

มหาวิทยาลัยสงขลานครินทร์

คณะวิศวกรรมศาสตร์

การสอบกลางภาคประจำภาคการศึกษาที่ 2

ประจำปีการศึกษา 2549

วันที่ : 22 ธันวาคม 2549

เวลา : 13:30-16:30

วิชา : 215-344 Fluid Power

ห้อง : A201

คำสั่ง 1. ให้ทำข้อสอบทุกข้อ

2. อนุญาตให้นำเครื่องคิดเลขทุกชนิดเข้าห้องสอบได้

3. ห้ามใช้ดินสอเขียนคำตอบ และตัวอักษรควรมีขนาดอย่างต่ำ 4 มม.

ข้อ	คะแนน
1.	
2.	
3.	
4.	
5.	
6.	
รวม	

สมาน เสงงาม

ผู้ออกข้อสอบ

ธันวาคม ๒๕๔๘

midf249.doc

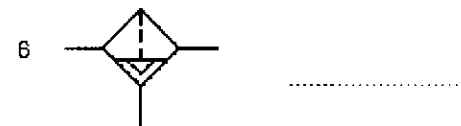
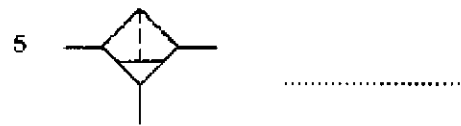
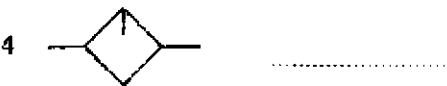
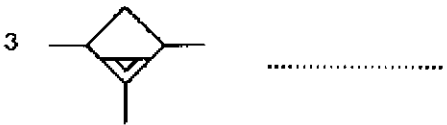
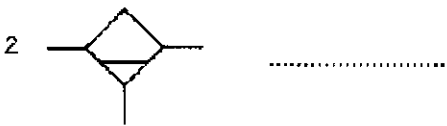
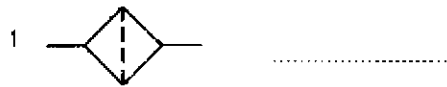
1. จงกล่าวถึงกฎปาสคาล และยกตัวอย่างการประยุกต์

(10 คะแนน)

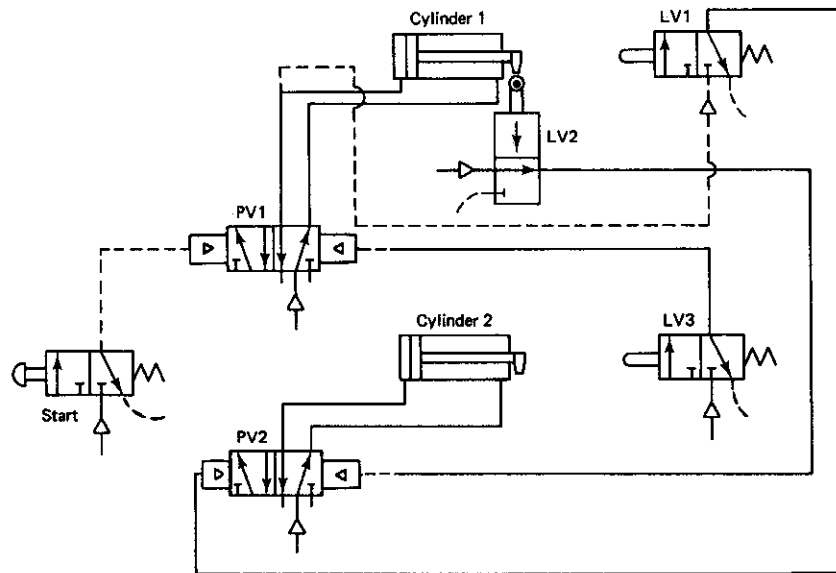


2. สัญลักษณ์ในรูปคืออะไร

(10 คะแนน)



3. จงระบุชื่ออุปกรณ์ตามสัญลักษณ์ในวงจรข้างล่าง และบรรยายขั้นตอนการทำงานของวงจร  
(20 คะแนน)



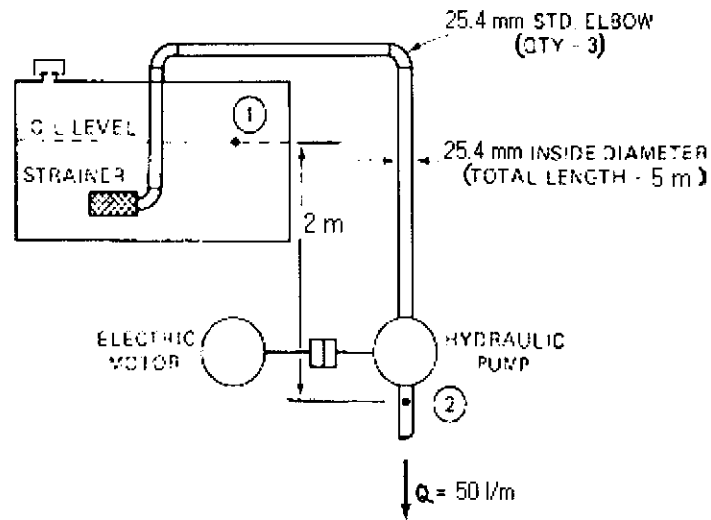
ตอบ อุปกรณ์มีดังนี้

1. ...Start
2. ...PV1 และ PV2
3. ...LV1 ,LV2 และ LV3
4. ...Cylinder 1 และ Cylinder 2...
5. ...

การทำงาน เป็นดังนี้

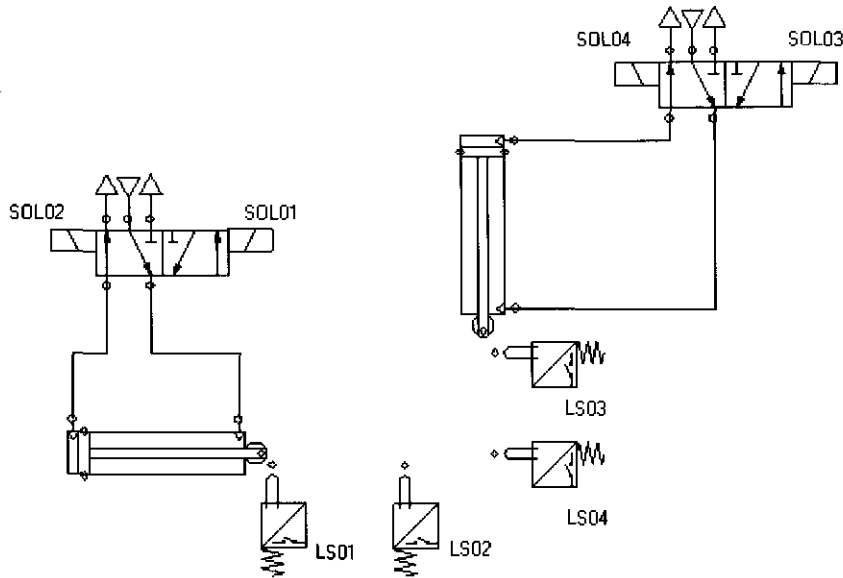
4. จงคำนวณหาความดันที่ตำแหน่ง 2 ของระบบไฮดรอลิกในรูป ที่มีปั๊มขนาด 2 kW อยู่ต่ำกว่าระดับน้ำมันในถัง 2 เมตร อัตราไหลของปั๊ม 50 ลิตร/นาที โดย  $S_g$  ของน้ำมัน = 0.9, และความหนืดคินแมติกของน้ำมัน = 100 cS ( $0.0001 \text{ m}^2/\text{s}$ ) มีความดันตกคร่อมไส้กรอง 10 kPa.  
(standard elbow,  $K=0.9$ )

(20 คะแนน)



5. จงระบุชื่ออุปกรณ์ตามสัญลักษณ์ในวงจรข้างล่าง และออกแบบพร้อมกับเขียนวงจรควบคุม และวงจรกำลังไฟฟ้าให้ สามารถทำงานตามลำดับ ดังนี้คือ A1 B1 A0 B0

(20 คะแนน)



ตอบ อุปกรณ์มีดังนี้

ผังวงจร

6. จงออกแบบวงจรนิวแมติกลำดับงาน โดยวิธี Karnaugh-Veitch map ที่มีลำดับการทำงานเป็นดังนี้ คือ กระบอ ก A ยืด, กระบอ ก B ยืดแล้วหด, กระบอ ก C ยืด, และกระบอ ก A,C หดพร้อมกัน

(30 คะแนน)

เขียน traverse-time diagram ได้ดังนี้

เขียน signal flow path ได้ดังนี้

		$\bar{x}$	$x$
$b_0$	$a_0$		
	$a_1$		
	$a_1$		
	$a_0$		
$b_1$	$a_0$		
	$a_1$		
$b_0$	$a_1$		
	$a_0$		

เขียน Karnaugh-Veitch map ได้ดังนี้

		$\bar{x}$	$x$
$b_0$	$a_0$		
	$a_1$		
$b_1$	$a_1$		
	$a_0$		
$b_1$	$a_0$		
	$a_1$		
$b_0$	$a_1$		
	$a_0$		

		$\bar{x}$	$x$
$b_0$	$a_0$		
	$a_1$		
$b_1$	$a_1$		
	$a_0$		
$b_1$	$a_0$		
	$a_1$		
$b_0$	$a_1$		
	$a_0$		

		$\bar{x}$	$x$
$b_0$	$a_0$		
	$a_1$		
$b_1$	$a_1$		
	$a_0$		
$b_1$	$a_0$		
	$a_1$		
$b_0$	$a_1$		
	$a_0$		

		$\bar{x}$	$x$
$b_0$	$a_0$		
	$a_1$		
$b_1$	$a_1$		
	$a_0$		
$b_1$	$a_0$		
	$a_1$		
$b_0$	$a_1$		
	$a_0$		

เขียน สมการควบคุมเชิงตรรกะ ได้ดังนี้

สร้างวงจรจาก สมการควบคุมเชิงตรรกะ ได้เป็น

