

26. Otomatik Kontrol Ulusal Konferansı (18 Eylül 2025)				
08:30-09:30	KAYIT			
09:30:10:00	MÜZİK DİNLETİSİ			
10:00-10:45	AÇILIŞ KONUŞMALARI			
10:45-11:00	Çay/Kahve Molası			
11.00-12:00	DAVETLİ KONUŞMACI-Raylı Sistemlerde Simülasyon ve Sinyalizasyon: Bir Kontrol Mühendisinin Çeyrek Asırlık Perspektifi-Prof.Dr. Turan Söylemez-Ana Salon			
12:00-13:00	ÖĞLE YEMEĞİ			
13:00-14:00	DAVETLİ KONUŞMACI-Some Fundumentel Limitations of Learning for Dynamics and Control-Prof.Dr. Necmiye Ozay-Ana Salon			
	SALON 1 Normal Oturum-1 Kontrol Teorisi ve Yöntemleri Kahverengi Salon Oturum Başkanı Prof.Dr.İsmail.Hakkı Altaş	SALON 2 Normal Oturum-2 Sistem Modelleme, Optimizasyon ve Kontrol Mavi Salon Oturum Başkanı Doç.Dr.Cengiz Tepe	SALON 3 Normal Oturum-3 Kontrol Uygulamaları Turuncu Salon Oturum Başkanı Dr.Öğretim Üyesi Nurdan Bilgin	SALON 5 Normal Oturum-5 Ulaşım Teknolojileri Ana Salon Oturum Başkanı Dr.Mehmet Serdar Çelik
14:00-14:15	ID 5 Aracıya Entegreli Ataletsel Stabilize Platformlar İçin Veriye Dayalı H∞ Kontrolcü Sentezi Mert Tekin , Selahattin Çağlar Başlamışlı	ID 18 Turbofan Motorlarındaki Değişken Stator Kanatçık Sisteminin Frekans Uzaıy Sistem Tanımlaması, Doğrusal Parametrelri Değişken Sistem Modellemesi ve Kazanç Planlama Tabanlı Kontrolör Tasarımı Yusuf Dikmen	ID 6 Dönüölçer Kayma Kararsızlığının Hava Platformlarından Atılan Güdümlü Bir Havanın Mermisinin Başarımı Üzerindeki Etkisinin Değerlendirilmesi Bülent Özkan	ID 10 Motor Çıkışlı PN Emisyonlarının Ampirik Yöntemle Gerçek Zamanlı Tahmini Osman Yolbulan , Oytun Karaduman , Tolga Erdem ,Kaan Çelik ,Kutay Orgunal
14:15-14:30	ID 11 İkinci Dereceden Bir Sistemin Farklı Kayma Yüzeıy Yöntemleri Kullanılarak Kayma Kipli Kontrol Tasarımı İbrahim Halil TEKE ,Nusret TAN	ID 23 Veri Tabanlı Model Öngörüllü Denetim ile Altı Eksenli Robot Kolun Hassas İz Takibi Burak Altunsu ,Fikret Çalışkan ,Tufan Kumbasar	ID 39 Kural Tabanlı Kontrollü Hibrit Sevk Sisteminin Ticari bir Gemi için Enerji Verimliliğı Etkisinin İncelenmesi Deniz Tanımlı , Onur Barış , Semih Korkmaz	ID 13 SCADE Ortamında C Programlama Dili Kullanılarak PLC'lere MODBUS Protokolü Üzerinden Bağlantı Sağlanması ve Temel Ankleşman Sisteminin Gerçekleştirilmesi Dora Demir , İbrahim Can Kolotoğlu, Muhammet Işık , Serhat Boynukalın, Mehmet Turan Söylemez
14:30-14:45	ID 12 Tekstil Kumaş Boyama Süreçlerinde Çok Girişli Çok Çıkışlı PID Tabanlı Sıcaklık ve pH Kontrolü Mustafa Çom ,Fikret Çalışkan, Tufan Kumbasar	ID 45 Kooperatif Sinir Ağları ile Akıllı Direksiyon Kontrolcüsü Geliştirme Erkin Dinçmen	ID 59 Dört Rotorlu İnsansız Hava Araçları için Fizik Rehberli Artık Geri Beslemeli Sinir Ağı ile Çok Ajanlı Dağıtılmış Lineer Olmayan Model Öngörüllü Formasyon Kontrolü Deniz Muhacir , Yaprak Yalçın	ID 19 Otonom Acil Frenleme Sistemleri için Yenilikçi Tetikleme Stratejileri Ömer AKSU ,Çağlar BAŞLAMİŞLİ
14:45-15:00	ID 14 Sabit Kanatlı İnsansız Hava Araçlarında 3 Boyutlu Buluşma Probleminin Optimal Kontrol Yaklaşımı ile Çözümü Kadir Büyükekiz ,Halit Ergezer	ID 65 Bang-Bang ve PD Kontrolcülerin ABS Sistemlerine Etkilerinin Karşılaştırılması Berk Hüseyin YILMAZ ,Senanur Sarıhan ,Oğuzhan Akbaş	ID 53 Kanatçık Bulunmayan Sabit Kanatlı Hava Aracı için Anahtarlamalı ve Yönelim Dümeni Tabanlı Seyrüsefer Furkan Çetin	ID 20 Raylı Sistemlerde FBG-DAS Tabanlı Otonom İzleme ve Kontrol Mekanizmalarının Geliştirilmesi Cem Şengüllü , Serhat Boynukalın
15:00-15:15	ID 15 Uzaktan Kumandalı Ot Biçme Makinesi Tasarımı ve Gerçekleştirilmesi Harun SÜMBÜL ,Ahmet BÖGREK ,Abdurrahman Tunçer ,Kenan Yıldırım	ID 74 Model Tabanlı Tasarım Yaklaşımı ile Deneysel Küçük Jet İHA'lar için Veriye Dayalı İtki Yönlendirme Simülasyon Modeli Berkcan Ulcay ,Okan Erişen ,Burak Özcan , Haluk Altay ,Erdinç Altuğ	ID 42 Kalman Destekli QUEST Yönelim Kestirimi ile Kararlı LQR Denetimi: Bir Uydu Uygulaması Burak Altunsu ,Fikret Çalışkan	ID 137 Otomotiv Bilgi-Eğlence Sistemlerinde Güç Yönetimi Senaryolarının Sistem Mühendisliği Yaklaşımıyla Kavramsal Modellemesi Sena Koçak ,Ebru Özdemir, Yunus Emre Aksakal , Betül Yurdadaş ,Hedil Karatekin, Abdurrahman Halabi
15:15-15:45	Çay/Kahve Molası			
	SALON 1 Normal Oturum-1 Kontrol Teorisi ve Yöntemleri Kahverengi Salon Oturum Başkanı Dr.Öğretim Üyesi Onur Yontar	SALON 2 Normal Oturum-2 Sistem Modelleme, Optimizasyon Mavi Salon Oturum Başkanı Dr.Öğretim Üyesi Sinan Maraş	SALON 3 Normal Oturum-3 Kontrol Uygulamaları Turuncu Salon Oturum Başkanı Dr.Öğretim Üyesi Cengiz Görkem Dengiz	SALON 5 Normal Oturum-5 Ulaşım Teknolojileri Ana Salon Oturum Başkanı Dr.Öğretim Üyesi Eiad Saif
15:45-16:00	ID 17 Sabit Kanatlı Bir Hava Aracında Yanal Eksen İçin Çift Katmanlı Bozucu Gözleyici Tabanlı Kontrolcünün Tasarlanması ve Analiz Edilmesi Merve Demiroğlu	ID 99 İki Eksen Gımbal Sistemi İçin Kesir Dereceli Kontrolcülerin Başarımı Ecem Çetinyol	ID 7 İtki Vektörü Denetimli Sistemlerde Uygulanan Başlıca Denetim Yaklaşımları Bülent Özkan	ID 147 Bir Demiryolu Aracı için Bulanık Mantık Tabanlı Yan Aktif Kontrolcü Tasarımı Aslı Soıyç Leblebici , Semiha Türkay
16:00-16:15	ID 22 Dinamik Engellerle Gerçek Zamanlı Güzergah Takibi için NMPC Uygulaması Önder Horoz , Merve Bazman ,Ayşenur Öztürk ,Furkan Akhan ,Ali Fuat Ergeenç	ID 102 Bir Aktif Radyal Manyetik Rulmanın Tek-Eksendeki Kontrolcü Eniyilemesi Tuna Ferik , Berk Kurt Mehmet İsmet Can Dede, Tolga Cankurt	ID 61 Sterilizasyon Konteynerlerinde Dijital İzlenebilirlik ve Takip Sistemi Ömer Demirtaş	ID 26 ADAS Geliştirme Süreçleri için İzlenebilir ve Uçtan Uca Sistematik Yaklaşım Ufuk Bolat ,Namık Zengin, Buse Yakın ,Harun Kutucu , Serkan Dinç
16:15-16:30	ID 28 Yıldırım Arama Algoritması ile Sürekli Miknatıslı Senkron Motor Parametrelerinin Belirlenmesi Murat Barut ,Recep Yıldız ,İmran Aybüke Doğan ,Emrah Zerdali	ID 118 Stereo Görüş ve YOLO Modeli ile Gerçek Zamanlı Nesne Konumlandırma ve Robotik Kontrol İbrahim Karataşoğlu ,Alihan Öztürk , Ali Rıza Almacan , Buse Tacal Ucu, Şeref Naci Engin, Veyssel Gazi	ID 66 Bir DA Motorun Uyarlamalı İntegral Tip Çatırtısız Kayma Kipli Kontrolcü Yötemiyle Hız Kontrolü Senanur Sarıhan ,Mert Serhat Sarıhan	ID 94 Elektrikli Araçlar için Merkezi Hesaplama Tabanlı Bölgesel E/E Mimari Tasarımı ve Doğrulaması Ecem Kursun , Büşra Soydan, Yazgınur Tülker, Çağatay Deniz İrmak , Kaan Bozoğlu
16:30-16:45	ID 30 Akıllı Robot Yürüteç için Gerçek Zamanlı Çarpışma Algılama ve Önleme Nurdan Bilgin ,Furkan Taha Uçar ,Bedirhan Şahin , Mehmet Korkunç	ID 131 Politika-Dışı Q-Öğrenme ile Veri Tabanlı LQR Aktif Süspansiyon Kontrolü ve Potansiyel Enerji Kazanımı Analizi Ahmed Beyatlı , Bilal Erol ,Volkan Sezer	ID 76 Tam Otonom Araçlar İçin SOTIF Uyumlu Nicel Kabul Kriterlerinin Belirlenmesi Taylan Kocahan , Mertcan Tezcan , Barış İşman	ID 56 Benzinli Uygulamalarda NOx Emisyonlarının Araç Üzeri İzleme Doğruluğunun Kalibrasyon ve Doğrulama Metodolojisi Hatice Canbul ,Anıl Gorkem Inan ,Oguzhan Arslanturk ,Emre Karlı
16:45-17:00	ID 32 Lyapunov Tabanlı Uçuş Zarfı Şekillendirme ile Kısıtlı MPC Tasarımı Talha Ulukir		ID 77 Görme Tabanlı Algoritmalar ile İniş Bölgesi Koordinatlarının Elde Edilmesi ve Doğrusal İkinci Dereceden Regülatörü ile Kontrolü Sevinç Günsel ,Şeref Naci Engin ,Mustafa Doğan	