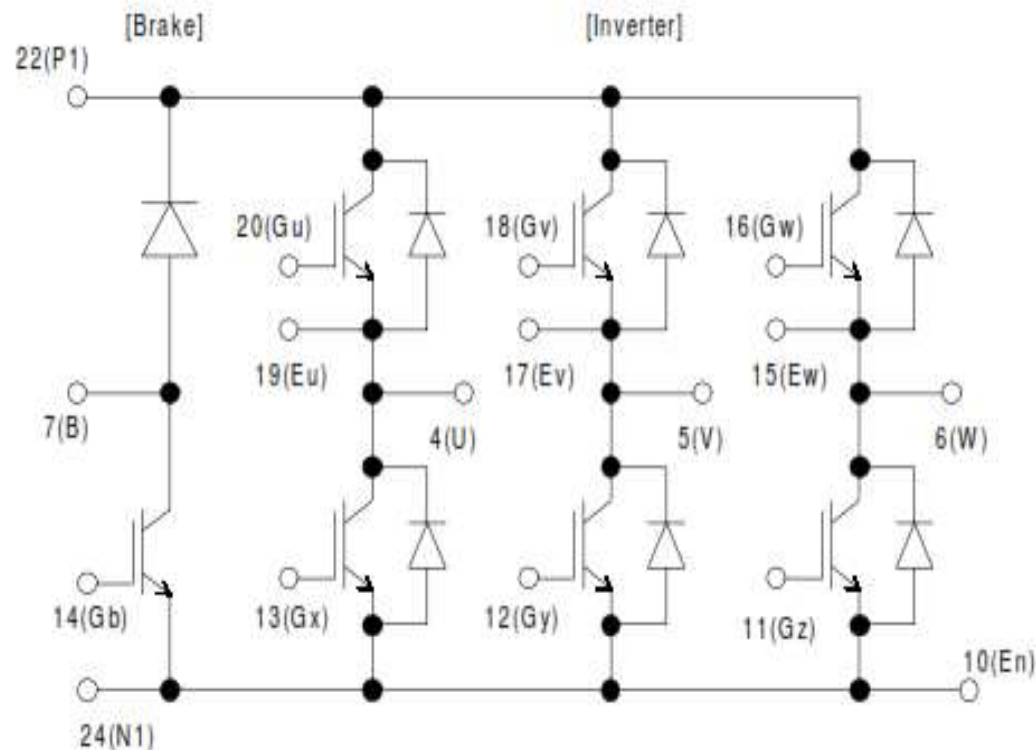
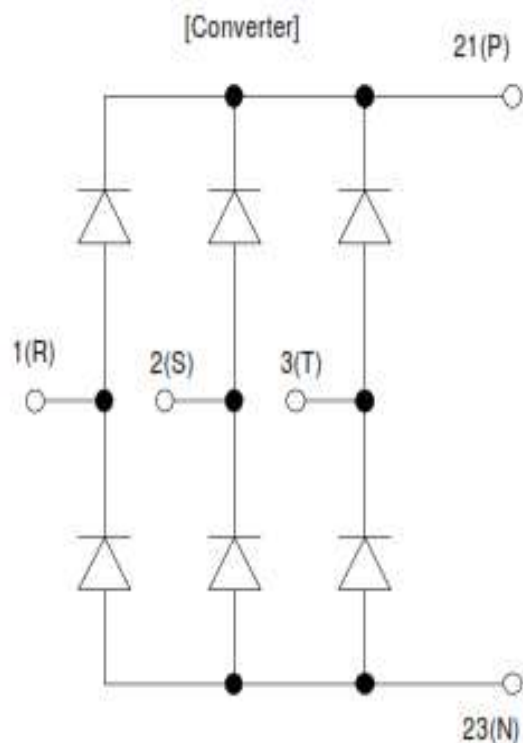
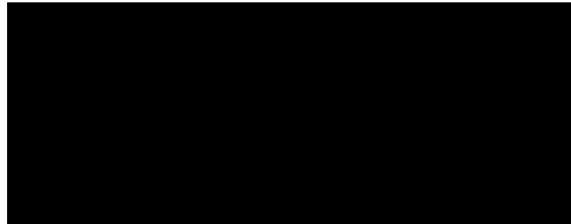


7MBR25SA120

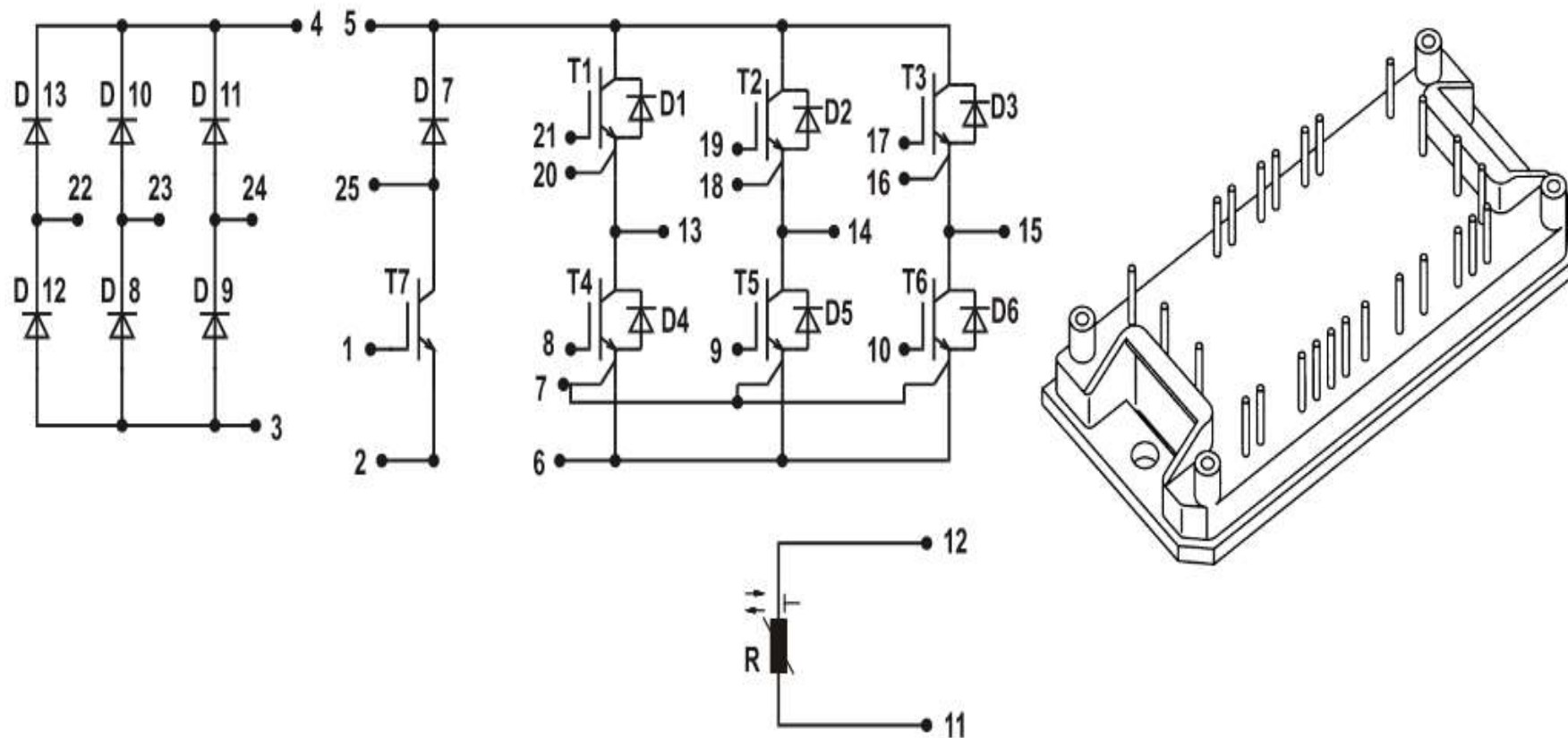
IGBT Modules

IGBT MODULE (S series)

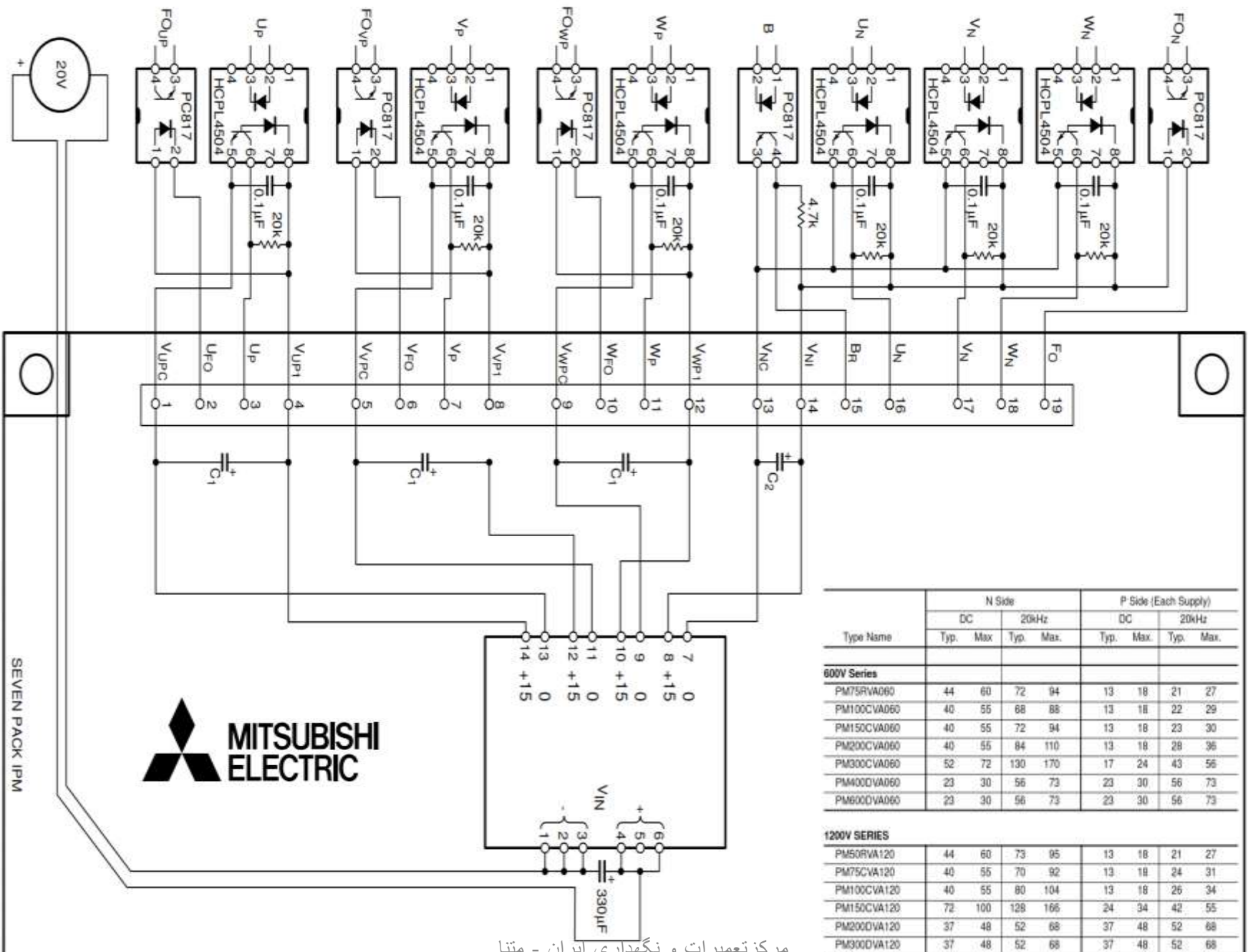
1200V / 25A / PIM



Converter - Brake - Inverter Module (CBI1)



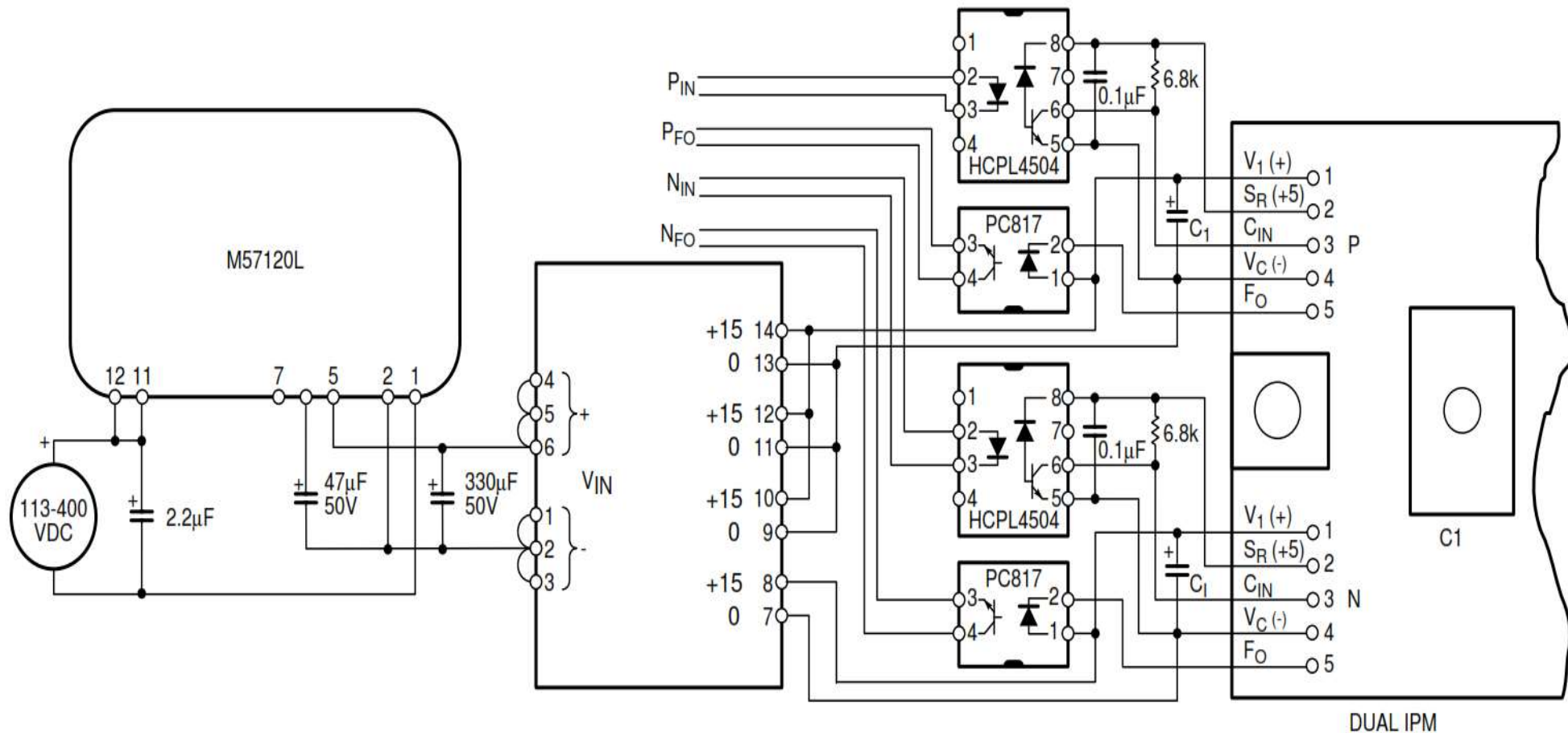
Isolated Interface Circuit for Seven-Pack IPMS



SEVEN PACK IPM

Type Name	N Side				P Side (Each Supply)			
	DC		20kHz		DC		20kHz	
	Typ.	Max.	Typ.	Max.	Typ.	Max.	Typ.	Max.
600V Series								
PM75RVA060	44	60	72	94	13	18	21	27
PM100CVA060	40	55	68	88	13	18	22	29
PM150CVA060	40	55	72	94	13	18	23	30
PM200CVA060	40	55	84	110	13	18	28	36
PM300CVA060	52	72	130	170	17	24	43	56
PM400DVA060	23	30	56	73	23	30	56	73
PM600DVA060	23	30	56	73	23	30	56	73
1200V SERIES								
PM50RVA120	44	60	73	95	13	18	21	27
PM75CVA120	40	55	70	92	13	18	24	31
PM100CVA120	40	55	80	104	13	18	26	34
PM150CVA120	72	100	128	166	24	34	42	55
PM200DVA120	37	48	52	68	37	48	52	68
PM300DVA120	37	48	52	68	37	48	52	68

Figure 6.36 Isolated Interface Circuit for Dual Intelligent Power Modules



بخش ۱۰ :

نکات کاربردی در نگهداری و PM درایوها

• اهمیت خنک نگه داشتن محل نصب اینورتر:

رعایت حدود دمایی یک اینورتر AC و حفاظت های وضع شده داخل اینورتر بسیار جدی تر از حدود دمایی برای یک موتور الکتریکی است! زمان نصب اینورتر لازم است اصول خنک کاری تابلو برق موکداً رعایت شود وگرنه اینورتر فرکانسی استارت نمیخورد یا اینکه بعد از زمان کوتاهی خطاهایی مثل: $OH - OH1 - OH2$ بدهد. با این وجود بسیار غیر محتمل است که یک اینورتر AC در اثر دمای بالا اجاره تخریب به خود بدهد. اینورتر های AC مدرن، حفاظت گرمایی توکار دارند، معمولاً یک قطعه ی اتصال سیلیکونی که بر روی گرماگیر (هیت سینک) نصب شده است. مشکل اصلی قطعی ناشی از دمای بسیار بالا با قطعی مزاحم و مدت از کار افتادگی ناشی از آن، مرتبط است. هرچند بازدهی یک اینورتر AC مدرن بالا، معمولاً $\pm 97\%$ ، است، همه ی آن ها مقدار کمی گرما را عمدتاً به علت اتلاف های کموتاسیون در مدارهای برق قدرت تولید می کنند. سطح اتلاف به طراحی اینورتر، فرکانس کریر PWM ارتفاع از سطح دریا و مقدار مجاز کلی توان

وقتی درایو در بار کامل کار می کند، گرما تولید می کند. تدارکات مناسب باید برای پراکندن این گرما به محیط خارجی و برای پرهیز از افزایش دمای درون محفظه ی نصب درایو تا سطوح دمایی بالای غیرقابل قبول، صورت گرفته باشد. درایو ها معمولا یا با فن یا بدون فن هستند (مقادیر مجاز کوچک توانی) و هم به کمک فن های خنک کننده با مقادیر مجاز توانی بزرگ تر، توسط هوا خنک می شوند. هر مانعی در مقابل هوای خنک کننده که حجمی را به ورودی و از منافذ تخلیه به جریان می اندازد، کارایی خنک سازی را کاهش خواهد داد. مقدار جریان های حجمی هوای خنک کننده و مقدار اتلاف توان حرارتی، اندازه لوازم تهویه ی تابلو و اتاق تجهیزات را تعیین می کند. خنک سازی به وجود تفاوت دمایی بین هیت سینک و هوای سرد کننده نیز بستگی دارد. هرچه دمای محیط بالاتر باشد، خنک سازی کم اثرتر خواهد بود. هم مبدل AC و هم موتور برای عمل در محیطی سنجیده شده اند که دما از 40°C تجاوز نمی کند. وقتی درایو درون محفظه ها نصب شده اند، لازم است مراقبتی صورت گیرد تا تضمین کند که گردش هوا درون محفظه در محدوده های دمایی مشخص باقی می ماند. در غیر این صورت، دسته

احتیاط لازم برای اپراتور

۱- نصب دستگاه:

- ☞ تکیه گاه دستگاه بر اساس وزن محصول محاسبه می شود.
- ☞ استفاده از سیم ارت تا ۱۰۰ اهم یا کمتر برای کلاس ۲۰۰ ولت و همچنین ۱۰ اهم یا کمتر برای کلاس ۴۰۰ ولتی.
- ☞ احتیاط نمائید از لحاظ تخلیه ی الکتریکی در زمان دست زدن به سیم ها و مدارات چاپی.
- ☞ معمولاً سعی می شود از اینورتر در توان های کمتر از توان خود استفاده شود.
- ☞ چک نمودن موقعیت نصب دستگاه از نظر ضربات وارده و همچنین محیط کار.

جدول نصب محیط اینورتر

درجه دمای محیط	$-10 \sim 40^{\circ}\text{C}$
رطوبت نسبی	۹۰٪RH و یا کم تر
دمای نگهداری	$-20 \sim 65^{\circ}\text{C}$
جایگاه نصب درایو	در کنار نفت و گازوئیل، بنزین و گرد و غبار و یا گازهای بخار تدریجی قرار نداشته باشد.
فاصله از سطح دریا	حداکثر ۱۰۰۰ متر بالاتر از سطح دریا
فشار جو	$70 \sim 106\text{KPa}$

۲- سیم کشی:

☞ باید در اتصالات ضریب توان و یا خازن - ضریبان جلوگیری کننده - و یا فیلتر در خروجی درایو قرار داشته باشد.

☞ اتصالات اشتباه ترمینالها می تواند موجب آسیب دیدن لوازم و تجهیزات شود.

☞ اتصال معکوس قطب های مثبت و منفی اینورتر می تواند موجب آسیب دیدن دستگاه گردد.

☞ همیشه اول درایو را نصب نمایید و سپس سیم کشی کنید در غیر این صورت موجب آسیب دیدن شما در اثر شوک های الکتریکی و زخمی شدن می گردد.

۲- سیم‌کشی:

☞ باید در اتصالات ضریب توان و یا خازن - ضربان جلوگیری کننده - و یا فیلتر در خروجی درایو قرار داشته باشد.

☞ اتصالات اشتباه ترمینال‌ها می‌تواند موجب آسیب دیدن لوازم و تجهیزات شود.

☞ اتصال معکوس قطب‌های مثبت و منفی اینورتر می‌تواند موجب آسیب دیدن دستگاه گردد.

☞ همیشه اول درایو را نصب نمایید و سپس سیم‌کشی کنید در غیر این صورت موجب آسیب دیدن شما در اثر شوک‌های الکتریکی و زخمی شدن می‌گردد.

۳- امتحان نمودن درایو قبل از راه‌اندازی:

☞ تمامی پارامترها را چک نمائید و مخصوصاً پارامترهایی که ظرفیت لازم را به درایو می‌دهد مانند تزریق برق مستقیم و گشتاور و ...

☞ همیشه از رنج‌های مجاز ولتاژی برای هر یک از ترمینال‌های نشان داده شده استفاده شود. در غیر این صورت احتمال آسیب دیدن درایو بالا می‌باشد. چرا که برخی از ورودی‌ها و خروجی‌های درایو به صورت آنالوگ بوده و از نوع جریانی و یا ولتاژی تعریف شده است.

۴- عملیات احتیاطی:

☞ هرگاه پارامتر شروع دوباره را انتخاب می‌نمائید به خاطر وجود برخی تجهیزات ابتدا درایو را استوپ نموه و سپس استارت نمائید. این نکته در زمان ریست نمودن درایو نیز بیان می‌شود.

دکمه استوپی که بر روی دستگاه وجود دارد نسبت به تمامی متغیرهای دیگر ارجحیت داشته و می‌تواند نقش یک کلید امرجنسی را بازی کند.

اگر ریست خطا با سیگنال‌های مرجع باشد استارت غیرمنتظره رخ خواهد داد. علت این امر این است که می‌توان برخی از خطاها را به میزان قابل تنظیم توسط درایو ریست نمود.

نمی‌توانید هر چیزی را در داخل اینورتر تغییر دهید مگر به دلیل خواستی.

در جاهایی که نویز وجود دارد بهتر است از فیلترهای نویزگیر استفاده شود در غیر این صورت درایو تحت تأثیر قرار خواهد گرفت. جهت کسب اطلاعات بیشتر به قسمت مجموعه نقشه‌ها مراجعه شود.

هرگاه ورودی درایو غیرمتعادل گردد (راکتیو، ضریب توان خازن، ژانراتوری) موجب ایجاد یک عیب داخلی در دستگاه خواهد شد.

استفاده از عایق برای موتورهای بالا ۴۰۰ وات در برابر ضربان میکرونی و ولتاژی و اتصالات ثابت کابل و ژانراتوری شدن موتور به عنوان عواملی اشاره کرد برای انجام یک عایق کاری مناسب

☞ قبل از راه‌اندازی موتور و برنامه ابتدا تمامی بلوک‌ها و پارامترهای مرتبط با وضعیت را تغییر دهید.

☞ با استفاده از درایو می‌توان سرعت را به سرعت افزایش داد اما قبل از تعیین صلاحیت موتور و ماشین.

☞ زمانی که از تزریق برق مستقیم استفاده می‌نمائید نمی‌توانید از گشتاور استفاده کنید.
☞ تهیه تجهیزات ایمنی جهت پشتیبانی مانند ترمزهای اضطراری می‌تواند جلوگیری نماید از آسیب‌های خطرناک در زمانی که درایو توانائی خود را از دست بدهد. به عنوان مثال در بالابرها حتماً از ترمزهای مناسب مانند ترمزهای مگنتی استفاده شود.

۵- در دسترس:

☞ ضمانت‌نامه دستگاه را همیشه در دسترس قرار دهید تا در موقع لزوم به خاطر صنعتی بودن کالا ارائه نمائید.

☞ جهت سهولت در راه‌اندازی. پارامترهایی که به هم ارتباط دارند در قسمت جداول کاربردی مشخص شده‌اند که می‌بایستی در تابلو درایو در دسترس برق کاران قرار گیرد.

حفاظت در برابر بار زیاد:

IOLT: (بار بیش از حد برای درایو) حداکثر برابر 150% برای بازده ۱ دقیقه‌ای و یا بیش‌تر می‌باشد.

OLT: درایو خروجی خود را زمانی که جریان بیش از حد شود می‌بندد.

محافظت در برابر سرعت بیش از حد:

زمانی که سرعت چرخش شفت موتور توسط درایو بیش از حد «Base freq» باشد درایو نمی‌تواند کنترل جامعی بر پارامترها و تنظیمات انجام شده داشته باشد.

خطر شوک‌های الکتریکی:

☞ شفت موتورها در زمانی که درایوها خاموش بوده و یا خروجی خود را قطع کرده است. نبایستی به چرخش درآیند چرا که مانند یک مولد. برق را به خروجی درایوها ارسال کرده که باعث آسیب دیدن درایوها می‌شود.

☞ در زمانی که درایو خاموش است و یا خروجی خود را قطع کرده است به هیچ‌عنوان به ترمینال‌های خروجی دست نزنید چرا که وجود خازن‌ها باعث تخلیه ولتاژ شارژ شده در فرد

می‌شود. تا زمانی که چرخ قرمز رنگ بر روی درایو روشن باشد.

👉 درایوها در توان‌های کم دارای ورودی تک فاز و خروجی سه فاز بوده ولی در توان‌های بالای دارای ورودی سه فاز و خروجی سه فاز هستند و از نظر ولتاژ خروجی نیز با یکدیگر متفاوت می‌باشند. مشابه جداول زیر

وضعیت محیط نصب دستگاه:

- بررسی تمامی قسمت‌های نصب دستگاه:

۱- درجه حرارت نباید کمتر از ۱۰- درجه‌ی سانتیگراد و بیش‌تر از ۴۰ درجه‌ی سانتیگراد باشد.

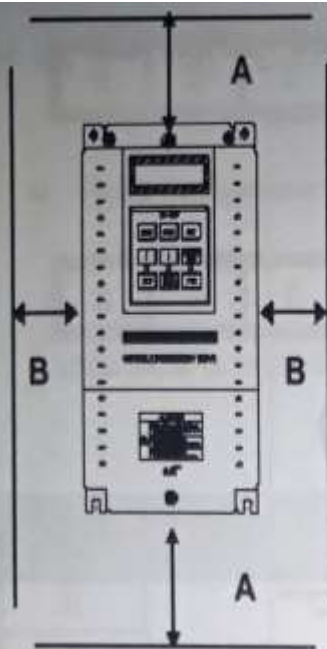
۲- رطوبت نسبی باید کمتر از ۹۰٪ باشد.

۳- ارتفاع از سطح دریا کمتر از ۱۰۰۰ متر باید باشد.

۴- درایو را نباید در تابش مستقیم آفتاب و یا لرزش قرار دهید.

۵- اگر احتمال وجود گرد و غبار و خاک در محیط اطراف وجود دارد، باید عایق مناسب جهت

جلوگیری از نفوذ این عوامل به داخل درایو استفاده نمائید و یا در یک محیط با IP مناسب قرار دهید.



درایو باید به طور عمودی و در یک طراز افقی و با یک فاصله از محیط اطراف قرار داشته باشد.

که میزان فاصله درایو از قطعات جانبی بستگی به توان درایو و نویزپذیری قطعات جانبی دارد.

اینورتو زیر ۴۰HP ← $A > 100\text{mm}$ $B > 50\text{mm}$

اینورتو بالای ۴۰HP ← $A > 500\text{mm}$ $B > 200\text{mm}$

احتیاطات دیگر:

- ۱- به هیچ عنوان اینورتر روشن را حرکت ندهید.
- ۲- به هیچ عنوان اینورتر را در محیط لرزشی قرار ندهید و در هنگام نصب به فشارات وارده بر درایو و حرکت‌های احتمالی توجه داشته باشید.
- ۳- عمر اینورتر ارتباط زیادی به دمای محیط دارد که رنج آن $(-10 \sim 40^{\circ}\text{C})$ می‌باشد.
- ۴- فعالیت‌هایی که موجب گرم شدن درایو بشود باعث سوختن درایو می‌گردد.
- ۵- درایو را نمی‌توانید در جاهایی که تیرگی روغن و گازهای قابل اشتعال و گرد گوگرد موجود است نصب نمائید.

پایان