Bildiri Başlığı	1. Yazar	1. Yazarın Kurumu	2. Yazar	2. Yazarın Kurumu	3. Yazar	3. Yazarın Kurumu	4. Yazar	4. Yazarın Kurumu	5. Yazar	5. Yazarın Kurumu	6. Yazar	6. Yazarın Kurumu	7. Yazar	7. Yazarın Kurumu
Hareketli Tabana Yerleştirilmiş RRP Seri Manipülatörünün Kinematik ve Dinamik Davranış Analizi	Ahmet Dumlu	Atatürk Üniversitesi Elektrik Elektronik Mühendisliği Bölümü	Alirıza Kaleli	Atatürk Üniversitesi Elektrik Elektronik Mühendisliği Bölümü	Köksal Erentürk	Atatürk Üniversitesi Elektrik Elektronik Mühendisliği Bölümü								
İç Ortamlar İçin Konumlandırma Sistemi	Ahmet Yazıcı	Eskişehir Osmangazi Üniversitesi	Uğur Yayan	İnovasyon Mühendislik Ltd. Şti.	Hikmet Yücel	İnovasyon Mühendislik Ltd. Şti.								
Kesir Dereceli PIÀ KontroÐrün Kararsız Limit Çevrim Dinamiği Üzerine Etkileri	Vedat Çelik	Fırat Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Endüstri Mühendisliği Bölümü	Yakup Demir	Fırat Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Elektrik - Elektronik Mühendisliği Bölümü										
Doğrusal-olmayan Sistemler için Runge-Kutta Model Tabanlı Uyarlamalı Öngörülü Kontrol	Serdar İplikçi	Pamukkale Üniversitesi												
Kesir Dereceli Denetleyici Parametrelerinin Bulanık Adaptif Parçacık Sürü Optimizasyon Yöntemi ile Belirlenmesi	Özkan ATAN	Yüzüncü Yıl Üniversitesi	Mustafa TÜRK	Fırat Üniversitesi	Remzi TUNTAŞ	Yüzüncü Yıl Üniversitesi								
İç Ortamlar için Konumlandırma Sistemi (IÇKON)'nde Kodlayıcı Desteği ile Performans İyileştirme	Hikmet Yücel	İnovasyon Mühendislik Ltd. Şti.	Rifat Edizkan	Eskişehir Osmangazi Üniversitesi	Ahmet Yazıcı	Eskişehir Osmangazi Üniversitesi	Uğur Yayan	İnovasyon Mühendislik Ltd. Şti.						
Kararsız Sistemlerin Model Parametrelerinin Yapay Arı Kolonisi Algoritması Kullanılarak Belirlenmesi	Halit ŞENBERBER	Erciyes Üniversitesi	Aytekin BAĞIŞ	Erciyes Üniversitesi										
Belirsiz Parametreli Kesir Dereceli Polinomların Üslerinin Kararlılık Aralığının İncelenmesi	Bilal ŞENOL	İnönü Üniversitesi	Celaleddin YEROĞLU	İnönü Üniversitesi										
2q Convex Parpolygon Yaklaşımını Kullanarak Kesir Dereceli Affine Belirsizlik Yapısındaki Sistemlerin Nyquist Zarflarının Elde Edilmesi	Bilal ŞENOL	İnönü Üniversitesi	Celaleddin YEROĞLU	İnönü Üniversitesi										
Raylı Taşıt Tekerlek Takımının Çoklu Gövdeli Dinamik Benzesimi	Haydar Sahin	Istanbul Ulasim	Abdulkerim Kar	Marmara Universitesi	Ertugrul Tacgin	Marmara Universitesi								
Stewart platformunun bulanık empedans kuvvet kontrolü	Selçuk KİZİR	Kocaeli Üni.	Zafer Bingül	Kocaeli Üni.										
Haptik Kontrollü Stewart Platformu ile Endoskop Konumlama	Selçuk Kizir	Kocaeli Üni.	Zafer Bingül	Kocaeli Üni.										
ESNEK UZUVLU MANİPÜLATÖRLERİN ARTIK TİTREŞİMİNİN YOK EDİLMESİNDE GİRDİ ŞEKİLLENDİRME YÖNTEMİNİN KULLANILMASI	ÜNAL HAYTA	UNIVERSITY OF GAZIANTEP	SADETTİN KAPUCU	UNIVERSITY OF GAZIANTEP										
Ölü Zamanlı Dijital Sistemlerin Baskın Kutup Ataması için Geliştirilmiş MatrisTekniği	Ali Fuat Ergenç	Istanbul Teknik Üniversitesi												
E1000 Tip Elektrikli Lokomotif için Tren Kontrol ve İzleme Sistemi Tasarımı	Mustafa Tiftikci	Tübitak MAM Enerji Enstitüsü	Mehmet Ali Çimen	Tübitak MAM Enerji Enstitüsü	Öncü Ararat	Tübitak MAM Enerji Enstitüsü	Ali Fuat Ergenç	İstanbul Teknik Üniversitesi						
TRMS İçin Referans Modele Dayalı Optimal Kesir PIÀDı Kontrolör Tasarımı	ABDULLAH ATEŞ	İNÖNÜ ÜNİVERSİTESİ	CELALEDDİN YEROĞLU	İNÖNÜ ÜNİVERSİTESİ										
Gerçek Zamanlı TRMS İçin Geliştirilen YSA Algoritması	ABDULLAH ATEŞ	İNÖNÜ ÜNİVERSİTESİ	CELALEDDİN YEROĞLU	İNÖNÜ ÜNİVERSİTESİ	MUHAMMED FATİH TALU	İNÖNÜ ÜNİVERSİTESİ								
Simetrik Olmayan Röle ile Kayan Kipli Denetim	Şölen Kumbay Yıldız	Hacettepe Üniversitesi Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü	Hüseyin Demircioğlu	Hacettepe Üniversitesi Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü										
Motorlarda Yakıt/Hava Oranının Denetimi için Ağırlıklı Geometrik Merkez Yöntemi ile PI Denetçi Tasarımı	Cem Onat	İnonu University												
LYAPUNOV KARARLILIK TEORİSİ TABANLI HIZLI SONSUZ DARBE CEVAPLI ADAPTİF FİLTRE TASARIMI	Engin Cemal MENGÜÇ	Niğde Üniversitesi	Nurettin ACIR	Niğde Üniversitesi										
Ayrık Olay Sistemleri için Petri Ağları ve R&W Metodu Tabanlı Modüler Melez Gözeticilerin Sentezlenmesi	Gökhan GELEN	Niğde Üniversitesi	Murat UZAM	Melikşah Üniversitesi										
Değişken Zaman Gecikmeli Sistemlerin Kazanç Programlamalı PI Denetimi: Yeni Bir Yöntem	Cem ONAT	İnönü Üniversitesi												
Silindir Etrafındaki Akışın Modellenmesi, Analizi ve Girdapların Kontrolü	H. Deniz Karaca	TOBB ETÜ	G. Deniz Özen	ODTÜ	Coşku Kasnakoğlu	TOBB ETÜ								
Belirsiz Kesirli Dereceli Türev için Tamsayı Dereceli Yaklaşım	Münevver Mine Özyetkin	İnönü Üniversitesi	Nusret Tan	İnönü Üniversitesi										
Kaskad Bağlı Sistemler için Gözetleyici Tasarımı	Selami Beyhan	Pamukkale University												
Zaman Gecikmeli Yük Frekans Kontrol Sisteminin Kararlılık Analizi	Saffet Ayasun	Niğde University	Şahin Sönmez	Niğde University	Ulaş Eminoğlu	Niğde University								
PIC İLE DC MOTORLARIN HIZ VE KONUM KONTROLÜ İÇİN GEREKLİ PID PARAMETRELERİNİN BELİRLENMESİ VE BİR UYGULAMA	SITKI KOCAOĞLU	KIRKLARELİ ÜNİVERSİTESİ	HİLMİ KUŞÇU	TRAKYA ÜNİVERSİTESİ										
PIC 18F452 İle Pnömatik ve Hidrolik Sistemlerin Kontrollerini Gerçekleştiren Deney Seti Tasarımı ve Uygulaması	Ömür Akyazı	Karadeniz Teknik Üniversitesi	Mehmet Orhan Bozdağ	Karadeniz Teknik Üniversitesi	Doğan Çokrak	Fırat Üniversitesi								
Parametre Belirsizliği İçeren Sistemler İçin Kesir Dereceli Kayan Kipli Denetim	Gürkan Kavuran	Fırat Üniversitesi	Celaleddin Yeroğlu	İnönü Üniversitesi										
Runge-Kutta Model-Tabanlı Doğrusal Olmayan Gözetleyici ile Durum Kestirimi	Meriç Çetin	Pamukkale Üniversitesi	Selami Beyhan	Pamukkale Üniversitesi	Serdar İplikçi	Pamukkale Üniversitesi								
Gerçek Zamanlı Plaka Tanıma Sistemleri için İyileştirilmiş Arka Plan Çıkarma Yöntemi	Murat Peker	Niğde Üniversitesi	Halis Altun	Mevlana Üniversitesi	Fuat Karakaya	Niğde Üniversitesi								
Akıllı Sulama Sistemi	Cemil ALTIN	Bozok Üniversitesi	M. Serdar BAŞÇIL	Bozok Üniversitesi	Mücella ÖZBAY KARAKUŞ	Bozok Üniversitesi	Orhan ER	Bozok Üniversitesi						
FPGA Tabanlı Kendini Ayarlayabilen Bulanık Kontrolör ile Manyetik Filtrenin Kontrolü	İlker Ali ÖZKAN	Selçuk Üniversitesi	Saadetdin HERDEM	Selçuk Üniversitesi										
Zaman Gecikmeli Jeneratör Uyarma Kontrol Sisteminin Kararlılığının Rekasius Metodu Kullanılarak Analizi	Saffet Ayasun	Niğde University	Ulaş Eminoğlu	Niğde University										
Vida Teoremi ve Dual-Kuaterniyonlar Kullanılarak Endüstriyel Robotların Ters Kinematik Probleminin Çözülmesi	Emre SARIYILDIZ	Istanbul Technical University	Mehmet Kürşat YALÇIN	Niğde University	Hakan TEMELTAŞ	Istanbul Technical University								
7 Serbestlik Dereceli PA-10 Robotunun Ters Kinematik Probleminin Destek Vektör Makinesi Kullanılarak Çözülmesi	Emre SARIYILDIZ	Istanbul Technical University	Kemal UÇAK	İstanbul Technical University	Mehmet Kürşat YALÇIN	Niğde University	Gülay ÖKE	İstanbul Technical University	Hakan TEMELTAŞ	Istanbul Technical University				
Aralıklı Değişken Zaman Gecikmeli Ayrık Zaman Sistemleri için Geliştirilmiş H-Sonsuz Kontrol Sentezi	Mehmet Nur Alpaslan Parlakçı	İstanbul Bilgi University												
Trafik Sinyal Kontrol Probleminin Sezgisel Algoritma İle Çözülmesi	Kemal Keskin	Eskişehir Osmangazi Üniversitesi	Ahmet Yazıcı	Eskişehir Osmangazi Üniversitesi	Sinem Bozkurt	Eskişehir Osmangazi Üniversitesi	Şafak Bilgiç	Eskişehir Osmangazi Üniversitesi	Murat Karacasu	Eskişehir Osmangazi Üniversitesi				
Tip-2 Bulanık Sistem Tabanlı Quadrotor Kontrol Algoritması	İsmail İLHAN	Muş Alparslan Üniversitesi	Mehmet KARAKÖSE	Firat University										
Demiryolu Trafiği Yönetimi İçin Dağıtılmış Kontrol Sistemi	Mustafa Cengiz Savaş	Gaziantep Üniversitesi	Tolgay Kara	Gaziantep Üniversitesi										
Butterworth Alçak Geçiren Fitre Devresinin Kontroledilebilirliğinin ve Gözlemlenebilirliğinin İncelenmesi	Ezgi ÜNVERDİ	Kocaeli Universitesi	Ali Bekir YILDIZ	Kocaeli Universitesi										
Engelden Kaçınma Kabiliyetine Sahip Sınırsız Çalışma Alanlı Tele-operasyon	Osman Nuri Şahin	İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü	Timuçin Eriş	İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü	Mehmet İsmet Can Dede	İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü								
Çevrimiçi DVR tabanlı Uyarlamalı Bulanık PID Kontrolör	Kemal UÇAK	İstanbul Teknik Üniversitesi	Gülay ÖKE	İstanbul Teknik Üniversitesi										
Destek Vektör Makineleri Tabanlı Ayrık Zamanlı Kayma Kipli Kontrolör Tasarımı	Lütfi Ulusoy	Namık Kemal Üniversitesi	Serdar İplikçi	Pamukkale Üniversitesi	Sezai Tokat	Pamukkale Üniversitesi								
Prototip Bir Rüzgar Türbininin S4WT Ortamında Modellenmesi, Denetimi ve Benzetimi	Sanem Evren	Sabancı Üniversitesi	Mustafa Ünel	Sabancı Üniversitesi	Ömer K. Adak	Sabancı Üniversitesi	Kemalettin Erbatur	Sabancı Üniversitesi	Mahmut F. Akşit	Sabancı Üniversitesi				
İnsansız Hava Araçları için Modüler bir Sistem Mimarisi	Taygun Kekeç	Sabancı Üniversitesi	Barış Can Üstündağ	Sabancı Üniversitesi	Mustafa Ünel	Sabancı Üniversitesi								

İnsansız Hava Araçları için Donanımlı Döngü Tabanlı Otomatik Pilot Yaklaşımları Geliştirilmesi	Halim Korkmaz	TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi	Onur Baki Ertin	TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi	Övünç Elbir	TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi	Ünver Kaynak	TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi	Coşku Kasnakoğlu	TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi				
Quadrotorlar için İleri Besleme Terimi Frenet-Serret Teorisiyle Hesaplanan İntegral Geri Basamaklama Denetleyicisinin Performans Analizi	Mehmet Ali Güney	Sabancı Üniversitesi	Mustafa Ünel	Sabancı Üniversitesi										
Bulanık Mantıklı ve PID-Denetleyicilerinin Yolcu Uçağı Modelleri Üzerinde Karşılaştırmalı Simülasyonu	Elif Pınar Hacıbeyoğlu	İstanbul Bilgi Üniversitesi	Ahmet Emin Kuzucuoğlu	Marmara Üniversitesi	Elbrus Caferov	İstanbul Teknik Üniversitesi								
ROBOTÜRK SA-1 robotun Yeni Geliştirilmiş Tasarımı ve Kinematik Analizi	SERVET SOYGÜDER	FIRAT UNIVERSITY	İSMAİL HAKKI ŞANLITÜRK	FIRAT UNIVERSITY	HASAN ALLİ	FIRAT UNIVERSITY								
Koşma Hareketinin Bulanık Kontrol Tabanlı Deneysel Analizi	Betül AY	Fırat Üniversitesi	Mehmet KARAKÖSE	Fırat Üniversitesi										
Olaya Dayalı Model Öngörül ü Kontrol	Mercedes Terrones Aragon	Universidad Polit'ecnica de Madrid	Ahmet Onat	Sabancı Üniversitesi										
Zaman Gecikmeli Sistemler için PI^λ Denetçi Tasarımı	Münevver Mine Özyetkin	İnönü Üniversitesi	Cem Onat	İnönü Üniversitesi	Nusret Tan	İnönü Üniversitesi								
Bir İnsansız Suüstü Aracı için Sapma Otopilot Tasarımı	Kenan Ahiska	ASELSAN A.Ş.	Kemal Leblebicioglu	ODTU EEE										
Arıza Teşhisi için S-Dönüşümü ve Görüntü İşleme Tabanlı Yeni Bir Yaklaşım	İlhan AYDIN	Fırat Üniversitesi	Mehmet KARAKÖSE	Fırat Üniversitesi	Erhan AKIN	Fırat Üniversitesi								
Bir İnsansız Sualtı Aracının Denetim, Yol Planlama ve Navigasyonu	Uğur Doğan Gül	Aselsan A.Ş.	Kemal Leblebicioğlu	ODTÜ										
Çoklu Lyapunov Fonksiyonları Kullanarak Tepe Vinç Sistemlerinde Salınım Kontrolü	Aydın Yeşildirek	American University of Sharjah	Vasfi Ömürlü	Yıldız Teknik Üniversitesi	Faruk Yiğit	Yıldız Teknik Üniversitesi								
Bir Yılanı Robotun Tasarımı ve Kinematik Analizi	Tayfun ABUT	FIRAT ÜNİVERSİTESİ	Servet SOYGÜDER	FIRAT ÜNİVERSİTESİ	Hasan ALLİ	FIRAT ÜNİVERSİTESİ								
Çift Eksenli Ters Sarkaç Sisteminde Parametrelerin Parçacık Sürü Optimizasyon Tekniğiyle Belirlenmesi	Ali Yüksel	Kocaeli Üniversitesi Mekatronik Mühendisliği	Selçuk Kizir	Kocaeli Üniversitesi Mekatronik Mühendisliği	Zafer Bingül	Kocaeli Üniversitesi Mekatronik Mühendisliği								
Salt Manyetik Eyleme ve Kayma Kipli Kontrol Yasaları İle Uzay Aracı Yönelme Kontrolü	AHMET SOFYALI	İstanbul Teknik Üniversitesi	ELBRUS CAFEROV	İstanbul Teknik Üniversitesi										
MR Damper Esaslı Yarı Aktif Taşıt Süspansiyon Sisteminin Uyarlamalı Kontrolü	Ali suat YILDIZ	GYTE	Selim SİVRİOĞLU	GYTE	Erkan ZERGEROĞLU	GYTE	Şaban ÇETİN	YTU	Sinan BAŞARAN	GYTE				
Delta Robot Uzuv Boyutlarının Optimizasyonla Tespiti	İsmail Hakkı ŞANLITÜRK	Fırat Üniversitesi	Ali İNAN	Bingöl Üniversitesi										
Bir İnsansız Sualtı Aracı: DST-R-300-4 için Optimal Güdüm-Otopilot Tasarımı	F. Yılmaz Cevher	Desistek Ltd. Co.	Seda Karadeniz Kartal	Middle East Technical University	M. Kemal Leblebicioğlu	Middle East Technical University								
Yürüyen Piezoelektrik Motorların Sürülmesi	Zhenishbek Zhakypov	Sabanci Üniversitesi	Edin Golubovic	Sabanci Üniversitesi	Tarık E. Kurt	Sabanci Üniversitesi	Asif Sabanovic	Sabanci Üniversitesi						
Elektrik Makineleri, Güç Elektroniği ve Denetleme İçin Eğitsel Düzenek Üretimi ve Tasarımı	Edin Golubovic	Sabanci Üniversitesi	Ali Turşucular	Sabanci Üniversitesi	Tarık E. Kurt	Sabanci Üniversitesi	Asif Sabanovic	Sabanci Üniversitesi						
Kesir Dereceli bir PID Denetleyicinin Genetik Algoritma Optimizasyonlu ANFIS Modeli	Mehmet Korkmaz	Selçuk Üniversitesi	Ömer Aydoğdu	Selcuk Üniversitesi										
Madenlerde Kullanılan Arama ve Kurtarma Robotu Tasarımı	Cenk ULU	TÜBİTAK MAM												
SCADA Sistemleri için Kablosuz Veri İletimi	MEHMET SÖNMEZ	FIRAT ÜNİVERSİTESİ	AYHAN AKBAL	FIRAT ÜNİVERSİTESİ										
Ters Sarkaç Sisteminin Araç Rayı Kısıtlı Altında Küresel Kararlı Kılınması	Türker Türker	Yıldız Teknik Üniversitesi												
Bir İnsansı Robotun Ters Mühendislik Yöntemleri İle Denetlenmesi ve Uzaktan Kontrolü	Emre KAVUR	Dokuz Eylül University	Alper BAYRAK	Izmir Institute of Technology	Enver TATLICIOĞLU	Izmir Institute of Technology								
IR-LED Kameralı Mobil Robot İle Hedef Takibi	Tolga Yüksel	Bilecik Şeyh Edebali Üniversitesi												
Görüntü İşleme Tabanlı Ray Profili Ölçüm Algoritması	GÜLŞAH KARADUMAN	FIRAT ÜNİVERSİTESİ	MEHMET KARAKÖSE	FIRAT ÜNİVERSİTESİ	ERHAN AKIN	FIRAT ÜNİVERSİTESİ								
Lineer Bimodal Sistemlerin Kontrolü	Veysel Gürkan Anık	İstanbul Teknik Üniversitesi	Leyla Gören Sümer	İstanbul Teknik Üniversitesi										
PID ve Bulanık Mantık ile DC Motorun Gerçek Zamanda DSPIC Tabanlı Konum Kontrolü	Gökhan Taşçı	Kocaeli Üniversitesi	Gürkan Küçükyıldız	Kocaeli Üniversitesi	Metin Ertunç	Kocaeli Üniversitesi	Hasan Ocak	Kocaeli Üniversitesi						
Sonsuz Boyutlu Sistemlerin Kuvvetli Kararlılaştırılması	H. Ersin Erol	Anadolu Üniversitesi	Hakkı Ulaş Ünal	Anadolu Üniversitesi	Altuğ İftar	Anadolu Üniversitesi								
Kesirli Bir Manyetik Süspansiyon Sistem Modeli İçin H-infinity DenetleçTasarımı	Abidin Erdem Karagul	Bilkent Univ.	Hitay Ozbay	Bilkent Univ.										
GPS Erişimi Olmayan bir İKA'nın İHA Yardımıyla Konumlandırılması ve Kontrolü	Soner Ulun	Sabancı Üniversitesi	Mustafa Ünel	Sabancı Üniversitesi										
Tarafsız Zaman Gecikmeli Sistemler için Merkezi ve Merkezi Olmayan Gürbüz Servomekanizma Problemi	Altuğ İftar	Anadolu Üniversitesi												
Uçuş Sistemlerinde Kullanılan Hidrolik Kanat Yön Verme Sistemlerinin Pozisyon Kontrolü	Şener KAYA	Kocaeli Üniversitesi	Mehmet Zeki BİLGİN	Kocaeli Üniversitesi										
3 EKSENLİ ROBOT MEKANİZMASINA MONTE EDİLMİŞ BİR KAMERA VASITASIYLA FARKLI ROTASYON VE BOYUTLARDAKİ GEOMETRİK CİSİMLERİN TANIMLANARAK VAKUM TUTUCU İLE AYRILMASI	Ahmet Bakır	Kocaeli Üniversitesi	Ömer Faruk Güney	Kocaeli Üniversitesi	Melih Kuncan	Kocaeli Üniversitesi	Metin Ertunç	Kocaeli Üniversitesi						
Optimizasyon ve Tahmin Tabanlı Grup Asansör Kontrol Yaklaşımı	Mehmet BAYĞİN	Bayburt Üniversitesi	Mehmet KARAKÖSE	Fırat Üniversitesi										
Farklı Rulman Hatalarından Elde Edilen Titreşim Sinyalleri Üzerindeki Radyal Yüklerin Etkisi	Kaplan Kaplan	Kocaeli Üniversitesi	Melih Kuncan	Kocaeli Üniversitesi	H.Metin Ertunç	Kocaeli Üniversitesi								
Kesir Dereceli Denetim Yaklaşımının Kanatçık Eyletim Sistemine Gerçek Zamanlı Olarak Uygulanması	İsmail İlker Delice	TÜBİTAK-SAGE	Galip Serdar Tombul	TÜBİTAK-SAGE	Bülent Özkan	TÜBİTAK-SAGE								
Görsel Tabanlı Atalet Ölçüm Ünitesi ile Quadrotor Durum Tahmini ve Navigasyonu	Caner Şahin	Sabancı Üniversitesi	Mustafa Ünel	Sabancı Üniversitesi										
Tek ve İki Döngülü Kamera Yönlendirme Sistemlerinin Başarım Özelliklerinin İncelenmesi	Kutlu Demir Kandemir	TÜBİTAK-SAGE	Bülent Özkan	TÜBİTAK-SAGE										
Raylı Sistem Araçlarında RAMS Analizine Giriş ve Örnek Çalışmalar	Turgay Kadıoğlu	İstanbul Ulaşım A.Ş.	Mücahit Altay	İstanbul Ulaşım A.Ş.										
Kesirli Dereceli Sistemleri Kararlı Yapan Oransal Kontrolör Setinin Hesaplanması	Selman Fatih Avşar	Savunma Sanayii Araştırma ve Geliştirme Enstitüsü (SAGE) - TÜBİTAK - Ankara	Serdar Ethem Hamamcı	İnönü Üniversitesi	Mehmet Turan Söylemez	İstanbul Teknik Üniversitesi								
Hibrid Karting Araba Kontrolcüsü ve Enerji Depolama Elemanlarının Karşılaştırılması	Gülnihal Çevik	Sabancı Üniversitesi	Mahmut Faruk Akşit	Sabancı Üniversitesi										
Gezgin Robotlarda Haberleşmesiz Grup Bağlantılılığı	Feza Kerestecioğlu	Kadir Has Üniversitesi	Ahmet Cezayirli	Forevo Dijital Dizayn Ltd.										
Üç Seviyeli Evirici Tabanlı D-STATKOM'un Bulanık Denetleyici ile Öz Uyarlamalı Denetimi	Ferhat UÇAR	Fırat Universitesi	Resul ÇÖTELİ	Fırat Universitesi	Murat UYAR	Siirt Üniversitesi	Beşir DANDIL	Fırat Universitesi						
Rampa Karşılaştırma Akım Denetim Yöntemini Kullanan Paralel Aktif Güç Filtresi ile Harmonik ve Reaktif Güç Kompanzasyonu	Ferhat Uçar	Fırat Universitesi	Resul Çöteli	Fırat Universitesi	Beşir Dandıl	Fırat Universitesi	Murat Uyar	Siirt Üniversitesi						
Adaptif ve Adaptif Olmayan Kayan Kipli, LQR & PID Kontrolcülerin Stabilizasyon Platformu Üzerinde Karşılaştırmalı İncelemesi	Emre Akgül	Orta Doğu Teknik Üniversitesi	Mehmet Mutlu	Orta Doğu Teknik Üniversitesi	Afşar Saranlı	Orta Doğu Teknik Üniversitesi	Yiğit Yazıcıoğlu	Orta Doğu Teknik Üniversitesi						
Değişken Esnekliğe Sahip El Protezlerinin Uzaktan Empedans Kontrolü	Elif Hocaoğlu	Sabancı Üniversitesi	Volkan Patoğlu	Sabancı Üniversitesi										
ÜÇ DÖNER ROTORLU İNSANSIZ HAVA ARACININ MODELLENMESİ VE KONTROLÜ	Onur Albostan	İstanbul Teknik Üniversitesi/Se Savunma	Alp Kaçar	Atılım Üniversitesi	Barışcan Tok	Se Savunma	Ahmet Caner Kahvecioğlu	Se Savunma	Serkan Köse	Se Savunma	Bülent İrfanoğlu	Atılım Üniversitesi	Kutluk Bilge Arıkan	Atılım Üniversitesi

Kalman Filtre Tabanlı DC Motor PI Hız Kontrolü	Sinasi Arslan	Sakarya Üniversitesi, Makine Mühendisliği Bölümü	Gülçin Mühürcü	Sakarya Üniversitesi, Makine Mühendisliği Bölümü										
Dört Pervaneli Hava Aracı Deney Düzeneğinin Kontrol Eğitiminde Kullanılması	Mehmet Kemal Bayrakçeken	Hava Harp Okulu	Aydemir Arısoy	Hava Harp Okulu										
Ayrık Zaman Ölçeklemeli Sistemlerde Kontrol Edilebilirlik, Özdeğer Atama ve Referans Takibi	Ufuk Sevim	İstanbul Teknik Üniversitesi	Leyla Gören Sümer	İstanbul Teknik Üniversitesi										
Otonom Navigasyon Kapsamında Görüntülerdeki Ayırt Edici Bölgelerin Saptanmasına Dayalı Çevrim Kapama	Evangelos Sariyanidi	İstanbul Teknik Üniversitesi	Onur Şencan	İstanbul Teknik Üniversitesi	Hakan Temeltaş	İstanbul Teknik Üniversitesi								
Çapraz Birleştirilmiş Oran Kontrol Yapıları için PID Kontrolörü Tasarımı ve Uygulaması	Engin Yesil	İstanbul Teknik Üniversitesi	Dursun Çağdaş Akalın	İstanbul Teknik Üniversitesi	Birkan Sağlam	İstanbul Teknik Üniversitesi								
PI ve PD Kontrol Yapıları için Baskınlığı Garantileyen Kutup Atama Yöntemi	Ali Ihsan Basyigit	İstanbul Teknik Üniversitesi	Tufan Kumbasar	İstanbul Teknik Üniversitesi	Mujde Guzelkaya	İstanbul Teknik Üniversitesi	İbrahim Eksin	İstanbul Teknik Üniversitesi						
İkinci Mertebeden Ölü Zamanlı Sistemler İçin Bulanık Mantık Tabanlı PID Kontrolörü Tasarımı	Engin Yesil	İstanbul Teknik Üniversitesi	Ahmet Sakallı	İstanbul Teknik Üniversitesi	Çağrı Güzay	İstanbul Teknik Üniversitesi								
Bulanık PID Kontrolörlerinin Eğitiminde Durum Tabanlı Çıkarsama Yaklaşımı	Engin Yesil	İstanbul Teknik Üniversitesi	Cihan Öztürk	İstanbul Teknik Üniversitesi	Berk Coşardemir	İstanbul Teknik Üniversitesi	Tufan Kumbasar	İstanbul Teknik Üniversitesi						
Minimum Maliyet İçin Güç Santrallerinin Kontrolü	Emrah ÇETİN	Erciyes Üniversitesi	Ferhat DALDABAN	Erciyes Üniversitesi										
Röleli Kumanda Devrelerinin Tasarımı için Yeni Bir Yaklaşım	Salman Kurtulan	İstanbul Teknik Üniversitesi	Yaprak Yalçın	İstanbul Teknik Üniversitesi	Oytun Eriş	İstanbul Teknik Üniversitesi								
Fan ve Levha Sisteminin Açısal Konum Kontrolü	Emre Dincel	İstanbul Teknik Üniversitesi	Yaprak Yalçın	İstanbul Teknik Üniversitesi	Salman Kurtulan	İstanbul Teknik Üniversitesi								
YÜKSEK PERFORMANSLI STABİLİZE BİR PLATFORMUN KONTROLÜ	Evrim Onur ARI	ASELSAN A.Ş.	Erol Kocaoğlan	Orta Doğu Teknik Üniversitesi										
YAK Algoritması ile Tasarlanan 2D FIR Süzgeçle Gürültü Azaltma	Serdar Koçkanat	Cumhuriyet Üniversitesi	Nurhan Karaboğa	Erciyes Üniversitesi										
Simetrik Olmayan Eylemsizlik Matrisine Sahip Üç Serbestlik Dereceli Gemi İçin Gürbüz Çıkış Takip Denetimi	Barış Bıdıklı	IYTE	Enver Tatlıcıoğlu	IYTE										
16 Adet Bağımsız Hareket Eksenine Sahip Bir Sistemin Kontrolcü Çözümü	Barış Tuğrul ERTUĞRUL	ASELSAN Elektronik Sanayi ve Ticaret A.Ş	Umut BATU	ASELSAN Elektronik Sanayi ve Ticaret A.Ş										
Hareketli-Blok Raylı Ulaşım Sistemlerinde Tren Hız Kontrolü	Mustafa Seçkin Durmuş	İstanbul Teknik Üniversitesi	Uğur Yıldırım	İstanbul Teknik Üniversitesi	Mehmet Turan Söylemez	İstanbul Teknik Üniversitesi								
ÜÇ SERBESTLİK DERECELİ TRIGLIDE PARALEL ROBOTUN TERS VE DÜZ KİNEMATİK ÇÖZÜMLERİNİN ANALİTİK OLARAK ELDE EDİLMESİ	MUHAMMET AYDIN	FIRAT ÜNİVERSİTESİ	HASAN ALLİ	FIRAT ÜNİVERSİTESİ										
Kent İçi Raylı Ulaşımda Sabit-Blok Sinyalizasyon Sistemi Tasarımı: Esenler Depo Sahası	Mustafa Seçkin Durmuş	İstanbul Teknik Üniversitesi	Uğur Yıldırım	İstanbul Teknik Üniversitesi	İlker Üstoğlu	Yıldız Teknik Üniversitesi	Özgür Turay Kaymakçı	Yıldız Teknik Üniversitesi	Lütfü Akçil	İstanbul Ulaşım A.Ş.				
Endüstriyel Otomasyon Sistemlerinde IEC 61508 Tabanlı Güvenlik Bütünlük Seviyesinin Belirlenmesi	Özgür Turay KAYMAKÇI	Yıldız Teknik Üniversitesi	İlker ÜSTOĞLU	Yıldız Teknik Üniversitesi	Josef Börcsök	Kassel Üniversitesi								
Yerel Konumlama Sistemi	Ahmet Cahit Guneri	ANSA-MECH	Andac Tore SAMILOGLU	Makina Muhendisligi BASKENT UNIVERSITESI										
Asenkron motor modeli kullanılarak MATLAB yazılımı ile FPGA donanım ortamındaki hesaplamaların karşılaştırılması	Remzi İnan	Niğde Üniversitesi	Murat Barut	Niğde Üniversitesi	Fuat Karakaya	Niğde Üniversitesi								
Asenkron Motorların Hız-Algılayıcısız Kontrolü İçin Genişletilmiş Kalman Filtresi Tabanlı FPGA Uygulaması	Remzi İnan	Niğde Üniversitesi	Murat Barut	Niğde Üniversitesi	Fuat Karakaya	Niğde Üniversitesi								
Büyük Patlama-Büyük Çöküş Optimizasyon Algoritması Kullanılarak PD Güç Sistemi Kararlı Kılıcısı Tasarımı	Emre Dincel	İstanbul Teknik Üniversitesi	V. M. İstemihan Genç	İstanbul Teknik Üniversitesi										
Gaz Kelebek Plakasının Gözlemcili Durum Geri Beslemeli Konum Kontrolü	Yrd. Doç. Dr. Şinasi Arslan	Sakarya Üniversitesi, Makine Mühendisliği Bölümü	Mak. Yük. Müh. Özgür Alpan	Tofaş A.Ş.										
Pantograf-Katener Sistemlerinde Aktif ve Pasif Kontrol Teknikleri	Ebru KARAKÖSE	Fırat Üniversitesi	Muhsin Tunay GENÇOĞLU	Fırat Üniversitesi										
Hatada Güvenli Sistemlerde Periyodik Doğrulama Testinin Güvenlik Bütünlük Seviyesine Etkisi	Serhat KURBALOĞLU	Yıldız Teknik Üniversitesi Elektrik Mühendisliği	Özgür Turay KAYMAKÇI	Yıldız Teknik Üniversitesi Kontrol ve Otomasyon Mühendisliği	İlker Üstoğlu	Yıldız Teknik Üniversitesi Kontrol ve Otomasyon Mühendisliği								
Optimize Edilmiş Modele Uyarlamalı Sistem tabanlı Asenkron Motorun Hız-Algılayıcısız Kontrolü	Emrah Zerdali	Niğde Üniversitesi	Rıdvan Demir	Niğde Üniversitesi	Murat Barut	Niğde Üniversitesi								
Armoni Arama ve Yapay Arı Koloni Algoritmalarının Parametre Değerlerinin Kontrolü	Türker Koza	Bozok Üniversitesi	İbircan kamışlıoğlu	Erciyes Üniversitesi	Nurhan Karaboğa	Erciyes Üniversitesi								
Birleştirilmiş Hata Durumu ile İnsansı Robot Gövde Durumu Optimum Şekilde Tahmini	Iyad Hashlamon	Sabancı Üniversitesi	Ömer Kemal Adak	Sabancı Üniversitesi	Kemallettin Erbatur	Sabancı Üniversitesi								
İstanbul Şehir içi Ulaşımında Kullanılacak Olan Bir Hafif Metro Aracının Doğrusal Olmayan Yanal Kararlılık Analizi	Fatih Duman	İstanbul Ulaşım A.Ş.	Muzaffer Metin	Yıldız Teknik Üniversitesi	Rahmi Güçlü	Yıldız Teknik Üniversitesi								
Sürekli Mıknatıslı Senkron Motorun Vektör Temelli Bulanık Mantık ile Hız Denetimi	Ersin Yolaçan	Kocaeli Üniversitesi	Metin Aydın	Kocaeli Üniversitesi										
Mobil Robot Uygulamaları için Sürekli Mıknatıslı AC Servomotor Tasarımı, Analizi ve Deneysel Doğrulaması	Yücel Demir	MDS Motor Ltd.	Metin Aydın	Kocaeli Üniversitesi	B. Tuğrul Ertuğrul	ASELSAN A.Ş.	Eyyüp Sincar	ASELSAN A.Ş.						
Dört Döner Kanatlı Dış Ortam Hava Aracının Yönelim ve Yükseklik Denetimi	Anıl Güçlü	ROKETSAN	Kutluk Bilge Arıkan	Atılım Üniversitesi	Bülent İrfanoğlu	Atılım Üniversitesi								
Hareket Eden Renkli Nesnelerin Takibinin PID ile Gerçekleştirilmesi	Yalçın Karakoç	Kocaeli Üniversitesi	Sıtkı Öztürk	Kocaeli Üniversitesi	Melih Kuncan	Kocaeli Üniversitesi								
Beyin Bilgisayar Arayüzü İçin Zihinsel Görevler Esnasında Kaydedilen EEG İşaretlerine Yönelik Bir Öznitelik Çıkarma Yaklaşımı	Nurhan Gürsel Özmen	Karadeniz Teknik Üniversitesi	Levent Gümüşel	Karadeniz Teknik Üniversitesi										
Engebeli Arazide İlerleyebilen Gezgin Robot Tasarımı ve İmalatı	Başak Yıldız	Dokuz Eylül Üniversitesi	Aytaç Gören	Dokuz Eylül Üniversitesi										
Çift Rotorlu Sistemin Gürbüz Denetlenmesi	Fırat Doğan	İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü	Barış Bıdıklı	İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü	Alper Bayrak	İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü	Enver Tatlıcıoğlu	İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü						
GÜNEŞ ENERJİLİ ARAÇ İÇİN PİL YÖNETİM SİSTEMİ	Eren GÜL	Dokuz Eylül Üniversitesi	Selçuk Kılınç	Dokuz Eylül Üniversitesi	Aytaç Gören	Dokuz Eylül Üniversitesi								
SIVI SEVİYE KONTROLÜ İÇİN SCADA SİSTEM TASARIMI	Abdullah Adiyan	Dokuz Eylül Üniversitesi	Aytaç Gören	Dokuz Eylül Üniversitesi										
Otomatik Gazlı Söndürme Sistemlerinde Hata Ağacı Analizi Uygulaması	Abdülkadir YILMAZ	Istanbul Ulasim A.S.	İlker USTOGLU	Yildiz Teknik Universitesi	Ozgur Turay Kaymakci	Yildiz Teknik Universitesi								
Manevralı ve Ani Dur-Kalk Hareket Eden Karasal Bir Hedefin Yüksek Gürültülü Ortamda Takibi	Gökçen Alat	ODTÜ	Kemal Leblebicioğlu	ODTÜ										
Kayma Kipli Kontrol Yöntemi İle Dört Rotorlu Hava Aracının Kontrolü	Aydemir Arısoy	Hava Harp Okulu	M. Kemal Bayrakçeken	Hava Harp Okulu										
Sürekli Mıknatıslı Disk Motorların Tasarımı ve Üretimi	Mehmet Güleç	Kocaeli Üniversitesi	Metin Aydın	Kocaeli Üniversitesi	Oğuzhan Ocak	Akim Metal A.Ş.	Ersin Yolacan	Kocaeli Üniversitesi						
Computer Aided Control and Simulation of an Under-Hip Prosthesis	Lütfi Mutlu	Dokuz Eylül Üniversitesi	Erol Uyar	Dokuz Eylül Üniversitesi	Özgün Başer	İzmir Kâtip Çelebi Üniversitesi								
Dikgen Frekans Bölmeli Çoğullama Sistemlerinde Genetik Algoritma kullanılarak Kısmi İletim Dizisi Yöntemiyle Tepe Gücü/ Ortalama Güç Oranının Düşürülmesi	Yüksel bozkurt		Necmi taşpınar											
Fotovoltaik Sistemler için Gri Kontrol Algoritması ve Karmaşıklık Analizi	mehmet saman	fırat üniversitesi	erhan akın	fırat üniversitesi										
Bir İnsansız Sualtı Aracı: DST-R-300-4 için 3D Optimal Otopilot Tasarımı	Seda Karadeniz Kartal	ODTÜ	Fırat Yılmaz Cevher	DESİSTEK Robotik Ltd. Şti.	M. Kemal Leblebicioğlu	ODTÜ								

Tek Bacaklı Robotla Engel Atlama	yasemin Özkan Aydın	ODTÜ	Kemal Leblebicioğlu	ODTÜ										
Hareketli Kanatçıklarla Yanal Hareket Edebilen Dört-Rotor Helikopter İHA Tasarım ve Benzetimi	Ertuğrul Çetinsoy	İstanbul Ticaret Üniversitesi												
Katsayı Diyagram Yöntemi'nin Etkin Kullanımı için Kullanıcı Arayüzü Tasarımı	Selman Fatih Avşar	TÜBİTAK	Mehmet Turan Söylemez	İstanbul Technical University										
Bir Deniz Aracının Pasif Olma Temelli Kontrolü	Halil Akçakaya	Tübitak Bilgem Bte	Leyla Gören Sümer	İstanbul Teknik Üniversitesi										
Doğrusal Olmayan Sistemlerin Model Parametrelerinin Farksal Gelişim Algoritması Kullanılarak Belirlenmesi	Şaban Özer	Erciyes Üniversitesi	Saadet Bağış	Atatürk Teknik ve Endüstri Meslek Lisesi										
pH Nötrleştirme Süreci için Kazanç Ayarlamalı PID Kontrolör Tasarımı ve Uygulaması	Engin Yesil	İstanbul Teknik Üniversitesi	Furkan Dodurka	İstanbul Teknik Üniversitesi	Tufan Kumbasar	İstanbul Teknik Üniversitesi								
Doğrusal Olmayan Bilineer ve Doğrusal Olmayan Gerçek Sistemlerin Yapay Arı Kolonisi Algoritması ile Modellenmesi	Şaban Özer	Erciyes Üniversitesi	İbrahim Baran	Dicle Üniversitesi										
Çevrimiçi Bulanık Ayar Mekanizması İçeren Yeni Bir Kaskat Kontrol Yapısın Tasarımı ve DCS Üzerinde Gerçeklemesi	Engin Yesil	İstanbul Teknik Üniversitesi	Ahmet Taşkın	İstanbul Teknik Üniversitesi	Tufan Kumbasar	İstanbul Teknik Üniversitesi								
İki Serbestlik Dereceli Esnek Anten Algılayıcının Dinamik Modeli	Claudia F. Castillo-Berrio	University of Castilla-La Mancha	Şeref Naci Engin	Yıldız Teknopark	Vicente Feliu B.	University of Castilla-La Mancha								
AKILLI MOBİL ROBOTLAR İÇİN NÖRO-BULANIK (SOFT-COMPUTING) TABANLI NAVİGASYON SİSTEMİ	Fuad Aliew	Atilim University												
Yapay Arı Kolonisi Programlama ile Sistem Modelleme	Beyza Görkemli	Erciyes Üniversitesi	Celal Öztürk	Erciyes Üniversitesi	Derviş Karaboğa	Erciyes Üniversitesi								