

FPGA TABANLI SAYISAL SİNYAL İŞLEME
ALGORİTMALARINA ÖZELLEŞTİRİLMİŞ YARDIMCI İŞLEMÇİ
TASARIMI

HATİCE HANDE DEMİRTAŞ

YÜKSEK LİSANS TEZİ
ENDÜSTRİ MÜHENDİSLİĞİ

TOBB EKONOMİ VE TEKNOLOJİ ÜNİVERSİTESİ
FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ

EYLÜL 2011

ANKARA

Fen Bilimleri Enstitü onayı

Prof. Dr. Ünver KAYNAK
Müdür

Bu tezin Yüksek Lisans derecesinin tüm gereksinimlerini sağladığını onaylarım.

Doç. Dr. Erdoğan Doğdu
Anabilim Dalı Başkanı

HATİCE HANDE DEMİRTAŞ tarafından hazırlanan FPGA TABANLI SAYISAL SİNYAL İŞLEME ALGORİTMALARINA ÖZELLEŞTİRİLMİŞ YARDIMCI İŞLEMCİ TASARIMI adlı bu tezin Yüksek Lisans tezi olarak uygun olduğunu onaylarım.

Yrd. Doç. Dr. Hakan GÜLTEKİN
Tez Danışmanı

Tez Jüri Üyeleri

Başkan : Doç. Dr. Y

Üye : Yrd. Doç. Dr. Hakan GÜLTEKİN

Üye : Prof. Dr. Z

TEZ BİLDİRİMİ

Tez içindeki bütün bilgilerin etik davranış ve akademik kurallar çerçevesinde elde edilerek sunulduğunu, ayrıca tez yazım kurallarına uygun olarak hazırlanan bu çalışmada orijinal olmayan her türlü kaynağa eksiksiz atıf yapıldığını bildiririm.

Hatice Hande DEMİRTAŞ

Üniversitesi : TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi
Enstitüsü : Fen Bilimleri
Anabilim Dalı : Endüstri Mühendisliği
Tez Danışmanı : Yrd. Doç. Dr. Hakan GÜLTEKİN
Tez Türü ve Tarihi : Yüksek Lisans – Eylül 2011

Hatice Hande DEMİRTAŞ

FPGA TABANLI SAYISAL SİNYAL İŞLEME
ALGORİTMALARINA ÖZELLEŞTİRİLMİŞ YARDIMCI İŞLEMCİ
TASARIMI

ÖZET

Olayın Türkçe Özeti budur.....

University : TOBB University of Economics and Technology
Institute : Institute of Natural and Applied Sciences
Science Programme : Industrial Engineering
Supervisor : Asst. Prof. Hakan GÜLTEKİN
Degree Awarded and Date : M.Sc. – September 2011

Hatice Hande DEMİRTAŞ

TITLE OF THE THESIS

ABSTRACT

This study considers a robotic cell which consists of a number of highly automated CNC machines and a material handling robot...

Keywords: Key one, key two.

TEŞEKKÜR

Bu çalışmada tamamlamamda emeği olan hekese teşekkür ederim...

İçindekiler

1	GİRİŞ	1
2	PROBLEM TANIMI	2
3	DENEYSEL ÇALIŞMA	3
4	DEĞERLENDİRME	4
5	SONUÇ	5
	KAYNAKLAR	6
	ÖZGEÇMİŞ	7

Şekil Listesi

Tablo Listesi

1. GİRİŞ

2. PROBLEM TANIMI

3. DENEYSEL ÇALIŞMA

4. DEĞERLENDİRME

5. SONUÇ

Kaynakça

- [1] Akturk, M.S., An exact tool allocation approach for CNC machines. *International Journal of Computer Integrated Manufacturing*, **12** (2): 129–140, 1999.
- [2] Gultekin, H., Akturk, M.S., Karasan,O.E., Robotic cell scheduling with operational flexibility. *Discrete Applied Mathematics*, **145** (3): 334–348, 2005.

ÖZGEÇMİŞ

Kişisel Bilgiler

Soyadı, Adı : CİN, Ali
Uyruğu : T.C.
Doğum tarihi ve yeri : 05.05.1978 Nevşehir
Medeni hali :
Telefon :
Faks :
e-mail : yuksekmuhendis@etu.edu.tr

Eğitim

Derece	Eğitim Birimi	Mezuniyet Tarihi
Y. Lisans	TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi	2011
Lisans	TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi	2009

İş Deneyimi

Yıl	Yer	Görev
2009-2011	TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi	Araştırma Görevlisi

Yabancı Dil

İngilizce (Çok iyi)
Fransızca (Çok kötü)

Yayınlar

Gültekin, H., “Robotic cell scheduling with operational flexibility”. Discrete Applied Mathematics, 145(3):334-348, 2005.