

مكونات وعناصر الدائرة العملية

1-3 المقدمة:

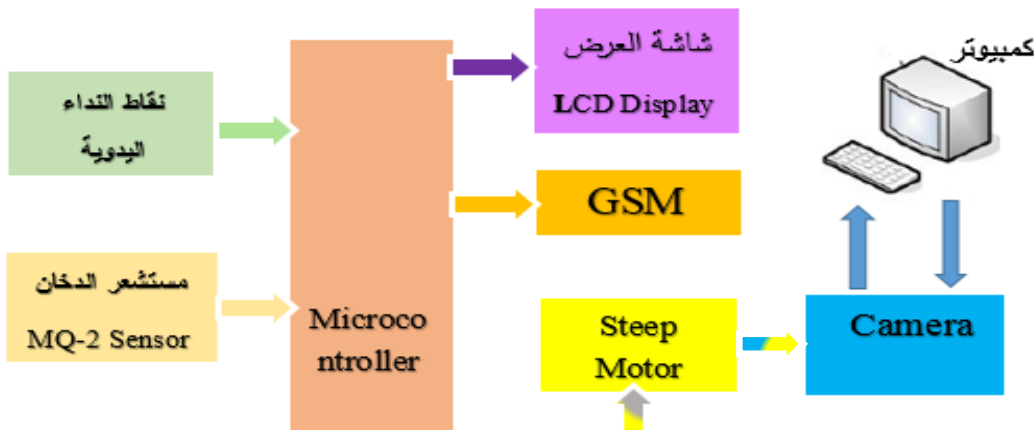
نظام كشف ومكافحة الحريق هو عبارة عن عدة عناصر تعمل معاً لتشكيل وظيفة معينة ، أي انه يمكن القول بأن نظام كشف الحريق ومكافحته عبارة عن مجموعة من المكونات التي تستجيب لإشارة دخل هذه الإشارة ناتجة عن استشعار ظواهر طبيعية تعطي لأداء الوظيفة المعينة في معظم الحالات تكون هذه الوظيفة تحكم في متغير طبيعي مثل (الدخان-درجة الحرارة) وتكون هذه الإشارة مصدر بيانات للمتحكم الذي يجعل المكونات تعمل للقيام بالوظائف المطلوبة منها تسمى إشارة التشغيل، ويكون لهذا النظام إشارات إخراج معنوية كـ(إشارات الإنذار الصوتية والضوئية، ومرشات الإطفاء.....الخ) تعمل على مكافحة وإطفاء الحريق ، وإنقاذ الناس والممتلكات .

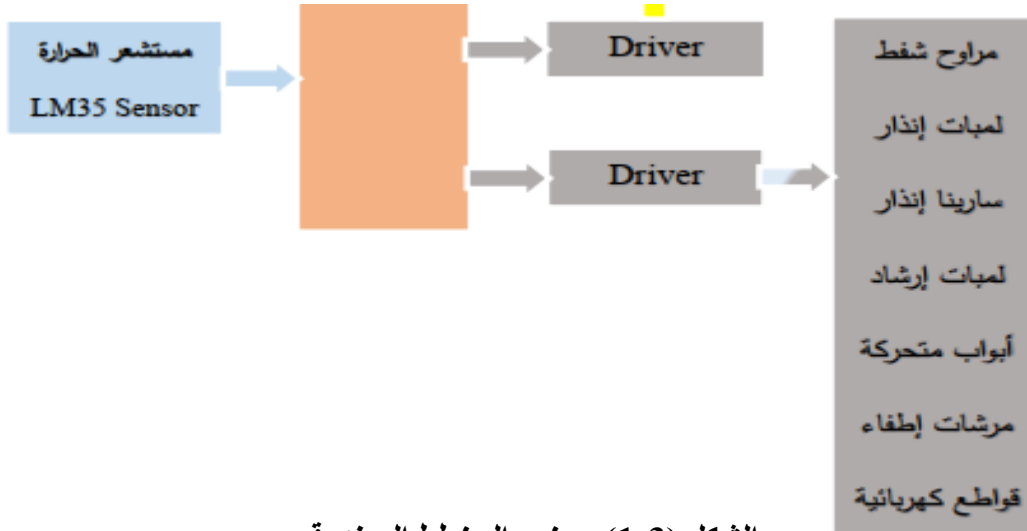
2-3 مكونات المنظومة إطفاء ومراقبة الحرائق:

1. وحدة الدخل: هي الأجزاء التي تعطي المتحكم إشارة دخل عند تغير فيزيائي في البيئة المحيطة.
2. وحدة المعالجة (Process): هذه الوحدة بمثابة العقل المدبر للمنظومة فهي تستقبل جميع الإشارات والبيانات من وحدة الإدخال وبموجب خوارزمية معينة تعطي ناتج على شكل بيانات معروضة في شاشة أو مرئية ومسموعة في وحدات الإخراج.
3. وحدة الإخراج (Output): هي الكمية أو المتغير المراد التحكم فيه.

3-3 المخطط الصندوقي Block Diagram:

يتكون نظام كشف ومكافحة الحريق الموضح في المخطط الصندوقي من ثلاثة وحدات هي وحدة الدخل ووحدة المعالجة ووحدة الخرج وهذه الوحدات مرتبطة ببعضها كما في الشكل (1-3) الذي يوضح هذه المكونات وسريان الإشارات المختلفة، بالإضافة إلى العلاقة بين المكونات وبعضها.





الشكل (1-3) يوضح المخطط الصندوقي.

1-3-3 نقاط النداء اليدوية:

تعمل نقاط النداء اليدوية في حالة الضغط عليها بإغلاق الدائرة الكهربائية أو فتحها في حالة استخدام النظام المغلق وتبقى على حالها إلى حين إرجاعها إلى وضعها الطبيعي يدوياً، توجد في الأماكن الصناعية والأماكن العامة التي يرتادها الجمهور ويجب أن تكون نقاط النداء اليدوية مصنعة من مادة مقاومة للحريق والعوامل الجوية، ويجب استخدام نقاط النداء اليدوية ذات مرحلتين في الأماكن العامة التي يرتادها الجمهور والأماكن الصناعية، المرحلة الأولى يقوم بها شاغلو المبنى بكسر الزجاج والثانية بالضغط على الزر لإطلاق الإنذار، ويجب أن تكون نقطة النداء اليدوية مقاومة للصدأ ومطلية باللون الأحمر كما في الشكل (2-3)، ويجب أن تعمل نقاط النداء اليدوية عند درجة حرارة 30° إلى 70° و95% رطوبة نسبية كحد أقصى دون تكثف.



الشكل (2-3) يوضح نقطة نداء يدوية.

2-3-3 مستشعر الدخان MQ-2:

المواد الحساسة من جهاز استشعار الغاز MQ-2 هو SnO_2 ، والتي مع انخفاض الموصلية في الهواء النظيف تتحسس وجود الغازات أو الدخان، عندما يكون الغاز القابل للاحتراق موجوداً تكون درجة

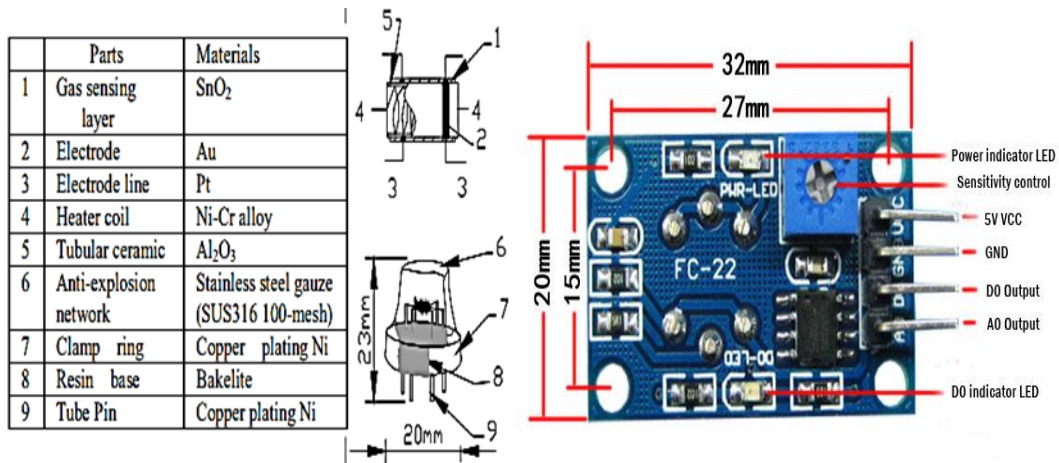
حرارة جهاز الاستشعار أعلى مع تركيز الغاز. جهاز استشعار الغاز MQ-2 كما في الشكل (3-3) لديه حساسية عالية لغاز البترول المسال، البروبان والهيدروجين، ويمكن أيضا أن يستخدم في الميثان والأبخرة الأخرى القابل للاحتراق، المستشعر MQ-2 يوجد بتكلفة منخفضة ومناسبة للتطبيقات المختلفة.



الشكل (3-3) يوضح المستشعر MQ-2.

1-2-3-3 مكونات المستشعر MQ-2:

يتكون من جزئين جزء كيميائي وجزء إلكتروني، الجزء الإلكتروني عبارة عن دائرة مكونة من عناصر إلكترونية تعمل على معالجة الإشارة القادمة من الجزء الفيزيائي (MQ-2)، يوجد أربعة أطراف للدائرة الإلكترونية طرفين التغذية 5V DC و GND، وطرف خرج البيانات وتكون إشارة التماثلية، وطرف آخر خرج بيانات ولكن إشارة رقمية، وتوجد مقاومة متغيرة تعمل على ضبط الخرج، وأيضا لها لمبة بيان LED يضيء عندما يكون هنالك دخان أو غاز. أما الجزء كيميائي فهو يتكون من عدة أجزاء كما في الشكل (4-3) يوضح أجزاء المستشعر MQ-2 الداخلية.



الشكل (4-3) يوضح أجزاء المستشعر MQ-2 الداخلية.

3-3-3 المستشعر الحراري LM35:

هو عبارة عن دائرة متكاملة IC كما في الشكل (5-3) حيث تعطي تغيرا في الجهد يتناسب مع التغير في درجة الحرارة حيث يعطي 10 ملي فولت لكل درجة مئوية (10mV/1C°).

نلاحظ أن الغلاف يحتوي على رمز الشركة الى مصنعة ATMEL ورقم تسلسلي (0619I) خاص برقم الدفعة وبيئة عمل المعالج كم في الجدول (1-3) ومن ثم شفرة (كود) المعالج وهو (ATmega816PU). بالنسبة لرمز بيئة عمل المعالج فهو يستخدم للدلالة على نوع التطبيق الذي يمكن أن يستخدم المعالج لآجلة فأما أن يكون تجارياً (C) أو صناعياً (I) أو عسكرياً (M) كم في الجدول (2-3) والاختلاف في ذلك هو من حيث قدرة المعالج على تحمل درجات الحرارة والضجيج العالي.

الجدول (1-3) يوضح رموز بيئة عمل المعالج.

الرمز	الدلالة
AT	اختصار اسم الشركة المصنعة ATMEL
Mega	العائلة التي ينتمي له هذا المعالج (Xmega, Mega, Tiny)
8	هذا الرقم يعبر عن حجم ذاكرة البرنامج (8)KB
L	في حالة أن الكود يمتلك حرف L يعني انه قابل على العمل بجهود منخفضة (2.7V to 5.5V) وبدون هذا الحرف فهذا يعني أن المعالج يعمل عند جهود (4.5V to 5.5V).
8	تردد العمل الأعظم للمعالج (8)MHZ
PU	شكل غلاف الشريحة فأما أن تكون من نوع يتم لحاملة على الطبقة السفلية للدارة المطبوعة ورمزة PU (PDIP) أو من النوع السطحي الذي يتم لحاملة على الطبقة العلوية للدارة المطبوعة ورمزة AU (TQFP)

3-3-4-2 أطراف المتحكم ATmega32:

يملك المتحكم ATMEGA32 عدد من الأطراف وهي 40 طرف وكل طرف له تسمية خاصة به ووظيفة خاصة ونلاحظ الشكل (3-7) يوضح تسميات الأطراف، وسوف يتم شرح الأطراف فيما يلي: -

1. VCC : قطب جهد التغذية الموجب VCC=2.5V to 5.5V

2. GND : قطب جهد التغذية السالب GND = 0V

3. PORTA(PA0 to PA7) :

- هي عبارة عن بوابة دخل/خرج ذات ثمانية أقطاب ثنائية الاتجاه، وقد زودت الأقطاب بمقاومات رفع داخلية (Pull-up) مع إمكانية اختبار مقاومة الرفع لكل قطب على حد.
 - هي عبارة عن قنوات المبدلات التشابهيية الرقمية (ADC0-ADC7).
4. PORTB(PB0 to PB7) :
- هي عبارة عن بوابة دخل/خرج ذات ثمانية أقطاب ثنائية الاتجاه، وقد زودت الأقطاب بمقاومات رفع داخلية (Pull-up) مع إمكانية اختبار مقاومة الرفع لكل قطب على حد.
 - واجهة اتصال تسلسلية (SCK, SS, MISOM MOSI, SPI).
 - قطب توليد إشارة PWM (OC0).
 - أقطاب المقارن التشابهيي (AIN0, AIN1).
5. PORTC (PC0 to PC7) :
- هي عبارة عن بوابة دخل/خرج ذات ثمانية أقطاب ثنائية الاتجاه، وقد زودت الأقطاب بمقاومات رفع داخلية (Pull-up) مع إمكانية اختبار مقاومة الرفع لكل قطب على حد.
 - تعمل كنافذة تتبع أخطاء (TCK, TMS, TDO, TDI, JTAG).
 - نافذة تسلسلية (SCK, SDA, I2C).
6. PORTD(PD0 to PD7) :
- هي عبارة عن بوابة دخل/خرج ذات ثمانية أقطاب ثنائية الاتجاه، وقد زودت الأقطاب بمقاومات رفع داخلية (Pull-up) مع إمكانية اختبار مقاومة الرفع لكل قطب على حد.
 - مقاطعات خارجية (INT0, INT1).
 - نافذة تسلسلية (TXD, RXD, USART).
 - مدخل حادثة المسك للموقت (ICP1).
 - أقطاب توليد إشارات (OC1A, OC1B, OC2, PWM).
7. RESET: مدخل تصفير الشريحة.
8. XTAL1/ XTAL2 : مدخل المذبذب الخارجي.
9. AVCC : قطب التغذية للمبدل التشابهيي الرقمي (ADC).
10. GND: اذا كانت الدارة التي نقوم بتصميمها لها ارضي تشابهيي مستقل فيجب ربط هذا القطب مع هذا الأخير والا يربط هذا القطب مع القطب الأرضي العام GND.
11. AREF : مدخل الجهد المرجعي التشابهيي للمبدل ADC ويجب أن تتراوح قيمته عند عمل المبدل ما بين AVCC to 2V.



الشكل (7-3) يوضح المتحكم AT mega32.

5-3-3 كرت (GSM/GPRS):

يقصد (GSM\GPRS) اختصار GSM يقصد بها النظام العالمي للجوال و GPRS يقصد بها خدمة راديو الحزمة العامة، أما SIM900 يعمل على الترددات 850,900,1800,1900 MHz في نطاق مشفر، يتميز SIM900 بانه صغير الحجم للغاية وسهل الاستخدام.

تم تصميم المودم مع تغذية DC 3.3v و 5v، والتي تتيح للمستخدم التفاعل مباشرة مع AVR و PIC و ARM و ARM و Arduino و 8051 الخ في حالة الـ 5V DC ، وكذلك المستخدم يمكنه التفاعل مباشرة مع ARM و ARM و Cortex XX في حالة DC 3.3v.

فمعدل سرعة نقل البيانات يمكن أن يصل للتكويد من 115200-9600 b PS خلال امر AT.

أوامر AT commands هي مجموعة من الأوامر التي يستخدمها الكمبيوتر للتحكم والتواصل مع أجهزة الاتصالات الخارجية مثل المودم أو الجوال GSM modem أو GPRS Modem.

يحتوي المودم على TCP / IP stack داخلي لتمكين المستخدم من الاتصال بالإنترنت من خلال ميزة GPRS، وهي مناسبة للرسائل النصية القصيرة وكذلك تطبيق Data Transfer في الهاتف المحمول إلى واجهة الهاتف المحمول، يمكن ربط المودم مع متحكم دقيق باستخدام ميزة USART (المتلقي المتزامن والمتلقي غير المتزامن) و(الاتصال التسلسلي)، وبفضل حجمها الصغير 24mm x 24mm x 3mm تستطيع SIM900A تلبية جميع متطلبات المساحة في التطبيقات، مثل M2M والهواتف الذكية والمساعد الشخصي الرقمي والأجهزة المحمولة الأخرى، تم تصميم SIM900A كما في الشكل (8-3) بتقنية توفير الطاقة بحيث يكون الاستهلاك الحالي عند وضع السكون 1.5mA وتم دمج SIM900A مع بروتوكول TCP / IP ويتم تطوير أوامر TCP / IP الموسعة للعملاء لاستخدام بروتوكول TCP / IP بسهولة، وهو أمر مفيد للغاية لتطبيقات نقل البيانات.

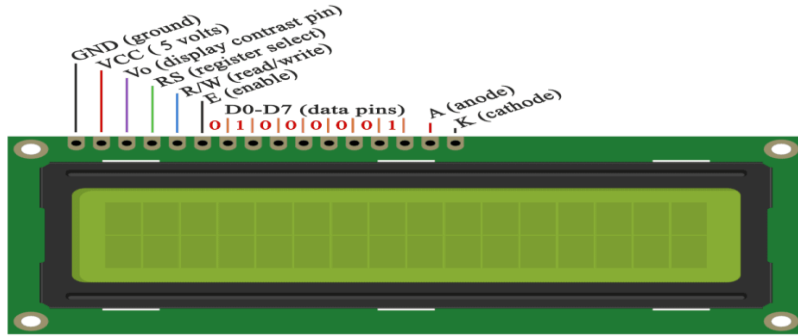


الشكل (8-3) يوضح SIM900A .

6-3-3 شاشة العرض الكريستال Liquid Crystal Display :

أن شاشة العرض الكريستال LCD هي عبارة عن مصفوفة نقطية تستخدم لعرض المعلومات والنتائج تأتي شاشة LCD بمقاسات مختلفة من عدد الأسطر والأعمدة، حيث يمكن أن تكون مؤلفة من سطر حتى أربعة أسطر ويحتوي كل سطر على عدد من الخانات يتراوح من 16 وحتى 40 خانة الشكل، والخانة هي عبارة عن مربع صغير يتم فيه إظهار حرف واحد فقط، وأكثر الشاشات شيوعاً هي الشاشات ذات القياسات التالية: 16x1, 16x2, 16x4, 20x2, 20x4, 40x2, 40x4 Chars X Lines:

النموذج المستخدم كما في الشكل (9-3) هو ذو سعر منخفض وقدرات كبيرة وهو الأكثر استخداماً عملياً. وهو يعتمد على المتحكم HD44780 هيتاشي ويمكنه عرض الرسائل في خطين كل منهما يحتوي على 16 حرفاً، يمكن عرض جميع الرسائل المكونة من الحروف الأبجدية واليونانية وعلامات الترقيم والرموز الرياضية الخ.



الشكل (9-3) يوضح الشاشة 16x2.

بالإضافة إلى ذلك من الممكن عرض رموز مكونة بمعرفة المستخدم، وكما يحتوي على ميزات مفيدة أخرى تشمل الإزاحة shift التلقائية للرسائل من اليسار واليمين وإظهار المؤشر Cursor والإضاءة الخلفية Back light، والشاشة المستخدمة في المشروع هي Character LCD كما في الشكل (10-3) وتتكون شاشة وحدة العرض من سطرين بكل منهما 16 حرف (رمز) ، و كل حرف مكون من مصفوفة من النقاط بقيمة 5x8 ويوجد أنواع 5x11.



الشكل (3-10) يوضح Character LCD .

تباين Contrast الشاشة يعتمد على جهد مصدر القدرة واما إذا كان يتم عرض الرسائل في سطر أو سطرين. ولهذا السبب يتم توصيل جهد متغير VDD الى الطرف المسمى VEE و عادة ما يستخدم مقاومة متغيرة لهذا الغرض. بعض أنواع وحدات العرض يوجد بها داخليا إضاءة خلفية دايمود مشع للضوء زرقاء أو خضراء، عند الاستخدام يجب توصيل مقاومة تحديد للتيار على التوالي بأحد أطراف الإضاءة الخلفية مثل ما يتم مع الدايمود المشع للضوء LED .

إذا لم يكن هناك حروف معروضة أو تم إتمامها فعند تشغيل وحدة العرض فإن أول ما ينبغي القيام به هو التحقق من الضبط الصحيح لجهد التباين. وكذلك الحال عند تغيير نظام العمل كتابة على سطر واحد أو على سطرين . بطول أحد جوانب اللوحة المطبوعة يوجد أطراف التوصيل إلى المتحكم وكل طرف له وظيفة كما في الجدول (3-3).

الجدول (3-3) يوضح أطراف الشاشة.

FUNCTION	PIN NUMBER	NAME	LOGIC STATE	DESCRIPTION
Ground	1	V _{ss}	-	0V
Power supply	2	V _{dd}	-	+5V
التباين Contrast	3	V _{ee}	-	0 - V _{dd}
Control of operating التحكم في التشغيل	4	RS	0	D0 – D7 are interpreted as commands
			1	D0 – D7 are interpreted as data
	5	R/W	0	Write data (from controller to LCD)
			1	Read data (from LCD to controller)
	6	E	0	Access to LCD disabled
			1	Normal operating
			From 1 to 0	Data/commands are transferred to LCD
Data / commands البيانات / الاوامر	7	D0	0/1	Bit 0 LSB
	8	D1	0/1	Bit 1
	9	D2	0/1	Bit 2
	10	D3	0/1	Bit 3
	11	D4	0/1	Bit 4
	12	D5	0/1	Bit 5
	13	D6	0/1	Bit 6
	14	D7	0/1	Bit 7 MSB

7-3-3 محرك خطوة بخطوة Stepper motor :

هو محرك يقوم بتحويل النبضات الكهربائية إلى حركة ميكانيكية دقيقة، بحيث يدور الجزء الدوار في المحرك بخطوات متقطعة، تعتمد على النبضات الكهربائية المطبقة على المحرك، وهو محرك كهربائي كما في الشكل (3-11) يستخدم في الآلات الصغيرة التي تحتاج لدقة في تحكم بمحركاتها مثل الطابعة والليزر وغيره.



الشكل (3-11) يوضح محرك Stepper motor.

ومن أهم ميزات هذا النوع من المحركات انه يمكن التحكم في عدد وسرعة دوراته وزاوية التوقف بدقة والميزة الرئيسية للمحركات الخطوة، أنك تستطيع أن تتحكم بها لدرجات معينة، تعلم أن الدورة الواحدة تساوي 360° درجة، فهناك محركات تتحكم بها كل 7.5° و 3.5° وهناك محركات درجه واحده حسب طريقة تصنيع المحرك. ويستخدم هذا المحرك أيضا في التطبيقات الروبوتيك، نظراً لإمكانية التحكم في إيقافه عند زاوية محددة ومما يميز هذا المحرك أيضا أنه يعتمد على النظام الثنائي في التشغيل binary حيث يلاحظ أنه يخرج منه أربع أو خمس أسلاك تسمح له بتلقي تتابع معين. فمحركات الخطوة هي محركات توافقية (synchronous) وبدون فراشات (brushless) ويختلف عن محركات الـ brushless بأنه لا يعطي دوران متواصل عند تطبيق فرق جهد عليه، ولكن يدور بخطوات متقطعة. لذلك يجب تطبيق تسلسل معين من النبضات الكهربائية الداخلة على المحرك ليدير بشكل صحيح كذلك فان اتجاه الدوران يعتمد على تسلسل تلك النبضات وسرعة الدوران تعتمد على مقدار تردد النبضات وما يميز هذه المحركات أيضا أنها توفر دقة حركة عالية بدون أي تغذية راجعة للنظام Open loop مما يقلل من التكلفة مقارنة بمحركات السيرفر، مع العلم انه يمكن العمل على المحركات الخطوة بدون أو بوجود التغذية الراجعة.

الخلاصة: إذا أردت تحريك المحرك في اتجاه معين وليكن عكس عقارب الساعة سوف ترسل له تتابع كالاتي (1000 – 0100 - 0010 - 0001) وإذا أردت عكس التتابع السابق وستحصل على الاتجاه المعاكس وهذه الطريقة تعرف بأحادية القطب أو unipolar وهذه الطريقة تستخدم عندما نريد الحصول على دقة عالية وباستخدام أقل طاقة ممكنة. وهناك طريقة ثانية تسمى ثنائية القطب أو bipolar وهذه الطريقة تستخدم للحصول على أعلى عزم دوران ممكن من الموتور، وهي كالاتي

(1100-0110-0011-1001) وهناك طريقة أخرى وهي للحصول على حركة بأقل اهتزاز ممكن للموتور وفي هذه الطريقة يتم دمج كل من الطريقتين السابقتين.

3-3-7-1 تركيب محرك خطوة بخطوة Stepper Motor :

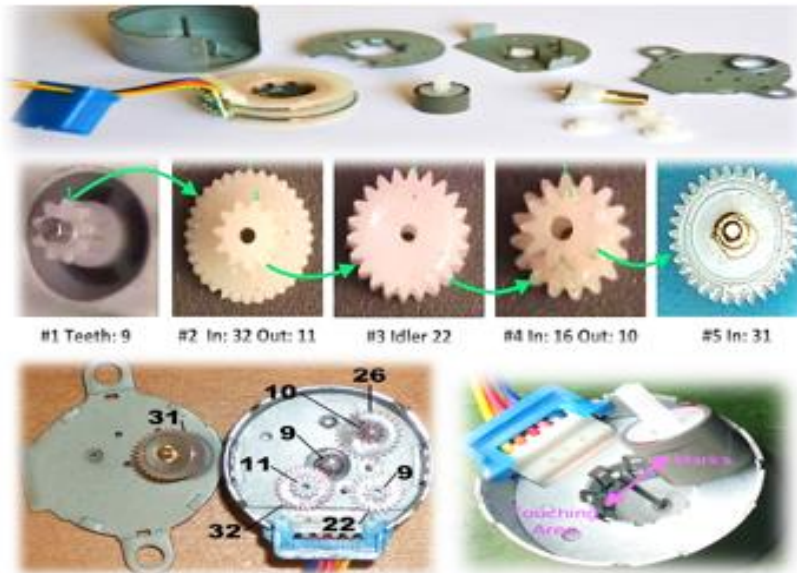
يتكون محرك الخطوة من عدة أجزاء كما في الشكل (3-12) وهي كالتالي:

1. الملفات الداخلية (العضو الثابت).

2. عمود الحركة (العضو المتحرك).

3. تروس الحركة.

4. الغلاف وأجزاء التثبيت.



الشكل (3-12) يوضح التركيب الداخلي للمحرك.

3-3-8 الدائرة المتكاملة ULN2003 :

ULN2003A هي عبارة عن دائرة متكاملة تتكون من سبعة ترانزستورات NPN موصلة بطريقة دارلينجتون تعمل على 500 mA و 50V أقصى جهد خرج. ويتميز بالترانزستورات ذات الجامع المفتوح والباعث المشترك لتشغيل الأحمال ذات الإستقرارية. يمكن أن تأتي في تغليف PDIP أو SOIC أو SOP أو TSSOP في نفس العائلة مصممة لمستويات المدخلات المنطقية المختلفة ULN2002A \ ULN2004A وكذلك ULQ2003A \ ULQ2004A، كما يشبهه UNL2003 الدائرة المتكاملة ULN2001A ذات 4 مدخلات و ULN2801A \ 2802A \ 2803A \ 2804A \ 2805A كذلك، ويختلف فقط في التصميم المنطقي الداخلي (TTL و CMOS و PMOS) وعدد المدخلات والمخرجات (8/7/4).

9-3-3 أنظمة الإطفاء لغاز الأرجون:

(IG-01 \ IG-55 \ IG-100) هي احدى مجال التطبيقات الواسعة جدا التي يمكن استنشاقها وهي أنظمة إطفاء غازية نظيفة ومناصرة لحماية البيئة ، كما في الشكل (3-15) هذه الغازات طورت بدلا عن غاز الهليون في خلال فترة قصيره جداً. واخمد الحريق عن طريق الحد من تركيز الأوكسجين بشكل ملائم من اجل صحة الإنسان ولا يوجد أي ضرر على صحة الانسان في داخل تركيبات التصميم، حيث تتواجد في الظروف العادية في الطبيعة، ولا يوجد لها أي تأثير على البيئة وعلى الاحتباس الحراري قد يكون من الأفضل أنظمة 200 بار أو 300 بار.

ملاحظة: لا تترك مواد سامة بعد التطبيق، وهي أنظمة غير موصلة للكهرباء، ولا تلحق الضرر بالناس.



الشكل (3-15) يوضح نظام غاز الأرجون.

1-9-3-3 الخصائص الرئيسية للنظام:

1. تركيبه في نفس المكان.
2. لا يمكن حدوث صدمة حرارية.
3. يمكن إيجاده بشكل واسع النطاق.
4. تكلفة منخفضة عند التعبئة من جديد.
5. غير موصلة وبدون لون وبدون رائحة.
6. لا تتآكل (لا تتلف) ولا تعكس ردة فعل.
7. لا تلحق الضرر بالأوزون ولا تخلق احتباس حراري.

2-9-3-3 مكونات نظام الأرجون:

1. كمية الإمداد الرئيسي والاحتياطي من الغاز المضغوط.
2. الأسطوانات.
3. شبكة التوزيع.

أن اختيار مكونات النظام له علاقة بتصميم المنشأة لكي يتم تحديد النوعية المناسبة للعمل في البيئة المناسبة لها.

10-3-3 كاميرات الشبكة :

تجربتنا تنحصر في كاميرات من نوع PTZ (اختصار التحرك في جميع الاتجاهات والتكبير) كما في الشكل (3-16) وجهاز تسجيل الفيديو الشبكي NVR وطريقة توصيل الكاميرات إلى جهاز التسجيل لاسلكي من مسافات بعيدة في شبكة داخلية وقع الاختيار على كاميرات CAMERA PTZ لتغطيتها مساحات كبيرة بدون توصيل كابلات أرضية إلى جهاز التسجيل مما يخفف في التكلفة والصيانة، التحكم الكامل في الكاميرا وتحريكها بأي اتجاهه مع خاصية التكبير عبر الأنترنت.



الشكل (3-16) يوضح كاميرا PTZ.

• مواصفات الكاميرا

1. التكبير 20 مره.
2. جودة الفيديو P1080.
3. التحرك 360 درجة أفقي 90 درجة عمودي.
4. تحمل درجة حرارة من 50 مئوية إلى 20 تحت الصفر.
5. عدد الصور بالثانية 30 صورة.
6. ضغط الفيديو أو الصيغة H264.
7. مستوى الحماية من الماء والأتربة IP66.
8. أشعة تحت الحمراء لتعويض نقص الإضاءة تعمل أوماتيكي.

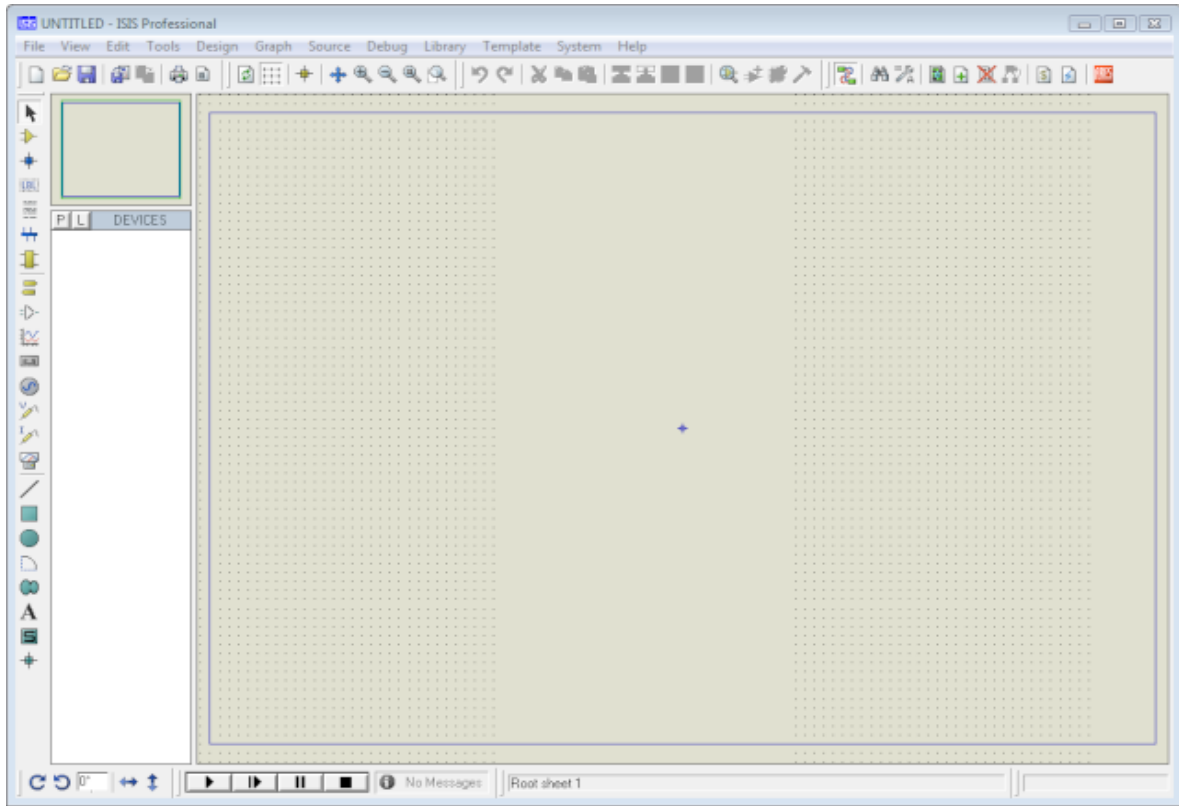
• مواصفات جهاز تسجيل الفيديو الشبكي:

1. 16 قناة.
2. التسجيل بجودة عالية.
3. يمكنك وصله بالننت لاطلاع على الكاميرات من أي مكان بالعالم.

4. التحكم بحركة الكاميرات تلقائياً.
5. يمكنك إضافة 2 هارد ديسك حتى 8 تيرا.
6. تحمل درجة حرارة من 55 مئوية إلى 10 تحت الصفر.
7. مروحة داخلية.
8. الإنذارات.

3-4 برنامج البروتوس:

برنامج Proteus يستخدم لنمذجة النظم الافتراضية Virtual System Modeling أداة تجمع طيفاً من الأدوات البرمجية في برامج محاكاة النظم الإلكترونية لتضع بين يدي الطالب والمهندس والمحترف بيئة متكاملة تحوي كل ما يلزمه من أدوات لعملية محاكاة واقعية، كما في الشكل (3-17) فهو يجمع ما بين نظم SPICE لمحاكاة الدارات والعناصر الإلكترونية (يوضحها بشكل مقاطع صورية متحركة لسهولة التعامل ودقته) ونماذج المعالجات الصغيرة لتسهيل مرحلة لاحقة من المحاكاة للنظم الإلكترونية المعتمدة على المتحكمات الصغيرة ... وقد كان أول أداة طورت طرق الفحص والمحاكاة لهذه النظم كمرحلة ما قبل التطبيق العملي لمخططات داراتها.



الشكل (3-17) يوضح واجهة البرنامج.