



## Ders Bilgi Formu

Ders Adı	Kodu	Yerel Kredi	AKTS	Ders (saat/hafta)	Uygulama (saat/hafta)	Laboratuar (saat/hafta)
Optimal Kontrole Giriş	KOM4560	3	4	3	0	0

Önkoşullar	Yok
------------	-----

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

Dersin Dili	İngilizce, Türkçe
Dersin Seviyesi	Lisans Seviyesi
Ders Kategorisi	Uzmanlık/Alan Dersleri
Dersin Veriliş Şekli	Yüz yüze

Dersi Sunan Akademik Birim	Kontrol ve Otomasyon Mühendisliği Bölümü
Dersin Koordinatörü	Yavuz Eren
Dersi Veren(ler)	Yavuz Eren, Levent Ucun
Asistan(lar)	

Dersin Amacı	Bu dersin amacı, statik ve dinamik optimizasyona ilişkin temel kavramları vermek, optimal kontrol sistemlerini incelemek, bu problemler için hesaplama yöntemlerini öğretmektir.
Dersin İçeriği	Optimizasyon probleminin ve optimal olma koşullarının tanıtımı, Optimizasyon problemlerinin analitik ve nümerik çözüm yöntemleri: Gradyent yöntemi, Lagrange çarpanları yöntemi, Karush-Kuhn-Tucker koşulları, Dinamik optimizasyon problemi, Varyasyonlar hesabı ve Pontryagin minimum prensibi, Hamiton-Jacobi-Bellmann yaklaşımı, Lineer Kuadratik Optimal Kontrol, Dijkstra Algoritması, Dinamik Programlama
Opsiyonel Program Bileşenleri	Yok

Ders Öğrenim Çıktıları	
1	Öğrenciler statik ve dinamik optimizasyon problemini matematiksel ifade eder ve çözerler.
2	Öğrenciler optimal olma prensibini ve optimal kontrole ilişkin temel kavramları bilirler.
3	Öğrenciler kısıtlı optimal kontrol problemlerini analitik ve nümerik çözmeyi bilirler.
4	Öğrenciler varyasyonlar hesabını ve Pontryagin minimum prensibini bilirler.
5	Öğrenciler Doğrusal Karesel Optimal Kontrol problemini çözerler.
6	Öğrenciler dinamik programlamanın temelini kavrırlar.

Haftalık Konular ve İlgili Ön Hazırlık Çalışmaları		
Hafta	Konular	Ön Hazırlık
1	Optimizasyon ve optimal kontrol problemlerinin tanıtılması	Ders notları
2	Optimal olma gerek ve yeter koşulları	Ders notları
3	Optimizasyon problemlerinin analitik çözümü	Ders notları
4	Kısıt içermeyen optimizasyon problemlerinin nümerik yöntemlerle çözümü: Gradyent yöntemi, Steepest Descent yöntemi	Ders notları

5	Dinamik Programlama	Ders notları
6	Kısıt içeren optimizasyon problemlerinin çözümü: Lagrange çarpanları yöntemi	Ders notları
7	Varyasyonların hesabı 1/2	Ders notları
8	Ara Sınav 1	Ders notları
9	Varyasyonların hesabı 2/2	Ders notları
10	Varyasyonlar hesabı üzerinden uygulamalar	Ders notları
11	Hamilton-Jacobi-Bellman yaklaşımı ve Pontryagin minimum prensibi 1/2	Ders notları
12	Hamilton-Jacobi-Bellman yaklaşımı ve Pontryagin minimum prensibi 2/2	Ders notları
13	Lineer Kuadratik Regulator (LQR) problemi	Ders notları
14	Uygulama örnekleri	Ders notları
15	Final	Ch. 5

### Değerlendirme Sistemi

Etkinlikler	Sayı	Katkı Payı
Devam/Katılım		
Laboratuar		
Uygulama		
Arazi Çalışması		
Derse Özgü Staj		
Küçük Sınavlar/Stüdyo Kritiği		
Ödev		
Sunum/Jüri		
Projeler		
Seminer/Workshop		
Ara Sınavlar	2	60
Final	1	40
<b>Dönem İçi Çalışmaların Başarı Notuna Katkısı</b>		60
<b>Final Sınavının Başarı Notuna Katkısı</b>		40
<b>TOPLAM</b>		100

### AKTS İşyükü Tablosu

Etkinlikler	Sayı	Süresi (Saat)	Toplam İşyükü
Ders Saati	13	3	39
Laboratuar			
Uygulama			
Arazi Çalışması			
Sınıf Dışı Ders Çalışması	13	3	39
Derse Özgü Staj			

Ödev			0
Küçük Sınavlar/Stüdyo Kritiği			
Projeler			
Sunum / Seminer			
Ara Sınavlar (Sınav Süresi + Sınav Hazırlık Süresi)	2	12	24
Final (Sınav Süresi + Sınav Hazırlık Süresi)	1	18	18
<b>Toplam İşyükü</b>			120
<b>Toplam İşyükü / 30(s)</b>			4.00
<b>AKTS Kredisi</b>			4

Diğer Notlar	Yok
--------------	-----