

TEKNİK PROGRAM – Oturumlar ve Oturum Başkanları

10 EYLÜL 2015 PERŞEMBE										
	08:30--10:10	10:10 10:30	10:30--12:30	12:30 14:00	14:00--15:40	15:40 16:00	16:00--18:00	18:00--18:30	18:30--19:30	19:30--21:30
Odeon	AÇILIŞ KONUŞMALAR	KAHVE MOLASI (Stampa Salonu)	DAVETLİ SUNUMLARI Tamer BAŞAR Jan MACIEJOWSKI	ÖĞLE YEMEĞİ	Biyomedikal Sistemler ve Uygulamaları Prof. Dr. M. Kemal LEBLEBİCİOĞLU Doç. Dr. Kadir KAVAKLIOĞLU	KAHVE MOLASI (Stampa Salonu)	İnsansız Araçların Tasarımı ve Kontrolü Prof. Dr. Fikret ÇALIŞKAN Prof. Dr. Mehmet Önder EFE	Komisyen Toplantısı	<i>serbest zaman</i>	GALA YEMEĞİ (Havuzbaşı Restaurant)
Çalışma1					Biyomekatronik Sistemler Özel Oturumu Doç. Dr. Erkan KAPLANOĞLU Öğr. Gör. Sıtkı KOCAOĞLU		Kontrol Sistem Dinamiği ve Analizi Prof. Dr. Cem ÜNSALAN Yrd. Doç. Dr. Nezh TOPALOĞLU			
Çalışma2					Gömülü Sistemlerde Kontrol Uygulamaları Prof. Dr. Mehmet Önder EFE Yrd. Doç. Dr. Emre KIYAK		Gümbüz Kontrol Prof. Dr. M. Kemal LEBLEBİCİOĞLU Yrd. Doç. Dr. Günyaz ABLAY			
Çalışma3					Yenilenebilir Enerji Sistemlerinde Kontrol Doç. Dr. Coşku KASNAKOĞLU Yrd. Doç. Dr. Said Mahmut ÇINAR		Kontrol Teorisi ve Yöntemler Prof. Dr. Altuğ İFTAR Yrd. Doç. Dr. Türker TÜRKER			
Çalışma4					Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - I Dr. Evrim Onur ARI Prof. Dr. Serdar İPLİKÇİ		Mobil Robotlar Prof. Dr. Melih İNAL Hakan TEMELTAŞ			
Stampa							POSTER1			
11 EYLÜL 2015 CUMA										
	08:30--10:10	10:10 10:30	10:30--12:30	12:30 14:00	14:00--15:40	15:40 16:00	16:00--18:00	18:00--19:00	19:00 19:30	19:30--21:30
Odeon	Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - II Prof. Dr. M. Kemal LEBLEBİCİOĞLU Dr. Meriç ÇETİN	KAHVE MOLASI (Stampa Salonu)	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - I Prof. Dr. M. Kemal LEBLEBİCİOĞLU Doç. Dr. Coşku KASNAKOĞLU	ÖĞLE YEMEĞİ	Deniz Araçları Kontrolü Prof. Dr. Şeniz ERTUĞRUL Prof. Dr. Erol UYAR	KAHVE MOLASI (Stampa Salonu)	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - II Prof. Dr. M. Kemal LEBLEBİCİOĞLU Prof. Dr. Serdar İPLİKÇİ	DAVETLİ SUNUMU Atilla BİR	<i>serbest zaman</i>	KAPANIŞ YEMEĞİ (Havuzbaşı Restaurant)
Çalışma1	Gezgin Robot Eğitimi Özel Oturumu Prof. Dr. Osman PARLAKTUNA Yrd. Doç. Dr. Nurhan GÜRSEL ÖZMEN		Otomotiv Sistemleri ve Kontrolü Yrd. Doç. Dr. Nezh TOPALOĞLU Yrd. Doç. Dr. Çağlar BAŞLAMİŞLİ		Kontrol Eğitimi ve Süreç Kontrolü Doç. Dr. Serhat İKİZOĞLU Yrd. Doç. Dr. Suna ERTUNÇ		Raylı Ulaşım Sistemleri Doç. Dr. Mehmet KARAKÖSE Dr. Mustafa Seçkin DURMUŞ			
Çalışma2	Ağ Tabanlı Kontrol Sistemleri Prof. Dr. Mehmet AKAR Yrd. Doç. Dr. Nihan KAHRAMAN		Robotik Sistemler Prof. Dr. Nusret TAN Yrd. Doç. Dr. Janset DAŞDEMİR		Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - II Doç. Dr. Celaleddin YEROĞLU Prof. Dr. Müjde GÜZELKAYA		Uçuş Dinamiği ve Kontrolü Dr. Bülent ÖZKAN Yrd. Doç. Dr. Selami BEYHAN			
Çalışma3	Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - I Prof. Dr. Leyla GÖREN SÜMER Yrd. Doç. Dr. Günyaz ABLAY		Bulanık Mantık Tabanlı Kontrol Prof. Dr. Hüseyin Metin ERTUNÇ Yrd. Doç. Dr. Engin YEŞİL		Haptik ve Teleoperasyon Özel Oturumu Prof. Dr. Enver TATLICIOĞLU Prof. Dr. Erkan ZERGEROĞLU		PID Kontrol Yrd. Doç. Dr. Tufan KUMBASAR Yrd. Doç. Dr. Engin YEŞİL			
Çalışma4	Otomasyon Doç. Dr. Şeref Naci ENGİN Yrd. Doç. Dr. Selami BEYHAN		Elektromekanik Sistemlerin Tasarım ve Kontrolü Doç. Dr. Halis ALTUN Dr. Volkan SEZER		Enerji Sistemlerinde Kontrol Doç. Dr. Hüseyin CANBOLAT Doç. Dr. Kadir KAVAKLIOĞLU		İnsansız Robotlar Doç. Dr. Koray Kadir ŞAFAK Dr. Bedri BAHTİYAR			
Stampa	POSTER3				POSTER4		POSTER5			

TEKNİK PROGRAM – Bildirilerin Dağılımı

10 EYLÜL 2015 PERŞEMBE																												
	08:30--10:10					10:10 10:30	10:30--12:30					12:30 14:00	14:00 14:20	14:20 14:40	14:40 15:00	15:00 15:20	15:20 15:40	15:40 16:00	16:00 16:20	16:20 16:40	16:40 17:00	17:00 17:20	17:20 17:40	17:40 18:00	18:00--18:30	18:30--19:30	19:30--21:30	
Odeon	AÇILIŞ KONUŞMALARI					KAHVE MOLASI (Stampa)	DAVETLİ SUNUMLARI Tamer BAŞAR Jan MACIEJOWSKI					ÖĞLE YEMEĞİ	78	183	148	230	262	KAHVE MOLASI (Stampa)	140	255	94	171	60	79	Komisyon Toplantısı	serbest zaman	GALA YEMEĞİ (Havuzbaşı Restaurant)	
Çalışma1							215	117	69	68	197		127	95	119	49	47		161									
Çalışma2							34	35	142	233	181		139	51	23	41	199		134									
Çalışma3							89	90	141	132	238		31	144	177	184	242		257									
Çalışma4							213	261	170	32	72		58	71	205	174	29		163									
Stampa							22 39 179 234 236 252 253						44 110 182 208 217 270 271															
11 EYLÜL 2015 CUMA																												
	08:30 08:50	08:50 09:10	09:10 09:30	09:30 09:50	09:50 10:10	10:10 10:30	10:30 10:50	10:50 11:10	11:10 11:30	11:30 11:50	11:50 12:10	12:10 12:30	12:30 14:00	14:00 14:20	14:20 14:40	14:40 15:00	15:00 15:20	15:20 15:40	15:40 16:00	16:00 16:20	16:20 16:40	16:40 17:00	17:00 17:20	17:20 17:40	17:40 18:00	18:00--19:00	19:00 19:30	19:30--21:30
Odeon	229	263	228	222	218	KAHVE MOLASI (Stampa)	195	169	103	98	232	156	ÖĞLE YEMEĞİ	227	223	121	115	206	KAHVE MOLASI (Stampa)	93	33	225	166	212	221	DAVETLİ SUNUMU Atilla BİR	serbest zaman	KAPANIŞ YEMEĞİ (Havuzbaşı Restaurant)
Çalışma1	101	100	82	73	112		104	118	53	198	207	214		220	91	159	201	76		8	59	65	135	216	254			
Çalışma2	235	136	113	123	16		151	96	30	267	102	194		26	186	130	109	13		157	37	27	66	80	172			
Çalışma3	111	124	54	256	43		165	264	203	266	149	153		48	251	152	28	150		258	259	38	200	131	260			
Çalışma4	167	116	191	147	125		7	143	226	126	146	52		241	21	108	70	24		133	204	209	107	224	162			
Stampa	50 64 75 83 86 155 176						189 190 11 20 196 202 25					36 46 99 106 114 122 160					61 272 81 85 55 273											

TÜM BİLDİRİLER

Bildiri No	Bildiri Başlığı	Oturum Adı	Salon Adı	Tarih	Saat
7	Tek-Rotor Tek-Stator Yapısına Sahip Eksenel Akıllı Elektromanyetik Bir Frenin Modellenmesi, Analizi ve Gerçek Zamanda Moment Denetimi	Elektromekanik Sistemlerin Tasarım ve Kontrolü	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 10:50
8	Sabit-Blok Demiryolu Sinyalizasyon Sistemlerinde Modüler Arıza Teşhisi	Raylı Ulaşım Sistemleri	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	16:00 16:20
11	Texas Instruments Hercules LAUNCHXL2-TMS57012 Geliştirme Kiti ile Sayısal Kontrol Deney Tasarımı	POSTER4	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 12:30
13	SMDO Algoritması ile İki Serbestlik Dereceli FOPID Kontrol Çevrimi Tasarımı	Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - II	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	15:20 15:40
16	Ev Tipi Split Klimalara Kablosuz Ağ Üzerinden Uzaktan Erişim ve Kontrol	Ağ Tabanlı Kontrol Sistemleri	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	09:50 10:10
20	Modelling of Barrage Water Level Control Using Fuzzy Logic	POSTER4	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 12:30
21	Üç Fazlı Darbe Genişlik Modülasyonu Tabanlı Doğrultucuların Öz-Ayarlama Bulanık-PI Denetleyici İle Performans Analizi	Enerji Sistemlerinde Kontrol	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	14:20 14:40
22	PID Tabanlı Robot Kolu Kontrolü: Ziegler-Nichols ve Tyreus-Luyben Metotlarının ODE45 Deneysel Çözümleme ile Karşılaştırılması	POSTER1	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 15:40
23	Fotovoltaik Uygulamalarda Kullanılan Yükseltici Tip DA-DA Çeviricinin μ Sentezi ile Gürbüz Voltaj Kontrolü	Gürbüz Kontrol	Çalışma2	10 Eylül 2015, Perşembe	16:40 17:00
24	Genetik Algoritma Kullanarak Örnek Bir Güç Sistemi İçin Ekonomik Dağıtım Analizi	Enerji Sistemlerinde Kontrol	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	15:20 15:40
25	Yapısız Çarpımsal Belirsizlik İçeren Kesir Dereceli Sistemlerin Dayanıklı Kararlılık Analizi	POSTER4	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 12:30
26	FGATool - Kesir Dereceli Sistemler için Grafiksiz Analiz Programı	Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - II	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 14:20
27	Atmosfer Dışı Uçan Araçların Yönelim Kontrolü için İtici Modüllerin Tasarlanması	Uçuş Dinamiği ve Kontrolü	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	16:40 17:00
28	Sanal Cisimlerin Sürtünmeli Temas Altında Haptik Deformasyonu	Haptik ve Teleoperasyon Özel Oturumu	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	15:00 15:20
29	Parmak Hareketlerini Takip Eden Mekatronik Bir Sistem	Mobil Robotlar	Çalışma4	10 Eylül 2015, Perşembe	17:20 17:40
30	Robot Manipülatörler için Akıllı GTGS Sistemi	Robotik Sistemler	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	11:10 11:30
31	Doğrusal Olmayan Olasılıksal Sistemler için Gözlenebilirlik Ölçütlerinin Parçacık Süzgeciyle Hesaplanması	Kontrol Teorisi ve Yöntemler	Çalışma3	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 16:20
32	Hidrolik Direksiyon Sisteminin Modellenmesi ve Simülasyonu	Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - I	Çalışma4	10 Eylül 2015, Perşembe	15:00 15:20
33	İnsansız Hava Aracı (Hexacopter) Üzerindeki Yalpa İçin Model Öngörülü Denetleyici (MPC) Kullanımı	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - II	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	16:20 16:40
34	Arduino ile Ses Kontrollü Engele Duyarlı Tekerlekli Sandalye Tasarımı	Gömülü Sistemlerde Kontrol Uygulamaları	Çalışma2	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 14:20
35	Arduino Geliştirme Kartı ile Döner Kanatın Kontrolü ve Kontrol Yazılımlarının Geliştirilmesi	Gömülü Sistemlerde Kontrol Uygulamaları	Çalışma2	10 Eylül 2015, Perşembe	14:20 14:40
36	PI, PID ve Fuzzy-PID Kontrolör Kullanarak Sabit Mıknatıslı Senkron Motorun (PMSM) Hız Denetimi	POSTER5	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 15:40
37	Aerodinamik Yapı ve İtici ile Bir Taktik Füzenin Çevikliğinin Artırılması	Uçuş Dinamiği ve Kontrolü	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	16:20 16:40
38	Darbe Genişliği Modülasyonlu PID Kontrolör İle Rotor Kontrolü	PID Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	16:40 17:00
39	Konformal Geometrik Cebir İle Seri Yapılı Robotlarda Ters Kinematik Çözüm	POSTER1	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 15:40
41	Prosesler için Değişken Yapılı Kontrolörler	Gürbüz Kontrol	Çalışma2	10 Eylül 2015, Perşembe	17:00 17:20
43	Karıştırma Uygulamaları için Kaotik Kontrol	Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - I	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	09:50 10:10
44	Elektrikli Araç Çalışmalarının İncelenmesi ve Örnek Bir Elektrikli Araba Tasarımı	POSTER2	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 18:00
46	Lambert Güdümü ve Reaksiyon Kontrol Sistemi ile Delta-V Manevrası	POSTER5	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 15:40
47	Ataletsel Sensörlerin Belirleyici ve Rastsal Hatalarının İncelenmesi ve Modellenmesi	Kontrol Sistem Dinamiği ve Analizi	Çalışma1	10 Eylül 2015, Perşembe	17:20 17:40
48	5 Serbestlik Dereceli Dokunsal Geri Bildirim Cihazının Gerçek Zamanlı Linux/Xenomai İşletim Sistemi Altında Uygulanması ve Denetimi	Haptik ve Teleoperasyon Özel Oturumu	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 14:20
49	Üzerine Gürültü Binmiş bir Sinüsoidal Sinyalin Parametrelerini Gerçek Zamanda Tahmin Etmek	Kontrol Sistem Dinamiği ve Analizi	Çalışma1	10 Eylül 2015, Perşembe	17:00 17:20

TÜM BİLDİRİLER

50	Yapay Zeka Tabanlı Optimizasyon Algoritmalarının Yakınsama Hızı ve Hesap Yüklerinin Karşılaştırılması	POSTER3	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 10:10
51	Doğrusal Olmayan Bir Sistemin Gürbüz Denetimi	Gürbüz Kontrol	Çalışma2	10 Eylül 2015, Perşembe	16:20 16:40
52	Asenkron Motor Parametre Değişimlerinin Vektör Kontrol Başarımına Etkisi	Elektromekanik Sistemlerin Tasarım ve Kontrolü	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	12:10 12:30
53	Elektrikli Araçlarda Kullanılan Lityum İyon Pillerin Simulink Ortamında Dinamik Modelinin Oluşturulması	Otomotiv Sistemleri ve Kontrolü	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	11:10 11:30
54	Kesir Dereceli Model Referans Denetleyici ile Görüntü İşleme Destekli Kapalı Çevrim Nesne Takip Uygulaması	Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - I	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	09:10 09:30
55	Farklı Tipte Elektrik Motorları ve Sürücülerini Kullanılarak PLC Kontrollü Asansör Eğitim Seti Tasarımı ve Uygulaması	POSTER6	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	16:00 18:00
58	Hareketli Robotlar için İç Ortam Konumlama Yöntemi	Mobil Robotlar	Çalışma4	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 16:20
59	Demiryolu Sinyalizasyon Sistemlerinde RAMS Yönetimi: Mescid-i Selam İstasyonu için FMEA-FTA Uygulaması	Raylı Ulaşım Sistemleri	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	16:20 16:40
60	Sensor/eyleyici arızalarına karşı insansız hava aracının yeniden şekillendirilebilir kontrolü	İnsansız Araçların Tasarımı ve Kontrolü	Odeon	10 Eylül 2015, Perşembe	17:20 17:40
61	Eğitim Amaçlı Kullanılacak Bir Üç Eksenli Dik İşlem CNC Makinası Dizaynı ve İmalatı	POSTER6	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	16:00 18:00
64	Robotların Arama Kurtarma Çalışmalarında Kullanımı	POSTER3	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 10:10
65	Dijkstra Algoritması Kullanılarak Enerji Verimli Tren Kontrolü	Raylı Ulaşım Sistemleri	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	16:40 17:00
66	Hareket Algı Çalışmaları için Masaüstü Uçuş Simülatörü	Uçuş Dinamiği ve Kontrolü	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	17:00 17:20
68	EMG Kontrollü Robotik Kol ve Simülasyonu	BiyoMekatronik Sistemler Özel Oturumu	Çalışma1	10 Eylül 2015, Perşembe	15:00 15:20
69	Üst Uzun Dış İskelet Rehabilitasyon Robotları	BiyoMekatronik Sistemler Özel Oturumu	Çalışma1	10 Eylül 2015, Perşembe	14:40 15:00
70	Elektriksel Enerji Sistemlerinde Yapay Sinir Ağları ile İzolasyon Hatası Tespiti	Enerji Sistemlerinde Kontrol	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	15:00 15:20
71	Robotla Dans	Mobil Robotlar	Çalışma4	10 Eylül 2015, Perşembe	16:20 16:40
72	Hareketli Platformlar için Kendinden Öğrenen Uyumlamalı Denetleç Mimarisi	Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - I	Çalışma4	10 Eylül 2015, Perşembe	15:20 15:40
73	Simple Robots Coordination with Local Communications in Multi-Robot Exploration Problem	Gezgin Robot Eğitimi Özel Oturumu	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	09:30 09:50
75	Öz Ayarlamalı Bulanık-PID, PID ve LQR Denetleyiciler ile Ters Sarkaç Sisteminin Denetimi	POSTER3	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 10:10
76	Sıcaklık Kontrol Sistemi için Deneysel Platform Tasarımı	Kontrol Eğitimi ve Süreç Kontrolü	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	15:20 15:40
78	İnsanlarda Denge Kurtarma Kontrolcüsünün Zamanla Değişen Parametrelerinin Kestirimi için Kullanılan Yöntemlerin Karşılaştırılması	Biyomedikal Sistemler ve Uygulamaları	Odeon	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 14:20
79	Kontrol Tahrik Sistemlerinde Kullanılan Ters Krank-Biyel ve Dişli Çark Mekanizmalarının Başarım Özelliklerinin Karşılaştırılması	İnsansız Araçların Tasarımı ve Kontrolü	Odeon	10 Eylül 2015, Perşembe	17:40 18:00
80	Doğrusal Hedef Takibi Güdüm Kuralının Mekatronik Sistemlerin Hareket Planlamasında Kullanılabilirliğinin İncelenmesi	Uçuş Dinamiği ve Kontrolü	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	17:20 17:40
81	Pantograf Modelinin Görüntü İşleme ve Yapay Sinir Ağı Tabanlı Tespiti	POSTER6	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	16:00 18:00
82	Gezgin Robotlarda ROS ile Açık Kaynaklı Uygulama Geliştirme	Gezgin Robot Eğitimi Özel Oturumu	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	09:10 09:30
83	Robotik Hat Modernizasyonu -Solo Test	POSTER3	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 10:10
85	Bulanık Mantık Tabanlı Akıllı Sıcaklık Kontrolü Benzetim Çalışması	POSTER6	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	16:00 18:00
86	Mekatronik Mühendisliğinde Karmaşık Dinamik Sistemlerin Matlab/Simulink Kullanılarak Eğitim Amaçlı Çözümü ve Sistem Simülasyonu	POSTER3	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 10:10
89	Atmosfer Dışı Işınım Şiddetine Göre Çalışan Yeni bir P&O Tipi MPPT Algoritması Tasarımı	Yenilenebilir Enerji Sistemlerinde Kontrol	Çalışma3	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 14:20
90	Bir Güneş Paneli Emülatörü Tasarımı	Yenilenebilir Enerji Sistemlerinde Kontrol	Çalışma3	10 Eylül 2015, Perşembe	14:20 14:40
91	Biyohidrojen üretiminde pH kontrol: PID ve STGMV benzetimleri	Kontrol Eğitimi ve Süreç Kontrolü	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	14:20 14:40

TÜM BİLDİRİLER

93	TURAÇ İnsansız Hava Aracı için Arıza Toleranslı Yönelme Açısı Kontrol Sistemi Tasarımı	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - II	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	16:00 16:20
94	İnsansız Hava Aracı Projeleri ve Kaynak Sağlayan Programlar Üzerine	İnsansız Araçların Tasarımı ve Kontrolü	Odeon	10 Eylül 2015, Perşembe	16:40 17:00
95	Hücre Kültüründe Popülasyon Dinamiği Modellemesi	Kontrol Sistem Dinamiği ve Analizi	Çalışma1	10 Eylül 2015, Perşembe	16:20 16:40
96	Görüntü Tabanlı Hedef Takip Sisteminin Gimbal Yapısının Modellenmesi	Robotik Sistemler	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	10:50 11:10
98	Bir İnsansız Suüstü Aracının PID ve LQR Tipi Doğrusal, Geribeslemeli Doğrusallaştırıcı Tipi Doğrusal Olmayan Denetleçlerle Denetimi	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - I	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	11:30 11:50
99	Dört Pervaneli İnsansız Hava aracının Kontrolü için PID Kontrol Algoritmaları Geliştirilmesi ve Yörünge Takibi Uygulaması Yapılması	POSTER5	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 15:40
100	Eğitim ve Araştırma Amaçlı Gezgin Robot (EvARobot) Geliştirilmesi	Gezgin Robot Eğitimi Özel Oturumu	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	08:50 09:10
101	Gezgin Robot Eğitimi için Robot Yönetim Sistemi Tabanlı Uzaktan Erişimli Laboratuvar	Gezgin Robot Eğitimi Özel Oturumu	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 08:50
102	Belirsizlik İçeren Çoklu Robot Sistemlerinin Çıkış Geribeslemeli Senkronizasyonu	Robotik Sistemler	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	11:50 12:10
103	Bir İnsansız Sualtı Gözlem Aracının Akustik-temelli Yer Tespiti ve Sistem Tanılaması	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - I	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	11:10 11:30
104	Elektrikli Araçlar için Matematiksel Modelleme ve Değişik Yol Şartlarında Benzetim Sonuçları	Otomotiv Sistemleri ve Kontrolü	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 10:50
106	Doğrusal Sistem Simülasyonu ve Denetimi için Geliştirilen Bir Sanal Laboratuvar	POSTER5	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 15:40
107	Ayak Bileği Rehabilitasyonu için Geliştirilen Bir Paralel Robotun Yörünge Kontrolü	İnsansı Robotlar	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	17:00 17:20
108	Dalga Enerjisi Dönüşüm Sistemi için Anahtarlamalı Güç Filtresi ve Denetleyici Tasarımı	Enerji Sistemlerinde Kontrol	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	14:40 15:00
109	SBL Eşleştirme Yöntemi ile Kesir Dereceli Sistem Modellemesinin Avantajları	Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - II	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	15:00 15:20
110	Parametre Değişimlerine Bağlı Olarak Kombi Sıcaklığının Kontrol Edilmesi	POSTER2	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 18:00
111	SBL Eşleştirme Yöntemi ile Kesir Dereceli PID Kontrolörün Yaklaşık Modellenmesi ve Ters Sarkaç Kontrol Sisteminde Uygulaması	Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - I	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 08:50
112	Eskişehir Osmangazi Üniversitesinde Gezgin Robot Eğitim Çalışmaları	Gezgin Robot Eğitimi Özel Oturumu	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	09:50 10:10
113	Çok Etmeli Sistemlerde Çoklu Denge Noktalarının Sürekli Zamanda Analizi	Ağ Tabanlı Kontrol Sistemleri	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	09:10 09:30
114	Tek Kamera Kullanarak Nesne-Kamera Arasındaki Uzaklığın Belirlenmesi için Bir Yöntem	POSTER5	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 15:40
115	Bir Kargo Gemisinin Navigasyon Kontrolü ve Model Simülasyonu	Deniz Araçları Kontrolü	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	15:00 15:20
116	PI Denetleyici İle Sıvı Seviye Kontrolünün Gerçek Zamanlı Olarak PLC İle Gerçeklenmesi	Otomasyon	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	08:50 09:10
117	Bir Biyomekatronik Laboratuvarının Anatomisi	Biyomekatronik Sistemler Özel Oturumu	Çalışma1	10 Eylül 2015, Perşembe	14:20 14:40
118	Pasif ve Aktif Motor Takozlarının Modellenmesi ve Analizi	Otomotiv Sistemleri ve Kontrolü	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	10:50 11:10
119	Sonlu Eleman Analizi Kullanarak Solenoid Modellenmesi	Kontrol Sistem Dinamiği ve Analizi	Çalışma1	10 Eylül 2015, Perşembe	16:40 17:00
121	Yarı Otonom Bir Sualtı Robotu Tasarımı	Deniz Araçları Kontrolü	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	14:40 15:00
122	Sıvı Süreçlerinin Matematiksel Modellenmesi ve Sıcaklık Kontrolü	POSTER5	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 15:40
123	Aktüatör Satürasyonu Altında Dizi Kararlı Kooperatif Otomatik Seyir Kontrolü	Ağ Tabanlı Kontrol Sistemleri	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	09:30 09:50
124	Kesirli Dereceli Sistemlerin Frekans Cevaplarının LabVIEW Ortamında Çizimi	Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - I	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	08:50 09:10
125	Otomat Yaklaşımı ile Bir Demiryolu Sinyalizasyon Uygulaması	Otomasyon	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	09:50 10:10
126	A Review on Sensorless Speed Control of Interior Permanent Magnet Synchronous Motor IPMSM	Elektromekanik Sistemlerin Tasarım ve Kontrolü	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	11:30 11:50
127	Ek Eyleyicilerin Tüketimli Yaylı Ters Sarkaç Modelinin Kararlılık Bölgesine Etkileri	Kontrol Sistem Dinamiği ve Analizi	Çalışma1	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 16:20
130	Kesirli Dereceli Belirsiz Sistemler İçin Faz İlerlemeli ve Faz Gerilemeli Kontrolör Tasarımı	Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - II	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	14:40 15:00

TÜM BİLDİRİLER

131	Elektromekanik Eyletimli Bir Fırlatma Sisteminin İtici Etkisini En Aza İndirgeyecek Şekilde Denetimi	PID Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	17:20 17:40
132	Enerji Hattı Üzerinden İletişim Sistemleri ve Akıllı Şebekelerde Sistem Kontrolü ve Güvenliği için Nesnelere İnterneti ile Birlikte Enerji Hattının Kullanımı	Yenilenebilir Enerji Sistemlerinde Kontrol	Çalışma3	10 Eylül 2015, Perşembe	15:00 15:20
133	İmu Tabanlı Ters Kinematik Model ile Yürüme Emülatörü	İnsansı Robotlar	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	16:00 16:20
134	Gürbüz Uçuş ve İniş Otopilotu	Gürbüz Kontrol	Çalışma2	10 Eylül 2015, Perşembe	17:40 18:00
135	Görüntü Eşleştirme Kullanan Temassız Ray Hattı Durum Analizi Yöntemi	Raylı Ulaşım Sistemleri	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	17:00 17:20
136	Çok Katmanlı Ağlar için Kapsama Alanı Belirleme	Ağ Tabanlı Kontrol Sistemleri	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	08:50 09:10
139	H_sonsuz Dinamik Çıkış Geri-Beslemeli İç Model Kontrolör Tasarımı	Gürbüz Kontrol	Çalışma2	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 16:20
140	İnsansız Araçlarda Kullanılan Bir Ataletsel Ölçme Ünitesinin Optik Bilgisayar Faresi ile Kalibrasyonu	İnsansız Araçların Tasarımı ve Kontrolü	Odeon	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 16:20
141	Küçük Dikey Eksen Rüzgâr Türbini için Basit Kontrol Tasarımı	Yenilenebilir Enerji Sistemlerinde Kontrol	Çalışma3	10 Eylül 2015, Perşembe	14:40 15:00
142	MEMS Tipi Sensörler Kullanılarak Genel Amaçlı Atalet Ölçüm Birimi Tasarımı ve Kalibrasyonu	Gömülü Sistemlerde Kontrol Uygulamaları	Çalışma2	10 Eylül 2015, Perşembe	14:40 15:00
143	DA Lineer Motor Parametrelerinin Deneysel Tespiti	Elektromekanik Sistemlerin Tasarım ve Kontrolü	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	10:50 11:10
144	Sabit Miknatıslı Senkron Motorun Akım Kontrolü için Ayrık Zamanlı Kontrolcü Tasarımı	Kontrol Teorisi ve Yöntemler	Çalışma3	10 Eylül 2015, Perşembe	16:20 16:40
146	Metrobüs Çekiş Karakteristiğinin İyileştirilmesine Yönelik Veri Toplama-Modelleme Çalışmaları ve Güç Dağıtım Kontrolörü Geliştirilmesi	Elektromekanik Sistemlerin Tasarım ve Kontrolü	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	11:50 12:10
147	Kitap Dizinleyen Kütüphane Asistanı Geliştirilmesi	Otomasyon	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	09:30 09:50
148	Elektro-Aktif Üç Katmanlı Konjuge Bir Polimer Eyleyicinin Hibrit Kontrolü	Biyomedikal Sistemler ve Uygulamaları	Odeon	10 Eylül 2015, Perşembe	14:40 15:00
149	Bir teleskopun hassas hareket kontrolünün kazanç ayarlı bulanık mantık kontrolcü ile gerçekleştirilmesi	Bulanık Mantık Tabanlı Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	11:50 12:10
150	Modüler Mobil Robot Tasarımı ve İmalatı	Haptik ve Teleoperasyon Özel Oturumu	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	15:20 15:40
151	Görüntü İşleme İle 3 Eksenli Robot Mekanizması Üzerinde Nesne Ayırt Edilmesi ve Sıralanması	Robotik Sistemler	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 10:50
152	Sabit ve Değişken Zaman Gecikmeleri ile Baş Eden İki Yönlü Doğrudan Teleoperasyon ve Model Aracılı Denetim	Haptik ve Teleoperasyon Özel Oturumu	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	14:40 15:00
153	Araç Süspansiyon Sistemi Kontrolüne PID ve Bulanık Mantık Yaklaşımları	Bulanık Mantık Tabanlı Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	12:10 12:30
155	Mikro İHA'nın Gerçek Zamanlı Yörünge Kontrolü	POSTER3	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 10:10
156	Kalman Filtresi ile PI Kontrolün Mikro İHA'nın Gerçek Zamanlı Yörünge Takibine Uygulanması	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - I	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	12:10 12:30
157	Uçak Yükseklik Kontrolünde PD Kontrolör ve Bulanık Mantık Kontrolör Performans Karşılaştırması	Uçuş Dinamiği ve Kontrolü	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	16:00 16:20
159	Termoelektrik Modülün Modellenmesi ve Sıcaklık Kontrolü	Kontrol Eğitimi ve Süreç Kontrolü	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	14:40 15:00
160	Bilgisayar Destekli Sayısal Kontrol Tezgahının Tasarımı ve Gerçeklemesi	POSTER5	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 15:40
161	Adım Motorunun Algılayıcı Pozisyon Tahmini	Kontrol Sistem Dinamiği ve Analizi	Çalışma1	10 Eylül 2015, Perşembe	17:40 18:00
162	İki Ayaklı Düzlemsel Robot için Kuvvete Duyarlı Direnç Türü Sensörler ile Denge Kontrolü	İnsansı Robotlar	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	17:40 18:00
163	İki Eksenli Bir Gimbal Kamera için Dönüölçer Sabit Hatasının Tahmini	Mobil Robotlar	Çalışma4	10 Eylül 2015, Perşembe	17:40 18:00
165	Matlab GUI ile Tip 2 Bulanık Mantık Editör Tasarımı	Bulanık Mantık Tabanlı Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 10:50
166	Design and Modelling of X5 Aerial Robot	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - II	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	17:00 17:20
167	Doğrusal Olmayan Ters Sarkaç Sisteminin PLC ile Kontrolü	Otomasyon	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 08:50
169	Mathematical Modelling and Pitch Attitude Hold design for a Wing in Ground (WIG) Effect Vehicle	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - I	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	10:50 11:10
170	Sistem Tanılama Yöntemleri ile Dizel Motor NOx Emisyonu Modellenmesi	Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - I	Çalışma4	10 Eylül 2015, Perşembe	14:40 15:00

TÜM BİLDİRİLER

171	Tek Kullanımlık Otonom Hava Araçları için Frekans Alanında Aerodinamik Parametre Tahmini	İnsansız Araçların Tasarımı ve Kontrolü	Odeon	10 Eylül 2015, Perşembe	17:00 17:20
172	Modeling of WIG Using Optimal Control Principles for Consuming Minimum Energy	Uçuş Dinamiği ve Kontrolü	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	17:40 18:00
174	Kapalı Ortamlarda Bulunan Renkli Nesnelerin Gerçek Zamanlı Tespiti	Mobil Robotlar	Çalışma4	10 Eylül 2015, Perşembe	17:00 17:20
176	Otonom Sürüş ve Nişan Alma Kabiliyetli Paetli Kara Aracı Tasarımı	POSTER3	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 10:10
177	Zaman Gecikmeli Sistemler için Merkezi Olmayan Denetleyici Tasarımı Yazılımı	Kontrol Teorisi ve Yöntemler	Çalışma3	10 Eylül 2015, Perşembe	16:40 17:00
179	Gökbilim İmgelerinin İyileştirilmesinde Performans Kriterlerinin İncelenmesi	POSTER1	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 15:40
181	Ayrık Zamanlı Kayan Kipli Denetimin Kayan Nokta Aritmetiği ile FPGA Üzerinde Gerçeklenmesi	Gömülü Sistemlerde Kontrol Uygulamaları	Çalışma2	10 Eylül 2015, Perşembe	15:20 15:40
182	Gazebo Simülasyon Ortamında Quadrotor Kullanılarak ICP Algoritmasına Dayalı 3 Boyutlu Tarama Eşleştirme	POSTER2	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 18:00
183	İnsanların Denge-Kurtarma Kontrolüne Ait Uyarılma Kuralının Kanonik Korelasyon Analizi ile Tanılanması	Biyomedikal Sistemler ve Uygulamaları	Odeon	10 Eylül 2015, Perşembe	14:20 14:40
184	Tarafsız Zaman Gecikmeli Sistemler için Sürekli Kutup Yerleştirmeye Dayalı Denetleyici Tasarımı	Kontrol Teorisi ve Yöntemler	Çalışma3	10 Eylül 2015, Perşembe	17:00 17:20
186	Kesirli Mertebe Modeller için Tam Sayı Mertebe Kontrolör Tasarımı	Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - II	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	14:20 14:40
189	Bulanık Mantık Kontrollü Rejeneratif Frenleme Sistemi	POSTER4	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 12:30
190	Düşük Maliyetli Bir Stewart Platformu Prototipi	POSTER4	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 12:30
191	Bir Isıtma, Havalandırma ve İklimlendirme (HVAC) Sisteminin Modellenmesi ve Modele Dayalı Öngörülü Kontrol Yöntemi ile Denetimi	Otomasyon	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	09:10 09:30
194	Akıllı Malzeme ile PID Kuvvet Kontrollü Laparoskopik Alet Tasarımı ve Analizi	Robotik Sistemler	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	12:10 12:30
195	Sabit İrtifada Hareket Eden Bir Hava Aracı İçin Parçacık Filtre Tabanlı Seyrüsefer Sistemi	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - I	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 10:50
196	Dört Rotorlu Dönerkanat Tipi Bir İnsansız Hava Aracı için Bulanık Mantık Tabanlı PID Kontrol Uygulaması	POSTER4	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 12:30
197	İki Tekerlekli Gezer Manipülatör iMECE'nin Denetimi	BiyoMekatronik Sistemler Özel Oturumu	Çalışma1	10 Eylül 2015, Perşembe	15:20 15:40
198	ABS Fren Sistemi Performansının Değerlendirilmesi için Empirik Lastik Modeli Parametrelerinin Tanılanması Tabanlı bir Yöntem	Otomotiv Sistemleri ve Kontrolü	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	11:30 11:50
199	Uydu Konum Denetiminde Eşleşme Şartını Sağlamayan Bozucu Etki Ettiği Durumunda Yeni Bir Kayan Kipli Denetçi Tasarımı	Gürbüz Kontrol	Çalışma2	10 Eylül 2015, Perşembe	17:20 17:40
200	DC-DC Boost Konvertörün PI-PD İle Kontrolü	PID Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	17:00 17:20
201	Asenkron Motor Deneyleri için Web Tabanlı Sanal Laboratuvar Uygulaması	Kontrol Eğitimi ve Süreç Kontrolü	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	15:00 15:20
202	Aeroelastik bir Hava Aracının Doğrusal ve Doğrusal Olmayan Modellerinin Karşılaştırılması	POSTER4	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	10:30 12:30
203	Proses Kontrol Sistemlerinde Fuzzy-PID Ayarı ile Etkileşiminin Yok Edilmesi	Bulanık Mantık Tabanlı Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	11:10 11:30
204	Düzlemsel Pergel Yürüme Modelinin Bilekte Seri Yaylı Eyleyici ile Denetimi ve Kararlılığı	İnsansı Robotlar	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	16:20 16:40
205	Eksik Eyleyicili Kendini Dengeleyen Küresel Tekerlekli Mobil Robot Üzerinde İntegral Kontrol ile Hassas Yol Takibi	Mobil Robotlar	Çalışma4	10 Eylül 2015, Perşembe	16:40 17:00
206	Deplasman Tipi Teknede Parçacık Sürüşü Optimizasyonu Uyarlamalı Aktif Fin Denetleyicisinin Tam Ölçekli Test Verileri Kullanılarak Benzetimi	Deniz Araçları Kontrolü	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	15:20 15:40
207	Elektrikli Araçlarda Elektrik ve Mekanik Özelliklere Göre İvmelenme Eğrisi	Otomotiv Sistemleri ve Kontrolü	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	11:50 12:10
208	Döngüde Donanımsal Benzetim Test Platformu Kullanarak Otopilot Tasarımı	POSTER2	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 18:00
209	İnsansı Robotların Robotran ve MapleSim ile Modellenmesi ve Kontrolü	İnsansı Robotlar	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	16:40 17:00
212	Sabit Kanatlı İHA için Çevik Kontrolcü Tasarımı	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - II	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	17:20 17:40
213	PointQ Mikrosimulasyon ile Modellenen Kent İçi Yol Ağının Kalibrasyonu	Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - I	Çalışma4	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 14:20

TÜM BİLDİRİLER

214	Elektrikli ve Hibrit Araçlar için Aktif Motor Tork Kontrolü ile Yanal Stabilite Kontrolü	Otomotiv Sistemleri ve Kontrolü	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	12:10 12:30
215	Yürüme Zorluğu Çeken İnsanlar için Bir Alt Ekstremitte Destek Sisteminin Mekanik Tasarımı	BiyoMekatronik Sistemler Özel Oturumu	Çalışma1	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 14:20
216	Ray Yüzeylerindeki Hata Kontrolü için Yerel Normalizasyon Tabanlı Teşhis Yaklaşımı	Raylı Ulaşım Sistemleri	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	17:20 17:40
217	DC Motorun Gerçek Zamanda Matlab Üzerinden Gömülü Sistemler ile Hız Kontrolü	POSTER2	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 18:00
218	Kan Hücrelerinin Otomatik Tanınması için Ayırık Dalgacık Entropi Enerji Tabanlı Yeni Bir Yöntem	Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - II	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	09:50 10:10
220	Bir Asimetrik Yapısal Sistemin Titreşimlerinin Doğrusal Matris Eşitsizlikleri Tabanlı Karma H2/Hsonsuz Durum Geribeslemeli Kontrolör ile Aktif Kontrolü	Kontrol Eğitimi ve Süreç Kontrolü	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 14:20
221	İnsansız Hava Aracı için Bilinmeyen Girişe Dayanıklı Gözleyici Tabanlı Sensör Arıza Toleranslı Kontrol	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - II	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	17:40 18:00
222	İnsansı Nesnelerin Yeniden İnşaatı ve 3-D Modellenmeleri ve Yüksek Kaliteli Yeniden İnşaatı	Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - II	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	09:30 09:50
223	Doğrusal Matris Eşitsizlikleri Tabanlı Dayanıklı Doymulu Eyleyicilere Sahip H2 Durum Geribeslemesi ile Kontrolör ile bir Geminin Yalpa Hareketinin Kontrolü	Deniz Araçları Kontrolü	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	14:20 14:40
224	Star Paralel Robotun Dinamik Denklemlerinin Elde Edilmesi	İnsansı Robotlar	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	17:20 17:40
225	İnsansız Hava Araçlarında Haritalama ve Monte Carlo Yöntemi ile Konumlandırma	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - II	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	16:40 17:00
226	Sürekli Mıknatıslı Senkron Motorun Endüklenen Gerilim Tabanlı Gözleyici ile Algılayıcısız Hız Kontrolü	Elektromekanik Sistemlerin Tasarım ve Kontrolü	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	11:10 11:30
227	Öz-Uyarlamalı Bulanık Mantık Kontrolör ile Bir Balıkçı Teknesinin Yalpa Hareketinin Kontrolü	Deniz Araçları Kontrolü	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 14:20
228	Parkinson Hastalığının Tanısında Genetik Algoritma Aşırı Öğrenme Makinesine Dayalı Yeni Bir Yöntem	Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - II	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	09:10 09:30
229	Paralleştirilmiş Benzetimli Tavlama Teknikleri Kullanılarak Karesel Atama Problemlerinin Çözümü	Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - II	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 08:50
230	Kan İlgeleri için Çoklu Eşikleme Tabanlı Yeni Bir Segmentasyon Metodu	Biyomedikal Sistemler ve Uygulamaları	Odeon	10 Eylül 2015, Perşembe	15:00 15:20
232	Sabit Kanatlı İnsansız Hava Araçları için Döngüde Donanımsal Benzetim Tasarımı ve Gerçeklenme Sonuçları	İnsansız Hava ve Deniz Araçları Özel Oturumu - I	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	11:50 12:10
233	PIC 18F2550 ile DC Motor Pozisyon ve Hız Kontrolü	Gömülü Sistemlerde Kontrol Uygulamaları	Çalışma2	10 Eylül 2015, Perşembe	15:00 15:20
234	Mecanum Tekerlekli Gezgin Robotun Kinematik Analizi ve Yörünge Planlaması	POSTER1	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 15:40
235	Endüstriyel Sistemler için FPGA Tabanlı Modbus Ağ Geçidi Tasarımı ve Uygulaması	Ağ Tabanlı Kontrol Sistemleri	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	08:30 08:50
236	Yüksek Hızlı Raylı Taşıtlarda Rassal Titreşim Karakteristikleri için LQG Kontrolü	POSTER1	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 15:40
238	Farklı Atmosferik Koşullarda Maksimum Güç Noktasında ve Sabit Gerilimde Çalışan Bir Fotovoltaik Sistemin Tasarımı ve Kontrolü	Yenilenebilir Enerji Sistemlerinde Kontrol	Çalışma3	10 Eylül 2015, Perşembe	15:20 15:40
241	Bir Su Türbini Güç Sisteminin Yük Frekans Kontrolü	Enerji Sistemlerinde Kontrol	Çalışma4	11 Eylül 2015, Cuma	14:00 14:20
242	İki Serbestlik Dereceli Bir Esnek Çubuğun Titreşim Bastırma Kontrolü Deneysel Testleri	Kontrol Teorisi ve Yöntemler	Çalışma3	10 Eylül 2015, Perşembe	17:20 17:40
251	MR Sıvısı ile Çalışan Haptik Kol Tasarımı	Haptik ve Teleoperasyon Özel Oturumu	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	14:20 14:40
252	Doğrusal Olmayan Dışlayan Ya da İşleminin Bir Dinamik Programlama Benzeri Yaklaşım ile Onlu Sistemde Çözümü	POSTER1	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 15:40
253	3-Eksenli Helikopter Kontrolü için Bulanık PID Kontrolör Tasarımı	POSTER1	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	14:00 15:40
254	Demiryolu Süspansiyon Sistemlerinin Delayed Resonator Yöntemi ile Kontrolü	Raylı Ulaşım Sistemleri	Çalışma1	11 Eylül 2015, Cuma	17:40 18:00
255	3-Eksenli Kafa İzleyici İle Araç İçi Sürüş Hissiyatı Sağlayarak Uzaktan Yönetilebilen Ve Otomatik Düşman Tanıma Yeteneğine Sahip Yarı Otonom Tank Tasarımı	İnsansız Araçların Tasarımı ve Kontrolü	Odeon	10 Eylül 2015, Perşembe	16:20 16:40
256	Kesirli Mertebeden PID Kontrolör ile Fan ve Levha Sisteminin Açısız Konum Kontrolü	Kesirli Dereceli Sistemler ve Kontrolü - I	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	09:30 09:50
257	İki Girişli İki Çıkışlı Sistemlerin Köşegen Baskınlığının Statik ve Dinamik Köşegen Kontrolörlerle Sağlanması	Kontrol Teorisi ve Yöntemler	Çalışma3	10 Eylül 2015, Perşembe	17:40 18:00
258	PI ve PID Kontrolörler ile Baskın Kutup Atamayı Garantileyen Baskın Kutup Bölgesinin Belirlenmesi	PID Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	16:00 16:20

TÜM BİLDİRİLER

259	Sistem Kararlılığını Zaman Gecikmesinden Bağımsız Hale Getiren Tüm P-Tipi Kontrolörlerin Kök Eğrisi Yöntemiyle Hesaplanması ve Bir DC Motora Uygulanması	PID Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	16:20 16:40
260	Ekstruder Süreçleri için İMK Tabanlı Bulanık Kazanç Ayarlama Mekanizmalı PID Kontrolör Tasarımı	PID Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	17:40 18:00
261	Uyarlamalı Destek Vektör Regressör Kontrolör	Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - I	Çalışma4	10 Eylül 2015, Perşembe	14:20 14:40
262	Dikey Yönelimli Çok Duvarlı Karbon Nanotüp Kanallı Bir Mikro Akışkan Cihazın Basınç Düşümü Testleri ve Modellenmesi	Biyomedikal Sistemler ve Uygulamaları	Odeon	10 Eylül 2015, Perşembe	15:20 15:40
263	Yerel Aramalı Büyük Patlama-Büyük Çöküş Algoritmasıyla Yörünge Optimizasyonu	Optimizasyon, Modelleme ve Kontrol - II	Odeon	11 Eylül 2015, Cuma	08:50 09:10
264	Tip-2 Bulanık PID Kontrolörleri için Yeni Bir Çevrimiçi Öz-Ayarlama Yaklaşımı	Bulanık Mantık Tabanlı Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	10:50 11:10
266	BLDC Çamaşır Makinesinin Dengesiz Yükünün Ağırlık Çarpanının Bulanık Mantıkla Kestirimi	Bulanık Mantık Tabanlı Kontrol	Çalışma3	11 Eylül 2015, Cuma	11:30 11:50
267	3-Serbestlik Dereceli (3R) Bir Robot Manipülatörünün Kontrolü Ve Görüntü İşlemeye Dayalı Nesne Taşınması	Robotik Sistemler	Çalışma2	11 Eylül 2015, Cuma	11:30 11:50
270	Çok Robotlu Sistemlerde Öğrenme Tabanlı Görev Atama Yaklaşımı	POSTER2	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 18:00
271	ContQL-MRTA: Çok Robotlu Sistemlerde Sürekli Öğrenmeli Q-Öğrenme Tabanlı Görev Atama Yaklaşımı	POSTER2	Stampa	10 Eylül 2015, Perşembe	16:00 18:00
272	Doğru Akım Motorunun PID Kontrolünde Fiziksel Sınır Şartlarının Etkisi	POSTER6	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	16:00 18:00
273	Güç Transformatörü Arızalarının Destek Vektör Makineleriyle Belirlenmesi	POSTER6	Stampa	11 Eylül 2015, Cuma	16:00 18:00