

TÜRKSAT A.Ş.

Uydu Programları Direktörlüğü

Preparing Report with Latex

Student Name:

Student ID:

SP Beginning

Date: -.-.-

SP End Date:

-.-.

SP Company Name:

TÜRKSAT A.Ş.

SP Company Division:

Directorate of Satellite Programming

Supervisor Engineer:

Omer Eren Can Koçulu

SE Contact Info:

ekoculu@turksat.com.tr

Contents

1	Introduction	2
2	Section	2
	2.1 Subsection	2
	2.1.1 Subsubsection	2
	2.1.1.1 Paragraph	2
3	Style	3
4	Listeler	3
	4.1 Numaralı Listeler	3
	4.2 Numarasız Listeler	3
5	Resim & Tablo	3
	5.1 Resim Ekleme ve Refer	3
	5.2 Tablo Yapımı ve Refer	4
6	Kod ekleme	4
	6.1 Python Code	4
	6.2 Arduino ve C kodları	5
	6.3 Matlab Code	6

1 Introduction

For Indentation in first paragraph.

Bir satır boşluk bırakmak, indent yerine geçiyor.

Minipage kullanılarak ekran iki parçaya ayrılabilir. Örneği kapak sayfasını hazırlarken kullandım.

...

2 Section

Section

2.1.2.3 gibi başlıkları üretme yolu

2.1 Subsection

Subsection

2.1.1 Subsubsection

Subsubsection

2.1.1.1 Paragraph

Paragraph

Subparagraph

SubParagraph

3 Style

Text Bold

Text Italic

Textsc

Textsf

Textsl

Texttt

4 Listeler

4.1 Numaralı Listeler

- 1. Company Name
- 2. Company Location
- 3. General Description of the Company
- 4. A Brief History of the Company

4.2 Numarasız Listeler

- Company Name
- Company Location
- General Description of the Company
- A Brief History of the Company

5 Resim & Tablo

5.1 Resim Ekleme ve Refer

Aşağıdaki kod yarımıyla resim eklenebilir, **tag** ve **ref** yardımıyla refer edilebilir. ilk satırın sonundaki [H] [h!] [t!] gibi yardımcı komutlar, figure

ün yerini belirliyor. [scale=0.3] gibi komutlarla boyut belirlenebilir. Logo Figure 1'den görülebilir.



Figure 1: TÜRKSAT Logo

5.2 Tablo Yapımı ve Refer

Gerekli tablo $Table\ 1$ 'den görülebilir. $Table\ 1$

	Roles	Responsible Person
1	Product Owner	Halil Temurtaş
2	Scrum Master	Eren Koçulu
3	Hardware Engineer	Taha İzmir & Halil Temurtaş
4	Software Engineer	Arif Göçer & Halil Temurtaş
5	Structure Engineer	Taha İzmir & Arif Göçer
6	Test Engineer	Arif Göçer & Halil Temurtaş

Table 1: Roles

6 Kod ekleme

6.1 Python Code

Başka biri tarafında hazırlanan hazır bir kütüphane kullandım. beginpython ve endpython komutu arasına yazılan kodlar, pdf ekranında rahatça okunabilir.

```
# Using Python fort he first time!!
print("Hello Intership!!!")

x = 1
```

```
if x == 1:
    # indented four spaces, indents works as brackets in C!
      print("x is 1.")
  if x==3:
      print(23)
9
10
  myint = 7
11
  print(myint)
                 # use '#' for commenting
12
13
  # A sample script that uses lists:
              # creates a list called numbers.
  numbers=[]
16
  numbers.append(1) # adds '1' to numbers as first element.
17
  numbers.append(2)
18
  numbers.append(3)
20
  strings=[] # creates a list called strings.
  strings.append("hello")
  strings.append("world")
  names = ["Ali", "Ahmet", "Ayse"] # adds Ali, Ahmet and Ayse
                                   to names.
  second_name=names[1]
27
                  # prints [1, 2, 3]
  print(numbers)
  print(strings)
                   # prints ['hello', 'world']
  print("The 2nd name on the name list is %s" %second_name)
                                       # prints the second name
                                   on the names list is Ahmet!
```

6.2 Arduino ve C kodları

Bu sefer kütüphane yerine, hazır kodu ilk sayfaya ekleyerek C ye özel bi listing hazırlamış olduk. Gerekli begin ve end komutları arasındaki kodlar rahatça okunabilir.

```
#include <Servo.h>

Servo Servo1; // create servo named Servo1 to control a servo
int pos = 0; // variable to store the servo position }

void setup()
{
```

```
Servol.attach(9); // attaches the servo on pin 9 to the servo
     object
9 }
11 void loop()
12 {
      for (pos = 0; pos \leq 180; pos += 1) // goes from 0 degrees
     to 180 degrees in steps of 1 degree
14
          Servol.write(pos); // tell servo to go to position in
15
     variable 'pos'
          delay (15); // waits 15ms for the servo to reach the
16
     position
      for (pos = 180; pos >= 0; pos -= 1) // goes from 180 degrees
      to 0 degrees
19
         Servol.write(pos); // tell servo to go to position in
20
      variable 'pos'
          delay (15); // waits 15ms for the servo to reach the
21
      position
      }
22
23 }
```

6.3 Matlab Code

C ye benzer bi yolla hallettim. Kodlar ilk sayfada bulunabilir.

```
_{1} function [a b c] = sort3(A)
  a1 = A(1)
  a2 = A(2)
  a3 = A(3)
   if a1 \ll a2
       if a2 \ll a3
            a = a1
            b = a2
9
            c = a3
10
       else
11
            e = a3
12
            a3 = a2
13
            a2 = e
14
```

```
15
            if a1 \ll a2
16
                 a = a1
17
                 b = a2
                  c = a3
19
             else
20
                 w = a2
21
                  a2 = a1
^{22}
                  a1 = w
23
                  a = a1
24
                 b = a2
25
                  c = a3
26
            end
        end
28
   else
       w = a2
30
        a2 = a1
        a1 = w
32
       if a2 >= a3
            e = a3
34
            a3 = a2
            a2 = e
36
             if a1 \ll a2
37
                 a = a1
38
                 b = a2
39
                  c = a3
40
             else
41
                 w = a2
42
                 a2 = a1
43
                 a1 = w
44
                 a = a1
45
                 b = a2
46
                  c = a3
47
             end
48
        else
49
             a = a1
            b = a2
51
             c = a3
```

```
53 end
54 end
55 end
56 }
```