

TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi
Çok Erkinli ve Haberleşmeli Dinamik Kontrol Sistemleri Çalıştayı Programı

6 Haziran 2007 (Çarşamba)
Yer: TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi,
Söğütözü Caddesi, No: 43, 06560 Ankara
Düzenleyenler: Doç. Dr. Veysel Gazi & Dr. Barış Fidan

8:30-9:15 Kayıt ve Çay/Kahve/Kuru pasta ikramı

9:15-9:30 Açılış
Veysel Gazi/Barış Fidan
Prof. Dr. Tahsin Kesici - Rektör

09:30-10:00 "İnsansız araçlar için görev planlama"
Prof. Dr. Kemal Leblebicioğlu, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü

10:00-10:30 "Özerk Robot Takımlarına Giden Yol"
Prof. Dr. Levent Akın, Boğaziçi Üniversitesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü

10:30-11:00 "Yapay Potansiyeller ve Yapısal Graflar Kullanarak Çok Araçlı Sistemlerin Dizilim Kontrolü"
Prof. Dr. Hakan Temeltaş, İstanbul Teknik Üniversitesi, Elektrik Mühendisliği Bölümü

11:00-11:30 "Yapay Potansiyel Fonksiyonlar ve Kayan Kipli Denetim Sürü Denetimi"
Veysel Gazi, TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi, Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü

11:30-12:00 "Switching Control for Multi-Agent Formation Maintenance"
Dr. Barış Fidan, Australian National University and National ICT Australia

12:00 - 13:00 Yemek Arası

13:00-13:30 "Swarm Robotics Studies at KOVAN"
Yrd. Doç. Dr. Erol Şahin, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü

13:30-14:00 "Project-Oriented task scheduling for mobile robot team"
Doç. Dr. Osman Parlaktuna, Osmangazi Üniversitesi, Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü

14:00-14:30 "Large-scale Task/Target Assignment for UAV Fleets using a Distributed Branch and Price Optimization Scheme"
Yrd. Doç. Dr. Gökhan İnalhan, İstanbul Teknik Üniversitesi, Uçak Mühendisliği Bölümü

14:30-15:00 "Sürü Halinde Uçan Mikro Hava Araçları İçin Akışkanlar Mekaniği Tabanlı Güzergâh Belirleme Yöntemi"
Yrd. Doç. Dr. Oğuz Uzol ve Dr. İlkyay Yavrucuk, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Havacılık ve Uzay Müh. Bölümü

15:00-15:30 Çay/kahve/kuru pasta ikramı

15:30-16:00 "Akıllı Sistemler için Kızılberisi ve Ultrasonik Algılama"
Prof. Dr. Billur Barshan, Bilkent Üniversitesi, Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü

16:00-16:30 "Communication Networks and Robot Swarms"
Yrd. Doç. Dr. Bülent Tavlı, TOBB Ekonomi ve Teknoloji Üniversitesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü

16:30-17:00 "Robot Formasyonları ve Sensor Ağları"
Yrd. Doç. Dr. Tolga Eren, Kırıkkale Üniversitesi, Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü

17:00-18:00 Panel/Tartışma/Sohbet

TOBB University of Economics ve Technology
Multi-Agent and Networked Dynamic Control Systems Workshop Program

6 June 2007 (Wednesday)

**Location: TOBB University of Economics ve Technology,
Söğütözü Caddesi, No: 43, 06560 Ankara
Organizers: Veysel Gazi & Barış Fidan**

8:30-9:15 Registration and Morning Tea/Coffee

9:15-9:30 Introduction

Veysel Gazi/Barış Fidan

Prof. Dr. Tahsin Kesici - Rector

09:30-10:00 "Task Planning for Unmanned Vehicles"

Kemal Leblebicioğlu, Middle East Technical University, Dept. of Electrical and Electronics Engineering

10:00-10:30 "Towards Autonomous Robot Teams"

Levent Akın, Boğaziçi University, Dept. of Computer Engineering

10:30-11:00 "Formation Control of Multi-Vehicle Systems Using Artificial Potentials and Graphs"

Hakan Temeltaş, İstanbul Technical University, Dept. of Electrical Engineering

11:00-11:30 "Swarm Control Using Artificial Potential Functions and Sliding Mode Techniques"

Veysel Gazi, TOBB University of Economics and Technology, Dept. Electrical and Electronics Engineering

11:30-12:00 "Switching Control for Multi-Agent Formation Maintenance"

Barış Fidan, Australian National University and National ICT Australia

12:00 - 13:00 Lunch

13:00-13:30 "Swarm Robotics Studies at KOVAN"

Erol Şahin, Middle East Technical University, Dept. of Computer Engineering

13:30-14:00 "Project-Oriented Task Scheduling for Mobile Robot Team"

Osman Parlaktuna, Osmangazi University, Dept. of Electrical and Electronics Engineering

14:00-14:30 "Large-scale Task/Target Assignment for UAV Fleets Using a Distributed Branch and Price Optimization Scheme"

Gökhan İnalhan, İstanbul Technical University, Dept. of Aerospace Engineering

14:30-15:00 "Fluid Mechanics Based Path Planning Method for Swarms of Micro-Aerial Vehicles"

Oğuz Uzol and İlkay Yavrucuk, Middle East Technical University, Dept. of Aerospace Engineering

15:00-15:30 Tea/Coffee Break

15:30-16:00 "Infrared and Ultrasonic Sensing for Intelligent Systems"

Billur Barshan, Bilkent University, Dept. of Electrical and Electronics Engineering

16:00-16:30 "Communication Networks and Robot Swarms"

Bülent Tavlı, TOBB University of Economics ve Technology, Dept. of Computer Engineering

16:30-17:00 "Robot Formations and Sensor Networks"

Tolga Eren, Kırıkkale University, Dept. of Electrical and Electronics Engineering

17:00-18:00 Panel/Discussion