



YTÜ Kontrol ve Otomasyon Mühendisliği
2022-2023 Bahar Dönemi | KOM4321 Tasarım Projesi - KOM9000 Bitirme Çalışması Final Sunum Programı

Çarşamba 17.01.2024

Zaman	Proje Pazarı -1. Kat Koridoru	Bitirme Sunumları A-151									
	Danışman ve Jüri Hocalar	Çalışma Başlığı	Öğrenci Üyeler	Danışman ve Jüri Hocalar	Çalışma Başlığı	Öğrenci Üyeler					
09:00 - 12:00	Danışman: Doç.Dr. Levent UCUN Jüriler: Dr.Öğr.Üyesi Claudia Fernanda YAŞAR Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL	Autopilot System Design For Autonomous Quadcopter	MERT KARAGÖZ MÜCAHİT AYHAN MEHMET ÖZGÜL	Başlangıç - 09:30	3 DOF ROBOTIC ARM	SERDAH SAHİN ENES FURKAN TEKE					
		OTOMATİK PARK SİSTEMİ KONTROLÖR ALGORİTMALARININ GELİŞTİRİLMESİ	SERHAT ERGİN RECEP TAYIP ERDOĞAN KARLI								
		IMPROVING CONTROL PERFORMANCE OF A SHOOTING DRONE AND STABILITY ANALYSIS	BURAK KAHRAMANOĞLU REHA SOĞANCI ATA CİRİTOĞLU								
		MODEL REFERANS ADAPTİF KONTROL YÖNTEMİ İLE CESSNA 172 UÇAĞI İÇİN KONTROL SİSTEMİ TASARIMI	ONUR CAN KAYA BURAK UZEL								
	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL Jüriler: Doç.Dr. Levent UCUN Dr.Öğr.Üyesi Claudia Fernanda YAŞAR	Sensorless Position and Speed Control of Brushless DC Motors Using Back EMF Integration Method	CEM RECEP ÇAN				Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Bilal EROL Jüriler: Dr.Öğr.Üyesi Onur AKBATI Dr.Öğr.Üyesi Uğur YILDIRAN	Multicopter Flight Controller	MERT ATAY YAKUP FIDAN		
		DÖRT PERVANELİ İNSANSIZ HAVA ARAÇLARI İÇİN DOĞRUSAL OLMAYAN PI KONTROLÇÜ TASARIMI	NUR ERKİLİÇOĞLU BÜLENT KARACAÇAY FATMANUR ATA								
		Adaptive Control Of Servo-Actuated Single-Link Robot Arm Using Artificial Neural Networks	ZEYNEP KOÇAK EREN ÇETİN								
		Lidar Based Method for Indoor Navigation of Mini Unmanned Aerial Vehicles (Drones)	Ali Muaz MAZAK MUHAMMED ZAHİD KÖROĞLU EKREM BAHA YILMAZ								
	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Claudia Fernanda YAŞAR Jüriler: Doç.Dr. Levent UCUN Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL	BLDC motor control	AZIZA ÖTKÜR YEMEME ŞABEBET AMAN DABBAS				Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Uğur YILDIRAN Dr.Öğr.Üyesi Bilal EROL			Modeling a Fixed-Wing Aircraft and Designing Flight Control Systems on the Longitudinal Axis	ONUR ALP KAYACAN CANBERK ÖZBEY
		Quadrotor Modelling, Control and Simulation	ABDULKADİR KATIRCI NECİP BAHA BAĞRIÇAK								
		QUADROTOR MODELLING, CONTROL AND SIMULATION	ALİ ÖZGÜR DAMAR GÖKALP ŞAHİN								
		Driver Safety and Health Tracking System	AŞE NUR KURT BİRSU PARLAR								
	control simulink modeli quadcopter	ALİ ASSANI ALAA EDDİN TAMER									
	Biyo ilhamlı örümcek robot	DUDU ARIFE AKIN									
	AGCAS (Automatic Ground Collision Avoidance System) Algorithm Design	YUSUF DURUMLU FURKAN ÜRETN									
Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Bahadır ÇATALBAŞ Jüriler: Dr.Öğr.Üyesi Mumin Tolga EMİRLER Dr.Öğr.Üyesi Muharrem MERCİMEK	Tank Gun Stabilization: Implementation of a Dual-Axis Gimbal System Approach	AHMET ÖZGÜR ATANUR ATEŞ KANT	Danışman: Doç.Dr. Levent UCUN Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL	Lane Changing Application with Discrete Time State Space LTI Bicycle Model and MPC Controller	HASAN KANAN TUNA						
	Tarımsal İnsansız Kara Araçları İçin Derin Öğrenme Tabanlı Nesne Tespiti Uygulamaları	ATABERK YILMAZ İBRAHİM ERDEM UZUNÇAYIR									
	AGCAS (Automatic Ground Collision Avoidance System) Project	EROL CAN GENÇER FURKAN ÇİĞAL EREN TOPAÇOĞLU									
	ALTERNATIVE NAVIGATION SOLUTIONS IN CASE OF GPS JAMMING IN HIGH-ALTITUDE AIRCRAFT: WITH ASPECTS OF SAFETY, PERFORMANCE AND PRECISION	MUHAMMED YAVUZ HANEĞE MEHMET EMRE EYVAZ KEREM VATANSEVER									
			Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Claudia Fernanda YAŞAR Jüriler: Doç.Dr. Levent UCUN Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL			Modelling, ANALYZING AND PITCH CONTROL OF A COMMERCIAL AIRCRAFT	AHMET BUĞRA İŞİK				
			Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL Jüriler: Doç.Dr. Levent UCUN Dr.Öğr.Üyesi Muharrem MERCİMEK					Speed Control of BLDC Motor	ŞENERCAN MANAV		
			Danışman: Doç.Dr. Levent UCUN Dr.Öğr.Üyesi Claudia Fernanda YAŞAR							An Adaptive PI Controller Design for Current Control of Brushless DC Motor Drives	CEYHUN ARSLANOĞLU

Öğlen Arası Tatil | 12:00 - 13:00

13:00 - 16:00	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Bilal EROL Jüriler: Dr.Öğr.Üyesi Onur AKBATI Dr.Öğr.Üyesi Uğur YILDIRAN	Mobil Aplikasyon Üzerinden Yan Otonom İnsansız Kara Aracı ile Hedefli Belirleme ve Takip	BARIŞ TOPUZ CEM YURTSEVER TALHA CAN	Danışman: Doç.Dr. İbrahim ALIŞKAN Jüriler: Dr.Öğr.Üyesi Mumin Tolga EMİRLER Dr.Öğr.Üyesi Muharrem MERCİMEK	AUTOPILOT DESIGN AND SIMULATION FOR UNMANNED AERIAL VEHICLES	AHMET ÖZBEY KAMİL ALDEMİR NUH ÇALA																				
		TIA Portal ve Factory IO Üzerinden Fabrika Simülasyonu	YASİN KAPUKIRAN MEHMET ZENGİN				Vehicle Active Suspension System Control	ALPEREN ERDAL																		
		Quadrotor Sistem Dinamiği Modellenmesi ve Kontrolçü Tasarımı	FURKAN SEÇKİN MUHAMMED EMİN AKDENİZ NURLAN İSMAYILOV						DC MOTOR SPEED CONTROL USING STM32 WITH MODEL REFERENCE ADAPTIVE PI CONTROL	UFUK TAŞTEKİN BURAK SELİM ÖZER																
		Kapalı alanda Tarım Otomasyonu	ABDULLAH HARUN ÇOLAK YAĞIZ AKCAN								Comparison of GAN-Based and CNN-Based Super-Resolution Methods	BERK YILMAZ														
	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Onur AKBATI Jüriler: Dr.Öğr.Üyesi Uğur YILDIRAN Dr.Öğr.Üyesi Bilal EROL	Home Automation Systems	BİLAL ARSLAN AYHAN KÖTEN										DETECTION OF AFLATOXIN ON DRIED FIGS USING IMAGE PROCESSING METHODS	İBRAHİM ERTEKİN												
		FPGA İLE 2 EKSENLİ CNC TASARIMI	MEHMET UNUTKAN												PATH FOLLOWING FOR AUTONOMOUS VEHICLE	AHMET AKSU MİKAL MİRAC KARATAŞ										
		MOBİL ROBOT ÜSTÜNDE SLAM UYGULAMALARI	SEFA ÇAYIR Emirhan OSKAY														Bitiş - 15:00									
		IoT in Agriculture	ALİ RIZA ALMACAN SEFA GÜMÜŞ BATUHAN ARI																							
		Microcontroller based automatic storage crane motor control	BARIŞ BOYACILAR																							
		EtherCAT Haberleşmesiyle Sanıcı - Açıcı Yapısı	EFEHAN ÇÜRE																							
	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Uğur YILDIRAN Jüriler: Dr.Öğr.Üyesi Onur AKBATI Dr.Öğr.Üyesi Bilal EROL	REINFORCEMENT LEARNING BASED CONTROL OF A QUADROPTER	GÜLBİN KIRIKOĞLU SUDE ERKİŞİ																							
		REINFORCEMENT LEARNING BASED CONTROL OF A QUADRUPEL ROBOT	ZEYNEP ÖZKAYIKCI ŞABAN NURİ RAMAZANOĞLU																							
	Decision Tree for Reinforcement Learning based Control	MERT YILMAZ																								
	Genetik Algoritma ile Kontrol Parametresi Belirleme	CEM SIRKECİOĞLU																								
	Wireless-Batteryless Temperature Sensor	ABDURRAHMAN FURKAN YILMAZ																								

Perşembe 18.01.2024

Zaman	Proje Pazarı -1. Kat Koridoru	Öğrenci Üyeler	
	Danışman ve Jüri Hocalar	Çalışma Başlığı	Öğrenci Üyeler
09:00 - 12:00	Danışman: Prof. Dr. Şeref Naci ENGİN Jüriler: Prof. Dr. Veysel GAZI Doç. Dr. Yavuz EREN	DISTANCE SENSING AND COMPUTER VISION IN AUTONOMOUS VEHICLES	AHMET ÇAVLI İREM AKKILIK İBRAHİM KARATAŞOĞLU
		SABIT KANATLI DİKEY İNİŞ KALKIŞ YAPABİLEN (VTOL) İNSANSIZ HAVAARACININ (İHA) MODELLENMESİ VE KONTROLÜ	TUNAHAN EMİR KARABAY
		Development of a 6-DOF Aircraft Maneuver Control System: Adaptive PID Controller Design Using Fuzzy Logic to Optimize Aerobatic Maneuvers with Hardware-in-the-Loop Technology.	MOHAMED HAMZA RANNEH
		Urban Traffic Control: Dynamic Traffic Light Optimization Using Control Methods	EMRE TAŞKIN ABDULSAMED ÇİFTÇİ
		Snake-like Search Robot	KERİM HOJANAZAROV
		Ters Sarkaç sisteminin kontrolü	SENA KARAMAN FETHULLAH POLAT
	Danışman: Prof. Dr. Veysel GAZI Jüriler: Doç. Dr. Yavuz EREN Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL	MODELLING AND CONTROL OF QUADROPTER WITH QUATERNIONS	BERAT SUMER
		Trajectory Following and Autonomous Landing Drone	İLKER UZUN ALI KAAN DELİLER MELİHÇAN YILDIZ
		İki Eksenli Gimbal Stabilizasyonu	AKSEL AKBULUT MEHMET EMİR MAZI ALI UTKU KAZAK
		Segway Modelling	ENES GÖKKE
		ELEKTROMANYETİK AYAKLI MASA	ALPER TERZİ
	Danışman: Doç. Dr. Yavuz EREN Jüriler: Prof. Dr. Veysel GAZI Dr.Öğr.Üyesi Fatih ADIGÜZEL	TRAJECTORY TRACKING CONTROLLER ON A 6 DEGREES OF FREEDOM OF FIXED WING AIRCRAFT MODEL	AYKUT BARUT ZEHA GİŞİ
	Adaptive Cruise Control With Robust PID	AHMET BERK ESER ALI MERT ESER	
	QUADROPTER MODELING AND SWITCHING CONTROLLER DESIGN	AYÇA BAŞI	
	Modeling of Adaptive Cruise Control System under Changing Safety Conditions	MERT KAĞAN YAVUZ	
	Araç Üzerinde İki Eksenli Robotik Kolum Dengesi		
13:00 - 16:00	Danışman: Doç.Dr. İbrahim ALIŞKAN Jüriler: Dr.Öğr.Üyesi Mumin Tolga EMİRLER Dr.Öğr.Üyesi Muharrem MERCİMEK	ANALYSIS OF SPEED CONTROL FOR PERMANENT MAGNET DC MOTOR WITH COHEN-COON AND BODE DIAGRAMS	FURKAN ÖDEN ÖMER EMRE BAŞKAYA
		BLDC MOTOR DRIVER DESIGN WITH HIGH REFERENCE	OSMAN ÇAĞDAŞ HIZ DOĞUHAN ERALP CİHAN ÖZCAN
		BALANCE CONTROL DESIGN OF SEGWAY TYPE TWO-WHEEL ROBOT WITH PD CONTROLLER	GÜRKAN GÜNEŞ İDİL NİSA ŞAHİN
		Speed Control of Asynchronous Motor	MELİKE BAŞAK AVCI SELİN BİLGE
		FİRÇASIZ DC MOTOR TABANLI İKİ TEKERLEKLİ DENGELİ ROBOT	ABDUSSELAM ALSUN OBEİDA ALRASHEDABAZID
		YAPAY ZEKA DESTEKLİ MIKRO-FARE ROBOTLARI İÇİN GELİŞMİŞ MOTOR KONTROLÜ VE HARİTALAMA STRATEJİLERİ	MUHAMMET ARPACIY USUF TALHA AKTAŞ
	Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Muharrem MERCİMEK Jüriler: Doç. Dr. Yavuz EREN Doç.Dr. İbrahim ALIŞKAN	Adaptive Behavioral Methods for a HEXAPOD Robot: A Multidisciplinary Approach in Robotics and Artificial Intelligence	MUHAMMED YILDIZ OBADA ELSEHADE Ahmet İPEK
		DEVELOPMENT OF AN ALGORITHM AND EMBEDDED SYSTEM THAT ANALYZES RISKS AND GENERATES WARNINGS WITH IMAGE ANALYSIS AT LEVEL CROSSINGS	EMRE YAVUZ BETÜL MURATDAĞI PELİN AZRA PEKTAŞ
		Continuum (Surekli) Robot	RAİDBERAT GÜLER ERAY MERT AĞÇAY
		VTOL UAV Flight Controller	MOHAMMED FAREED AL HAFEZ BESHER KALAJI SHADI TANOKH SHIKH SROJIA
		Visual Place Recognition	ALIAGHA SHIRINOV İSMAIL TALHA KORCAK
		ELEKTRİKLİ TAŞITLARDA ŞERİT TAKİBİNİN FARKLI KONTROLÇÜLERLE ANALİZİ VE MODELLENMESİ	NURGÜL GÜLER EMRAH ORAL
Danışman: Dr.Öğr.Üyesi Mumin Tolga EMİRLER Jüriler: Doç.Dr. İbrahim ALIŞKAN Dr.Öğr.Üyesi Muharrem MERCİMEK	Hyperloop Tren Projesi Manyetik Levitasyonu İçin Akım Kontrolü	BURAK KOCAMAN MUSTAFA GÜLER FURKAN TUTKU BAYRAM	
	Efficiency and Control in Connected Autonomous Vehicles	FARUK CAN KARADENİZ YASER NAIHHAŞ TEYMUR AFANDI	
	Adatif Seyir Kontrolçü ve Kooperatif Seyir Kontrolçüsü Tasarımı	CEMALİNUR BOZKUŞ	
	DESIGN AND SIMULATION EVALUATION OF ADAPTIVE CRUISE CONTROL FOR A VEHICLES	ANIL YILMAZŞAMLI MUSTAFA TURSUN	
	Otonom Araçlarda Yol Takibi İçin Model Öngörülü Kontrol Sistemi Tasarımı	MUHARREM ÇACIK BURAK BAŞAK	