

OTOMATİK KONTROL TÜRK MİLLİ KOMİTESİ
OTOMATİK KONTROL ULUSAL TOPLANTISI 2010
TOK'10

EN İYİ ÖĞRENCİ BİLDİRİSİ DEĞERLENDİRME SÜRECİ VE SONUCU

Hakem değerlendirmeleri sonucunda 7 adet bildiri “En İyi Öğrenci Bildirisi” ödülüne aday gösterilmiştir. Editöryel Kurul, aday gösterilecek bildirilerde;

- Bildirinin oturumda öğrenci tarafından sunulması
- Öğrencinin, çalışmaya temel katkı sağlayan yazar olması

koşullarını göz önünde bulundurulmuş ve bu nedenle sunumu öğrenci tarafından yapılmayan 3 bildiri ile, yazarının mazeretli olarak sempozyuma katılmadığı 1 bildiri değerlendirme dışı bırakılmıştır. Bunun sonucu olarak aşağıda sıralanan 3 bildiri finale kalmıştır:

- **Robot-Destekli Rehabilitasyon Sistemi RehabRoby'nin Pozisyon Kontrolü**
Fatih Özkul, Duygun Erol Barkana
- **Çokdeğişkenli Sistemlerin Röle ile Kayan Kipli Denetimi**
Şölen Kumbay Yıldız, Hüseyin Demircioğlu
- **Hamiltonian Sistemlerde Bozucu Bastırma Probleminin Doğrudan Ayrık Tasarım ile Çözümü**
Yaprak Yalçın, Leyla Gören-Sümer

Yukarıda sıralı 3 adet bildirinin sunum performansı, oturum başkanları tarafından aşağıdaki 4 kriter göz önünde bulundurularak, her biri için 100 üzerinden notlandırılmıştır;

- Konuya Hakimiyet
- Etkili Sunum
- Sunumun Görsel Zenginliği
- Sorulara Tatmin Edici Cevap Verebilme

Oturum başkanlarından teslim alınan değerlendirme sonuçları, hakem değerlendirmeleri ve editöryel kurul değerlendirmesi sonucu, aşağıdaki bildiri “En İyi Öğrenci Bildirisi” ödülüne layık görülmüştür. TOK'10 Düzenleme Kurulu adına, bildirinin yazarlarını kutlarız.

- **Çokdeğişkenli Sistemlerin Röle ile Kayan Kipli Denetimi**
Şölen Kumbay Yıldız, Hüseyin Demircioğlu