

OTOMATİK KONTROL

1	Ders Adı:	OTOMATİK KONTROL
2	Ders Kodu:	MAK3002
3	Ders Türü:	Zorunlu
4	Ders Seviyesi	Lisans
5	Dersin Verildiği Yıl:	3
6	Dersin Verildiği Yarıyıl	6
7	Dersin AKTS Kredisi:	5.00
8	Teorik Ders Saati (saat/Hafta)	4.00
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:	Prof. Dr. İBRAHİM YÜKSEL
15	Dersi Veren Diğer Öğretim Elemanları:	Yrd.Doç.Dr. GÜRSEL ŞEFKAT Yrd.Doç.Dr. Elif Erzan TOPÇU Öğr.Gör.Dr. Mesut ŞENGİRGİN
16	Koordinatör İletişim Bilgileri:	Prof. Dr. İbrahim YÜKSEL Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü
17	Dersin WEB adresi:	
18	Dersin Amacı:	Teknolojik alanda yer alan otomasyon sistemlerindeki otomatik kontrol konusunun ve işlevlerinin anlaşılmasını sağlayan bilgi ve beceriyi matematiksel bağıntılarla birlikte kazandırmak.
19	Dersin Mesleki Gelişime Katkısı:	
20	Dersin Öğrenme Kazanımları:	
	1	1. Otomatik Kontrol konusu ile ilgili temel kavramları ve tanımları öğrenir.
	2	2. Sistem dinamiği ve otomatik kontrol konularının matematiksel analizinde kullanılan Laplace dönüşüm özellikleri ve temellerini ve bu konuda uygulama yapmasını öğrenir.
	3	3. Otomatik kontrol sistemlerinin dinamik analizine esas teşkil eden matematiksel modellerin çıkarılmasını ve bu konuda yeterli uygulama yapmasını öğrenir.
	4	4. Otomatik kontrol sistemlerinin giriş çıkış özelliklerini tanımlayan transfer fonksiyonları ve blok şemalarının çıkarılmasını ve bu konularda yeterli uygulama yapabilme yeterliliği kazanır.
	5	5. Sistemlerin belli bir giriş karşısında gösterdiği geçici ve kalıcı durum davranışının elde edilebilmesi ve bu konuda gerekli kavramları öğrenir. Bunlara bağlı olarak bir denetim sisteminde zaman gecikmesi ve kalıcı durum hataları ile ilgili tanımları kavrar.
	6	6. Otomatik Kontrol sistemlerinin beynini teşkil eden denetim organlarının yapısının, temel kontrol biçimlerinin ve bunların çalışma tarzlarını anlar ve endüstriyel denetim sistemlerinde uygulama olanaklarını ve ayrıca bu denetim organlarının en uygun ayarının belirlenmesini öğrenir.
	7	7. Doğrusal sistemlerin kararlılık koşullarının araştırılması, bu konuda temel basit bir kararlılık ölçütü olan Routh-Hurwitz ölçütünün uygulanmasını öğrenir.

	8	8. Sistemlerin frekans alanı cevabının kavranmasını, Bode ve Nyquist eğrileri gibi temel frekans cevabı eğrilerinin elde edilmesini ve frekans alanı cevabına göre kararlılık analizinin yapılabilmesini ve buna bağlı olarak kararlılıkta faz ve kazanç paylarının anlamını ve uygulamasını öğrenir.
	9	
	10	
21	Dersin İçeriği:	
Hafta	DERS İÇERİKLERİ	
	Teorik	Uygulama
1	Kontrol dersinin içeriğinin tanıtılması. Bu derste kullanılacak kaynakların ve araçların tanıtılması, örneklerle otomatik kontrol konularının açıklanması.	
2	Laplace dönüşümlerinin tanımı, anlamı ve kullanım yeri. Bazı standart giriş fonksiyonları ve bunların Laplace dönüşümleri	
3	Ters Laplace dönüşümleri, tanımı ve temel bağıntıları ve Fiziksel sistemlerin matematiksel modelleri ve sistem dinamiği	
4	Transfer fonksiyonun tanımı ve temel özellikleri ve Blok şemaları, indirgenmesi	
5	Kapalı döngü bir blok şemanın indirgenmesi, Mekaniksel sistemler (m, k, ve B sistemi) temel denklemlerinin çıkarılması, TF ve dinamik davranış parametrelerini belirlenmesi.	
6	Isıl sistemler ve ilgili temel dinamik yasalar. Isıl sistemlerin transfer fonksiyonlarının çıkarılması, Elektromekanik sistemler: DA motorları, solenoidler	
7	Zaman sabiti veya birinci dereceden gecikme elemanı, basamak cevabı, dinamik davranışı, ve dinamik davranışı ile ilgili parametrelerin tanımı, Geçici durum davranışı özellikleri ile ilgili tanımlar	
8	Denetim sistemlerin kalıcı durum davranışı ve hatası	
9	Genel Tekrar	
10	Motivasyon Örnekleri	
11	Doğrusal geribeslemeli sistemlerin kararlılığı. Routh-Hurwitz ölçütünün denetim sistemlerine uygulanması	
12	Temel denetim etkileri ve endüstriyel denetim organları	
13	Frekans cevabı yöntemleri	
14	Faz payı ve kazanç geçiş frekansı, tanımı ve özellikleri. Örnek uygulamalar.	

ÖK4	2	3	3	3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ÖK5	0	3	3	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ÖK6	0	3	5	3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ÖK7	3	3	5	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
ÖK8	2	1	5	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			