|  |  |
| --- | --- |
| Haftalar | İçerik |
| 16.09.2014 | Ders içeriği |
| 23.09.2014 | Sistem tanıma (system identification) |
| 30.09.2014 | PID |
| 14.10.2014 | PID2 |
| 21.10.2014 | LQR and H-sonsuz |
| 28.10.2014 | Nonlinear Control-Giriş |
| 04.11.2014 | Sliding Mode Control |
| 11.11.2014 | Sliding Mode Control -2 |
| 18.11.2014 | Fuzzy Control |
| 25.11.2014 | NN and NeuroFuzzy Control |
| 02.12.2014 | Adaptive Control **Arasınav 2 rapor teslim tarihi** |
| 09.12.2014 | Robust Control |
| 16.12.2014 | Optimal Control |
|  |  |

Ön gereksinimler: MATLAB-Simulink bilgisi, doğrusal kontrol sistemleri bilgisi, İngilizce:)

Devamsızlık : 1. hafta hariç 4 hafta devamsızlık hakkı

**Arasınav 1: %1**

**Arasınav 2: %39**

Arasınav 2 için herkes bireysel olarak kapalı çevrime(yani kontrole) uygun bir sistem bulacak, bulduğu sistemi MATLAB-Simulink ortamında modelleyecek, sistem hakkında bilgi ve modellemeyi rapor halinde kaynaklarla birlikte sunacak. Arasınav 2 rapor teslim tarihine kadar(üstte) teslim edilecek.

Bulunan sistem literatürden tam kopya olursa veya kabul görmezse yeniden rapor hazırlanacak. Bu yüzden son tarihe bırakmayın!!!

**Final: %60**

Finalde bulduğunuz ve modellediğiniz sistem yukarıdaki kontrolcülerden biri (PID hariç) uygulanacak. Final ve bütünleme haftasında (ancak yetişeceği için 2 hafta)20-25 dk.lık sunumlar yapılacak ve rapor teslim edilecek.