



Ders Bilgi Formu

Ders Adı	Kodu	Yerel Kredi	AKTS	Ders (saat/hafta)	Uygulama (saat/hafta)	Laboratuvar (saat/hafta)
Robotların Kontrolü	MKT5101	3	7.5	3	0	0

Önkoşullar	Yok
------------	-----

Yarıyıl	Güz, Bahar
---------	------------

Dersin Dili	İngilizce, Türkçe
-------------	-------------------

Dersin Seviyesi	Yüksek Lisans Seviyesi
-----------------	------------------------

Ders Kategorisi	Uzmanlık/Alan Dersleri
-----------------	------------------------

Dersin Veriliş Şekli	Yüz yüze
----------------------	----------

Dersi Sunan Akademik Birim	Mekatronik Mühendisliği Bölümü
----------------------------	--------------------------------

Dersin Koordinatörü	Erhan Akdoğan
---------------------	---------------

Dersi Veren(ler)	Vasfi Emre Ömürlü, Aydın Yeşildirek
------------------	-------------------------------------

Asistan(lar)ı	
---------------	--

Dersin Amacı	Bu dersin amacı, robotlarda kullanılan kontrol tekniklerinin incelenmesidir.
--------------	------------------------------------------------------------------------------

Dersin İçeriği	Robotların kontrolünde kullanılan tahrik elemanları ve algılayıcılar, Yörünge planlama: Temel prensipler, Eklem uzayı, Yörünge planlama: Kartezyen uzay, Kartezyen uzayda geometrik problemler, Dinamik model kullanarak yörünge planlama, Robotların lineer kontrolü: Geribeslemeli ve kapalı çevrim kontrol, İkinci derece lineer sistemler, Robotların lineer kontrolü: İkinci derece sistemlerin kontrolü, Yörünge takip kontrolü, Robotların lineer kontrolü: Bozucu etkilerin elimine edilmesi, Tek eklemden modelleme ve kontrol, Endüstriyel robot kontrolör mimarileri, Robotların lineer olmayan kontrolü : Temel yapılar ve kavramlar, Lineer olmayan ve zamanla değişen sistemler, Çok giriş ve çıkışlı sistemler, Robotların kontrol problemleri, Robotlarda kartezyen kontrol yapıları, Robotlarda adaptif kontrol yapıları, Robotlarda etkileşimli kontrol: Uyum kontrol, Robotlarda etkileşimli kontrol: Empedans kontrol, Hibrid kuvvet - konum kontrol, Kontrol yazılımları
----------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

Opsiyonel Program Bileşenleri	Yok
-------------------------------	-----

Ders Öğrenim Çıktıları

1	Öğrenci, robotlarda kullanılan kontrol tekniklerinin teorik alt yapısını kavrar.
2	Kinematik ve dinamik analizleri yapılmış bir robotun kontrolü için gerekli kontrol yapısını tespit edebilir, simülasyonunu yapabilir.
3	Robotlarda konum kontrol tekniklerini bilir ve uygular.
4	Robotlarda kuvvet kontrol tekniklerini bilir ve uygular.
5	Robot kontrol yazılımlarını ve algoritmalarını tanımlar.

Haftalık Konular ve İlgili Ön Hazırlık Çalışmaları

Hafta	Konular	Ön Hazırlık
1	Robotların kontrolünde kullanılan tahrik elemanları ve algılayıcılar	Konunun araştırılması
2	Yörünge planlama: Temel prensipler, Eklem uzayı	Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-7

3	Yörünge planlama: Kartezyen uzay, Kartezyen uzayda geometrik problemler, Dinamik model kullanarak yörünge planlama	Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-7
4	Robotların lineer kontrolü: Geribeslemeli ve kapalı çevrim kontrol, İkinci derece lineer sistemler	Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-9
5	Robotların lineer kontrolü: İkinci derece sistemlerin kontrolü, Yörünge takip kontrolü	Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-9
6	Robotların lineer kontrolü: Bozucu etkilerin elimine edilmesi, Tek eklemdede modelleme ve kontrol, Endüstriyel robot kontrolör mimarileri	Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-9
7	Robotların lineer olmayan kontrolü : Temel yapılar ve kavramlar, Lineer olmayan ve zamanla değişen sistemler, Çok giriş ve çıkışlı sistemler	Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-10
8	Ara Sınav 1	Ders notları
9	Robotların kontrol problemleri	Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-10
10	Robotlarda kartezyen kontrol yapıları, Robotlarda adaptif kontrol yapıları	Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-10
11	Robotlarda etkileşimli kontrol: Uyum kontrol	Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-11
12	Robotlarda etkileşimli kontrol: Empedans kontrol	Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-11
13	2.Arasınav/Hibrid kuvvet - konum kontrol	Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-11
14	Yapay zeka tekniklerinin robot kontrolünde kullanılması	Literatür taraması
15	Final	Literatür ve Introductions to Robotic, C.Craig, Bölüm-12

Değerlendirme Sistemi

Etkinlikler	Sayı	Katkı Payı
Devam/Katılım		
Laboratuvar		
Uygulama		
Arazi Çalışması		
Derse Özgü Staj		
Küçük Sınavlar/Stüdyo Kritiği		
Ödev	4	10
Sunum/Jüri	4	10
Projeler	1	20
Seminer/Workshop		
Ara Sınavlar	1	30
Final	1	30
Dönem İçi Çalışmaların Başarı Notuna Katkısı		70
Final Sınavının Başarı Notuna Katkısı		30

TOPLAM

100

AKTS İşyükü Tablosu

Etkinlikler	Sayı	Süresi (Saat)	Toplam İşyükü
Ders Saati	16	3	48
Laboratuar			
Uygulama			
Arazi Çalışması			
Sınıf Dışı Ders Çalışması			
Derse Özgü Staj			
Ödev	4	20	80
Küçük Sınavlar/Stüdyo Kritiği			
Projeler	1	30	30
Sunum / Seminer	4	5	20
Ara Sınavlar (Sınav Süresi + Sınav Hazırlık Süresi)	1	5	5
Final (Sınav Süresi + Sınav Hazırlık Süresi)	1	40	40
Toplam İşyükü			223
Toplam İşyükü / 30(s)			7.43
AKTS Kredisi			7.5

Diğer Notlar

Yok