

T.C KOCAELİ SAĞLIK VE TEKNOLOJİ ÜNİVERSİTESİ LİSANSEĞİTİM ENSTİTÜSÜ YAZILIM MÜHENDİSLİĞİ PROGRAMI

ÖDEV KONUSU LİMAN OTOMASYONU

Hazırlayan ÖĞRENCİ ADI EMİRHAN DURSUN

DERS SORUMLUSU

Prof. Dr. Hüseyin Tarık DURU

13.12.2023

İÇİNDEKİLER

1.	ÖZET (ABSTRACT)	3
	GİRİŞ (INTRODUCTION)	
3.	YÖNTEM (METHOD)	8
3	3.1 Liman otomasyonu tasarımı	Hata! Yer işareti tanımlanmamış.
3	Liman otomasyonu ilerlemesi ve kontrolu	Hata! Yer işareti tanımlanmamış.
4.	SONUÇ VE ÖĞRENİLEN DERSLER	9
5.	KAYNAKÇA	9

1. ÖZET

Bu ödevimde çalışmam liman otomasyonu projesi içermekte olup, tırların ve gemilerin bir ambar-istif vasıtasıyla etkileşimi gerçekleşmesi içermektedir. Projenin amacı tırlardaki belirli olan yükleri sıralı bir şekilde istif alanına indirmek ve bu sırada istif alanını kontrol etmek ve gemileri sıralı şekilde limandan sıradakini iskeleye alıp geminin gideceği ülkeye ait olan istif 1 ve istif 2 deki yüklerimizi yükleyip gemiyi gönderiyoruz ve bu sirkülasyon böyle devam edecek şekilde işler bitene kadar devam edecektir

2. GİRİŞ

```
import csv
import time
import tkinter as tk
from tkinter import scrolledtext

class Tir:
def __init__(self, gelis_zaman1, ülke, _20_ton_adet, _30_ton_adet, yük_miktar1, maliyet):
self.gelis_zaman1 = gelis_zaman1
self.ülke = ülke
self._20_ton_adet = _20_ton_adet
self._30_ton_adet = _30_ton_adet
self._yük_miktar1 = yük_miktar1
self._miktar1 = yük_miktar1
self._maliyet = maliyet

class Gemi:
def __init__(self, gelis_zaman1, gemi_ad1, kapasite, gidecek_ülke):
self.gemi_ad1 = gemi_ad1
self.gemi_ad1 = gemi_ad1
self.kapasite = kapasite
self.gidecek_ülke = gidecek_ülke
```

"İmport csv " ile Python içine csv işlemleri okuma yazma gibi yapabiliteyi kodun içine ekliyoruz.

"import time" ile bekleme delay verebiliyoruz ve kodun istediğimiz yerini işleyişi beklemeli veya yavaşşlatmalı yapabiliyoruz.

Tır ve gemi sınıflarımızı oluşturup sınıflarımıza parametreler ve metodlar yüklüyoruz.

Ödev No: 1	Tarih 11.12.2022	3/10

```
0502039_Emirhan_Dursun_lojistik.py
    class IstifAlan:
            self.kapasite = kapasite
            self.total = 0
            self.indirilen_yukler = []
            self.ulke_listesi = []
       def indir(self, tir):
            if self.total + tir.yük_miktarı <= self.kapasite:</pre>
                self.total += tir.yük_miktarı
                self.indirilen_yukler.append(tir.yük_miktarı)
                self.ulke_listesi.append(tir.ülke)
        def gemiye_yukle(self, gemi):
            if self.ulke_listesi and gemi.gidecek_ülke in self.ulke_listesi:
                indeks = self.ulke_listesi.index(gemi.gidecek_ülke)
                yuk = self.indirilen_yukler.pop(indeks)
                self.ulke_listesi.pop(indeks)
```

İstif alanı sınıfı ile güncel istifimizi oluşturup kapasitemizi ülkelerimi toplam yüklerimi kontrol ediyor.

İçerisinde birden fazla fonksiyon kullanarak indirme saklama yükleme işlemlerini gerçekleştiriyoruz ve geri dönderiyor.

Gemi sınıfımız ile istif alandaki yükler ile birlikte yüklenecek şekilde ve yükleyerek kontrollü şeklide devam ediyoruz ve gemi işlemlerini gerçekleştiriyoruz.

```
გ 220502039_Emirhan_Dursun_lojistik.py
           def gemi_bilgisi_okuma(self, dosya_yolu):
               with open(dosya_yolu, newline='', encoding='latin-1') as dosya:
                    csv_reader = csv.reader(dosya)
                    next(csv_reader) # Başlık satırını atla
                    for row in csv_reader:
                        gelis_zaman1, gemi_ad1, kapasite, gidecek_ülke = row
                        gemi = Gemi(geliş_zamanı, gemi_adı, int(kapasite), gidecek_ülke)
                        self.gemi_listesi.append(gemi)
           def gemiye_yukle_ve_gonder(self, gemi, istif):
                while istif.total < istif.kapasite * 0.95 and istif.indirilen_yukler:</pre>
                   yuk = istif.gemiye_yukle(gemi)
                        self.yuklenen_yukler.append(yuk)
               return istif.total
           def indir_ve_istifle(self, tir, istif1, istif2):
               if istif1.indir(tir):
                    self.indirilen_yukler.append(tir.yük_miktarı)
                elif istif2.indir(tir):
                    self.indirilen_yukler.append(tir.yük_miktarı)
```

Gemi csv dosyamızı okuyoruz ve yükleme işlemlerimizi şartlar ve döngüler ile gerçekleştiriyoruz.

```
def main(self):

self.tir_bilgisi_okuma('C:\\Users\\emirh\\Desktop\\olaylar.csv')

self.gemi_bilgisi_okuma('C:\\Users\\emirh\\Desktop\\olaylar.csv')

for tir in self.tir_listesi:

self.indir_ve_istifle(tir, self.istif1, self.istif2)

if self.istif1.total == self.istif1.kapasite or self.istif2.total == self.istif2.kapasite:

for gemi in self.gemi_listesi:

if gemi.gidecek_Uke in self.istif1.uke_listesi:

indeks = self.istif1.indir1len_ywkler.pop(indeks)

self.istif1.total -= ywk

self.istif1.total -= ywk

self.gemiye_ywkle_ve_gonder(gemi, self.istif1)

elif gemi.gidecek_Uke in self.istif2.uke_listesi:

indeks = self.istif2.uke_listesi.index(gemi.gidecek_Uke)

yuk = self.istif2.uke_listesi.pop(indeks)

self.stif1.total -= ywk

self.gemiye_ywkle_ve_gonder(gemi, self.istif2)

time_sleen(1) # Similasyonu biraz_vavaslatmak_icin
```

Tır ve gemi dosyalarını dosya yolları ile okuyoruz.

```
cote start_simulation():
    root = tk.Tk()
    root.title("Liman Simülasyonu")

text_area = scrolledtext.ScrolledText(root, wrap=tk.WORD, width=80, height=20)
    text_area.pack(expand=tk.YES, fill=tk.BOTH)

liman = Liman(root)

def update_text():
    nonlocal text_area
    text_area.delete(1.0, tk.END)
    text_area.insert(tk.END, f"indirilen Yükler: {liman.indirilen_yukler}\n")
    text_area.after(100, update_text)

update_text()

root.after(100, liman.main)
    root.after(100, liman.main)

if __name__ == "__main__":
    start_simulation()
```

Simülasyon ekranımızı oluşturuyoruz

3. YÖNTEM

Bu bölümde, projede benimsenen ana metot, takip edilen yöntemler ve araçlara yer verilmelidir.

3.1 Liman Otomasyonu Tasarımı

Liman otomasyonu Python dilinde nesneye yönelik programlama tarzında yazılmış olup istif ,tır, gemi sınıflarını oluşturarak her birinin özellikleri ve davranışları ve işlemleri tanımlanmıştır.

Liman simülasyonu bu sınıflar arası işlemler ile gerçekleşir.

Tır ve gemi sınıfları, her bir taşıma nesnelerinin davranışlarını ve işlemlerin gerektirdiği nesne davranışlarını içermektedir. Bu sınıflar kodun modüler ve okunabilir olmasını sağlamak için oluşturuldu. Tır ve gemi nesneleri sahip olduğu içerdiği bilgiler üzerinden etkileşime geçip işlemleri gerçekleştirebilirler.

3.2 Liman Otomasyonu İlerlemesi ve Kontrolü

İndirme işlemleri ve yükleme işlemler ;

Tırların yük indirme işlemleri plaka numaralarına göre sıralı olarak gerçekleştirildi.

Gemilere yükleme işlemleri, gemi adları numara sırasına göre sıralı olarak yapıldı.

Tırların ve gemilerin ve yüklerin ülkelerini kontrol ederek yüklemeler yapıldı.

Ödev No: 1	Tarih 11.12.2022	8/10

4. SONUÇ VE ÖĞRENİLEN DERSLER

Bu çalışmada Python kullanarak nesneye yönelik programlama (OOP) ile liman simülasyonunu nasıl oluşturabileceğini öğrenildi. Nesneye yönelik programlama prensipleri , dosya okuma ve veri işleme gibi temel programlama becerileri geliştirilmiştir. Ayrıca ,lojistik operasyonlarının simülasyonuyla ilgili daha derin bir anlayış kazanılmıştır.

5. KAYNAKÇA

https://www.w3schools.com/python/ref_string_split.asp

https://www.geeksforgeeks.org/defaultdict-in-python/

https://www.google.com/search?client=opera-gx&q=python+defaultdict+nedir&sourceid=opera&ie=UTF-8&oe=UTF-8#fpstate=ive&vld=cid:b7c6d761,vid:zjZgl2iGCOw,st:0

https://www.sadikturan.com/python-objeleri-ve-veri-yapilari/python-liste-metotlari/1376

https://www.pythontr.com/makale/python-list-index-metodu-617

http://bilgisayamiyorum.com/post/404/

Ödev No: 1	Tarih 11.12.2022	10/10