

2.1.1. Başlıklar

Bölüm başlıkları kalın ve ortalanmış olmalı, başlıkta sadece ilk kelimenin baş harfi büyük, başlığın gerisi küçük harflerle yazılmalıdır. Alt başlıklar ana başlıklarla aynı formatta yalnız sola dayalı olarak yazılmalıdır. Alt başlıkların altındaki diğer başlıklar da alt başlıklarla aynı formatta yalnız italik harflerle kalınlaştırılmadan yazılmalıdır. Bu dosyadaki örnekleri inceleyiniz. Üç dereceden fazla başlık atılamaz.

2.2. Yazı Tipi

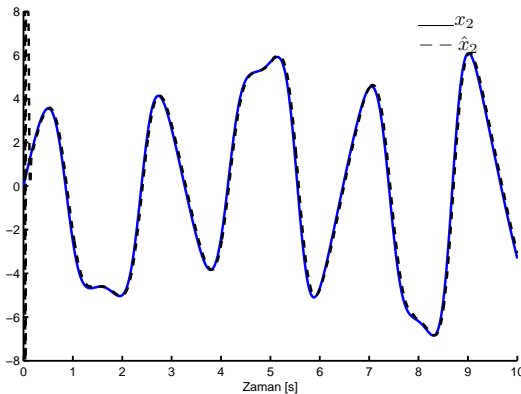
Ana metin için *Times* veya *Times Roman* kullanılmalıdır. Önerilen karakter boyutu ve aynı zamanda kullanılabilecek en küçük boyut 9'dur. Özel haller durumunda diğer yazı karakterleri de kullanılabilir. En son PostScript dosyası oluşturulurken bütün yazı karakterlerinin eklenmesi unutulmamalıdır!

LaTeX kullanıcıları: Metin için *Computer Modern* yazı karakterlerini KULLANMAYINIZ! (Biçim dosyasında Times belirtilmiştir). Mümkünse dosyanın en son şeklini POSTSCRIPT yazı karakterlerini kullanarak hazırlayın. Bu ayrıntı gereklidir; çünkü, örneğin, *non-ps Computer Modern* ile yazılan denklemleri ekranda okumak zordur.

2.3. Şekiller

Bütün şekiller sütuna (veya şekil iki sütunu da kaplıyorsa sayfaya) göre ortalanmalıdır. Şekillerin başlıkları her şeklin altına yazılmalı ve Şekil 1'de gösterilen düzende olmalıdır.

Şekillerin çizgili kutular olması tercih edilir. Şekiller koyu veya renkli bölgeler içeriyorsa, yüksek kaliteli, renksiz lazer yazıcılarda düzgün basılabilir olup olmadığı kontrol edilmelidir.



Şekil 1: x_2 tahmini [4].

2.4. Tablolar

Bir tablo örneği Tablo 1'de verilmiştir. Tipine ve kullanım amacına göre değişik bazı tablolar da kullanılabilir. Tablonun başlığı tablonun üstünde olmalıdır.

Tablo 1: Bir Tablo Örneği

Robot Parametresi	En Büyük İzleme Hatası
0.12	12e-3
0.16	11e-3
0.51	4e-4
0.66	1e-4
0.73	1e-5

2.5. Denklemler

Denklemlerin her biri ayrı satırlara yazılmalı ve numaralandırılmalıdır. Aşağıda bazı örnekler verilmiştir. Örneğin,

$$x(t) = s(f_{\omega}(t)) \quad (1)$$

$f_{\omega}(t)$ bir özel dönüşüm fonksiyonu iken

$$f_{\omega}(t) = \frac{1}{2\pi j} \oint_C \frac{v^{-1k} dv}{1 - \beta v^{-1} v^{-1} - \beta} \quad (2)$$

Sonlu kipli açılıma bakılırsa

$$u(x, t) = \sum_{i=1}^M \alpha_i(t) \Psi_i(x) \quad (3)$$

Yukarıdaki (3) denkleminde x uzaysal değişkeni, t ise zamanı göstermektedir. α değişkenleri zamansal fonksiyonları, Ψ ise taban fonksiyonlarını gösterir. Sonucun ne kadar yararlı olduğunu göstermek için daha fazla matematiğe gerek yoktur!

2.6. Sayfa Numaraları

Sayfa numaraları daha sonra elektronik olarak dokümana eklenecektir. Sayfa başlığı veya altlığı koymayınız!

2.7. Kaynakça

Kaynakçanın biçimi standart IEEE kaynakça biçimidir. Kaynaklar kullanış sırasına göre numaralandırılmalıdır. Örneğin [1], [2], ve [3]...

3. Tartışma

Bu bir tartışma. Bu bir tartışma. Bu bir tartışma. Burada tartışma var mı? Bu bir tartışma. Burada tartışma var mı? Bu bir tartışma. Burada tartışma var mı?

Bu bir tartışma. Burada tartışma var mı? Bu bir tartışma. Burada tartışma var mı? Bu bir tartışma. Burada tartışma var mı? Bu bir tartışma. Burada tartışma var mı? Bu bir tartışma. Burada tartışma var mı?

4. Sonuçlar

Bu taslağı konferansın web sayfasında bulabilirsiniz.

5. Teşekkür

TOK Konferansı Düzenleme Kurulu bildirimlerinizi bu taslağa uygun bir şekilde sorunsuz olarak düzenleme kuruluna ulaştırdığınız için tüm TOK katılımcılarına ve bu bildiri örneğini hazırlayan meslektaşlarımıza teşekkür eder.

6. Kaynakça

- [1] L. Wang, *Adaptive Fuzzy Systems and Control, Design and Stability Analysis*, PTR Prentice Hall, 1994.
- [2] K. S. Narendra and K. Parthasarathy, "Identification and Control of Dynamical Systems Using Neural Networks," *IEEE Trans. on Neural Networks*, Vol. 1, No. 1, pp. 4-27, 1990.
- [3] R. G. Roy and N. Olgaç, "Robust Nonlinear Control via Moving Sliding Surfaces - n-th Order Case," *Proc. of the 36th Conference on Decision and Control*, San Diego, California, U.S.A., 943-948, 1997.
- [4] S. Beyhan, "Kaskad Bağlı Sistemler için Gözetleyici Tasarımı," *Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Konferansı (TOK'12)*, Niğde, 2012.