



YTÜ Kontrol ve Otomasyon Mühendisliği

2022-2023 Bahar Dönemi | KOM4321 Tasarım Projesi - KOM9000 Bitirme Çalışması Final Sunum Programı

Salı 13.06.2023

Zaman	1. Oturum				2. Oturum			
	Danışman ve Jüri Hocalar	Çalışma Başlığı	Öğrenci Üyeler	Çalışma Türü	Danışman ve Jüri Hocalar	Çalışma Başlığı	Öğrenci Üyeler	Çalışma Türü
09:00 - 12:00	Danışman: Doç.Dr. Yavuz EREN Jüriiler: Prof.Dr. Şeref Naci ENGİN Dr.Öğr.Üyesi Bahadır ÇATALBAŞ	Mikro Şebekelerde Talep Tarafının Yönetimi ve Optimizasyonu	AYBERK EMRE ÖNAL, EREN KAMAŞAK	KOM9000 Bitirme Çalışması	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL Jüriiler: Dr.Öğr.Üyesi Muharrem MERCİMEK Dr.Öğr.Üyesi Mumin Tolga EMİRLER	Modeling and Control of BLDC Motor	CEYHUN ARSLANOĞLU	KOM4321 Tasarım Projesi
		Dört Pervaneli Hava Aracının Dikey ve Yatay Düzlemde Kontrolü	BERKE ÖZEN, EREN GÜZEL	KOM9000 Bitirme Çalışması		Speed Control of Bldc Motor	ŞENERCAN MANAV	KOM4321 Tasarım Projesi
		Mobil Robotlarda Rota Optimizasyonu	MUHAMMED ARIF KALKAN	KOM9000 Bitirme Çalışması		Design Flight Control Systems For a Quadcopter	MERT ATAY, YAKUP FİDAN	KOM4321 Tasarım Projesi
		Quadrotor Modeling and Gain Scheduling LQG Control	ABDULLAH AK, MUHAMMED İSA CÖMERT	KOM9000 Bitirme Çalışması		Dönen Tek Ters Sarkaç Sistemi İçin Swing-Up, LQR ve Kayan Kip Kontrolü	MEHMET ER	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Controller Design for Lateral Dynamics and Rollover Prevention of Vehicle	EMRE CAN KIROĞLU	KOM9000 Bitirme Çalışması		Detection of aflatoxin on dried figs using image processing methods	İBRAHİM ERTEKİN	KOM4321 Tasarım Projesi
	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Bahadır ÇATALBAŞ Jüriiler: Prof.Dr. Şeref Naci ENGİN Doç.Dr. Yavuz EREN	STAMP Stabilization	YAĞIZ AKCAN	KOM4321 Tasarım Projesi	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Muharrem MERCİMEK Jüriiler: Dr.Öğr.Üyesi Mumin Tolga EMİRLER Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL	CNN-Based Single-Image Super-Resolution	BERK YILMAZ	KOM4321 Tasarım Projesi
		Ayrık Zamanlı MIMO Sistemlerde Kalman Filtre Dizaynı ve Simülasyonu	AHMET ÖZGÜR	KOM4321 Tasarım Projesi		İnsansız Hava Araçlarında Hedef Takip Algoritması	MUHAMMED ERKAM ŞAHİN	KOM4321 Tasarım Projesi
		Object Detection Aided Greenhouse Cultivation	MUHAMMED ALİ YILMAZ	KOM4321 Tasarım Projesi		Industrial Automation System	ERTEKİN ŞENER	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Gyro ve İvme Ölçer Sensörü Denge Robotu	SERDAR ŞAHİN	KOM9000 Bitirme Çalışması		Image Dedection Aided Conveyor Control	YUNUS DERMAN KAHVECİ	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Sabit Kanatlı Uçak Modellemesi ve Kontrolü	Fatih BORAZAN, ECE VATANSEVER	KOM9000 Bitirme Çalışması		Coefficient of Friction Testing Machine	RANA SİNEM İŞBUĞA	KOM9000 Bitirme Çalışması
Öğlen arası tatili 12:00 - 13:00								
13:00 - 16:00	Danışman: Prof.Dr. Şeref Naci ENGİN Jüriiler: Doç.Dr. Yavuz EREN Dr.Öğr.Üyesi Bahadır ÇATALBAŞ	Otonom Sera	İLKAY DUAN, AHMET EFE USLU	KOM4321 Tasarım Projesi	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Muharrem MERCİMEK Jüriiler: Dr.Öğr.Üyesi Mumin Tolga EMİRLER Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL	Abnormal Activity Detection	ELİF SAĞLAM	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Control System for Indoor Hydroponics	CEM RECEP ÇAN, ALİ ÖZDEMİR	KOM4321 Tasarım Projesi		Sensor Integration and Motion Planning in Differential Drive AGVs: Simulation and Performance Analysis	TUĞBA SARIKAYA	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Tia Portal ve Factory I/o ile Otomasyon Tabanlı Tank Sıvı Seviye Kontrolü	ENES YALVAÇ, HAKAN TEPEKESİCİ	KOM9000 Bitirme Çalışması		2D Mapping And Loop Closure Detection Using Vslam	ZEYNEP YUMLU	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Robust Control of Magnetic Levitation System	AHMET KARAMAN	KOM9000 Bitirme Çalışması		Radar ve Kamera Kullanarak Hareket Takibi ve Analizi	EMİRHAN ÖZKAN	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Bilgisayarlı Görü ile İnsansız Hava Aracı Kontrolü	YASİN ERDEM, ÖMER FARUK AŞKIN	KOM9000 Bitirme Çalışması		Collision Avoidance in Autonomous Cars	MAHMUD TARIVERDİYEV	KOM9000 Bitirme Çalışması
	Danışman: Doç.Dr. Levent UCUN Dr.Öğr.Üyesi Uğur YILDIRAN	İki Serbestlik Dereceli Top ve Plaka Sistemi	HÜSEYİN TALHA ALTUN	KOM9000 Bitirme Çalışması	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Mumin Tolga EMİRLER Jüriiler: Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL Dr.Öğr.Üyesi Muharrem MERCİMEK	Improving Parking Lots with Computer Vision, Image Processing and ML	MODOU CHAM	KOM4321 Tasarım Projesi
						Path Following for Autonomous Vehicle	AHMET AKSU	KOM4321 Tasarım Projesi
						Development of Nonlinear Backstepping Controller for Cardiovascular Hybrid Mock Circuit	LEVENT FARUK SOYSAL	KOM9000 Bitirme Çalışması
						Design and Control of Turbocharged Engines Cooling Systems	ALİ ÖZER	KOM9000 Bitirme Çalışması

Çarşamba 14.06.2023

Zaman	1. Oturum				2. Oturum			
	Danışman ve Jüri Hocalar	Çalışma Başlığı	Öğrenci Üyeler	Çalışma Türü	Danışman ve Jüri Hocalar	Çalışma Başlığı	Öğrenci Üyeler	Çalışma Türü
09:00 - 12:00	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Uğur YILDIRAN Jüriiler: Doç.Dr. Levent UCUN Dr.Öğr.Üyesi Claudia Fernanda YAŞAR	Dynamic Programming Based Motion Planning for Manipulators	MUSTAFA ALPASLAN, EREN ÖZGÜR	KOM9000 Bitirme Çalışması	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Onur AKBATI Jüriiler: Doç.Dr. İbrahim ALIŞKAN Dr.Öğr.Üyesi Bilal EROL	IoT Based Mobile Application Supported Electricity Meter Reading	ONUR ALP KAYACAN, CANBERK ÖZBEY	KOM4321 Tasarım Projesi
		Double Inverted Pendulum On a Cart Via LQR Control	ATANUR ATEŞ KANT	KOM4321 Tasarım Projesi		Tek Slave Cihaz İle Haberleşebilen Kablosuz Modbus Ağ Geçidi	SABAHATDİN ENES BOZDEMİR, KEREM ALPCAN	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Güneş Takip Sistemi ve MPPT	BERKAY GİYİM	KOM4321 Tasarım Projesi		PID İle AC Motor Hız Ve Pozisyon Kontrolü	FURKAN DEDE, ONURCAN VAROL	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Mobile Robot Motion Planning Using Deep Learning Based Visual Localization	OSMAN AĞAH YILDIRIM, AYBERK TUNCA, BARAN BUĞDAY	KOM9000 Bitirme Çalışması		PLC Control with Visual Commands	SERHAN TAŞCI, DOĞUKAN ÜRKMEZ	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Distance Detection and Vehicle Tracking on Autonomous Vehicles by Using Deep Learning	ENES KALEBAŞI	KOM9000 Bitirme Çalışması		Güvenlik Robotunda Kontrol ve Haberleşme	MEHMET AKİF AÇIŞ, ÖMER USLUCA	KOM9000 Bitirme Çalışması
	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Claudia Fernanda YAŞAR Jüriiler: Doç.Dr. Levent UCUN Dr.Öğr.Üyesi Uğur YILDIRAN	Yörünge Takip Eden Otonom Araç	HASAN KAAAN TUNA	KOM4321 Tasarım Projesi	Danışman: Doç.Dr. İbrahim ALIŞKAN Jüriiler: Dr.Öğr.Üyesi Bilal EROL Dr.Öğr.Üyesi Onur AKBATI	Analyzing and Monitoring Electrical Network Values with Microcontroller Based Module	Fatih KAPTANOĞLU	KOM9000 Bitirme Çalışması
		6DOF Industrial Robotic Arm	AHMAD ALHAI JNEID, ABDERRAOUF ZIRAOUI, MOHAMED MOHAMED	KOM9000 Bitirme Çalışması		STM32 Modbus TCP/IP Entegrasyonu	KORAY UZUN	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Communication System for Quadriplegic Patients	ŞYMAA ALKAŞEF	KOM9000 Bitirme Çalışması		Model Reference Adaptive Control for Vehicle Active Suspension System	ALPEREN ERDAL	KOM4321 Tasarım Projesi
		Rotary Inverted Pendulum	HAMZA İŞİK, EREN PASLIOĞLU, ASRİN ÇELİK	KOM9000 Bitirme Çalışması		LQR ile İnsansız Sualtı Aracının Kontrolü ve Modellenmesi	KAMİL ALDEMİR, NUH ÇALA, AHMET ÖZBEY	KOM4321 Tasarım Projesi
		Modeling and Analyzing of a Commercial Aircraft and State Estimation Using Kalman Filter	AHMET BUĞRA İŞİK	KOM4321 Tasarım Projesi		Energy Recovering With Building Management Systems	ONURALP SEZER	KOM9000 Bitirme Çalışması
Öğlen arası tatili 12:00 - 13:00								
13:00 - 16:00	Danışman: Doç.Dr. Levent UCUN Jüriiler: Dr.Öğr.Üyesi Uğur YILDIRAN Dr.Öğr.Üyesi Claudia Fernanda YAŞAR	Autonomous Vehicle Control with Route Planning and Collision Avoidance	ALİ YILDIZ, MAKBULE BUSE ERDEM, ALİ BARAN AYGÜN	KOM9000 Bitirme Çalışması	Danışman: Doç.Dr. İbrahim ALIŞKAN Jüriiler: Dr.Öğr.Üyesi Bilal EROL Dr.Öğr.Üyesi Onur AKBATI	3 DOF Robotic Arm	MİTHAT ONUR YAZGAN, ALİ HAKAN ÇAKIR, KÜBRA KORKMAZ	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Endüstriyel Otomasyon Sistemlerinin MODBUS TCP üzerinden Akıllı Saatlerle Haberleştirilmesi	ASİL ŞENEL	KOM9000 Bitirme Çalışması		Tracking of Unmanned Surface Vehicles with Velocity Control	MAHMUT OĞUZHAN ALBAYRAK	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Adaptive Cruise Control with Lane Change System	HASAN YİĞİT YAĞDI, BURAK ÖZCAN	KOM9000 Bitirme Çalışması		Energy Harvesting Analysis and Control of Regenerative Quarter Car Active Suspension System	AHMET GÖKAY DEMİRBİLEK, ENGİN İŞİK, METİN CAN POLAT	KOM4321 Tasarım Projesi
		Robust Controller Design for a Fixed Wing Aircraft with Uncertainties	GÖRKEM SAMET ÇİMEN	KOM9000 Bitirme Çalışması		Security Robot	BORA AKGÜL, BATUHAN ATAŞ	KOM9000 Bitirme Çalışması
		Sabit Kanatlı Hava Aracı Modellemesi ve Uçuş Kontrol Sistemi Tasarımı	MAHMUT ONUR DEMİRCİ	KOM9000 Bitirme Çalışması				
	Danışman: Prof.Dr. Veysel GAZI Jüriiler: Doç.Dr. Levent UCUN Dr.Öğr.Üyesi Claudia Fernanda YAŞAR	Top Dengeleme Platformu	ÇAĞATAY DEMİRSÖZ	KOM4321 Tasarım Projesi				
		Putting MSTP Problem Solution on Realtime Implementation	BURAK USANMAZ	KOM9000 Bitirme Çalışması				
		Design and Controlling of a Ball and Beam System	EMİN AKIN ABANA, ORHAN ERKUT	KOM9000 Bitirme Çalışması				
		Controlling Swarm of Quadcopters with Lagrange Based Dynamic Model and Application with Crazyflie	HİLAL ERDEM, İSMET ALPEREN ŞAKAR	KOM9000 Bitirme Çalışması				
		Segway Type of Robot	ANIL SEZEN, ABDULLAH TAYYİP AKTÜRKÖĞLU, HÜSAM HORASAN	KOM9000 Bitirme Çalışması				

19:00 - 20:00