

OTOMATİK KONTROL

1	Ders Adı:	OTOMATİK KONTROL
2	Ders Kodu:	TEK3091
3	Ders Türü:	Seçmeli
4	Ders Seviyesi	Lisans
5	Dersin Verildiği Yıl:	3
6	Dersin Verildiği Yarıyıl	5
7	Dersin AKTS Kredisi:	4.00
8	Teorik Ders Saati (saat/Hafta)	2.00
9	Uygulama Ders Saati(saat/Hafta)	0.00
10	Laboratuvar Ders Saati (saat/hafta) :	0
11	Dersin Önkoşulu:	Yok
12	Dersin Dili:	Türkçe
13	Dersin Veriliş Şekli:	Yüz yüze
14	Dersin Koordinatörü:	Öğr.Gör.Dr. MESUT ŞENGİRGİN
15	Dersi Veren Diğer Öğretim Elemanları:	
16	Koordinatör İletişim Bilgileri:	Öğr.Gör.Dr. Mesut ŞENGİRGİN E-Mail: smesut@uludag.edu.tr Phone: 0 224 294 19 87 Address: Bursa U.Ü., Müh. Fakültesi, Makine Müh. Bölümü, 16150 Görükle/Bursa
17	Dersin WEB adresi:	
18	Dersin Amacı:	Endüstriyel denetim ve otomasyon sistemlerine uygulanan klasik denetim kuramı elemanları ve özellikle de geribesleme kavramını oluşturmak. Transfer fonksiyonu ve blok şema kavramı içerisinde sistemlerin matematik modellerinin çıkarılması ve dinamik davranışlarının analizi. Çeşitli türden sistemlerin geçici ve kalıcı durum davranışlarının analizi. Denetim yordamları, denetleyici tasarımı ve PID denetleyicilerinin özellikleri. Denetim sistemlerinin frekans cevabı tanımı ve analizi
19	Dersin Mesleki Gelişime Katkısı:	Mühendisliğin temel konularından olan kontrol bilgisinin oluşturulmasına katkı sağlamaktadır.
20	Dersin Öğrenme Kazanımları:	
	1	Bir denetim sisteminin girişleri, çıkışları ve elemanları ile açık döngü ve kapalı döngü denetim sistemlerinin anlamlarını ve geribeslemeli denetim sisteminin üstünlüklerini kavrayabilme.
	2	Diferansiyel denklem ve Laplace dönüşümleri gibi matematiksel yöntemleri mühendislik konularına uygulayabilme.
	3	Mekaniksel, elektriksel, akışkan, ısı ve bunların birkaçının bir arada bulunduğu karmaşık sistemlerin matematiksel modelini kurabilme.
	4	Transfer fonksiyonu ve blok şema modelleme tekniklerinin sistem dinamiği ve denetim sistemleri konularındaki önemini kavrayabilme.
	5	Denetim sistemlerinin geçici ve kalıcı durum davranışı parametrelerinin anlamlarını ve bunların sistemin performansı üzerindeki etkisini kavrayabilme.

	6	Sistem kararlılığını ve belli türdeki geribeslemeli sistemlerin kararlılık sınırlarını belirleyebilme
	7	Orantı, integral ve türev denetim etkilerini kavrayabilme ve bunları endüstriyel denetleyici tasarımında uygulayabilme.
	8	
	9	
	10	
21	Dersin İçeriği:	
Hafta	DERS İÇERİKLERİ	
	Teorik	Uygulama
1	Giriş ve dersin genel tanıtımı: Kontrol ve otomatik kontrol nedir?	
2	Açık-döngü, kapalı-döngü ve geribeslemeli denetim sistemleri kavramlarının tanıtılması. Uygulama örnekleri.	
3	Laplace dönüşümleri; tanımı, özellikleri, standart giriş fonksiyonları ve dönüşümleri.	
4	Ters Laplace dönüşümleri	
5	Sistem dinamiği ve matematiksel modellemeye giriş; transfer fonksiyonu ve özellikleri, sistemlerin transfer fonksiyonlarına göre sınıflandırılması ve dinamik davranış karakteristikleri.	
6	Blok şemaları, özellikleri ve indirgenmesi.	
7	Bozucu girişli blok diyagramın indirgenmesi ve bozucu girişin geribeslemenin etkisi	
8	Dinamik sistemlerin hareket denklemleri ve analizi; mekanik, akışkan ve ısı sistemlerinin ve dinamik davranış özelliklerinin belirlenmesi	
9	Ders tekrarı	
10	Sistemlerin geçici durum davranışı ilgili parametrelerin tanımlar ve bu parametrelerin dinamik davranış parametreleri ile ilişkileri.	
11	Kalıcı durum davranışı, geçici durum hata sabitleri ve hataları.	
12	Doğrusal sistemlerin kararlılık tanımı, Routh-Hurwitz kararlılık ölçütü ve geribeslemeli denetim sistemlerine uygulanması	
13	Doğrusal sistemlerin Temel denetim etkileri ve PID denetleyicisi.	
14	PID denetleyici ayarları	
22	Ders Kitabı, Referanslar ve/veya Diğer Kaynaklar:	1. Otomatik Kontrol, Sistem Dinamiği ve Denetim Sistemleri, İbrahim YÜKSEL, 7. Baskı, Nobel 2011 2. Otomatik Kontrol Sistemleri, Benjamin C. KUO, Çeviren: Prof. Dr. Atilla BİR, 3. Otomatik Kontrol, Sistem Dinamiği ve Denetim Sistemleri, Çözümlü Problemleri, İbrahim YÜKSEL, Mesut ŞENGİRGİN, Gürsel ŞEFKAT, 2. Baskı, Dora 2011 4. MATLAB ile Mühendislik Sistemlerinin Analizi ve Çözümü, İbrahim YÜKSEL, 3. Baskı, Nobel 2004 5. Modern Control System, R. C. Dorf & R.H. Bishop, 10.Baskı, 2005, Prentice Hall, 6. Control System Design, G. C. Goodwin, S.F. Graebe, M.E. Salgado, 2001, Prentice Hall 7. Feedback Control Systems, J. Van De Vegte, Prentice Hall International Edition, 3rd Edition 2002 8. Modeling, Analysis, and Control Dynamic Systems, W.J. Palm III, John Wiley & Sons. Inc., 1999

23	Değerlendirme		
YARIYIL İÇİ ÇALIŞMALAR		SAYISI	KATKI YÜZDESİ
Ara Sınav		1	40.00
Kısa Sınav		0	0.00
Ödev		0	0.00
Yıl Sonu Sınavı		1	60.00
Toplam		2	100.00
Yıl içi çalışmalarının Başarıya Oranı		40.00	
Finalin Başarıya Oranı		60.00	
Toplam		100.00	
Kullanılan Ölçme ve Değerlendirme Yaklaşımları		yıl içi ve yıl sonu sınavı	
24	AKTS / İŞ YÜKÜ TABLOSU		

ETKİNLİK	SAYISI	Süresi (Saat)	Toplam İş Yüğü (Saat)
Teorik Dersler	14	2.00	28.00
Uygulamalı Dersler	0	0.00	0.00
Sınıf Dışı Ders Çalışma Süresi (Ön çalışma, pekiştirme)	14	5.00	70.00
Ödevler	0	0.00	0.00
Projeler	0	0.00	0.00
Arazi Çalışmaları	0	0.00	0.00
Arasınavlar	1	10.00	10.00
Diğer	0	0.00	0.00
Yarıyıl Sonu Sınavı	1	9.00	9.00
Toplam İş Yüğü			117.00
Toplam İş Yüğü / 30 saat			3.90
Dersin AKTS Kredisi			4.00

25	PROGRAM YETERLİLİKLERİ İLE DERS ÖĞRETİM KAZANIMLARI İLİŞKİSİ TABLOSU															
	PY1	PY2	PY3	PY4	PY5	PY6	PY7	PY8	PY9	PY10	PY11	PY12	PY13	PY14	PY15	PY16
ÖK1	3	3	0	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ÖK2	5	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ÖK3	4	5	3	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ÖK4	3	5	3	3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ÖK5	2	0	3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ÖK6	2	0	3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ÖK7	2	2	4	3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ÖK: Öğrenme kazanımlar PY: Program yeterlilikleri																
Katkı Düzeyi:	1 çok düşük		2 Düşük		3 Orta		4 Yüksek		5 Çok Yüksek							