

أسم الجامعة: جامعة ديالى
 أسم الكلية: // الهندسة
 أسم القسم: هندسة الحاسبات و البرمجيات
 أسم المحاضر: سعد عبد المجيد سلمان
 اللقب العلمي: مدرس
 المؤهل العلمي: دكتوراه هندسة سيطرة
 مكان العمل: قسم هندسة الحاسبات و البرمجيات



جمهورية العراق
 وزارة التعليم العالي و البحث العلمي
 جهاز الاشراف و التقييم العلمي

((استمارة الخطة التدريسية السنوية))

اسم التدريسي:	سعد عبد المجيد سلمان				
البريد الالكتروني:	drsaad_eng@uodiyala.edu.iq				
اسم المادة:	سيطرة بالحاسبة Computer Control				
مقرر الفصل:	٣٠ أسبوع سنوياً (٩٠ ساعة نظرية)				
اهداف المادة:	لتعليم الطلبة مبادئ انظمة السيطرة الرقمية وانظمة السيطرة في الزمن الحقيقي				
التفاصيل الأساسية للمادة:	<ol style="list-style-type: none"> ١. PID controller ٢. Ideal Sampling ٣. Z transforms ٤. Invers Z transforms ٥. Digital control system ٦. Stability in the z-plane ٧. Digital compensator Design ٨. Real-Time (R-T) control system ٩. Concept of R-T control system ١٠. Hardware requirements for R-T control system ١١. Data transfer technique ١٢. languages of R-T control system ١٣. Operating system of R-T control system 				
الكتب المنهجية:	<ol style="list-style-type: none"> ١. Advance Control Engineering by Burns ٢. Real Time Computer Control 				
المصادر الخارجية:	Modern Control Engineering by Ogata				
تقديرات الفصل:	الفصل الدراسي	الفصل الأول	نصف السنة	الفصل الثاني	المختبرات
	الأول الثاني	١٠ %	٢٠ %	١٠ %	١٠ %
معلومات اضافية:	الامتحان النهائي ٥٠ %				

* تملى الاستمارة بواسطة برنامج MS-Word.
 * تنشر الاستمارة على موقع الجامعة الالكتروني على شبكة الانترنت بصيغة ملف PDF.

ملاحظة: الاستمارة متاحة على موقع جامعة ديالى الالكتروني على الانترنت (www.diyalauniv-iq.net)



جدول الدروس الاسبوعي – الفصل الدراسي الاول

الملاحظات	الماده العملية	الماده النظرية	التاريخ	الاسبوع
		PID controller	١/١٠	١
			٨/١٠	٢
		Ideal Sampling ١. Sampling the signal ٢. Properties of discrete signal ٣. ZOH	١٥/١٠	٣
		Z transforms	٢٢/١٠	٤
		Invers Z transforms	٢٩/١٠	٥
		Digital control system ١. Open loop control system ٢. Closed loop control system ٣. Response of control system	٥/١١	٦
			١٢/١١	٧
		Stability in the z-plane ١. Mapping from s-plane into z-plane ٢. The Jury stability test ٣. Root locus analysis in the z-plane ٤. Root locus construction rules	١٩/١١	٨
			٢٦/١١	٩
			٣/١٢	١٠
			١٠/١٢	١١
		Digital compensator Design ١. Digital compensator types ٢. Direct design of controller ٣. Digital compensator design by using pole placement ٤. Digital compensator design by using dead- bead	١٧/١٢	١٢
			٢٤/١٢	١٣
			٣١/١٢	١٤
			٧/١	١٥
عطلة نصف السنة				

أسم الجامعة: جامعة ديالى
 أسم الكلية: // الهندسة
 أسم القسم: هندسة الحاسبات و البرمجيات
 أسم المحاضر: سعد عبد المجيد سلمان
 اللقب العلمي: مدرس
 المؤهل العلمي: دكتوراه هندسة سيطرة
 مكان العمل: قسم هندسة الحاسبات و البرمجيات



جمهورية العراق
 وزارة التعليم العالي و البحث العلمي
 جهاز الاشراف و التقييم العلمي

جدول الدروس الاسبوعي – الفصل الدراسي الثاني

الملاحظات	الماده العملية	الماده النظرية	التاريخ	الاسبوع
		Real-Time (R-T) control system	١٨/٢	١
		١. Introduction to Real-Time (R-T) system		
		٢. Elements of computer control system	٢٥/٢	٢
		٣. Classification of R-T system		
		Concept of R-T control system	٤/٣	٣
		١. Sequence control		
		٢. Direct Digital Control (DDC)	١١/٣	٤
		٣. Machine control		
		Hardware requirements for R-T control system	١٨/٣	٥
			٢٥/٣	٦
		Interface techniques	١/٤	٧
			٨/٤	٨
		Data transfer technique		
		١. Polling		
		٢. Interrupt	١٥/٤	٩
		٣. DMA		
		٤. Communication	٢٢/٤	١٠
		languages of R-T control system	٢٩/٤	١١
		١. User Requirements	٦/٥	١٢
		٢. Language Requirements and features		
		٣. Choose of program language	١٣/٥	١٣
		Operating system of R-T control system	٢٠/٥	١٤
		١. Single operating system		
		٢. Multi operating system	٢٧/٥	١٥

توقيع العميد:

توقيع الاستاذ:

* تملى الاستمارة بواسطة برنامج MS-Word.
 * تنشر الاستمارة على موقع الجامعة الالكتروني على شبكة الانترنت بصيغة ملف PDF.

ملاحظة: الاستمارة متاحة على موقع جامعة ديالى الالكتروني على الانترنت (www.diyalauniv-iq.net)