

	ANA SALON	PROF. DR. FERRUH ERTÜRK SALONU	KIRMIZI SALON	YEŞİL SALON
09:00	<b>AÇILIŞ TÖRENİ</b> <b>İSTİKLAL MARŞI VE SAYGI DURUŞU</b> <b>YILDIZ TEKNİK ÜNİVERSİTESİ, SANAT VE TASARIM FAKÜLTESİ, KLASİK TÜRK MÜZİĞİ GRUBU</b> <b>DOÇ. DR. ŞEREF NACI ENGİN, KONFERANS BAŞKANI</b> <b>PROF. DR. İBRAHİM EKŞİN, TOK BAŞKANI</b> <b>PROF. DR. TALHA DİNİBÜTÜN, TOK ONURSAL BAŞKANI</b> <b>PROF. DR. NURETTİN UMURKAN, DEKAN, ELEKTRİK-ELEKTRONİK FAKÜLTESİ, YILDIZ TEKNİK ÜNİVERSİTESİ</b> <b>PROF. DR. BAHİR ŞAHİN, REKTÖR, YILDIZ TEKNİK ÜNİVERSİTESİ</b>			
10:00	ÇAY/KAHVE ARASI			
10:20	<b>DAVETLİ KONUŞMACI</b> <b>PROF. DR. LORENZO MARCONI, University of Bologna, Italy</b> <b>Nonlinear Robust Regulation: The Challenges of Multivariable Systems</b>			
11:20	ÇAY/KAHVE ARASI			
11:40	<b>ANA SPONSOR SUNUMU</b> <b>ASELSAN</b> <b>NUSRETTİN GÜLEÇ - SAVUNMA SİSTEM TEKNOLOJİLERİ SEKTÖR SUNUMU: SAVUNMA SEKTÖRÜNDE HAREKET KONTROL SİSTEMLERİ</b> <b>SAIT ERGÜVEN - ULAŞIM, GÜVENLİK, ENERJİ VE OTOMASYON SİSTEMLERİ SEKTÖR SUNUMU: RAYLI SİSTEMLERDE KONTROL VE SİNYALİZASYON TEKNOLOJİLERİ</b>			
12:30	ÖĞLE YEMEĞİ - AĞA LOKANTASI, TEKNOPARK			
PARALEL OTURUMLAR				
	PER-14.1 <b>ÇOKLU İNSANSIZ HAVA ARAÇLARI GÖREVLERİ İÇİN KONTROL, OPTİMİZASYON VE ÖĞRENME</b> Oturum Başkanı: Yrd. Doç. Dr. Nazım Kemal Üre (İTÜ), Dr. Ramazan Yeniçeri (İTÜ)	PER-14.2 <b>OPTİMİZASYON, MODELLEME ve KONTROL - I</b> Oturum Başkanı: Doç. Dr. Akın Delibaşı (YTÜ)	PER-14.3 <b>KONTROL TEORİSİ ve YÖNTEMLERİ - I</b> Oturum Başkanı: Prof. Dr. Serdar Ethem Hamamcı (İnönü Üniversitesi)	PER-14.4 <b>ROBOTİK SİSTEMLER - I</b> Oturum Başkanı: Yrd. Doç. Dr. Barkan Uğurlu (Özyeğin Üniversitesi)
14:00	Otonom Quadrotor Sürüleri için Orantısız Navigasyon Tabanlı Merkezi Olmayan Toplu Hareket Algoritması OH Altıntaş, KG Marangalou, AE Turgut Roketsan AŞ, ODTÜ, ODTÜ	Uyarlamalı Optik Sistemler için H_inf alt-Optimal Kontrolcü Geliştirilmesi E Adalı, B Erol, A Delibaşı, B Altın YÜ	Durum Gecikmesine Sahip, Bilinen, Doğrusal ve Zamanla Değişmeyen Sistemlerde Çok Frekanslı Ayırık Bozucuların Engellenmesi CT Yılmaz, Hİ Baştürk Boğaziçi Ü	İki Ayaklı İnsansı Robotun Tasarımı ve Modellemesi K Cebeci, DM Kömür, V Geçel, C Evren Kocaeli Ü
14:20	Dört Rotorlu Bir İnsansız Hava Aracı için Doğrusal Kontrolör Tasarım Yöntemleri B Bayraktaroğlu, M Güzelkaya, İ Eksin İTÜ	Kazanç Değiştirmeli Doğrusal Karesel Gauss (LQG) Düzenleyici ile Küre Üzerinde Dengele Duran Gövde Kontrolü A Erdoğan, A Pazarbaşı, E Bostan, M Demir, V Sezer İTÜ	Periyodik Sistemlerin Nyquist Kriteri ile Kararlılık Analizi ve Kontrolü E Kuzucu, Uyanık, Ö Morgül Bilkent Ü	Bir FBF-6 Robot Sisteminin Tasarımı, Simülasyonu ve Hareket Kontrolü Üzerine Çalışma E Ates, F Coban, CF Berrio İstanbul Gelişim Ü
14:40	Yeni bir Savunma Konsepti: Sürü İHA Sistemleri E Sahin, KB Arıkan, A Hacıoğlu, NK Üre, M Aslan, AE Turgut, A Erdener ODTÜ, Atılım Ü, Hava Kuv, İTÜ, Hava Kuv, ODTÜ, ASELSAN	Radar Menzil Profiline Özniteli Çıkarımı ile Deniz Hedefi Sınıflandırma MZ Kartal, O Karabayır, U Saynak TÜBİTAK	Yaklaşık Merkezi Olmayan Sabit Modların Hesaplanması HE Erol, H Demircan, A İftar Anadolu Ü	Şekil Hafızalı Aşamalı Katlanabilir Tekerlekli Mobil Robot Tasarımı ÖM Durgun, H Sevinç, C Önal, M Acer İTÜ
15:00	Belirsiz Verici Gücünde RF Sinyal Yayan Kaynakların İnsansız Hava Araçları ile Geniş Ölçekli Ortamda Konumunun Tespiti M Hasanzade, Ö Herekoğlu, Y Biçer, NK Üre, E Koyuncu, R Yeniçeri, G İnalhan (UAV İTÜ)	Çok Ajanlı Sistemlerde İki Boyutlu Benzetim Programı: MÜBEESEM AY Yeşilyurt, İ Tunç, MT Söylemez AVL, İTÜ, İTÜ	Elektrostatik Eğirme Sisteminin Değişken Elektrik Alan Altındaki Kaotik Davranışının Modellenmesi O Karatay, M Doğan ASELSAN, İTÜ	Tepki Kuvveti Gözleyici Bazlı Kuvvet Kontrolünün Yüksek Ataletli Robot Eklemlerinde Deneysel Olarak Sınanması MC Yıldırım, O Ersoy, Ö Bebek, B Uğurlu Özyeğin Ü
15:20	Bölge Atama Ağacıyla Böl ve Yönet Metodu Kullanılarak Sürü İHA'lar ile Çoklu Hedef Arama ve Takibi E Adamey, AE Oğuz, Ü Özgüner Ohio State U, MSÜ Hava Harp Okulu, Ohio State U	Wiener Sistemlerinin Gradyan Tabanlı Tanımlanması İ Alışkan Bülent Ecevit Ü	Arabalı Üç Çubuklu Ters Sarkaç Sisteminin Modellemesi ve Kontrolü T Yaren, S Kizir Kocaeli Ü	
15:40	ÇAY/KAHVE ARASI			
16:00	<b>PANEL- OTONOM ARAÇ TEKNOLOJİLERİ</b> <b>MODERATÖR: Serkan T. İmram (AVL Türkiye)</b> <b>Dr. Umut Genç (Genel Müdür, AVL Türkiye), İlker Şahin (Ürün Geliştirme Müdürü, Ford Otosan), Cem Özdemir (Ar-Ge Yöneticisi, Mercedes Benz Türk), Doç. Dr. Klaus W. Schmidt (ODTÜ), Ali Şengür (EE Sistemleri Müdürü, TOFAŞ)</b>			
17:30	ÇAY/KAHVE ARASI			
PARALEL OTURUMLAR				
	PER-17.1 <b>OTONOM ARAÇ KONTROL SİSTEMLERİ (Özel Oturum)</b> Oturum Başkanı: Dr. Serkan İmram (AVL)	PER-17.2 <b>KONTROL UYGULAMALARI - I</b> Oturum Başkanı: Yrd. Doç. Dr. Hakkı Ulaş Ünal (Anadolu Üniversitesi)	PER-17.3 <b>AĞ TABANLI KONTROL SİSTEMLERİ</b> Oturum Başkanı: Prof. Dr. Mehmet Akar (Boğaziçi Üniversitesi)	PER-17.4 <b>ROBOTİK SİSTEMLER - II</b> Oturum Başkanı: Prof. Dr. Mustafa Ünel (Sabancı Üniversitesi)
17:40	Uyarlamalı Hız Sabitleyici Sistemler için Uyarlamalı Anahtarlama Yöntemi K Haspalamutgil, E Adalı AVL	Analog Hindmarsh-Rose Nöron Devresinin Parametre Tabanlı Gerçeklemesi K Öcel, İ Erbaş, HU Ünal, Ş Torun Anadolu Ü	Hatalı Ağlarda Parametreden Bağımsız Dağıtık Onaylaşım HY Öksüz, M Akar Boğaziçi Ü	Kalp-Damar Sistemi Elektrik Analog Devresinin Optimal Kontrolü KA Kadıpaşaoğlu, G Balkan YTÜ
18:00	Dizel Motor Hava Yolundaki EGR ve VGT Eyleyicileri için Yapay Zeka Yöntemleri ile Arıza Tespiti ve Sınıflandırılması C Esemem, F Kendir, MUR Yavaş AVL	Dayanıklı Geri Adımlamalı Kontrolcü ile Manyetik Top Askı Sisteminin Kontrolü F Adıgüzel, T Türker İstanbul Üniversitesi, YTÜ	Ağırlıklılandırma Yöntemlerinin Doğrusal Denklemelerin Çözümü için Kullanılan Dağıtık bir Algoritmanın Yakınsama Hızına Etkisi OM Duru, O Cihan Marmara Ü	PUMA-560 Robotunun Kontrolü ve Performans Analizi MT Kayaoğlu, VE Ömürlü YTÜ
18:20	Çoklu Araç Takibi için Veri İlişkilendirme Yaklaşımlarının Karşılaştırmalı Çalışması H Buluttekin, E Aksu, A Bhanuprakash AVL	Aktif Süspansiyon Sistemi: Farklı Kontrol Yöntemlerinin Uygulanması B Kaçmaz, BE Durmaz, İ Mutlu, MT Söylemez AVL, İTÜ, İTÜ, İTÜ	OFDMA Tabanlı Ağlar İçin Tümlşik Kaynak Atama Algoritması O Sevim, M Akar Boğaziçi Ü	Robot Geliştirme Yazılım Altyapılarının Yazılım Ürün Kalitesinin İncelenmesi S Öztürk TÜBİTAK BİLGEM
18:40	CB-MeMber Filtresi ile Sensör Kontrolünün GM ve SMC İmplementasyonlarının Karşılaştırılması A Güneş Atılım Ü	Yinelemeli Öğrenme Temelli Kontrolcü ile FDAM Sürücülerde Moment Dalgalarının İndirgenmesi T Türker, Ç Özçelik, G Yanık, AF Bakan YTÜ	Yönlü Bilgi Değişimine Sahip Çok Etmenli Ağlarda Dağıtık Kapsama Denetimi O Cihan, ÖF Erkan, Mt Akar Marmara Ü, Boğaziçi Ü, Boğaziçi Ü	Robotik Manipülatörlerin Gürbüz Yörünge Takibi için İvme Tabanlı Öğrenmeli Kontrolcü SE Han, M Ünel Sabancı Ü
<b>TOK DEĞERLENDİRME TOPLANTISI</b> <b>ANA SALON</b> <b>18:40-19:00</b>				
<b>AÇILIŞ KOKTEYLİ</b> <b>OTAĞ-I HÜMAYUN</b> <b>19:00-21:00</b>				

22 EYLÜL 2017, CUMA				
	ANA SALON	PROF. DR. FERRUH ERTÜRK SALONU	KIRMIZI SALON	YEŞİL SALON
PARALEL OTURUMLAR				
	CUM-09.1 BİYOMEKATRONİK SİSTEMLER I (Özel Oturum) Oturum Başkanı: Doç. Dr. Erhan Akdoğan (YTÜ), Doç. Dr. Erkan Kaplanoğlu (Marmara Ü.)	CUM-09.2 OTOMOTİV SİSTEMLERİ VE KONTROLÜ Oturum Başkanı: Doç. Dr. Selahattin Çağlar Başlamışlı (Hacettepe Üniversitesi)	CUM-09.3 ROBOTİK SİSTEMLER - III Oturum Başkanı: Yrd. Doç. Dr. Janset Daşdemir (YTÜ)	CUM-09.4 KONTROL TEORİSİ VE YÖNTEMLERİ - II Oturum Başkanı: Prof. Dr. Mehmet Turan Söylemez (İTÜ)
09:00	Biyonik Elin Tasarımı İmalatı ve Kontrolü A Kutlu, M Kapdıkaçtı Kocaeli Ü	Zaman Gecikmesi Gözleyicisinin Taşıt Savrulma Dinamiği Kontrolüne Uygulanması MT Emirler, BA Güvenç, L Güvenç İstanbul Okan Ü, Ohio State Ü, Ohio State Ü	Çoklu Robot Sistemlerinde Dans ve Müzik Senkronizasyonu F Özen, D Tükel, G Dimirovski Haliç Ü, Doğuş Ü, Doğuş Ü	Anahtarlamalı Sistemlerde Kararlılık: Moda Bağlı Ortalama Bekleme Zamanı Koşulu T Erol, Ö Karabacak İTÜ
09:20	Giyilebilir Robotik Elin Tasarımı İmalatı ve Kontrolü A Kutlu, M Kapdıkaçtı Kocaeli Ü	Bir Binek Aracın Güç Aktarma Birimindeki Titreşimlerin Aktif ve Pasif Yöntemlerle Azaltılması T. Önder, SÇ Başlamışlı, E Çiğeroğlu, GO Özgen, M Haddar, F Chaari Hacettepe Ü, Hacettepe Ü, ODTÜ, ODTÜ, ENIS, ENIS	Sürü Robotları için Görüntü Tabanlı Mesafe, Açık ve Yönelim Sistemi Tasarımı HM Balanji, E Yılmaz, Ö Çakmak, AE Turgut ODTÜ	Zaman Gecikmeli Sistemler için Parametre Uzağı Yaklaşımını Kullanarak Kararlı Kılan PID Kontrolörlerin Hesaplanması N Bayhan, MT Söylemez İstanbul Ü, İTÜ
09:40	Akıllı Telefonların Algılayıcı Verilerini Kullanarak Yapay Sinir Ağları ile İnsan Hareketlerinin Sınıflandırılması K Tural, E Akdoğan Celal Bayar Ü, YTÜ	Optimal Kontrol Yöntemleriyle Elektrikli/Hibrit Otobüsleri Enerji Yönetimi Algoritması Tasarlanması: Ankara Örneği A Amini, SÇ Başlamışlı, B Ince Atatürk Ü, Hacettepe Ü, Hacettepe Ü	Eksik Eyleyicili, Kararsız İki Serbestlik Dereceli Robot Kolu Uyarlamalı Tersini Alma Yöntemi ile Kontrolü A Marangoz, AT Kutay Roketsan A.Ş., ODTÜ	Düzlemsel Konik Sistemlerde Çözümlerin Varlığı ve Tekliği G Şahan, V Eldem İYTE, Okan Ü
10:00	Bir Üst Uzun Rehabilitasyon Robotu Kullanarak EMG Sinyalleriyle Yapay Sinir Ağları Tabanlı Empedans Tahmini ÖF Güneş, M İşcan, E Akdoğan YTÜ	Doğrusal Olmayan Model Öngörülmesi Kontrol Metodu ile Taşıt Kararlılığının Artırılması MS Arslan, M Sever YTÜ	Seri Elastik Eyleyiciler için Gürbüz bir Tork Kontrolçüsü: Model Öngörülmesi Kontrol ile Bozunum Gözleyici TK Tasooij, Ö Bebek, B Uğurlu Özyeğin Ü	Kesirli Dereceli Zaman Gecikmeli Sistemler için Analitik Bir Kararlılık Testi MM Özyetkin Dicle Ü
10:20	ÇAY/KAHVE ARASI			
10:30	PANEL- ENDÜSTRİ 4.0: SANAYİNİN DİJİTALLEŞMESİ MODERATÖR: Galip Cansever (YTÜ) Derya İren (Endüstri 4.0 Pazarlama Yöneticisi, Siemens) İsmail Güler (Teknik Destek Yöneticisi, Beckhoff) Gürcan Karabulak (Bölge Satış Sorumlusu, Honeywell) Yusuf Safran (Ürün Sorumlusu, OMRON) Sedat Sami Ömeroğlu (ENOSAD)			
12:30	ÖĞLE YEMEĞİ - AĞA LOKANTASI, TEKNOPARK			
PARALEL OTURUMLAR				
	CUM14.1 BİYOMEKATRONİK SİSTEMLER - II (Özel Oturum) Oturum Başkanı: Doç. Dr. Erhan Akdoğan (YTÜ), Doç. Dr. Erkan Kaplanoğlu (Marmara Ü.)	CUM-14.2 ULAŞIM TEKNOLOJİLERİ Oturum Başkanı: Yrd.Doç.Dr.Semih TÜRKAY (Anadolu Üniversitesi)	CUM-14.3 MOBİL ROBOTLAR Oturum Başkanı: Yrd. Doç. Dr. Tufan Kumbasar (İTÜ)	CUM-14.4 KONTROL UYGULAMALARI - II Oturum Başkanı: Prof. Dr. Leyla Gören Sümer (İTÜ)
14:00	El için Robotik Ayna Terapi Sistemi Geliştirilmesi H Golmohammadzadeh, G Bayer, İ Ceylan, Z Günendi, M Zinnuroğlu, B Cengiz, AE Turgut, KB Arkan Atılım Ü, Hacettepe Ü, ODTÜ, Gazi Ü, Gazi Ü, Gazi Ü, ODTÜ, Atılım Ü	Trafikte Zaman Kısıtı Altında Optimum Yol Güzerghainin Belirlenmesi G Güner, YS Çakır, L Uçun YTÜ	Küresel Robotlarla Gerçek Zamanlı Kaçma Kovalama Oyunu A Ardıc, D Erdem, A Beke, T Kumbasar İTÜ	Taşıt Aktif Süspansiyon Sistemleri için Bilinmeyen Bozucu Etkisi Altında Uyarlamalı Kontrolcü Tasarımı G Kararsız, H Baştürk YTÜ, Boğaziçi Ü
14:20	Laparoskopik Sürekli Cerrahi Zımbalama Cihazı H Şenuysal, M Elitaş, T Tansuğ Sabancı Ü, Sabancı Ü, Tansuğ Genel Cer. Kliniği	Raylı Araç Çekiş Kontrol Sistemlerinde Kayma Kızaklama Giderme Algoritması Tasarımı Geliştirilmesi B Ince, SÇ Başlamışlı, B Çetinkaya, MN Tanyeri Hacettepe Ü, Hacettepe Ü, ASELSAN, ASELSAN	Mobil Robotlarda Engellen Kaçınma Algoritmaları ve Optimal Rota Planlaması C Zoroğlu, E Avşar, F Oynak, B Erol, A Delibaşı YTÜ	SEPIC Dönüştürücü Performansının LQR ve PID Kontrolçüler için Karşılaştırmalı Analizi A Sel, U Güneş, Ö Elbir, C Kasnakoğlu TOBB Ü
14:40	Çok Fonksiyonlu Laparoskopik Apendektomi Cihazı E Taşkın, E Kurt, M Elitaş, T Tansuğ Sabancı Ü	Bir Demiryolu Aracı için H <sub>inf</sub> Kontrolcü Tasarımı AS Leblebici, S Türkay Anadolu Ü	Reaksiyon Tekerleri ile Kendini İki Eksende Dengeleyebilen Ters Sarkaç Tasarımı, Üretimi ve Kont. A Türkmen, MY Korkut, M Erdem, Ö Gönül, V Sezer İTÜ	Hidrolik Test Sistemi için Model Öngörülmesi Kontrolör Tasarımı U Dursun, FY Taşıkaraoğlu, İ Üstüoğlu YTÜ
15:00	Elektrostimülasyon ile Kas Uyarımlı Bacak Ortezi S Seyhan, A Çakır Şüleyman Demirel Ü	Elektrikli Araçların Dinamik ve Parametrik Modellenmesi, Kütle ve Sürtünme Katsayısı Tahmini C Özyurtlu, O Alankuş Okan Ü	Görüntü Tabanlı Nesne Takibi ile Diferansiyel Sürüşlü Robotlarda Yörünge Planlaması B Kaya, M Öcal, CU Ertenli, K Ergün ODTÜ	Yüksek Mertebeli Sinüzoidal Giriş Tanımlama Fonksiyonları Kullanılarak Çift Tank Seviye Kontrol Sistemi için İleri beslemeli Kontrolör Tasarımı AS Şenöz, L Uçun YTÜ
15:20	Mikro-Akışkan Kanal İçerisindeki Mikrorobotun Kontrolü AA Demircali, H Üvet YTÜ	Tam Otonom Araçlarda Zaman Gecikmeli Geri Besleme ve Kararlılık Analizi A Kırılı YTÜ	Yangın Söndüren Otonom Robot Tasarımı ve Gerçekleşmesi DE Canbay, E Yolal, ÖF Şahan, İ Terzioğlu, V Sezer İTÜ	HİDT Denetleyicisi Kullanarak Manyetik Kaldırma Sisteminin Denetimi Ş Karacaam, A Bayrak Abant İzzet Baysal Ü
15:40	ÇAY/KAHVE ARASI			
	CUM-16.1 MEKATRONİK SİSTEMLERİN GERÇEK ZAMANLI UYGULAMALARI Oturum Başkanı: Doç. Dr. L. Çetin (İKÇÜ), Yrd. Doç. Dr. Ö. Başer (İKÇÜ), Yrd. Doç. Dr. B. Bıdıklı (İKÇÜ)	CUM-16.2 HAVACILIK SİSTEMLERİ VE KONTROLÜ - I Oturum Başkanı: Yrd. Doç. Dr. Hüseyin Üvet (YTÜ)	CUM-16.3 OPTİMİZASYON, MODELLEME VE KONTROL - II Oturum Başkanı: Prof. Dr. Veysel Gazi (Marmara Üniversitesi)	CUM-16.4 OTOMASYON VE ENERJİ SİSTEMLERİ Oturum Başkanı: Doç. Dr. Aydın Yeşildirek (YTÜ)
16:10	Kardan Platformu için Kayan Kipli Kontrol Sistemi Tasarımı ve Uygulanması MT Korkmaz, K Demir, BÖ Kandemir TÜBİTAK SAGE	Genel Havacılık Uçağının (Navion) Kararlılık Türvelerinin Elde Edilmesi ve Yunuslama Hareketi Kontrolü Gİ Taşdöşeyenler, F Çalıışkan İTÜ	Yüksek Mertebeli Sistemler için Yapay An Kolonisi Algoritması Kullanarak Kesir Dereceli PID Denetleyici Tasarımı H Şenberber, A Bağış Eriyes Ü	Güneş Enerji Santralleri için Bir Dizi Evirici ve Enerji İzleme Sistemi Tasarımı E İrmak, N Güler, M Ersan Gazi Ü, Gazi Ü, Konelsis Elektrik ve Otomasyon
16:30	Arabalı Ters Sarkaç Dinamik Sistem Tanımlama Yöntemleriyle Modellenmesi B Bıdıklı, M Karabulut, E Tatlıoğlu İKÇÜ, İYTE, İYTE	Kampüs İHA: 4G Şebeke Destekli Kampüs Güvenliği Artırma Projesi FA Tarhan, M Hasanzade, A Çetin, Y Biçer, NK Üre, E Koyuncu, R Yeniçeri, G İnalhan İTÜ	Doğrudan Sıralamalı Yörünge Optimizasyonu ile Pusula Yürüyüş Modelinin Kontrolü E Selim, M Alıcı Ege Ü	Gerçek Zamanlı FLYBACK Dönüştürücü Tasarımı ve Kontrolü T Yaren, V Süel, F Fırat Kocaeli Ü, Akım Metal AŞ, Protag Ar-Ge
16:50	Farklı Kinematik ve Dinamikte Sahip Robotlar Arası Gerçek Zamanlı Dokunsal Geri Bildirimli Tele Operasyon A Soyyiğit, E Zergeroğlu Gebze Teknik Ü	Kapalı Bir Alanda Basit Bir İHA ile Keşif Metodu Tasarımı EB Küçüktabak, MM Pelit, ZÖ Orhan, AE Turgut ODTÜ	Kararlılığı Sağlayan PID Kontrolör Parametrelerini ve En İyi PID Kontrolörünü Bulan Araç Kutusu: PIDBOX U Kırız, B Koç, MT Söylemez İTÜ	Endüstri 4.0 için Nesnelere İnterneti Sistemi İle Fabrika Üretim Analizi S Aybek, DŞ Demircan, Ö Akın Ege Ü
17:10	Elektromagnets Akımının Geri Besleme Tabanlı Kontrolü L Çetin, N Akçura, AK Alaslı, ÖR Tamer İKÇÜ, Dokuz Eylül Ü, Dokuz Eylül Ü, Dokuz Eylül Ü	Planör Tipi Katlanabilir İnsansız Hava Aracı AA Demircali, H Üvet YTÜ	Balina Eniyileme Yöntemi ile Kimyasal Gaz Sızıntı Kaynağının Tespit Edilmesi A Merzi, V Gazi İstanbul Altınbaş Ü, Marmara Ü	Tek Fazlı Birim Güç Faktör Doğrultucunun Doğrusal Olmayan Denetimi: Doğrudan Olmayan Geri-Adımlamalı Yaklaşım N Unan, M Şeker Gebze Teknik Ü
17:30	4x4 Ağır Hizmet Araçları için Pnömatik Fren Sistemi Modellemesi, Analizi ve Deneysel Doğrulaması İC Güleriyüz, Ö Başer İKÇÜ	Bilgisayar Kontrollü İHA Tasarlanması, Geliştirilmesi ve Gözetleme Sistemi Oluşturulması ME Akarsu Fatih Sultan Mehmet Vakıf Ü	Dalgacık-Yapay Sinir Ağı Modeli Yaklaşımı Kullanılarak Günlük Debi Tahmini Ö Gürsoy, ŞN Engin YTÜ	Asenkron Motorların Hız-Algılayıcı Doğrudan Vektör Kontrolü için İndirgenmiş Dereceli Genişletilmiş Kalman Filtresi Tabanlı Parametre R Demir, M Barut, R Yıldız Niğde Ömer Halisdemir Ü
17:50	Çarpımsal Giriş Bozunumu Etkisinde İki Serbestlik Dereceli Robot Kolu Eklem Uzağı Denetimi B Bıdıklı, E Tatlıoğlu İKÇÜ, İYTE		Yürüyüş Analizi Ataletsel Algılayıcı Kayma Etkisinin Azaltılması İçin Etkin Yöntem S İkoğlu, K Şahin, A Ataş, T Çakar, E Kara, S Heydarov İTÜ, İTÜ, İstanbul Ü, İTÜ, İstanbul Ü, İTÜ	
GALA YEMEĞİ YAT İLE İSTANBUL BOĞAZI GEZİSİ KABATAŞ 19:00-23:00				

23 EYLÜL 2017, CUMARTESİ				
	ANA SALON	PROF. DR. FERRUH ERTÜRK SALONU	KIRMIZI SALON	YEŞİL SALON
PARALEL OTURUMLAR				
	CTS-09.1 BULANIK MANTIK TABANLI KONTROL Oturum Başkanı: Yrd. Doç. Dr. Ali Fuat Ergenç (İTÜ)	CTS-09.2 HAVACILIK SİSTEMLERİ ve KONTROLÜ - II Oturum Başkanı: Doç. Dr. Şeref Naci Engin (YTÜ)	CTS-09.3 OPTİMİZASYON, MODELLEME ve KONTROL - III Oturum Başkanı: Doç. Dr. Serhat İkizoğlu (İTÜ)	CTS-09.4 KONTROL UYGULAMALARI - III Oturum Başkanı: Prof. Dr. Alpaslan Parlakçı (Bilgi Üniversitesi)
09:00	Parçacık Sürüşü Optimizasyonu Kullanılarak Dönel Ters Sarkaç Sisteminin Bulanık Mantık Tabanlı PID Kontrolü G Bayatlı, O Karahan, B Ataşlar-Ayyıldız Kocaeli Ü	LabVIEW Ortamı Kullanılarak Stewart Platform'un Modellenmesi ve Benzetimi Y Gençay, A Denker İstanbul Bilgi Ü	Bir Bina Modelinin Ayırık Durum Geri Beslemeli H $\infty$ Kontrolü AO Ahan, H Aggümüş, H Yazıcı, R Güçlü YTÜ	İkili Tank Sıvı Seviye Sisteminin Kesir Dereceli PI Kontrolcü ile Kontrolü ve Performans Analizi HT Sekban, K Can, A Başçı Atatürk Ü
09:20	TORCS Oyun Ortamında Bulanık Mantık Tabanlı Otonom Araç Kontrol Sistemi Tasarımı E Armagan, T Kumbasar İTÜ	Statik Çıkış Geri-Beslemeli Denetleyici ile Uçak İniş Takımının Aktif Titreşim Denetimi E Özülkü, H Yazıcı YTÜ	Garanti Maliyetli LQ Tipi Statik Çıkış Geri Beslemeli Model Eşleme Kontrolörü ile Eklemli Taşıtın Yanal Kontrolü HS Şendur, M Sever, MS Arslan YTÜ	Kalıcı Miknatıslı Senkron Motorlar için Kazanç Tabloları Sensörsüz PI Kontrol MO Girgin, A Sel, Ç Kasnakçoğlu TOBB Ü
09:40	Bağıl Hatayı Kullanan Öz Ayarlama Yöntemine Sahip PID Tipi Bulanık Kontrolör S Koçak, AF Ergenç İTÜ	Dört Rotorlu Helikopterin Konum Kontrolü için Doğrusal Olmayan Kontrolcü Tasarımı E Subaşı, O Akgün, T Türker YTÜ	Aktif Küme Yöntemi Tabanlı Model Öngörülü Kontrolör Tasarımı ve Benzetim Çalışmaları E Yumuk, H Nak, Ş Akkaya İTÜ	Şiddetli Yer hareketi yükleri altında Viskoz Amortisör Sönümleyici ile Yapısal Sistemler Yanıt Kontrolü A Etemadi, CF Castillo-Berrio, E Ateş İstanbul Gelişim Ü
10:00	FPGA için Bulanık Mantık Kontrolcüsü Tasarımı, İkinci ve Üçüncü Dereceden Doğrusal Sistemler ile Donanım Tabanlı Benzetim Çalışmaları Ş Akkaya, HD Üzgün, O Akbatı İTÜ, İTÜ, YTÜ	Sabit Kanatlı bir Uçağın İvme Geribeslemeli Denetleyici Kullanarak Yunuslama Stabilizasyonu S Ünsal, ŞN Engin, M Ünel TÜBİTAK BİLGEM, YTÜ, Sabancı Ü		Sürekli Miknatıslı Senkron Motor Sürücülerini İçin Düşük Çözünürlüklü Artımlı Kodlayıcı ile Mikrodenetleyici Kontrollü Hız Ölçüm Teknikleri Y ULU, F PARLAK Kocaeli Ü, Akım Metal A.Ş.
10:20	ÇAY/KAHVE ARASI			
10:40	DAVETLİ KONUŞMACI PROF. DR. FRANK ALLGÖWER, University of Stuttgart, Germany Networked and Optimization-based Control for the Smart Manufacturing of the Future			
11:40	YEMEK ARASI			
PARALEL OTURUMLAR				
	CTS-12.1 KONTROL TEORİSİ ve YÖNTEMLERİ - III Oturum Başkanı: Yrd. Doç. Dr. Banu Ataşlar-Ayyıldız (Kocaeli Üniversitesi)	CTS-12.2 BİYOMEDİKAL UYGULAMALARI ve ALGILAMA ALGORİTMALARI Oturum Başkanı: Yrd. Doç. Dr. Ömer Faruk Özgüven (İnönü Üniversitesi)	CTS-12.3 DAĞITIK SİSTEMLERİ İÇİN KONTROLÇÜ TASARIMI Oturum Başkanı: Yrd. Doç. Dr. İlker Üstoğlu (YTÜ)	CTS-12.4 KONTROL UYGULAMALARI - IV Oturum Başkanı: Prof. Dr. M. Kemal Leblebicioğlu (ODTÜ)
12:30	İki Serbestlik Dereceli Esnek Robot için Temas Belirlemesi CF Castillo Berrio, VF Battle İstanbul Gelişim Ü	Yaygın Üç Tip-1 Diyabet Benzetim Modelinin Karşılaştırılması S Soylu, K Danışman Erciyes Ü	Hata Ağacı Ve Markov Modeli Kullanarak Elektrikli Araçlara Yönelik Fonksiyonel Güvenlik Analizi D Kaptan, İ Üstoğlu, G Cansever YTÜ	Dizel Motor Havayolu Kontrolü için İki Serbestlik Dereceli Gürbüz Kontrolcü V Aran, M Ünel Ford Otosan, Sabancı Ü
12:50	Kalman Filtresi ile PID Denetleyicinin Yüz Takibi Sistemine Uygulanması M Ambarıkütük, O Karahan, B Ataşlar-Ayyıldız Kocaeli Ü	Gözetleyici Temelli Beyin Korteks Model Durum Tahmini M Cetin, SBeyhan Pamukkale Ü	ANSYS SCADE ile N-Versiyon PID Kontrolör Tasarımı KK Çandır, N Subaşı, İ Üstoğlu YTÜ	Bir İnsansız Sualtı Gözlem Aracı (SAGA)'nın Sapma Hareketi için Görüntü Temelli Yer Tespitinin Deneysel Testi ve Sistem Tanımlaması SK Kartal, MK Leblebicioğlu, E Ege Bülent Ecevit Ü, ODTÜ, ODTÜ
13:10	Gemilerin Ağ Tabanlı Senkronizasyonu ve Yörünge Takip Denetimi E Çiçek, J Daşdemir YTÜ	İnsan Kafa Hareketlerini Taklit Eden Stereo Görüntüleme Sistemi K Güven, AC Güneri, A Önal, AT Şamiloğlu Başkent Ü, Kuklabot, Başkent Ü, Başkent Ü	Model İndirgeme Yöntemlerinin Sonsuz Boyutlu Sistemlere Uygulanması ve Düşük Dereceden Sistem Kontrolcü Tasarımlarının Karşılaştırılması O Yılmaz, MA Mungan, A Delibaşı, B Erol YTÜ	Ayrık Zamanlı Öz-Uyarlamalı Geri-Adımlamalı Kontrolcü ile SMSM Hız Kontrolü A Girginer, T Türker YTÜ
13:30	Kaos Kontrolü ve Kaos Senkronizasyonu Arasında Rekabet Ö Aktekin, Y Denizhan Boğaziçi Ü		RRP Robotunun PSO Tabanlı Kesir Dereceli PID Kontrolü T Tosun, O Karahan, S Öztürk Kocaeli Ü	Minyatür Boyutlu Bir Elektromekanik Kontrol Tahrik Sisteminin Analizi ve Gürbüz Konum Kontrolü E Daş, İ Delice, M Keleş TÜBİTAK SAGE