

TOK 2021 KONGRE PROGRAMI

I. GÜN (02.09.2021- Perşembe)

10.00 – 11:00	AÇILIŞ SEREMONİSİ (SALON A'DA GERÇEKLEŞTİRİLECEKTİR)			
11:00-12:00	AÇILIŞ KONUŞMASI Dr. Celal Sami Tüfekci (Savunma Sanayii Başkan Yrd.) Moderatör: Doç. Dr. Özkan Atan (Toplantı Eşbaşkanı) (SALON A'DA GERÇEKLEŞTİRİLECEKTİR)			
12:00-13:00	Ara			
13:00 – 13:50	DAVETLİ KONUŞMACI Doç. Dr. Yıldırım Yıldız (Bilkent Üniversitesi) “Çoklu İnsan-Otomasyon Etkileşimlerinin Modellenmesi” Moderatör: Dr. Öğr. Üyesi Fatih Kutlu (Toplantı Eşbaşkanı) (SALON A'DA GERÇEKLEŞTİRİLECEKTİR)			
13:50-14:00	Ara			
14:00-15:00	I. OTURUM			
	SALON A Oturum Başkanı: Prof. Dr. Leyla Gören Sümer		SALON B Oturum Başkanı: Prof. Dr. Mehmet Turan Söylemez	
	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)
14:00-14:15	Sürekli Kesir Açılımı Yöntemi Üzerine Genişletilmiş Bir Çalışma	Dorukhan Astekin ve Münevver Mine Özyetkin	Derin Q Öğrenme Tekniği ile Ajan Bazlı Trafik Işık Kontrolü	İlhan Tunç, Özge Elmas, Ali Emre Edem, Ali Osman Köroğlu, Serra Nur Akmeşe ve Mehmet Turan Söylemez
14:15-14:30	Sabit Kanatlı Bir İnsansız Hava Aracının Model Öngörülü ve Kayan Kipli Kontrolü	Zülfü Kuzu ve Fatma Yıldız Taşçıkaraoğlu	Açık Hatla İstasyon Bölgelerinin Hatada Emniyetli Anlaşman Tasarımı ve PLC'de Gerçeklenmesi	Muhammed İkbal Yıldız ve Mehmet Turan Söylemez
14:30-14:45	Saplı Kiriş Sistemi için Titreşim Sönümleme: FIZV+PPF Kontrolör	Arzuman Can Kutlucan ve Leyla Gören-Sümer	Havacılıkta Rötar Yayılmalarının Salgın Modelleme Yaklaşımı Vasıtasıyla Kontrolü	Barış Başpınar
14:45-15:00	Uyarlamalı Model Öngörülü Kontrolör ile Konsensus Kontrolü	Anıl Yılmaz ve Yaprak Yalçın	Yakıt Hücresi Sistemlerinde Hava ve Termal Döngülerindeki Arıza Teşhisi	Müge Ateşova, Ece Örucü ve Tuna Han Özdemir

15:00-15:10	Ara			
15:10 – 16:00	<p style="text-align: center;">DAVETLİ KONUŞMACI</p> <p style="text-align: center;">Prof. Dr. İbrahim Beklan Küçükdemiral (Glasgow Caledonian University) “Eyleyici Doyumlu Sistemlerin Dayanıklı Denetiminde Dinamik Çıkış Geri Beslemesi”</p> <p style="text-align: center;">Moderatör: Doç. Dr. Özkan Atan (Toplantı Eşbaşkanı)</p> <p style="text-align: center;">(SALON A'DA GERÇEKLEŞTİRİLECEKTİR)</p>			
16:00-16:10	Ara			
16:10-17:10	2. OTURUM			
	SALON A Oturum Başkanı: Doç. Dr. Remzi Tuntaş		SALON B Oturum Başkanı: Prof. Dr. Rıdvan Saraçoğlu	
	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)
16:10-16:25	Çift-Katlı DA-DA Yükselten Dönüştürücü için Farklı Kontrol Yaklaşımları	Hasan Üzmuş ve Naci Genç	Endüstriyel Üretim Sisteminde Akıllı Yöntemlerle Önleyici Bakım ve Ürün Kalitesinin İyileştirilmesi	Evin Bursal ve Rıdvan Saraçoğlu
16:25-16:40	Bir Endüstriyel Parça Kurutma Prosesinin Yarı Deneysel Matematik Modellenmesi	Mustafa Çom , Sencer Sultanoğlu ve Mehmet Akar	Asılı Yük Taşıyan Döner Kanat İnsansız Hava Aracının Kontrolü için PID Denetleyici Yapısı Tasarımı	Halit Ergezer ve Mehmet Kemal Leblebicioğlu
16:40-16:55	Özyinelemeli Sinir Ağları ile Türkçe Küfürlü Seslerin Sansürlenmesi	Muhammed Mustafa Tayiz ve Murat Canayaz	FV Sistemlerde Kısmi Gölgeleme Koşulları Altında GA Tabanlı MGNİ Algoritması	Semra Toro ve Rıdvan Saraçoğlu
16:55-17:10	İniş Takımı Sistemi için Shimmy Test Düzenegi Tasarımı	Sena Koçak , Ali Fuat Ergenç ve Alp Tekin Ergenç	Mobil Robotlar için Karekod Tabanlı Konumlandırma Sistemi Tasarımı ve Performans Analizi	Berkay Sezen , Abdullah Doğukan Duran, Ahmed Faris Bingöl ve Volkan Sezer

II. GÜN (03.09.2021- Cuma)

10.00 – 11:00	PANEL “Türkiye’de Kontrol Teknolojilerinin ve Sanayinin Dijital Dönüşümü” Moderatör: Prof. Dr. Nusret Tan Panelistler: Hasan Terzioğlu, Nurcan Konak, Ahmet Atız (SALON A’DA GERÇEKLEŞTİRİLECEKTİR)			
11:00 – 13:30	Ara			
13:30 – 14:30	3. OTURUM			
	SALON A Oturum Başkanı: Prof. Dr. Mehmet Emin Meral		SALON B Oturum Başkanı: Dr. Öğr. Üyesi Atilla Bayram	
	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)
13:30-13:45	Doğrusal Olmayan Ağlarda Küme Onaylaşım Analizi	Ümit Develer , Onur Cihan ve Mehmet Akar	Lyapunov Direk Metoduna Göre Tek Makineli Sonsuz Bara Güç Sisteminin Kararlılık Analizi	Muzaffer Ateş ve Şahin Aykaç
13:45-14:00	Zaman Gecikmesi Altında Otonom Araç Gruplarının Genel Haberleşme Topolojisi için Kararlılık Analizi ve Uzlaşma Stratejisi	Şirin Akkaya , Handan Nak ve Ali Fuat Ergenc	Dört Rotorlu İnsansız Hava Aracının Kalman Durum Kestirimi ile LQR Kontrolü	Mehmed Hezenci ve Coşku Kasnakoğlu
14:00-14:15	Yarı Empedans Kaynaklı Evirici için Reaktif Güç Kompanzasyon Kontrolü	Doğan Çelik ve Mehmet Emin Meral	Hassas Stabilize Yönlendirici için QFT Yöntemiyle Gürbüz Hız Kontrolcüsü Tasarımı	Semih Urkan ve H. Ulaş Akova
14:15-14:30	Optimal İlaç Tedavisinde COVID-19 Modelinin Denge Noktalarının Köklerin Geometrik Yeri Metodu ile Kararlılık Analizi	Neslihan Avcu	İnsansız Bir Kara Aracının Yörünge Takip Kontrolü için Çatırtısız İntegral Terminal Kayan Kipli Kontrolör	Hayriye Tuğba Sekban ve Abdullah Başçı
14:30-15:00	Ara			
15.00 – 16:00	PANEL “Türkiye’nin Uzay Araştırmalarında Kontrol ve Otomasyonun Yeri” Moderatör: Prof. Dr. Mehmet Kemal Leblebicioğlu Panelistler: Prof. Dr. Gökhan İnalhan, Dr. Öğr. Üyesi Halil Ersin Söken, Burak Yağhoğlu (SALON A’DA GERÇEKLEŞTİRİLECEKTİR)			
16:00-16:30	Ara			

16:30-17:30	4. OTURUM			
	SALON A Oturum Başkanı: Doç. Dr. Günyaz Ablay		SALON B Oturum Başkanı: Doç. Dr. Özkan Atan	
	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)
16:30-16:45	Araç Şaselerinin Kalite Kontrolü için Simülasyon Tabanlı Otonom	Alim Kerem Erdoğan, Mustafa Karaca, Uğur Yayan ve Gürol Çökünlü	Etkin Saf Oransal Seyrüsefer Güdüm Kanunu	Mehmet Anıl Sel, Raziye Tekin ve Koray Savas Erer
16:45-17:00	Nesnelerin İnterneti için RFID Tabanlı İç Ortam Konumlandırma Yöntemi	Orhan Yaman	RF Yayın Tespiti ve Yön Bulma İçin Dört Kanatlı İnsansız Hava Araçlarının Formasyon Kurma Yapılarının İncelenmesi	Halit Ergezer ve Mehmet Kemal Leblebicioğlu
17:00-17:15	Esnek Uzunlu Manipulatörlerin Kontrol Yöntemleri Üzerine Kısa Bir İnceleme	Muhammet Furkan Bilgi ve Günyaz Ablay	Uydu Yönelimi Yer Test Düzeneginin Modellemesi ve Kontrolü	A. Bilal Ozcan ve İsmail Bayezit
17:15-17:30	Farklı Geometrik Şekillere Sahip Malzemelerin UR5 İşbirlikçi Robotla Sınıflandırılması	Ahmet Aras Al ve Şölen Kumbay Yıldız	Kütle Değişimi Etkisiyle Bir Uçağın Boylamsal Dinamikleri İçin Tam Durum Geri Beslemeli Kontrolör Tasarım	Ceran Özbilgi ve Fırat Can Yılmaz

III. GÜN (04.09.2021- Cumartesi)

DAVETLİ KONUŞMACI

Prof. Dr. Oscar Castillo (Tijuana Institute of Technology)
“Optimization of Type-II Fuzzy Systems: Theory and Applications”

Moderatör: Dr. Öğr. Üyesi Fatih Kutlu (Toplantı Eşbaşkanı)

(SALON A'DA GERÇEKLEŞTİRİLECEKTİR)

10:00-10:50

Ara

11:00-12:00

5. OTURUM

SALON A

Oturum Başkanı: Dr. Öğr. Üyesi Fatma Yıldız Taşcıkaraoğlu

SALON B

Oturum Başkanı: Prof. Dr. Naci Genç

Bildiri Adı

Yazarlar

(Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)

Bildiri Adı

Yazarlar

(Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)

11:00-11:15

Otomatik Gerilim Regülatörü için Koronavirüs Sürü Bağışıklığı Optimizasyonu Tabanlı PID Kontrolör Tasarımı

Yılmaz Seryar Arikuşu ve Nevra Bayhan

Aktif Kayan Kipli ve Uyarlamalı Kontrol Yöntemleri Kullanılarak Özdeş Olmayan Kaotik Sistemlerin FPGA Tabanlı Senkronizasyonu

Onur Silahtar, Fatih Kutlu ve Özkan Atan

11:15-11:30

PSO Parametrelerinin LQR Kontrollü Dört Pervaneli Sistem Kazancı Üzerindeki Etkileri

Sevinç Günsel ve Şeref Naci Engin

Operasyonel Uzayda Hibrit Kuvvet-Hareket Kontrolüne Sahip Tek Bacaklı Robot

Ömer Kemal Adak, Beste Bahceci ve Kemalettin Erbatur

11:30-11:45

Elektrik Dağıtım Hatlarında Arıza Tespitlerinde Kullanılan İnsansız Hava Araçları İçin Optimal Rotanın Belirlenmesi

Ali Can Erüst ve Fatma Yıldız Taşcıkaraoğlu

Giriş Gücü Tabanlı Güç Katsayısı Düzeltici Devresi Tasarımı

Ömer Aldemir ve Naci Genç

11:45-12:00

DA Motorun Hız ve Yön Kontrolü için Guguk Kuşu Optimizasyon Algoritmasına Dayalı PI Kontrolörün Optimizasyonu

Mustafa Zabun ve Herman Sedef

Prodromakis Windows Fonksiyonuna Sahip Memristör Tabanlı 2. Dereceden Sistemin PID ile Kademeli Kontrolü

Ishak Parlar, Mehmet Nuri Almalı, Ali Can Çabuker ve Yusuf Abukan

12:00-13:00

Ara

DAVETLİ KONUŞMACI

Yüksek Mühendis Sırrı Oğuz (NASA Johnson Uzay Merkezi)
“İnsanlı Uzay Teknolojileri”

Moderatör: Doç. Dr. Özkan Atan (Toplantı Eşbaşkanı)

(SALON A'DA GERÇEKLEŞTİRİLECEKTİR)

13:50-14:00

Ara

14:00-15:00	6. OTURUM			
	SALON A Oturum Başkanı: Prof. Dr. Şeref Naci Engin		SALON B Oturum Başkanı: Doç. Dr. Yaprak Yalçın	
	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)
14:00-14:15	İki Eksen Piezo Hızlı Yönlendirilebilen Aynalar için Açık Çevrim Histerezis Kompensasyonu	Özgeç Subaşı, Harun Turan ve Koray Kadir Şafak	Bilinmeyen Ortamda Çoklu Robotlarla Arızaya Toleranslı Hedefe Ulaşma	Emre Avcı ve Fikret Çalışkan
14:15-14:30	Hassas Stabilize Yönlendirici için Smith Öngörücü Tasarımı ile İyileştirilmiş Takip Başarımı	Ali Çıvkın ve H. Ulaş Akova	GPS ile Yörünge Kontrollü Bir Otonom İnsansız Yer Aracı Prototip Tasarımı	Atilla Bayram ve Firas Muhammad Al-Naqshbandi
14:30-14:45	Kesirli Mertebeden Denetleyici Kullanarak Minimum Olmayan Fazlı Sistemler için Dayanıklı Denetleyici Tasarımı	Aisha Elkhatem ve Şeref Naci Engin	Tam Otomatik Elektrostatik Toz Boya Robotu	Mevlüt Herdili ve Zeki Yağız Bayraktaroğlu
14:45-15:00	Geliştirilmiş Bir Belirsiz Lyapunov Fonksiyonu ile Kararlılık Analizi	Gökhan Şahan, Derya Özdemir ve Leyla Akbalık	Cerrahi Mikrorobot Operasyonlarında Yardımcı Sistem Olarak Kullanılan Çift Robot Kollu Sistem için Lyapunov Tabanlı Görev Uzağı Denetimi Tasarımı	Goncagül Karayaman, Erkin Gezgin, Levent Çetin ve Barış Bıdıklı
15:00-15:15	Ara			
15:15-16:15	7. OTURUM			
	SALON A Oturum Başkanı: Doç. Dr. Mehmet Nuri Almalı		SALON B Oturum Başkanı:	
	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)	Bildiri Adı	Yazarlar (Sunum Yapacak Araştırmacı Kalın Punto ile Belirtilmiştir.)
15:15-15:30	İki Serbestlik Dereceli Robotun SDRE Algoritması ile Kontrolü	Burak Ergöçmen ve Umut Tilki		
15:30-15:45	PID Kontrolör Kullanılarak Top & Plaka Kontrolü	Zeki Rojhat Ertürk, Halil İbrahim Aydın, Yusuf Amandıoğlu, Aykut Koçdemir ve Öznur Küçükşarı		
15:45-16:00	Wien Köprü Osilatör Bozuculu EKG Sinyalinin Butterworth Filtre ile Ayrıştırılması	Ali Can Çabuker, Mehmet Nuri Almalı, İshak Parlar ve Yusuf Abukan		
16:00-16:15	2MW Rüzgar Türbini için Kanat Açısı Kontrolörleri P, PI, PID ve Optimize Edilmiş PID'nin Performans Karşılaştırması	Ahmet Selim Pehlivan, Beste Bahçeci ve Kemalettin Erbatur		
16:15	KAPANIŞ (SALON A'DA GERÇEKLEŞTİRİLECEKTİR)			