|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | **DERS PROGRAMI FORMU****COURSE SYLLABUS FORM** | **SenK: gg.aa.yyyy/no** |
| **12.07.2019 Rev 00** |

|  |  |
| --- | --- |
| **Dersin Adı:** Sayısal Kontrol Tasarımı | **Course Name:** Digital Control Design |
| **Kod (Code)** | **Yarıyıl (Semester)** | **Kredi (Local Credits)** | **AKTS Kredi (ECTS Credits)** | **Ders Uygulaması, Saat/Hafta****(Course Implementation, Hours/Week)** |
| **Ders****(Theoretical)** | **Uygulama****(Tutorial)** | **Laboratuar****(Laboratory)** |
| UZB 425(UZB 425E) | 3 | 3 | 5 | 3 | 0 | 0 |
| **Bölüm / Program (Department/Program)** |  Uzay Mühendisliği (Astronautical Engineering) |
| **Dersin Türü****(Course Type)** | Seçmeli (Elective) | **Dersin Dili****(Course Language)** |  Türkçe (Turkish) İngilizce (English) |
| **Dersin Önkoşulları (Course Prerequisites)** | Yok (None) |
| **Dersin Mesleki Bileşene Katkısı, %****(Course Category by Content, %)** | **Temel Bilim ve Matematik****(Basic Sciences and Math)** | **Temel Mühendislik (Engineering Science)** | **Mühendislik / Mimarlık Tasarım****(Engineering / Architecture Design)** | **Genel Eğitim (General Education)** |
| - | 20 | 80 | - |
| **Dersin Tanımı (Course Description)** | Ayrık zamanlı işaretler ve sistemler. Fark denklemleri. Z dönüşümü: birim darbe, birim basamak ve üstel fonksiyon. Z dönüşümü özellikleri: doğrusallık, zamanda geciktirme, zamanda ilerletme, üstelle çarpma, karmaşık türev. Ters Z dönüşümü: uzun bölme yöntemi, kısmı kesirler açılımı. Son değer teoremi. Fark denklemlerinin Z dönüşümü çözümü. Ayrık zamanlı sistemlerin zaman cevabı. Ayrık zamanlı sistemlerin frekans cevabı. Örnekleme teoremi. Örnekleme frekansının seçimi. Ayrık zamanlı sistemlerin modellenmesi: analogdan sayısala dönüştürücü (ADC), sayısaldan analoğa dönüştürücü (DAC), sıfırıncı dereceden tutucu, örnekleyici. Gecikme barındıran sistemler. Dönüştürücüler ile analog alt sistemin transfer fonksiyonu. Kapalı çevrim transfer fonksiyonu. Sayısal sistemlerde analog bozuntular. Kalıcı hal hatası. Sayısal kontrol sistemlerinin kararlılığı. Kararlılık koşulları: asimptotik kararlılık, sonlu giriş sonlu çıkış kararlılığı, iç kararlılık. Nyquist kriteri. Bode eğrisi. Faz ve kazanç marjı. Kontrol sistem belirtimleri: yükselme zamanı, yerleşme zamanı, tepe aşım zamanı, yüzde üst aşım, kararlı-hal hatası ve diğerleri. Köklerin yer eğrisi. P, PD, PI, PID kontrolcüler. Z tanım bölgesinde köklerin yer eğrisi. Analog kontrolcülerin Z tanım bölgesi gerçeklemeleri. Doğrudan Z tanım bölgesinde tasarım. Frekans cevabı tasarımı. Doğrudan kontrolcü sentezi. Sonlu yerleşme süresi tasarımı (deadbeat kontrolcü). Mikrodenetleyici tabanlı gerçekleme uygulaması.  |
| Discrete-time signals and systems. Difference equations. Z transform: unit impulse, unit step, exponential functions. Properties of Z transform: linearity, time delay, time advance, multiplication with exponential, complex differentiation. Inverse Z transform: long division, partial fraction expansion. Final value theorem. Z transform solution of difference equations. Time response of discrete-time systems. Frequency response of discrete-time systems. Sampling theorem. Selection of sampling frequency. Modeling of discrete-time systems: analog to digital converter (ADC), digital to analog converter (DAC), zero-order hold, sampler. Systems with transport lag. Transfer function of analog subsystem with converters. Closed-loop transfer function. Analog disturbances in digital systems. Steady-state error. Stability of digital control systems. Stability conditions: asymptotic stability, bounded input bounded output stability, internal stability. Nyquist criterion. Bode plot. Phase and gain margin. Control system specifications: rise time, settling time, time-to-peak overshoot, peak overshoot, steady-state error and others. Root locus. P, PD, PI, PID controllers. Z domain root locus. Z domain implementations of analog controllers. Direct Z domain design. Frequency response design. Direct controller synthesis. Finite settling time design (deadbeat controller). Microcontroller based implementation application. |
| **Dersin Amacı (Course Objectives)** | Bu ders öğrencilere aşağıda maddelenenlerin aktarılmasını amaçlar.1. Fark denklemleri, Z dönüşümü ve ters dönüşümü hakkında bilgi
2. Sürekli zamanlı sistemleri ayrık zamanlı hale getirme yeteneği
3. Ayrık zamanlı sistemlerin kararlılık analizlerini yapabilme yeteneği
4. Ayrık zamanlı sistemler için istenen özelliklere sahip kontrolcü tasarlama yeteneği
5. Ayrık zamanlı kontrolcüyü elektronik olarak gerçekleme yeteneği
 |
| The course aims the following items to be delivered to the students.1. The knowledge about difference equations, Z transform and inverse transfor
2. The ability to convert acontinuous-time systems into a discrete-time systems
3. The ability to analyze the stability of a discrete-time systems
4. The ability to a design controller with given specifications for discrete-time systems
5. The ability to implement a discrete-time controller electronically
 |
| **Dersin Öğrenme Çıktıları****(Course Learning Outcomes)** | 1. Fark denklemlerini, Z dönüşümümü ve ters Z dönüşümünü öğrenmek
2. Analog sistemleri, ADC ve DAC kullanarak sayısal sistem olarak modellemeyi öğrenmek
3. Sistemin kararlılığını analiz etmeyi öğrenmek
4. Belirtimlere uygun ayrık zamanlı kontrolcü tasarlamayı öğrenmek
5. Mikrodenetletici üzerinde sayısal kontrolcünün gerçeklemeyi öğrenmek
 |
| 1. To learn difference equations, z-tranform and inverse z-transform
2. To learn modeling analog systems as digital systems using ADC and DAC
3. To learn analyzing the system stability
4. To learn designing discrete-time controller for given specification
5. To learn implementing the digital controller on a microcontroller
 |

DERS PLANI

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Hafta** |  **Konular** | **Dersin****Öğrenme Çıktıları** |
| **1** | Devre Değişkenleri ve Elemanları | 1 |
| **2** | Devre Teorisi, Kirchoff’un Yasaları ve Direnç Devreleri | 1 |
| **3** | Devre Analiz Teknikleri: Düğüm Gerilimi ve Çevre Akımı Yöntemleri | 1 |
| **4** | Thevenin ve Norton denklikleri, İşlevsel Kuvvetlendirici | 1, 2 |
| **5** | Endüktans, Kapasitans ve Dinamik Devrelere Giriş | 1, 2 |
| **6** | Birinci Derece RL ve RC Devreleri | 2, 3 |
| **7** | İkinci Dereceden Devrelerin Çözümleri | 3 |
| **8** | Laplace Dönüşümü | 3 |
| **9** | Laplace Dönüşümü (devamı) | 4 |
| **10** | S Tanım Bölgesinde Devrelerin Analizi | 4 |
| **11** | Transfer Fonksiyonu ve Konvolüsyon Integrali | 4 |
| **12** | Devrelerin Frekans Seçiciliği | 4 |
| **13** | Fourier Dönüşümü | 4 |
| **14** | Ders Değerlendirmesi ve İleri Konular | 4, 5 |

COURSE PLAN

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Weeks** |  **Topics** | **Course Learning****Outcomes** |
| **1** | Circuit Variables and Elements | 1 |
| **2** | Circuit Theory, Kirchhoff’s Laws and Resistive Circuits | 1 |
| **3** | Circuit Analysis Techniques: Node-Voltage and Mesh-Current Methods | 1 |
| **4** | Thevenin and Norton equivalents, The Operational Amplifier | 1, 2 |
| **5** | Inductance, Capacitance and Introduction to Dynamical Circuits | 1, 2 |
| **6** | First-order RL and RC Circuits | 2, 3 |
| **7** | Responses of Second-order Circuits | 3 |
| **8** | The Laplace Transform | 3 |
| **9** | The Laplace Transform (continued) | 4 |
| **10** | Circuit Analysis in s-Domain | 4 |
| **11** | Transfer Function and Convolution Integral | 4 |
| **12** | Frequency Selectivity in Circuits | 4 |
| **13** | The Fourier Transform | 4 |
| **14** | Course Overview & Further Topics | 4, 5 |

Dersin Uzay Mühendisliği Öğrenci Çıktılarıyla İlişkisi

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | **Programın mezuna kazandıracağı bilgi ve beceriler (programa ait çıktılar)** | **Katkı****Seviyesi** |
| **1** | **2** | **3** |
| **1** | Mühendislik, fen ve matematik ilkelerini uygulayarak karmaşık mühendislik problemlerini belirleme,formüle etme ve çözme becerisi. |  | X |  |
| **2** | Küresel, kültürel, sosyal, çevresel ve ekonomik etmenlerle birlikte özel gereksinimleri sağlık, güvenlik verefahı göz önüne alarak çözüm üreten mühendislik tasarımı uygulama becerisi. | X |  |  |
| **3** | Farklı dinleyici gruplarıyla etkili iletişim kurabilme becerisi. | X |  |  |
| **4** | Mühendislik görevlerinde etik ve profesyonel sorumlulukların farkına varma ve mühendislik çözümlerinin küresel, ekonomik, çevresel ve toplumsal bağlamdaki etkilerini göz önünde bulundurarak bilinçli kararlarverme becerisi. |  | X |  |
| **5** | Üyeleri birlikte liderlik sağlayan, işbirlikçi ve kapsayıcı bir ortam yaratan, hedefler belirleyen, görevleriplanlayan ve hedefleri karşılayan bir ekipte etkili bir şekilde çalışma yeteneği becerisi. |  |  | X |
| **6** | Uygun deney geliştirme, yürütme, verileri analiz etme ve yorumlama ve sonuç çıkarmak için mühendislikyargısını kullanma becerisi. |  |  | X |
| **7** | Uygun öğrenme stratejileri kullanarak ihtiyaç duyulduğunda yeni bilgi edinme ve uygulama becerisi. |  | X |  |

**Ölçek:** 1: Az, 2: Kısmi, 3: Tam

Relationship of the Course to Astronautical Engineering Student Outcomes

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | **Program Student Outcomes** | **Level of Contribution** |
| **1** | **2** | **3** |
| **1** | An ability to identify, formulate, and solve complex engineering problems by applying principles ofengineering, science, and mathematics. |  | X |  |
| **2** | An ability to apply engineering design to produce solutions that meet specified needs with consideration of public health, safety, and welfare, as well as global, cultural, social, environmental, and economicfactors. | X |  |  |
| **3** | An ability to communicate effectively with a range of audiences. | X |  |  |
| **4** | An ability to recognize ethical and professional responsibilities in engineering situations and makeinformed judgments, which must consider the impact of engineering solutions in global, economic, environmental, and societal contexts. |  | X |  |
| **5** | An ability to function effectively on a team whose members together provide leadership, create acollaborative and inclusive environment, establish goals, plan tasks, and meet objectives. |  |  | X |
| **6** | An ability to develop and conduct appropriate experimentation, analyze and interpret data, and useengineering judgment to draw conclusions. |  |  | X |
| **7** | An ability to acquire and apply new knowledge as needed, using appropriate learning strategies. |  | X |  |

**Scaling:** 1: Little, 2: Partial, 3: Full

|  |  |
| --- | --- |
| ***Tarih (Date)***12.07.2019 | ***Bölüm onayı (Departmental approval)*** |

Ders kaynakları ve Başarı değerlendirme sistemi (Course materials and Assessment criteria)

|  |  |
| --- | --- |
| **Ders Kitabı****(Textbook)** | [1] M.S. Fadali, A. Visioli, Digital Control Engineering: Analysis and Design 2nd Edition, Academic Press, MA, 2013, ISBN 978-0-12-394391-0. |
| **Diğer Kaynaklar (Other References)** | [2] K. Ogata, Discrete-Time Control Systems 2nd Edition, Prentice Hall, 1994, [3] B.C Kuo, Digital Control Systems 2nd Edition, Oxford University Press, 1995 |
| **Ödevler ve Projeler (Homework & Projects)** | Sınavlardan önce ödev verilir. Quiz uygulanır. Bir dönem projesi verilir. |
| Homeworks are assigned before exams. Quizzes are applied. A term project is given. |
| **Laboratuar Uygulamaları (Laboratory Work)** | Laboratuvar deneyi yapılmaz. |
| No laboratory experiment is carried out. |
| **Bilgisayar Kullanımı (Computer Usage)** | MATLAB & Simulink ve seçilen mikrodenetleyiciye bağlı olarak bir gömülü sistem geliştirme aracı kullanılır. |
| MATLAB & Simulink and a embedded system development tool based on selected microcontroller is utilized. |
| **Diğer Uygulamalar (Other Activities)** | Teorik konular örnek soru çözümleri ile desteklenir. |
| Theoretical subjects are supported by solving example questions in the class. |
| **Başarı Değerlendirme Sistemi****(Assessment Criteria)** | **Faaliyetler (Activities)** | **Adedi (Quantity)** | **Genel Nota Katkı, % (Effects on Grading, %)** |
| **Yıl İçi Sınavları****(Midterm Exams)** | 1 | 20 |
| **Kısa Sınavlar****(Quizzes)** | 2 | 10 |
| **Ödevler****(Homework)** | 2 | 10 |
| **Projeler****(Projects)** | - | - |
| **Dönem Ödevi/Projesi****(Term Paper/Project)** | 1 | 20 |
| **Laboratuar Uygulaması****(Laboratory Work)** | - | - |
| **Diğer Uygulamalar****(Other Activities)** | - | - |
| **Final Sınavı****(Final Exam)** | 1 | 40 |