

2026-2027 LİSANS BİTİRME PROJELERİ 2 NOLU DEĞERLENDİRME KOMİSYONU									
	ÖĞRENCİ ADI SOYADI	PROJE ADI	DANIŞMAN	DİL	DURUM	REFERANS	ŞABLON	YORUMLAR 1 (ZORUNLU)	YORUMLAR 2 (ÖNERİ)
1	A*** ****Z Y*** Ö*** ****N	Fault-Tolerant Attitude Control of a Quadrotor under Partial Thrust Loss	Prof.Dr.Enver Tatlıoğlu	ENG	Kabul				• Bütçe netleştirilmeli (14 kalemin 11'i tahmini). • Yöntem kısaltılabilir (~8 sayfa).
2	E*** ****T A*** ****Z	GPS-DENIED INDOOR LOCALIZATION, SLAM-BASED MAPPING, AND AUTONOMOUS NAVIGATION WITH STATIC OBSTACLE AVOIDANCE FOR A MINI UAV	Prof.Dr.Enver Tatlıoğlu	ENG	Düzeltilme			• Benzer lisans projeleriyle farklar yok. • Standartlar yok. • Blok şema yok. • Satın alınacak/tasarlanacak ayrımı yok. • Araştırma olanakları (ölçüm ekipmanı) yok.	• Bütçe TL olarak da verilmeli (437 USD). • Donanım testinin koşullu olması netleştirilmeli.
3	M*** Ç*** ****S T*** ****Z	KLASİK GÖRÜNTÜ İŞLEME YÖNTEMLERİYLE TAVLA PULLARININ KONUM, SAYI VE RENK TESPİTİ	Prof.Dr.Enver Tatlıoğlu	TR	Düzeltilme		Şablona uygun değil. Şablona dikkat edilerek düzeltilmeli.	• Şablona uymaması: kapakta İngilizce başlık, e-posta, ay-yıl eksik. • Konu/Kapsam en fazla 1 paragraf (3 paragraf). • Benzer lisans projeleriyle farklar yok. • En az 3 kısıt ve maliyet analizi yok. • Hedef performans metrik tablosu yok. • Standartlar yok. • Katkılar madde madde değil. • Satın alınacak/tasarlanacak ayrımı yok. • Kaynakça IEEE formatında değil (APA).	• Literatür güncellenebilir (2021+ kaynak: 2/7).
4	E*** V*** ****L	A MODULAR CONTROL MOMENT GYROSCOPE ADD-ON KIT FOR FAST DISTURBANCE REJECTION IN MULTIROTOR DRONES:DESIGN AND DESKTOP TEST BENCH VALIDATION	Prof.Dr.Enver Tatlıoğlu	ENG	Kabul	• 13 kaynağın künyesi tamamlanmalı.			• Rapor kısaltılabilir (28 sayfa, 79 kaynak).
5	M*** ****Y M*** M*****T	Modular Self Balancing Cube Design	Prof.Dr.Enver Tatlıoğlu	ENG	Düzeltilme	• Kaynak künyeleri tamamlanmalı ([3], [8]); Türkçe kısaltmalar (ve, c., ss.) İngilizce yazılmalı.	Şablona uygun değil. Şablona dikkat edilerek düzeltilmeli.	• Şablona uymaması: kapakta e-posta eksik; "Graduate Project Proposal" yerine "Undergraduate Graduation Project Proposal" yazılmalı. • Benzer lisans projeleriyle farklar yok. • Konu/Kapsam en fazla 1 paragraf (3 paragraf). • En az 3 kısıt ve maliyet analizi yok. • Hedef performans metrik tablosu yok. • Standartlar yok. • Katkılar madde madde değil. • Blok şema yok. • Satın alınacak/tasarlanacak ayrımı yok.	• Literatür güncellenebilir (2021+ kaynak: 3/9).
6	M*** ****Ç	FAULT-TOLERANT DC-DC CONVERTERS	Doç.Dr. Emrah Zerdali	ENG	Düzeltilme		Şablona uygun değil. Şablona dikkat edilerek düzeltilmeli.	• Şablona uymaması: kapakta e-posta eksik. • Benzer lisans projeleriyle farklar yok. • Maliyet analizi yok. • Hedef performans metrik tablosu yok. • Standartlar yok. • Satın alınacak/tasarlanacak ayrımı yok. • Gantt şeması yok.	• Kapaktaki "SUPERVISIOR" düzeltilmeli. • Kaynakçadaki yer tutucular ("[S. Yazar]") düzeltilmeli.
7	D*** B*** ****N	SENSORLESS CONTROL OF THE PMSM	Doç.Dr. Emrah Zerdali	ENG	Küçük düzeltme			• Benzer lisans projeleriyle farklar yok. • Kendi devre blok şeması yok (mevcut şema literatürden).	• Literatür güncellenebilir (2021+ kaynak: 2/6). • Maliyet tutarlı hale getirilmeli (2.000-4.000 / 5.500 TL).
8	M*** ****U	Design of an EU Cyber Resilience Act (CRA) Compliant Scalable Secure Bootloader and Hardware Isolation Architecture for Industrial Embedded Systems	Doç.Dr. Emrah Zerdali	TR	Küçük düzeltme			• Benzer lisans projeleriyle farklar yok. • Maliyet analizi yok (yalnızca rakam).	• Maliyet tutarlı hale getirilmeli (4.300 / 4.330 TL).
9	F*** ****L	STM32 Tabanlı Kablosuz Görüntü Aktarımlı Quadcopter Uçuş Kontrol Sistemi Tasarımı ve Gerçekleştirilmesi	Dr.Öğr.Üyesi Özkan Akın	TR	Küçük düzeltme			• Katkılar madde madde değil. • Gantt şeması yok (yalnızca tarih tablosu).	
10	M*** Ç*** ****Z A*** ****K	Design of an Embedded System-Based Autonomous Collision and Pedestrian Warning System (ADAS) for Older Generation Vehicles	Dr.Öğr.Üyesi Özkan Akın	TR	Düzeltilme	• Kaynak künyeleri tamamlanmalı ([4], [7], [8]).		• Benzer lisans projeleriyle farklar yok. • Maliyet analizi yok. • Standartlar yok. • Araştırma olanakları (ölçüm ekipmanı) yok. • Bütçe tablosunda kalemler eksik (Li-Po, BMS, dönüştürücü, hoparlör).	• Tek noktalı LİDAR ile 120° kamera füzyonu yeniden ele alınmalı.
11	M*** Y*** ****I M*** A*** ****M	Image-Processing-Based, Low-Cost 2D Part Scanning and Automatic CAD (DXF/DWG) Model Generation System for Industrial Reverse Engineering Applications	Dr.Öğr.Üyesi Özkan Akın	ENG	Düzeltilme		Şablona uygun değil. Şablona dikkat edilerek düzeltilmeli.	• Şablona uymaması: kapakta e-posta ve danışman unvanı eksik. • Amaç en fazla 2-3 cümle (6 cümle). • Benzer lisans projeleriyle farklar yok. • En az 3 kısıt ve maliyet analizi yok. • Standartlar yok. • Satın alınacak/tasarlanacak ayrımı yok. • Kaynakça IEEE formatında değil; metin içi atf yok.	• Literatür güncellenmeli (tüm kaynaklar 1971-2008).
12	M*** ****A	Arşimed Burgulu Rüzgar Türbini	Dr.Öğr.Üyesi Özkan Akın	TR	Yeniden yazma	Tanımsız referans: [11] (yalnızca "EİA, 2018" yazılmalı)	Şablona uygun değil. Şablona dikkat edilerek düzeltilmeli.	• Şablona uymaması: kapakta İngilizce başlık ve öğrenci no eksik, tarih "Ekim 2024". • Araştırma Olanakları bölümü yok. • Amaç en fazla 2-3 cümle (11 cümle). • Konu/Kapsam en fazla 1 paragraf (5 paragraf). • Benzer lisans projeleriyle farklar yok. • En az 3 kısıt ve maliyet analizi yok. • Hedef performans metrik tablosu yok. • Standartlar yok. • Katkılar madde madde değil. • Blok şema yok. • Bütçe tablosunda fiyatlar yok. • Kaynakça IEEE formatında değil.	• Literatür güncellenebilir (2021+ kaynak: 2/12). • İş planı bahar dönemi de kapsamalı.
13	A*** ****L Z*** S*** ****K	Autonomous Lead-Navigation Mobile Robot for GPS-Denied Industrial Environments	Dr. Öğr. Üyesi Erman Selim	ENG	Küçük düzeltme			• Satın alınacak/tasarlanacak ayrımı yok. • Araştırma olanakları (ölçüm ekipmanı) yok.	• Metrik sayısı artırılabilir (3 metrik). • Endüstriyel güvenlik standardı eklenebilir (ör. ISO 3691-4). • Jetson Nano desteği bitmiş; ROS 2 uyumluluğu ele alınmalı.
14	E*** ****K M*** Ç*** ****N	DESIGN AND IMPLEMENTATION OF A 3-DOF ROBOTIC ARM WITH MRAC AND IMPEDANCE CONTROL UNDER VARIABLE PAYLOADS	Dr. Öğr. Üyesi Erman Selim	ENG	Küçük düzeltme		Şablona uygun değil. Şablona dikkat edilerek düzeltilmeli.	• Şablona uymaması: danışman "Project Advisor: Assist. Prof. Dr." yazılmalı. • Benzer lisans projeleriyle farklar yok. • Satın alınacak/tasarlanacak ayrımı yok.	• Bütçe tutarlı hale getirilmeli (18.748 / 19.523,60 TL; motor modelleri).

15	S*** **R	Formation Control	Dr. Öğr. Üyesi Erman Selim	ENG	Düzeltilme	Şablona uygun değil. Şablona dikkat edilerek düzeltilmeli.	- Şablona uymamış; danışman "Project Advisor: Assist. Prof. Dr." yazılmış. - Benzer lisans projeleriyle farklı yok. - En az 3 kıst ve maliyet analizi yok (2 kıst). - Hedef performans metrik tablosu yok. - Standartlar yok. - Katkılar madde madde değil. - Blok şema yok. - Satın alınacak/tasarlanacak ayırımı yok. - Araştırma cihazları (ölçüm ekipmanı) yok. - Kaynakça IEEE formatında değil.	Wikipedia/Medium yerine akademik kaynak kullanılmalı.
16	S*** **R A*** A*** **N	DESIGN OF A TWO-DEGREE-OF-FREEDOM PARALLEL HAPTIC INTERFACE, REAL-TIME FORCE FEEDBACK, AND EXPERIMENTAL INVESTIGATION OF PROGRAMMABLE VIRTUAL SURFACES	Dr. Öğr. Üyesi Erman Selim	ENG	Düzeltilme	Şablona uygun değil. Şablona dikkat edilerek düzeltilmeli.	- Şablona uymamış; kapakta e-posta eksik. - Amaç en fazla 2-3 cümle (7 cümle). - Maliyet analizi yok. - Standartlar yok. - Elektronik blok şema yok. - Satın alınacak/tasarlanacak ayırımı yok.	Literatür güncellenmeli (2021+ hakemli kaynak yok).
17	Y*** H*** **I O*** F*** **R	DESIGN, KINEMATIC MODELING, AND CLOSED-LOOP CONTROL OF A SINGLE-SECTION TENDON-DRIVEN CONTINUUM ROBOT WITH A SOFT GRIPPER	Dr. Öğr. Üyesi Erman Selim	ENG	Düzeltilme	Tanımsız referans: [3], [4], [5], [6]	- Amaç en fazla 2-3 cümle (6 cümle). - Benzer lisans projeleriyle farklı yok.	Literatür güncellenebilir (2021+ kaynak: 3/6).
18	M*** A*** **L B*** **L	ESP32 TABANLI MINİ DRONE İLE YÜK TAŞIMA VE GÖREV İCRA SİSTEMİ	Dr. Öğr. Üyesi Erman Selim	TR	Küçük düzeltme	Şablona uygun değil. Şablona dikkat edilerek düzeltilmeli.	- Şablona uymamış; kapakta İngilizce başlık eksik. - Benzer lisans projeleriyle farklı yok. - Hedef metriklerin çoğu ölçülebilir değil.	Standartlar adı/numarasıyla verilmedi.
19	S*** **L B*** D*** **N	GÜNLÜK ENERJİ HASADINA DAYALI ADAPTİF PARLAKLIK YÖNETİMLİ OTONOM GÜNEŞ ENERJİLİ LED AYDINLATMA SİSTEMİ	Doç.Dr. Emrah Zerdali	TR	Düzeltilme	Kaynak [1]'de yazar sırası hatalı (Cavallaro, Femia, Zamboni). Şablona uygun değil. Şablona dikkat edilerek düzeltilmeli.	- Şablona uymamış; kapakta ay-yıl bilgisi eksik (yalnızca "İzmir - 2026"). - Benzer lisans projeleriyle farklı yok. - En az 3 kıst ve maliyet analizi yok (2 kıst). - Hedef performans metrik tablosu yok. - Standartlar yok.	Literatür güncellenebilir (2021+ kaynak: 3/7).
Komisyon Üyeleri : Prof.Dr.Enver Taticioğlu,Doç.Dr. Emrah Zerdali, Dr.Öğr.Üyesi Özkan Akın , Dr. Öğr. Üyesi Erman Selim								
Komisyon Koordinatörü : Prof.Dr.Enver Taticioğlu								