

Uygulamalarla Optimizasyon ve Kontrol

Dr. Öğr. Üyesi Işık İlber Sırmatel

T.C. Trakya Üniversitesi
Mühendislik Fakültesi
Elektrik - Elektronik Mühendisliği Bölümü
Kontrol Anabilim Dalı

02.05.2024

İçerik

1. Giriş ve tanımlar
2. Uygulamalar
3. Özet ve sonuç

Bölüm 1

Giriş ve tanımlar

Mühendislik-matematik matrisi

		uygulamalı matematik dalları					
		doğrusal cebir	olasılık ve istatistik	otomatik kontrol	optimizasyon	çizge kuramı	...
mühendislik dalları	makina						
	gıda						
	bilgisayar						
	inşaat						
	elektrik - elektronik						
	genetik ve biyo-mühendislik						
	⋮						

Mühendislik-matematik matrisi

		uygulamalı matematik dalları					
		doğrusal cebir	olasılık ve istatistik	otomatik kontrol	optimizasyon	çizge kuramı	...
mühendislik dalları	makina						
	gıda						
	bilgisayar						
	inşaat			trafik akış kontrolü			
	elektrik - elektronik						
	genetik ve biyo-mühendislik						
	⋮						

Uygulamalarla optimizasyon ve kontrol

		uygulamalı matematik dalları					
		doğrusal cebir	olasılık ve istatistik	otomatik kontrol	optimizasyon	çizge kuramı	...
mühendislik dalları	makina						
	gıda						
	bilgisayar						
	inşaat						
	elektrik - elektronik						
	genetik ve biyo-mühendislik						
	⋮						

Optimizasyonun tanımı

**kısıtlı seçenekler arasından
en iyisini seçmek**

optimizasyon problemi:

minimize amaç(değişken)
değişken

bağlı değişken \in küme (kısıt)

Optimizasyon - Örnek: Eşçevre problemi

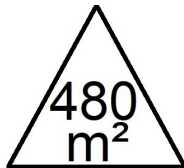
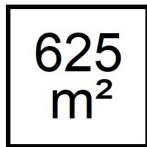
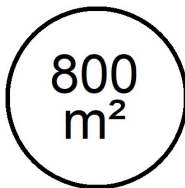


Kraliçe Dido

maksimize alan
şekil

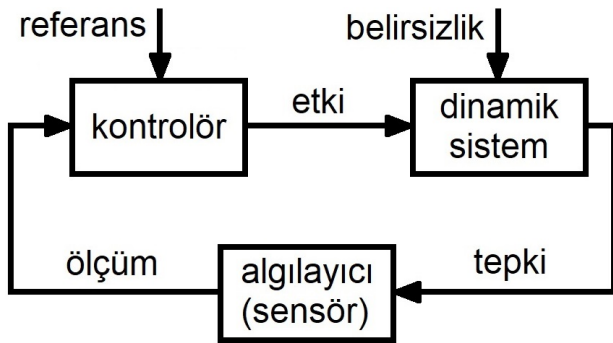
bağlı çevre = sabit

çevre:
100 m



Kontrolün tanımı

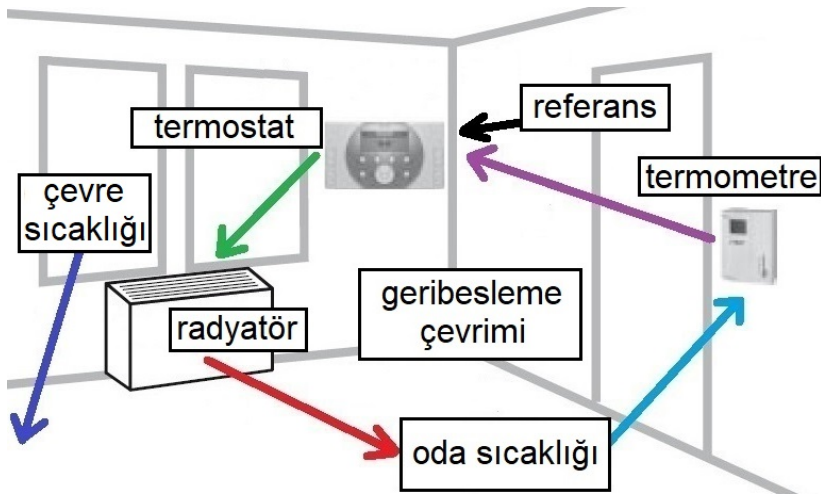
dinamik sistemlerde otonom davranış tasarımı



başarım: $\text{tepki} \approx \text{referans}$

dayanıklılık: $\text{belirsizlik} \nrightarrow \text{başarım}$

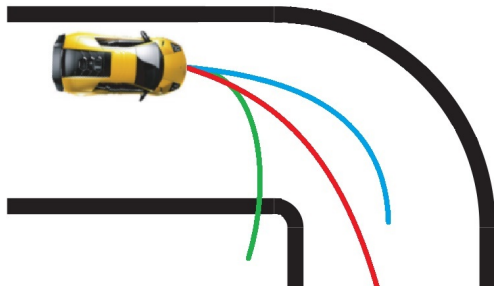
Kontrol - Örnek: Oda sıcaklığı



Bölüm 2

Uygulamalar

Otonom yarış (Liniger)[1]



maksimize
etkiler

bağlı

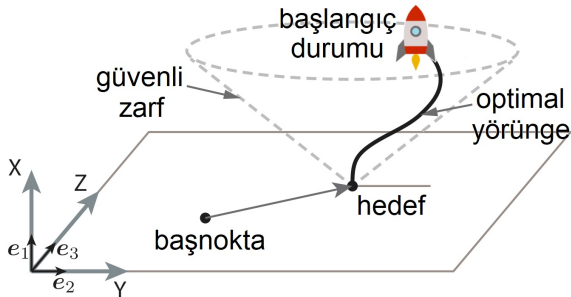
katedilen mesafe

model, ölçüm

$\text{konum} \in \text{pist}$

etki limitleri

Rocketlerde tahrikli indirme (Açıkmeşe)[2]



minimize
etkiler

bağlı

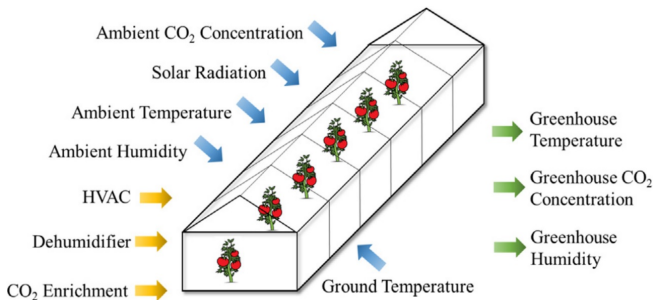
yakıt tüketimi

model, etki limitleri

$\text{konum} \in \text{güvenli zarf}$

$\text{son konum} = \text{hedef}$

Seralarda iklim kontrolü (Chen ve You)[3]



minimize
etkiler

bağlı

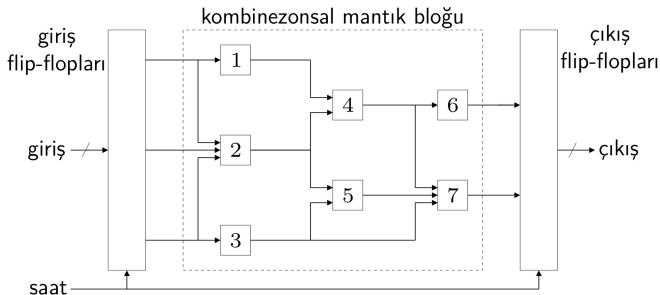
işletme maliyeti

model, ölçüm

iklim limitleri

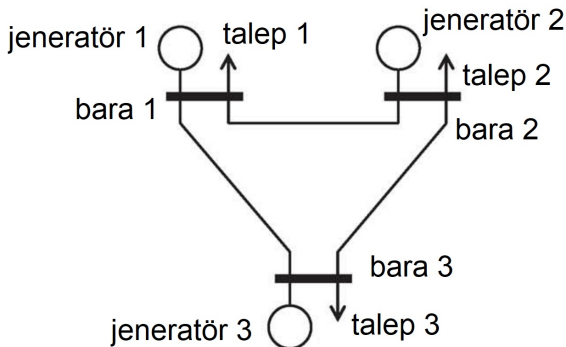
etki limitleri

Dijital devre optimizasyonu (Boyd)[4]



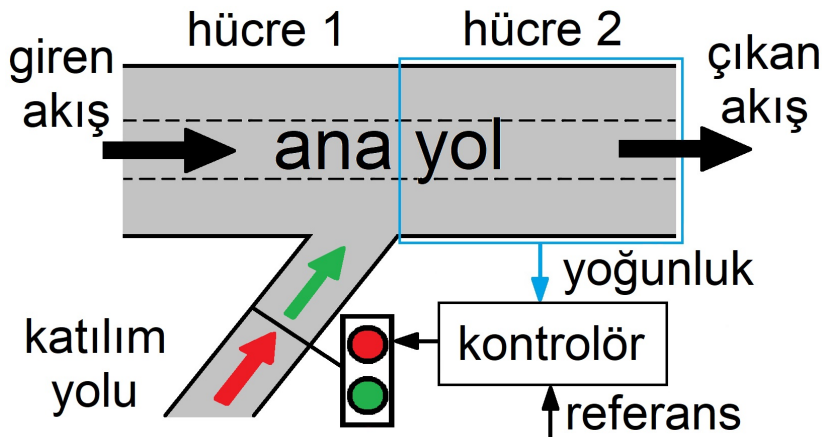
minimize zaman gecikmesi
boyutlar
bağlı güç limiti
alan limiti

Optimal güç akışı (Lavaei)[5]

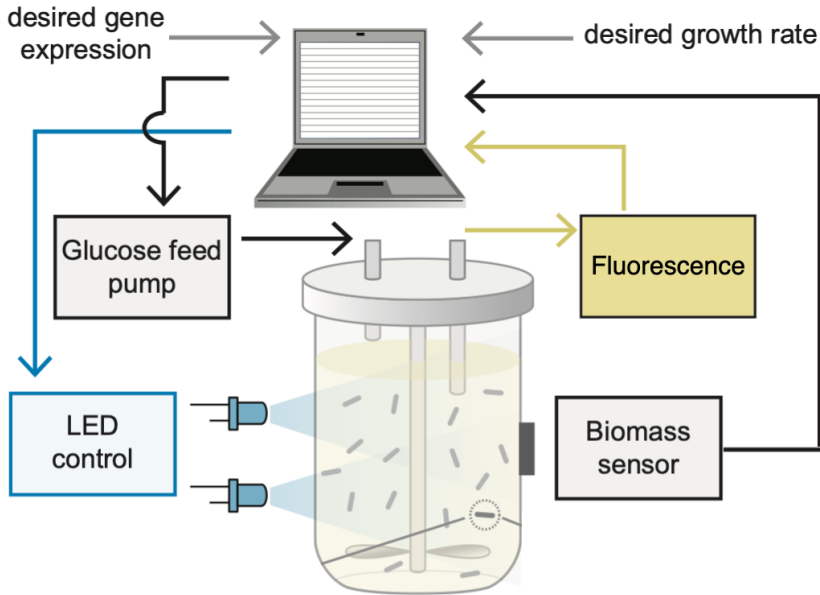


minimize $\text{güç üretim maliyeti}$
üretim
bağlı $\text{üretim} = \text{talep}$
 $\text{güç iletim limitleri}$

Trafik akış kontrolü (Papageorgiou)[6]

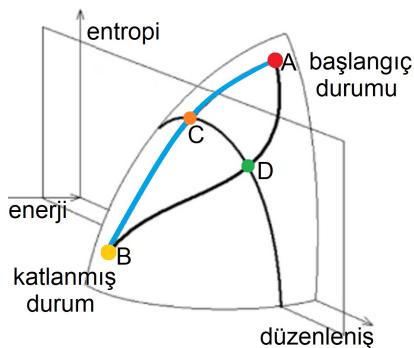


Hücre popülasyon kontrolü (Khammash)[7]



Protein katlanması (Arkun ve Erman)[8]

minimize enerji + entropi
kuvvet
bağlı model ($F = ma$)
başlangıç durumu



analitik çözüm:

kuvvet = kazanç ·
düzenleşim(zaman)

Bölüm 3

Özet ve sonuç

Özet ve sonuç

- ▶ optimizasyon \leftrightarrow mühendislik tasarımı
- ▶ kontrol \leftrightarrow otonom davranış tasarımı
- ▶ **optimizasyon ve kontrol, farklı mühendislik dallarını bağlayan ortak bir dil ve platform işlevi görebilir**

isik.sirmatel@gmail.com

sirmatel.github.io/MFSslaytlar.pdf

Kaynakça I

- [1] Alexander Liniger, Alexander Domahidi, and Manfred Morari. "Optimization-based autonomous racing of 1: 43 scale RC cars". In: *Optimal Control Applications and Methods* 36.5 (2015), pp. 628–647.
- [2] Behçet Açıkmeşe, John M Carson, and Lars Blackmore. "Lossless convexification of nonconvex control bound and pointing constraints of the soft landing optimal control problem". In: *IEEE Transactions on Control Systems Technology* 21.6 (2013), pp. 2104–2113.
- [3] Wei-Han Chen and Fengqi You. "Smart greenhouse control under harsh climate conditions based on data-driven robust model predictive control with principal component analysis and kernel density estimation". In: *Journal of Process Control* 107 (2021), pp. 103–113.

Kaynakça II

- [4] Stephen P Boyd et al. “Digital circuit optimization via geometric programming”. In: *Operations Research* 53.6 (2005), pp. 899–932. DOI: [10.1287/opre.1050.0254](https://doi.org/10.1287/opre.1050.0254).
- [5] Ramtin Madani, Somayeh Sojoudi, and Javad Lavaei. “Convex relaxation for optimal power flow problem: Mesh networks”. In: *IEEE Transactions on Power Systems* 30.1 (2014), pp. 199–211.
- [6] Markos Papageorgiou and Apostolos Kotsialos. “Freeway ramp metering: An overview”. In: *IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems* 3.4 (2002), pp. 271–281.

Kaynakça III

- [7] Andreas Miliadis-Argeitis et al. "Automated optogenetic feedback control for precise and robust regulation of gene expression and cell growth". In: *Nature Communications* 7.1 (2016), p. 12546.
- [8] Yaman Arkun and Burak Erman. "Prediction of optimal folding routes of proteins that satisfy the principle of lowest entropy loss: dynamic contact maps and optimal control". In: *PloS One* 5.10 (2010), e13275.