

Bitirme Tezleri Sunum Programı

25 Haziran Perşembe		Oturum 1	Oturum 2
	10.00-10.20	<p>Advisor: Tolga Emirler</p> <p>DOĞRUSAL ve DOĞRUSAL OLMAYAN ARAÇ MODELİ TASARIMI İLE OTONOM ARAÇLAR İÇİN KOOPERATİF ADAPTİF SEYİR KONTROL SİSTEMİ TASARIMI</p> <p>Mert Eren Muhammed Özdemir</p>	<p>Advisor: Yavuz Eren</p> <p>SMART GRIDS: DEMAND DATA GENERATION AND EUCLIDEAN DISTANCE BASED CLUSTERING</p> <p>Ferhat Yılmaz</p>
	10.30-10.50	<p>Advisor: Tolga Emirler</p> <p>OTONOM ARAÇLAR İÇİN MODEL ÖNGÖRÜLÜ KONTROL TABANLI ACİL KAÇIŞ MANEVRASI VE YOL TAKİP SİSTEMİ TASARIMI VE SİMÜLASYONU</p> <p>Buğra Akgül Burak Çoşmaz</p>	<p>Advisor: Yavuz Eren/Türker Türker</p> <p>CONTROLLER DESIGN & IMPLEMENTATION FOR TRAJECTORY TRACKING OF NON-HOLONOMIC DIFFERENTIAL DRIVE WHEELED ROBOTS</p> <p>Atakan Yıldız Betül Özkan M. F. DEĞİRMENÇİ</p>
	11.00-11.20	<p>Advisor: Levent Uçun</p> <p>FUZZY CONTROL APPLICATIONS AND COMMUNICATION IN RAILWAY SYSTEM</p> <p>Furkan Koç Kerem Kaneral</p>	<p>Advisor: Yavuz Eren</p> <p>BİR UÇAĞIN YANAL VE BOYUNA HAREKETLERİNİN MODELLENMESİ VE OPTİMAL KONTROLÜ İÇİN LQR VE LQG KONTROLÖR TASARIMI</p> <p>Hasan KÜLAHLI Murat YAPICI</p>
	11.30-11.50	<p>Advisor: Levent Uçun</p> <p>OPTIMUM ROUTE DETERMINATION FOR PRIORITY VEHICLES IN TRAFFIC</p> <p>Göker Güner</p>	<p>Advisor: Yavuz Eren/Türker Türker</p> <p>Attitude Control of a Quadrator via Gain Scheduling</p> <p>Bilal Badur Kadircan Kurtuluş Mehmet Kılıç</p>
	13.00-13.20	<p>Advisor: Levent Uçun</p> <p>DESIGN OF ADAPTIVE CRUISE CONTROL SYSTEM BY USING FUZZY LOGIC CONTROLLER</p> <p>Mücahit Güleç</p>	<p>Advisor: Şeref Naci Engin/ Janset Daşdemir</p> <p>DOĞRU AKIM MOTORUNUN HIZ KONTROLÜNDE PID VE KESİR MERTEBELİ PID UYGULAMALARI</p> <p>Oğuz Şener Hüseyin Bozacar Fatih Burak Çınar</p>

13.30-13.50	<p>Advisor: Levent Uçun</p> <p>INTEGRATED CONTROL AND AUTOMATION OF HEAT EXCHANGER PROCESS</p> <p>Oğulcan Biçer Serkan Şap</p>	<p>Advisor: Şeref Naci Engin</p> <p>ENDÜSTRİYEL SİSTEMLERDE PID KONTROLÇÜ İLE SICAKLIK KONTROL UYGULAMASI</p> <p>Hasan Arıkbuğa Güray Torlak</p>
14.00-14.20	<p>Advisor: Levent Uçun</p> <p>HVAC SİSTEMİ İÇİN BULANIK MANTIK TABANLI KONTROLÖR TASARIMI</p> <p>Ömer Yusuf Yağcı Şahin Yıldırım</p>	<p>Advisor: Şeref Naci Engin</p> <p>MOBİL ROBOTLARDA EŞ ZAMANLI KONUM BELİRLEME VE HARİTALAMA UYGULAMALARI</p> <p>Hürcan Samet Çakır</p>
14.30-14.50	<p>Advisor: Levent Uçun</p> <p>AUTONOMOUS CONTROLLED AND OPTIMIZED GREENHOUSE SYSTEMS</p> <p>Rafet Temel</p>	<p>Advisor: Şeref Naci Engin</p> <p>DRIVING AND PARKING FOR AN AUTONOMOUS CAR</p> <p>Tunahan Karagül Yunus Takır</p>
15.00-15.20		<p>Advisor: Şeref Naci Engin/Erdem Akboy</p> <p>TEK FAZLI İNVERTER DEVRESİNDE ÇIKIŞ GERİLİMİNİN KONTROLÜ</p> <p>Selin Demir Bekir Çalışkan</p>
15.30-15.50		<p>Advisor: Şeref Naci Engin</p> <p>...</p> <p>Muhammed Mustafa Sarısaman</p>

26 Haziran Cuma	10.00-10.20	Advisor: Kamuran Kadıpaşaoğlu Uğur AKINCI	Advisor: Claudio F. Yaşar TEK SERBESTLİ BİR KOLUN FIRÇASIZ DOĞRU AKIM MOTORU İLE AÇI KONTROLÜ VE DENEYSEL GERÇEKLENMESİ Siyami Gürkan Kuzucu Üsâme Ayaz
	10.30-10.50	Advisor: Kamuran Kadıpaşaoğlu Goncagül ŞANLIOĞLU	Advisor: Claudio F. Yaşar IMAGE PROCESSING APPLICATIONS FOR 3D PRINTED OBJECTS IMAGE PROCESSING APPLICATIONS FOR 3D PRINTED OBJECTS H. İbrahim Ertuğrul Gizem Berna Dikbaş Muhammed Çatı
	11.00-11.20	Advisor: Kamuran Kadıpaşaoğlu Hilal ÖZDEMİR	Advisor: Claudio F. Yaşar DESIGN AND SIMULATION OF AN AUTONOMOUS FORKLIFT Sude Nur Böl Emre Anapalı
	11.30-11.50	Advisor: Muharrem Mercimek GÖRME ENGELLİLER İÇİN ENGEL TESPİT EDİCİ VE UYARICI SİSTEM UYGULAMASI Uğur Şirin	Advisor: Claudio F. Yaşar SELF-BALANCING VEHICLE Emre Çibuk Furkan Çağın Eren
	12.00-12.20	Advisor: Muharrem Mercimek CROWD DENSITY ESTIMATION USING MACHINE LEARNING TECHNIQUES Adem Berk Aksoy Rıza Anıl Poyzan	Advisor: Claudio F. Yaşar EMG BASED PROSTHETIC HAND DESIGN Mehmet Emin Erdöl
	12.30-12.50	Advisor: Muharrem Mercimek	Advisor: Claudio F. Yaşar

		TWO AXIS GIMBAL CONTROL AND GEOLOCATION APPLICATION FOR MINI UAVs Recep Behlül Şahin Mustafa Karasu	BALL AND BEAM SYSTEM Şeyma Pekdoğan
14.00-14.20	Advisor: Muharrem Mercimek	MINI UAV CONCEPT DESIGN, ANALYSIS AND FLIGHT CONTROL Onur Sarıpınar Muhammed Ömer Sert Furkan Taşçı	Advisor: Claudio F. Yaşar IMAGE PROCESSİNG METHODS FOR ROBOTİC ARM CONTROL WITH ARDUİNO Ezgi Güntürk
14.30-14.50	Advisor: Özgür Turay Kaymakçı	HYDROPONICS GREENHOUSE APPLICATIONS Samet Kırılıveren Enes Dilsiz	Advisor: Claudio F. Yaşar 3 DEGREE OF FREEDOM LINEAR DELTA ROBOT Melih Kiremitçi
15.00-15.20	Advisor: Özgür Turay Kaymakçı	SAFETY AND SIGNALIZATION IN RAIL SYSTEMS Kemal Gökgöz Mehmet Akif Aytekin	Advisor: Claudio F. Yaşar AKILLI VALİZ SİSTEMLERİ Muammer Alp Görüşük
15.30-15.50	Advisor: Özgür Turay Kaymakçı	BAKIR ALMA PROJE OTOMASYONU Begüm ALSANCAK	Advisor: Onur Akbatı INDUSTRIAL COMMUNICATION AND MOTOR POSITION & SPEED CONTROL ANALYSIS WITH ETHERCAT Erdem FIRAT Hasan İlgaz GÜMÜŞ Muzaffer HAMARAT
16.00-16.20	Advisor: Özgür Turay Kaymakçı	RAYLI SİSTEMLERDE EMNİYET VE SİNYALİZASYON Mehmet Akif Aytekin	Advisor: Onur Akbatı REDUNDANT OPERATION OF A PROCESS WITH TWO PLC'S WITHOUT REDUNDANCY FEATURE Emre ALTUNTAŞ
16.30-16.50			Advisor: Onur Akbatı SMART HOME VIA MQTT COMMUNICATION Burak Can ÇELİK İsmail ATAÖĞLU

	17.00-17.20		<p>Advisor: Onur Akbatı</p> <p>DIGITAL FACTORY AUTOMATION VIA TIA PORTAL AND FACTORY IO</p> <p>Efehan GÖZLEKÇİ Hayrican MUMCU</p>
	17.30-17.50		<p>Advisor: Onur Akbatı</p> <p>MODBUS COMMUNICATION AND SCADA SYSTEM BASED ON RASPBERRY PI AND ARDUINO</p> <p>Mehmet AYGÜN Mahmut Zahid MALKOÇ</p>
	18.00-18.20		<p>Advisor: Onur Akbatı</p> <p>DC MOTOR CONTROL APPLICATIONS WITH PSoC MICROCONTROLLER</p> <p>Atakan Yüce Barış Göçmen</p>