ELEKTRİK MOTORLARININ DENETİMİ		ELEKTRİK-ELEKT	ELEKTRİK-ELEKTRONİK MÜH. BÖL.			
Yarıyıl	Kredi Dağılımı					
Tarryn	Teori	Uygulama	La	Laboratuvar		
1	3	0		0		
Ders Dili	Türkçe					
Zorunlu / Seçmeli	Seçmeli					
Önşartlar	Yok					
Katalog Tanımı	Elektrik motorlarının dq eksenle	rinde modellenmesi, sürücü (devreleri ve	motor denetimi.		
Dersin Amacı	Elektrik makinaları, güç elektro bu alanlardaki temel bazı bilgile	•	araştırma y	apan öğrencilere		
Dersin Kazanımları	Elektrik makinalarının matem denetlenmesi için gereken s yöntemlerinin öğrenilmesi.			•		
Ders Kitabı ve/veya Kaynaklar	1. Peter VAS, "Vector Control o 2. Irving M. Gottlieb, "Electric <i>Hill</i> , 1994.					
Değerlendirme						
0			Adet	Yüzde		
Ölçütleri	Ara Sınavlar		Adet	Yüzde		
0	Ara Sınavlar Kısa Sınavlar		Adet	Yüzde		
0			Adet 4	Yüzde 40		
0	Kısa Sınavlar					
0	Kısa Sınavlar Ödevler					
0	Kısa Sınavlar Ödevler Projeler					
0	Kısa Sınavlar Ödevler Projeler Dönem Ödevi					
0	Kısa Sınavlar Ödevler Projeler Dönem Ödevi Laboratuvar					
Ölçütleri İçerik Ağırlıkları	Kısa Sınavlar Ödevler Projeler Dönem Ödevi Laboratuvar Diğer		1	40		
Ölçütleri	Kısa Sınavlar Ödevler Projeler Dönem Ödevi Laboratuvar Diğer Dönem Sonu Sınavı		1 3	60		
Ölçütleri İçerik Ağırlıkları	Kısa Sınavlar Ödevler Projeler Dönem Ödevi Laboratuvar Diğer Dönem Sonu Sınavı Matematik ve Temel Bilimler		1 3	40 60 80		
Ölçütleri İçerik Ağırlıkları	Kısa Sınavlar Ödevler Projeler Dönem Ödevi Laboratuvar Diğer Dönem Sonu Sınavı Matematik ve Temel Bilimler Mühendislik Bilimleri		1 3	40 40 60 80		

DERS PLANI					
Hafta	Konular				
1	dq ve $\alpha\beta$ eksenlerinin tanımı, 3 fazlı sistemle 2 fazlı sistem arasındaki dönüşümler, dq ve $\alpha\beta$ eksenleri arasındaki dönüşümler.				
2	DC ve AC motorların dq eksen takımındaki matematiksel modelleri				
3	DC ve AC motorların MATLAB simülasyonları.				
4	Yarım köprü ve tam köprü (H köprüsü) eviriciler ile PWM				
5	Üç fazlı eviriciler ile PWM, uzay vektör modülasyonu				
6	Vektör kontrol yöntemleri, doğrudan ve dolaylı FOC				
7	Vektör kontrol yöntemleri ile asenkron motor simülasyonları				
8	Vektör kontrol yöntemleri ile senkron motor simülasyonları				
9	Doğrudan tork kontrolü				
10	Doğrudan tork kontrolü ile senkron ve asenkron motor simülasyonları				
11	AC motorlarda adaptif gözleyicilerle durum değişkenleri ve parametre tahmini				
12	Hız/konum sensörsüz denetim				
13	Adım motorları, anahtarlamalı relüktans motorları ve denetimi				
14	Çeşitli diğer elektrik motorları				

	Program Kazanımları	1	2	3
1	Matematik, fen ve mühendislik bilgilerini uygulama becerisi			X
2	Deney tasarımlama ve yapma ile deney sonuçlarını analiz etme ve yorumlama becerisi			X
3	İstenen gereksinimleri karşılayacak biçimde bir sistemi, parçayı ya da süreci tasarımlama becerisi			X
4	Disiplinlerarası takımlarda çalışabilme becerisi		X	
5	Mühendislik problemlerini tanımlama, formüle etme ve çözme becerisi		X	
6	Mesleki ve etik sorumluluk bilinci		X	
7	İngilizce ve Türkçe etkin iletişim kurma becerisi	X		
8	Mühendislik çözümlerinin, evrensel ve toplumsal boyutlarda etkilerini anlamak için gerekli genişlikte eğitim	X		
9	Yaşam boyu öğrenmenin gerekliliği bilinci	X		
10	Çağın sorunları hakkında bilgi		X	
11	Mühendislik uygulamaları için gerekli olan teknikleri, yetenekleri ve modern araçları kullanma becerisi			Σ

Düzenleyen: Yard. Doç. Dr. Ata SEVİNÇ Tarih: 27.05.2010