



**T.C.  
DÜZCE ÜNİVERSİTESİ  
FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ**

**TEZİN BAŞLIĞI BURAYA YAZILMALIDIR**

**ÖĞRENCİNİN ADI SOYADI**

**DOKTORA TEZİ**

..... **ANABİLİM DALI**  
..... **PROGRAMI** (Olmaması durumunda lütfen siliniz)

**DANIŞMAN  
PROF. DR. ....**

**DÜZCE, 2019**

**T.C.**  
**DÜZCE ÜNİVERSİTESİ**  
**FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ**

**TEZ BAŞLIĞI BURAYA YAZILMALIDIR**

..... tarafından hazırlanan tez çalışması aşağıdaki jüri tarafından Düzce Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü ..... Anabilim Dalı'nda **DOKTORA TEZİ** olarak kabul edilmiştir.

**Tez Danışmanı**

Prof. Dr. ....

Düzce Üniversitesi

**Eş Danışman** (Olmaması durumunda lütfen siliniz)

Dr. Öğr. Üyesi .....

Düzce Üniversitesi

**Jüri Üyeleri**

Prof. Dr. .... (tez danışmanınızın ismi tekrar yazılmalıdır)

Düzce Üniversitesi

Prof. Dr. .... (TİK üyesinin ismi yazılmalıdır)

Düzce Üniversitesi

Dr. Öğr. Üyesi.... (TİK üyesinin ismi yazılmalıdır)

Düzce Üniversitesi

Prof. Dr. .... (jüri üyesinin ismi yazılmalıdır)

Düzce Üniversitesi

Dr. Öğr. Üyesi ... (jüri üyesinin ismi yazılmalıdır)

Düzce Üniversitesi

Tez Savunma Tarihi: .../.../2019

**Açıklamalı [YA2]:** JÜRİ ÜYELERİ SIRALAMASI YÜKSEK LİSANS İÇİN: ÖNCE DANIŞMAN, DAHA SONRA UNVAN SIRALAMASINA GÖRE YAZILIR.  
DOKTORA İÇİN: ÖNCE DANIŞMAN, SONRA UNVANA GÖRE TİK ÜYELERİ, DAHA SONRA UNVAN SIRALAMASINA GÖRE YAZILIR.

## BEYAN

Bu tez çalışmasının kendi çalışmam olduğunu, tezin planlanmasından yazımına kadar bütün aşamalarda etik dışı davranışımın olmadığını, bu tezdeki bütün bilgileri akademik ve etik kurallar içinde elde ettiğimi, bu tez çalışmasıyla elde edilmeyen bütün bilgi ve yorumlara kaynak gösterdiğimi ve bu kaynakları da kaynaklar listesine aldığımı, yine bu tezin çalışılması ve yazımı sırasında patent ve telif haklarını ihlal edici bir davranışımın olmadığını beyan ederim.

13 Eylül 2019

(İmza)

Ad Soyadı

## TEŞEKKÜR

Doktora öğrenimimde ve bu tezin hazırlanmasında gösterdiği her türlü destek ve yardımdan dolayı çok değerli hocam Prof. Dr. Xxxxx Xxxxx'e en içten dileklerle teşekkür ederim.

Tez çalışmam boyunca değerli katkılarını esirgemeyen eş danışmanım Prof. Dr. Wwww Wwww'ye de şükranlarımı sunarım.

Bu çalışma boyunca yardımlarını ve desteklerini esirgemeyen sevgili aileme ve çalışma arkadaşlarıma sonsuz teşekkürlerimi sunarım.

Bu tez çalışması, Düzce Üniversitesi BAP-XXX-WWW numaralı Bilimsel Araştırma Projesiyle desteklenmiştir.

**Açıklamalı [a3]: BAP PROJESİ KAPSAMINDA İSE BU CÜMLE MUTLAKA YAZILMALIDIR.**

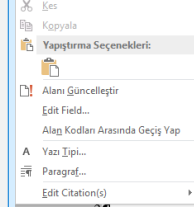
13 Eylül 2019

Adı Soyadı

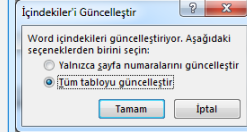
## İÇİNDEKİLER

	<u>Sayfa No</u>
ŞEKİL LİSTESİ .....	vii
ÇİZELGE LİSTESİ .....	viii
HARİTA LİSTESİ .....	ix
KISALTMALAR.....	x
SİMGELER .....	xi
ÖZET .....	xii
ABSTRACT .....	xiii
EXTENDED ABSTRACT .....	xiv
1. GİRİŞ.....	1
2. MATERYAL VE YÖNTEM (BU BAŞLIK ZORUNLU DEĞİL) 2	
2.1. ALT BAŞLIK 1 .....	5
2.1.1. Alt Başlık 2.....	5
2.1.2. Alt Başlık 2.....	5
2.1.2.1. Alt Başlık 3 .....	5
2.1.2.2. Alt Başlık 3 .....	6
2.1.3. Dipnotlar .....	7
2.2. ALT BAŞLIK 1 .....	7
3. BÖLÜM 3 .....	9
3.1. ALT BAŞLIK 1 .....	10
3.1.1. Alt Başlık 2.....	10
3.1.1.1. Alt Başlık 3 .....	10
3.1.1.2. Alt Başlık 3 .....	10
3.2. ALT BAŞLIK 1 .....	10
3.2.1. Alt Başlık 2.....	10
4. BÖLÜM 4 .....	12
4.1. ALT BAŞLIK 1 .....	12
4.1.1. Alt Başlık 2.....	12
4.1.1.1. Alt Başlık 3 .....	12
4.1.1.2. Alt Başlık 3 .....	12
4.2. ALT BAŞLIK 1 .....	13
5. BULGULAR VE TARTIŞMA .....	14
5.1. ALT BAŞLIK 1 .....	14
5.1.1. Alt Başlık 2.....	14
5.2. ALT BAŞLIK 1 .....	14
5.2.1. Alt Başlık 2.....	14
5.2.1.1. Alt Başlık 3 .....	14
6. KAYNAKLARIN YAZIMI .....	15

**Açıklamalı [A4]:** İÇİNDEKİLER, ŞEKİL LİSTESİ ÇİZELGE VE HARİTA LİSTESİ NUMARALAR VE ADLAR OTOMATİK OLARAK DEĞİŞMEKTEDİR. TEZ İÇERİSİNDE DEĞİŞİM YAPILDIKIDAN SONRA, DEĞİŞİKLİKLERİ BURADA DA GÖRMEK İÇİN ŞU ŞEKİLDE GÜNCELLENİR: İÇİNDEKİLER, ŞEKİL LİSTESİ VEYA ÇİZELGE LİSTESİ BÖLÜMÜ ÜZERİNDE SAĞ TIKLAYIP



ALANI GÜNCELLEŞTİR SEÇENEĞİNE TIKLADIKTAN SONRA GELEN EKRANDA



TÜM TABLOYU GÜNCELLEŞTİR'İ SEÇİP TAMAM'I TIKLAMANIZ YETERLİDİR )

[Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açıklamay sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]

6.1. KAYNAK EKLEME YÖNTEMİ.....	15
7. BULGULAR VE TARTIŞMA .....	16
7.1. NÜMERİK REFERANS TEKNİĞİ İÇİN ÖRNEK KAYNAK LİSTESİ.....	16
7.2. HARVARD REFERANS TEKNİĞİ İÇİN ÖRNEK KAYNAK LİSTESİ.....	17
8. SONUÇLAR VE ÖNERİLER.....	21
9. KAYNAKLAR.....	22
10. EKLER .....	23
10.1. EK 1: BAŞLIK ADI .....	23
10.2. EK 2: BAŞLIK ADI .....	26
10.3. EK 3: BAŞLIK ADI .....	28
ÖZGEÇMİŞ.....	31

## ŞEKİL LİSTESİ

	<u>Sayfa No</u>
Şekil 2.1. Manzara 1. ....	3
Şekil 2.2. Manzara 1. ....	3
Şekil 2.3. Manzara 2. ....	4
Şekil 2.4. Manzara 3 a) İstanbul b) Eminönü c) Galata köprüsü. ....	6
Şekil 2.5. Şekil numarası değiştiğinde paragraf içerisindeki de otomatik olarak değişecektir.) otomatik değişiklikleri güncellemek için baskı ön izle ( ) simgesine tıklamanız yeterlidir. ....	6
Şekil 2.6. Manzara 2. ....	6
Şekil 2.7. Manzara 4. ....	7
Şekil 2.8. Manzara 2. ....	7
Şekil 3.1. Manzara 5. ....	9
Şekil 3.2. Manzara 5. ....	11
Şekil 3.3. Manzara 5. ....	11
Şekil 4.1. Manzara 5. ....	12
Şekil 4.2. Manzara 5. ....	13
Şekil 10.1. Manzara 5. ....	23
Şekil 10.2. Manzara 5. ....	24
Şekil 10.3. Manzara 5. ....	25
Şekil 10.5. Manzara 5. ....	27
Şekil 10.6. Manzara 5. ....	27
Şekil 10.7. Manzara 5. ....	28
Şekil 10.8. Manzara 5. ....	29
Şekil 10.9. Manzara 5. ....	29

## ÇİZELGE LİSTESİ

	<u>Sayfa No</u>
Çizelge 2.1. Birimler1.....	3
Çizelge 2.2. Birimler 1.....	3
Çizelge 2.3. Birimler 2.....	8
Çizelge 3.1. Birimler 3.....	10
Çizelge 4.1. Birimler 4.....	13
Çizelge 5.1. Birimler 5.....	14
Çizelge 5.2. Birimler 6.....	14
Çizelge 10.1. Birimler 3.....	24
Çizelge 10.2. Birimler 3.....	26
Çizelge 10.3. Birimler 3.....	29



## HARİTA LİSTESİ

**Açıklamalı [a5]:** TEZDE HARİTA LİSTESİ YOKSA BU KISIM ÇIKARILABİLİR.

	<b><u>Sayfa No</u></b>
Harita 2.1. Türkiye solar haritası1. ....	4
Harita 2.2. Türkiye solar haritası1. ....	8
Harita 3.1. Harita 2. ....	10
Harita 3.2. Harita 2. ....	11
Harita 4.1. Harita 3. ....	13
Harita 10.1. Harita 2. ....	24
Harita 10.2. Harita 2. ....	25
Harita 10.3. Harita 2. ....	26
Harita 10.4. Harita 2. ....	27
Harita 10.5. Harita 2. ....	28
Harita 10.6. Harita 2. ....	30

## KISALTMALAR

AcO  
ABS  
BBP  
DEGA  
DOP

Asetat  
Akrlonitril/bütadien/stiren  
Benzil bütıl ftalat  
Dietilenglikol adıpat  
Dioktil ftalat

**Açıklamalı [P6]:** SİMGE VE KISALTMALAR ALFABETİK SİRADA OLMALIDIR. BURADA KENARLIKSIZ TABLO BULUNMAKTADIR. BUNU AZALTABİLİR YADA ARTIRABİLİRSİNİZ

## SİMGELER

G  
P  
S  
 $\sigma$   
 $\Omega$

İletkenlik  
Güç (elektrik akımı için)  
Siemens  
Öz İletkenlik  
Ohm

**Açıklamalı [a7]:** SİMGE VE KISALTMALAR ALFABETİK SİRADA OLMALIDIR. BURADA KENARLIKSIZ TABLO BULUNMAKTADIR. BUNU AZALTABİLİR YADA ARTIRABİLİRSİNİZ

## ÖZET

### BURAYA TEZ BAŞLIĞI YAZILMALIDIR

Öğrenci ADI  
Düzce Üniversitesi  
Fen Bilimleri Enstitüsü, ..... Anabilim Dalı  
Doktora Tezi  
Danışman: Doç. Dr. Yusuf ALTUN  
Eylül 2019, 30 sayfa

Buraya tezin özeti bir paragraf olacak şekilde yazılmalıdır. Buraya tezin özeti bir paragraf olacak şekilde yazılmalıdır. 1 sayfayı aşmamaya çalışılmalıdır.

**Anahtar sözcükler:** Anahtar sözcük bir, Anahtar sözcük iki, Anahtar sözcük üç.

**Açıklamalı [p8]:** SAYFA SAYISI GİRİŞTEN EKLERE KADAR EKLER DÂHİL ÖZGEÇMİŞ HARİÇ SAYFA SAYISIDIR. YANI ARAP NUMARALI SAYFA SAYILARIDIR.

**Açıklamalı [A9]:** ANAHTAR SÖZCÜK EN FAZLA 5 TANE OLMALIDIR.

## ABSTRACT

### BURAYA TEZ BAŞLIĞI İNGİLİZE YAZILMALIDIR

Student Name SURNAME  
Düzce University  
Graduate School of Natural and Applied Sciences, Department of .....  
Doctoral Thesis  
Supervisor: Assoc. Prof. Dr. Yusuf ALTUN  
September 2019, 30 pages

Buraya tezin İngilizce özeti bir paragraf olacak şekilde yazılmalıdır. Buraya tezin İngilizce özeti bir paragraf olacak şekilde yazılmalıdır. Buraya tezin İngilizce özeti bir paragraf olacak şekilde yazılmalıdır. 1 sayfayı aşmamaya çalışılmalıdır.

**Keywords:** Keyword one, Keyword two, Keyword three.

**Açıklamalı [p10]:** SAYFA SAYISI GİRİŞTEN EKLERE KADAR EKLER DÂHİL ÖZGEÇMİŞ HARİÇ SAYFA SAYISIDIR. YANİ ARAP NUMARALI SAYFA SAYILARIDIR.

**Açıklamalı [A11]:** KEYWORDS EN FAZLA 5 TANE OLMALIDIR.

## EXTENDED ABSTRACT

### BURAYA TEZ BAŞLIĞI İNGİLİZCE YAZILMALIDIR

Student Name SURNAME  
Düzce University  
Graduate School of Natural and Applied Sciences, Department of .....  
Doctoral Thesis  
Supervisor: Assist. Prof. Dr. ....  
September 2019, 30 pages

Bu kısım (Extended Abstract) DOKTORA'DA ZORUNLUDUR.

Burada tüm çalışmanın özeti aşağıdaki bölümlere göre yazılmalıdır.

#### 1. INTRODUCTION

Paragraphs.

#### 2. MATERIAL AND METHODS

Paragraphs.

#### 3. RESULTS AND DISCUSSIONS

Paragraphs.

#### 4. CONCLUSION AND OUTLOOK

Paragraphs.

**Açıklamalı [p12]:** SAYFA SAYISI GİRİŞTEN EKLERE KADAR EKLER DAHİL ÖZGEÇMİŞ HARIÇ SAYFA SAYISIDIR. YANİ ARAP NUMARALI SAYFA SAYILARIDIR.

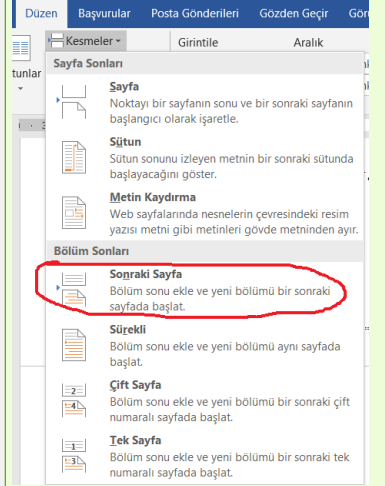
## 1. GİRİŞ

Bu TEZ ŞABLON'U tez yazım kurallarına göre oluşturulmuştur. Ayrıntılı bilgi almak için tez yazım kılavuzuna bakınız.

(GİRİŞ BÖLÜMÜ ZORUNLUDUR).

Tez'in Giriş Bölümü Tez ile ilgili Literatür Özeti, Tezin Amacı ve Literatüre Katkı konularının bahsedildiği kısımdır.

**Açıklamalı [a13]: BÖLÜM BAŞLIKLARI SAYFA BAŞINDAN BAŞLAMALIDIR.**  
TÜM BAŞLIK NUMARALARI OTOMATİK OLARAK ARTMAKTADIR VE DEĞİŞMEKTEDİR.  
HANGİ BAŞLIKTAN EKLEMEK İSTİYORSANIZ, ŞABLONDAKİ TÜM ANA VE ARA BAŞLIKLARIN HERHANGİ BİRİNİ İSTEDİĞİNİZ YERE KOPYALARAK ÇOĞALTABİLİRSİNİZ.  
KULLANMAK İÇİN ANA BAŞLIĞI KOPYALADIKTAN SONRA, ANA BAŞLIĞIN ÖNCESİNİ İMLECİ GETİREREK WORD MENÜSÜNDEN DÜZEN SEKMESİ SONRA KESMELER SEKMESİNDEN BÖLÜM SONLARI SONRAKİ SAYFA KESMESİ YAPILMALIDIR. AKSİ TAKDİRDE 48NK ÖNCEKİ BOŞLUK OLUŞMAZ.



[Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açılımı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]

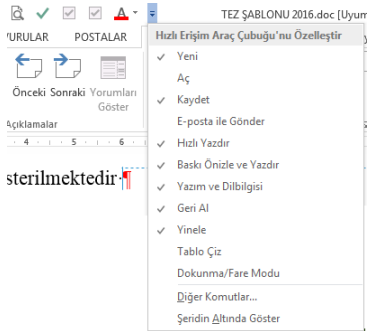
## 2. MATERYAL VE YÖNTEM (BU BAŞLIK ZORUNLU DEĞİL)

Bölüm 1, Tezin Giriş kısmıydı. Bölüm 2 ve sonrası tezin içeriğindeki bölüm başlıklarını ve alt başlıklarını içerir. İstenildiği kadar yapılabilir. (BU BAŞLIK ZORUNLU DEĞİLDİR).

Aşağıda Tezde kullanılacak olan Şekiller, Çizelgeler ve Denklemlerin paragraf içinde şekilde bağlantılı olarak yazılması ve otomatik numaralandırması anlatılmaktadır. Bu şablonda her denklem, çizelge ve şekil numaraları otomatik olarak ilerlemektedir.

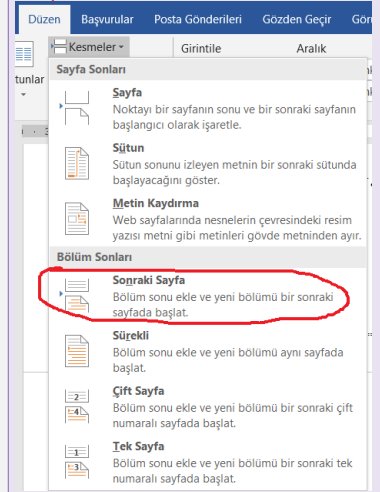
Şekil referansları şekillerden önce verilir. Şekil 2.1 otomatik olarak numaralandırılmaktadır. Bu kopyalanarak istenildiği kadar çoğaltılabilir. Paragraf içinde ekle-çapraz başvuru-Şekil seçilerek Şekil'e atıf yapılırsa, Şekil numarası değişikçe paragraf içindeki de değişecektir (Yalnız değişiklikleri güncellemek için BASKI ÖNİZLE ( ) simgesine tıklamanız gerekmektedir.) Aksi takdirde numaralar güncellenemeyebilir.

NOT: BASKI ÖNİZLEME ŞEKLİ GÖRÜNÜYorsa AŞAĞIDAKİ HIZLI ERİŞİM ARAÇ ÇUBUĞUNDAN EKLEYEBİLİRSİNİZ.



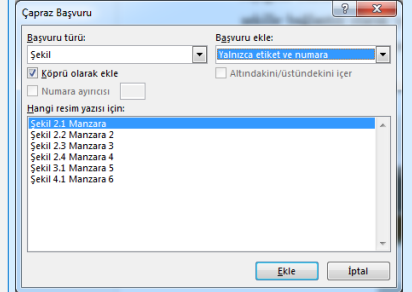
Paragraf.

**Açıklamalı [P14]: BÖLÜM BAŞLIKLARI SAYFA BAŞINDAN BAŞLAMALIDIR. TÜM BAŞLIK NUMARALARI OTOMATİK OLARAK ARTMAKTADIR VE DEĞİŞMEKTEDİR. HANGİ BAŞLIKTAN EKLEM EKLEMEK İSTİYORSANIZ, ŞABLONDAKİ TÜM ANA VE ARA BAŞLIKLARIN HERHANGİ BİRİNİ İSTEDİĞİNİZ YERE KOPYALARAK ÇOĞALTABİLİRSİNİZ. KULLANMAK İÇİN ANA BAŞLIĞI KOPYALADIKTAN SONRA, ANA BAŞLIĞIN ÖNCESİNİ İMLECİ GETİREREK WORD MENÜSÜNDEN DÜZEN SEKMESİ SONRA KESMELER SEKMESİNDEN BÖLÜM SONLARI SONRAKİ SAYFA KESMESİ YAPILMALIDIR. AKSİ TAKDİRDE 48NK ÖNCEKİ BOŞLUK OLUŞMAZ.**



[Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açıklamayı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]

**Açıklamalı [A15]: EKLE MENÜSÜNDEN ÇAPRAZ BAŞVURU TIKLANARAK, BAŞVURU TÜRÜ MENÜSÜNDE: ŞEKİL, BAŞVURU EKLE MENÜSÜ: YALNIZCA ETİKET VE NUMARA, SEÇİLEREK, OTOMATİK ŞEKİL NUMARALARI EKLENMİŞ OLACAKTIR.**



ŞEKİL NUMARASI DEĞİŞTİĞİNDE PARAGRAFTAKİ OTOMATİK OLARAK DEĞİŞECEKTİR.) OTOMATİK DEĞİŞİKLİKLERİ GÜNCELLEM EK İÇİN BASKI ÖNİZLE ( ) SİMGESİNE TIKLANMANIZ YETERLİDİR)

[Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açıklamayı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]





Şekil 2.1. Manzara 1.



Şekil 2.2. Manzara 1.

Çizelge 2.1 otomatik olarak numaralandırılmaktadır.

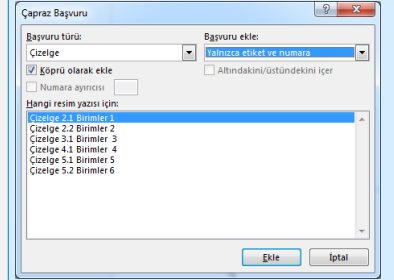
Çizelge 2.1. Birimler1.

Birim Sistemi	Kütle (m)	İvme (a)	Kuvvet (F)
SI	kg	$m/s^2$	$kg\ m/s^2$ (N)
cgs	g	$cm/s^2$	$g\ cm/s^2$ (dyn)

Çizelge 2.2. Birimler 1.

Birim Sistemi	Kütle (m)	İvme (a)	Kuvvet (F)
SI	kg	$m/s^2$	$kg\ m/s^2$ (N)
cgs	g	$cm/s^2$	$g\ cm/s^2$ (dyn)

**Açıklamalı [A16]:** (EKLE MENÜSÜNDEN ÇAPRAZ BAŞVURU TIKLANARAK, BAŞVURU TÜRÜ MENÜSÜNDE: ÇİZELGE, BAŞVURU EKLE MENÜSÜ: YALNIZCA ETİKET VE NUMARA, SEÇİLEREK, OTOMATİK ÇİZELGE NUMARALARI EKLENMİŞ OLACAKTIR.

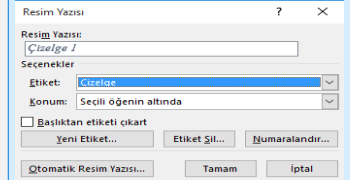


ÇİZELGE NUMARASI DEĞİŞTİĞİNDE PARAGRAF İÇERİSİNDEKİ DE OTOMATİK OLARAK DEĞİŞECEKTİR.) OTOMATİK DEĞİŞİKLİKLERİ GÜNCELLEMEK İÇİN BASKI

ÖNİZLE ( ) SİMGESİNE TIKLAMANIZ YETERLİDİR) [Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açıklamayı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]

Eğer başvuru türünde, "Çizelge" yoksa; Boş bir satır oluşturulur. Başvurular→ Resim Yazısı Ekle→Yeni Etiket ekle→Çizelge yazıp , kendiniz ekleyebilirsiniz.

Örneğin:



Şekilden önceki metin ile şekil arasında 1,5 satır aralık bırakılmalıdır.



Şekil 2.3. Manzara 2.

Paragraf.

Birim Sistemi	Kütle (m)	İvme (a)	Kuvvet (F)
SI	kg	$m/s^2$	$kg\ m/s^2$ (N)
cgs	g	$cm/s^2$	$g\ cm/s^2$ (dyn)

Harita 2.1 Türkiye'nin solar haritasını göstermektedir.



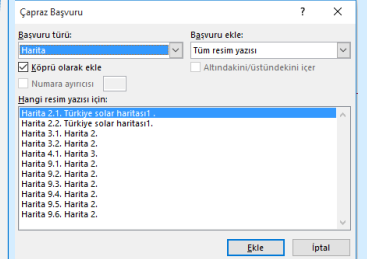
Harita 2.1. Türkiye solar haritası1.

Paragraf.

**Açıklamalı [A17]:**

**Açıklamalı [A18]:**

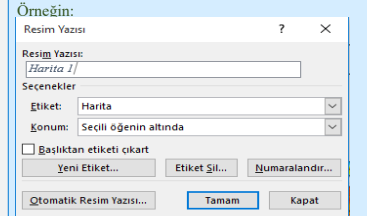
**Açıklamalı [A19]: EKLE MENÜSÜNDEN ÇAPRAZ BAŞVURU TIKLANARAK, BAŞVURU TÜRÜ MENÜSÜNDE: HARİTA, BAŞVURU EKLE MENÜSÜ: YALNIZCA ETİKET VE NUMARA, SEÇİLEREK, OTOMATİK HARİTA NUMARALARI EKLENMİŞ OLACAKTIR.**



**HARİTA NUMARASI DEĞİŞTİĞİNDE PARAGRAF İÇERİSİNDEKİ DE OTOMATİK OLARAK DEĞİŞECEKTİR.) OTOMATİK DEĞİŞİKLİKLERİ GÜNCELLEMELER İÇİN BASKI**

**ÖNİZLE ( ) SİMGESİNE TIKLAMANIZ YETERLİDİR**  
[Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açıklamayı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]

Eğer menüde, "Harita" yoksa;  
Şablondaki Harika başlığı seç→Başvuru→ Resim Yazısı Ekle→  
Yeni Etiket Ekle→ Harita  
yazıp , kendiniz ekleyebilirsiniz.



**Açıklamalı [A20]:**


**Açıklamalı [A21R20]:**

## 2.1. ALT BAŞLIK 1

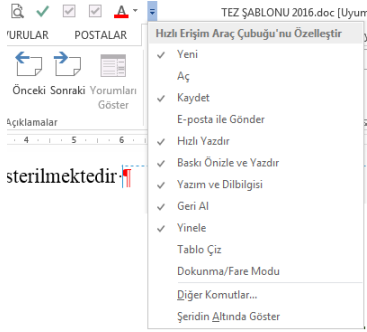
Paragraf.

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (2.1)$$

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (2.2)$$

Denklem (2.2) otomatik olarak numaralandırılmaktadır. Paragraf içinde *ekle-çapraz başyuru-denklemler* seçilerek denkleme atıf yapılırsa, Denklem numarası değişikçe paragraf içindeki de değişecektir (Yalnız değişikleri güncellemek için BASKI ÖNİZLE (  )simgesine tıklamanız gerekmektedir. Aksi takdirde numaralar güncellenmeyebilir.

**NOT:** BASKI ÖNİZLEME ŞEKLİ GÖRÜNMEYORSA AŞAĞIDAKİ HIZLI ERİŞİM ARAÇ ÇUBUĞUNDAN EKLEYEBİLİRSİNİZ.



Paragraf.

### 2.1.1. Alt Başlık 2


Paragraf.

### 2.1.2. Alt Başlık 2

Paragraf.

#### 2.1.2.1. Alt Başlık 3

Paragraf.

**Açıklamalı [a22]:** (ÇİZELGE, ŞEKİL VE DENKLEM NUMARALARI OTOMATİK OLARAK ARTMAKTADIR. SADECE BUNLAR TEKRAR KOPYALANIP ÇOĞALTILABİLİR. DEĞİŞİKLİKLERİ GÜNCELLEMELİK İÇİN BASKI ÖNİZLE (  ) SİMGESİNE TIKLAMANIZ YETERLİDİR) [Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açıklamayı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]

**Açıklamalı [a24]:** 3. ALT BAŞLIK İTALİK OLMALIDIR. TÜM BAŞLIKLAR KOPYALANIP KULLANILDIĞINDA OTOMATİK OLARAK NUMARALANDIRILACAKTIR.

### 2.1.2.2. Alt Başlık 3

Paragraf.

Tek şekil yazısında birden fazla şekil varsa a, b gibi isimlendirilir ve şeklin altına yazılır, ayrıca şekil yazısında da a, b'nin açıklaması yer alır.



Şekil 2.4. Manzara 3 a) İstanbul b) Eminönü c) Galata köprüsü.



Şekil 2.5. Şekil numarası değiştiğinde paragraf içerisindeki de otomatik olarak değişecektir.) otomatik değişiklikleri güncellemek için baskı ön izle ( ) simgesine tıklamanız yeterlidir.



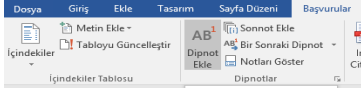
Şekil 2.6. Manzara 2.

Paragraf.

**Açıklamalı [a25]: 3. ALT BAŞLIK İTALİK OLMALIDIR. TÜM BAŞLIKLAR KOPYALANIP KULLANILDIĞINDA OTOMATİK OLARAK NUMARALANDIRILACAKTIR.**

### 2.1.3. Dipnotlar

Metin içerisinde ihtiyaç duyulan bazı açıklamalar, dipnot şeklinde sayfanın en altında verilebilir. Dipnotlar, konuyu ve dikkatleri dağıtmayacak şekilde kısa ve öz olmalıdır. Dipnotlar 8-10 punto ve 1 satır aralığı ile yazılır. Bu kural birden fazla dipnot kullanılacak tüm sayfalar için geçerlidir.<sup>1</sup> Dipnot başvurular menüsünden eklenir.



## 2.2. ALT BAŞLIK 1

Paragraf.



Şekil 2.7. Manzara 4.



Şekil 2.8. Manzara 2.

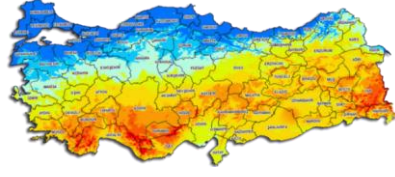
<sup>1</sup> Buraya yazılmasını istediğiniz dip notu yazabilirsiniz.

**Açıklamalı [126]:** DİPNOTLAR EKLENEBİLİR. DİPNOT EKLEMEK İÇİN, “BAŞVURULAR” MENÜSÜNDEN “DİPNOT EKLE” SİMGESİNİN TIKLANMASI YETERLİDİR.

yfa Düzeni Başvurular Postal

AB<sup>1</sup> Sonnot Ekle  
AB<sup>1</sup> Bir Sonraki Dipnot -  
Dipnot Ekle Notları Göster  
Dipnotlar

BU ŞEKİLDE YAPILDIĞI TAKDİRDE DİPNOTLAR OTOMATİK OLARAK NUMARALANDIRILACAKTIR.



Harita 2.2. Türkiye solar haritası 1.

Çizelge 2.3. Birimler 2.

Birim Sistemi	Kütle (m)	İvme (a)	Kuvvet (F)
SI	kg	$m/s^2$	$kg\ m/s^2$ (N)
cgs	g	$cm/s^2$	$g\ cm/s^2$ (dyn)

**Açıklamalı [a27]:** (ÇİZELGE, ŞEKİL VE DENKLEM NUMARALARI OTOMATİK OLARAK ARTMAKTADIR. SADECE BUNLAR TEKRAR KOPYALANIP ÇOĞALTILABİLİR. DEĞİŞİKLİKLERİ GÜNCELLEMEK İÇİN BASKI ÖNİZLE ( ) SİMGESİNE TIKLAMANIZ YETERLİDİR) [Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açıklamayı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]

### 3. BÖLÜM 3

**Açıklamalı [P28]: BÖLÜM BAŞLIKLARI SAYFA BAŞINDAN BAŞLAMALIDIR.**

Bölüm 1, Tezin Giriş kısmıydı. Bölüm 2 ve sonrası tezin içeriğindeki bölüm başlıklarını ve alt başlıkları içerir. İstenildiği kadar yapılabilir.

Paragraf.

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (3.1)$$

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (3.2)$$

Paragraf.

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (3.3)$$

Denklem (3.2) gibi tüm denklemler otomatik olarak numaralandırılmaktadır. Paragraf içinde *ekle-çapraz başvuru-denklemler* seçilerek denkleme atıf yapılırsa, Denklem numarası değişikçe paragraf içindeki de değişikcektir.



Şekil 3.1. Manzara 5.

Paragraf.





Harita 3.1. Harita 2.

### 3.1. ALT BAŞLIK 1

Paragraf.

#### 3.1.1. Alt Başlık 2

Paragraf.

##### 3.1.1.1. Alt Başlık 3

Paragraf.

##### 3.1.1.2. Alt Başlık 3

Paragraf.

Çizelge 3.1. Birimler  $\beta$ .

Birim Sistemi	Kütle (m)	İvme (a)	Kuvvet (F)
SI	kg	$m/s^2$	$kg\ m/s^2$ (N)
cgs	g	$cm/s^2$	$g\ cm/s^2$ (dyn)

**Açıklamalı [a29]:** (ÇİZELGE, ŞEKİL VE DENKLEM NUMARALARI OTOMATİK OLARAK ARTMAKTADIR. SADECE BUNLARI TEKRAR KOPYALAYIP ÇOĞALTABİLİRSİNİZ, DEĞİŞİKLİKLERİ GÜNCELLEMEK İÇİN BASKI ÖNİZLE (🔍) SİMGESİNE TIKLAMANIZ YETERLİDİR)  
[Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açılımı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]

Paragraf.

### 3.2. ALT BAŞLIK 1

Paragraf.

#### 3.2.1. Alt Başlık 2

Paragraf.





Şekil 3.2. Manzara 5.



Şekil 3.3. Manzara 5.

Paragraf.



Harita 3.2. Harita 2.

## 4. BÖLÜM 4

Açıklamalı [P30]: BÖLÜM BAŞLIKLARI SAYFA BAŞINDAN BAŞLAMALIDIR.

Bölüm 1, Tezin Giriş kısmıydı. Bölüm 2 ve sonrası tezin içeriğindeki bölüm başlıklarını ve alt başlıkları içerir. İstenildiği kadar yapılabilir.

Paragraf.

### 4.1. ALT BAŞLIK 1

Paragraf.

#### 4.1.1. Alt Başlık 2

Paragraf.

##### 4.1.1.1. Alt Başlık 3

Paragraf.

##### 4.1.1.2. Alt Başlık 3

Paragraf.



Şekil 4.1. Manzara 5.

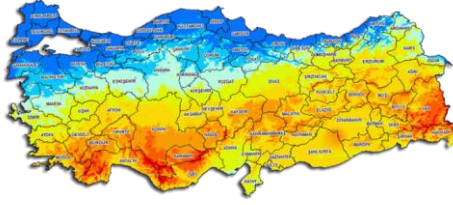
Paragraf.

## 4.2. ALT BAŞLIK 1



Şekil 4.2. Manzara 5.

Paragraf.



Harita 4.1. Harita 3.

Paragraf.

Çizelge 4.1. Birimler 4.

Birim Sistemi	Kütle (m)	İvme (a)	Kuvvet (F)
SI	kg	$m/s^2$	$kg\ m/s^2$ (N)
cgs	g	$cm/s^2$	$g\ cm/s^2$ (dyn)

Paragraf.

**Açıklamalı [a31]:** (ÇİZELGE, ŞEKİL VE DENKLEM NUMARALARI OTOMATİK OLARAK ARTMAKTADIR. SADECE BUNLARI TEKRAR KOPYALAYIP ÇOĞALTABİLİRSİNİZ. DEĞİŞİKLİKLERİ GÜNCELLEMEK İÇİN BASKI ÖNİZLE ( ) SİMGESİNE TIKLAMANIZ YETERLİDİR)  
[Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açıklamayı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]

## 5. BULGULAR VE TARTIŞMA

Açıklamalı [P32]: BÖLÜM BAŞLIKLARI SAYFA BAŞINDAN BAŞLAMALIDIR.

Bu bölümde, elde edilen bulgular ve tartışma yazılabilir. (BU BAŞLIK ZORUNLU DEĞİLDİR).

Çizelge 5.1. Birimler 5.

R <sub>s</sub>	

Paragraf.

### 5.1. ALT BAŞLIK 1

Paragraf.

#### 5.1.1. Alt Başlık 2

Paragraf.

### 5.2. ALT BAŞLIK 1

#### 5.2.1. Alt Başlık 2

Paragraf.

##### 5.2.1.1. Alt Başlık 3

Paragraf.

Çizelge 5.2. Birimler 6.

R <sub>s</sub>	

Paragraf.

## 6. KAYNAKLARIN YAZIMI

Araştırmada kaynak gösterilen, alıntı yapılan araştırmaların aslının araştırmacının elinde olması gerekir. Kullanılan kaynaklar makul sayıda, doğrudan tez konusu ile ilgili ve g¼ncel olmalıdır. Ancak çok gerekli olduğunda eski, klasik kaynaklar kullanılmalıdır. Yayınlanmış bildiriler, özetler, baskıda olan yayınlar kaynak olarak kullanılabilir. Yayınlanmamış raporlar, ders notları ve kişisel görüşler kaynak listesinde yer alabilir. Web sayfaları kaynak olarak kullanılabilir; ancak kullanılan web sayfalarının adresleri erişim tarihi ile birlikte kaynaklar listesinde yer almalıdır.

Kaynakları metin içerisinde göstermede, numara ile kaynak gösterimi kullanılmalıdır.

### 6.1. KAYNAK EKLEME YÖNTEMİ

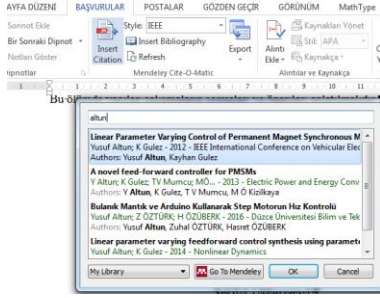
Kaynakları metin içerisinde göstermede, Nümerik Referans Tekniği (Numara ile gösterimi) veya Harvard Referans Tekniği (Soyad Yıl gösterimi) kullanılmalıdır.

**KAYNAK GÖSTERİM VE LİSTESİ OLUŐTURMA KURALLARI İÇİN MUTALAKA TEZ YAZIM KILAVUZU KAYNAKLAR BÖLÜMÜNÜ DETAYLICA İNCELEYİNİZ. AYRICA TEZ YAZIM KILAVUZUNDA MENDELEY PROGRAMININ DETAYLI ANLATIMI VE VİDEO LİNKLERİ MEVCUTTUR.**

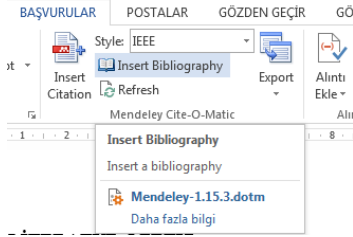
Kaynak referansları eklemek için Mendeley programının kurulup kullanılması tavsiye edilir. Mendeley programı referanslar kısmını otomatik olarak kendi oluşturmaktadır. Burada verilmiş numaralar bu programla otomatik olarak oluşturulmuştur. Manuel yazılmamış [1]. Referansları metin içinde aşağıdaki gibi eklendiğinde otomatik olarak kaynaklar numaralandırılacak [2]–[4] ve düzenlenecektir [1], [2], [5], [6].

## 7. BULGULAR VE TARTIŞMA

Açıklamalı [P33]: BÖLÜM BAŞLIKLARI SAYFA BAŞINDAN BAŞLAMALIDIR.



ENSON KAYNAKLAR KISMINA KAYNAKLAR LİSTESİ EKLENİRKEN DE AŞAĞIDAKİ GİBİ (INSERT BIBLIOGRAPHY TIKLAYARAK) OTOMATİK EKLEYEBİLİRSİNİZ.



NOT: BU KAYNAKLAR MENDELEY PROGRAMI İLE YAZILMADAN OTOMATİK OLUŞTURULMUŞTUR.

**MENDELEY** programının detaylı anlatımı **TEZ YAZIM KILAVUZU EK 9'da** mevcuttur.

### 7.1. NÜMERİK REFERANS TEKNİĞİ İÇİN ÖRNEK KAYNAK LİSTESİ

Kaynak listesi, tezdaki verilen sıraya göre numaralandırılarak aşağıdaki gibi düzenlenir. Türkçe yazılan tezlerde eser adı yazarlar ve özel isimler hariç *Cilt sayı sayfa sırası (ss) gibi kelimeler ve/veya kısaltmaları Türkçe kullanılır, vol. yerine c. no. yerine sayı ve pp. yerine ss. kullanılmalıdır.* İngilizce yazılan tezlerde ise tüm ifadeler İngilizce olmalıdır.

Bunun için **Mendeley** programının kurulup kullanılması tavsiye edilir. **Mendeley** programının detaylı anlatımı Tez Yazım Kılavuzunda EK 9’da mevcuttur. *Mendeley programında stil kaynağı olarak IEEE seçili olmalı ve Türkçe yazılan tezlerde dil ayarlarından mutlaka Turkish seçilmelidir.*

Mendeley programı referanslar kısmını otomatik olarak kendi oluşturmaktadır. Tez içindeki atıflar ve kaynak listesini otomatik olarak sıralamakta ve oluşturmaktadır. Manuel yazmaya gerek yoktur.

- [1] G. Pipeleers, B. Demeulenaere, J. Swevers, ve L. Vandenberghe, “Systems & Control Letters Extended LMI characterizations for stability and performance of linear systems”, Systems & Control Letters, c. 58, sayı 7, ss. 510–518, 2009.
- [2] B. Lu, F. Wu, ve S. W. Kim, “Switching LPV control of an F-16 aircraft via controller state reset”, IEEE Transactions on Control Systems Technology, c. 14, sayı 2, ss. 267–277, 2006.
- [3] V. Q. Leu, H. H. Choi, ve J. W. Jung, “Fuzzy sliding mode speed controller for PM synchronous motors with a load torque observer”, IEEE Transactions on Power Electronics, c. 27, sayı 3, ss. 1530–1539, 2012.
- [4] M. Alma, J. J. Martinez, I. D. Landau, ve G. Buche, “Design and tuning of reduced order H-infinity feedforward compensators for active vibration control”, IEEE Transactions on Control Systems Technology, c. 20, sayı 2, ss. 554–561, 2012.
- [5] K. Graichen, M. Treuer, ve M. Zeitz, “Swing-up of the double pendulum on a cart by feedforward and feedback control with experimental validation”, Automatica, c. 43, sayı 1, ss. 63–71, 2007.
- [6] X. Litrico, V. Fromion, ve G. Scorletti, “Robust feedforward boundary control of hyperbolic conservation laws”, Proceedings of the 45th IEEE Conference on Decision and Control, ss. 5311–5316, 2006.
- [7] I. Masubuchi ve I. Kurata, “Gain-scheduled control via filtered scheduling parameters”, Automatica, c. 47, sayı 8, ss. 1821–1826, 2011.

## 7.2. HARVARD REFERANS TEKNİĞİ İÇİN ÖRNEK KAYNAK LİSTESİ

Kaynak referansları Harvard Referans Kaynak Gösterim standartlarında eklenmelidir. *Konferans ve kitap kaynak listesi yazılırken sayfa sırası “(ss. 102-125)” şeklinde gösterilir.*

Türkçe yazılan tezlerde eser adı yazarlar ve özel isimler hariç *Cilt sayı sayfa sırası (ss) gibi kelimeler ve/veya kısaltmaları Türkçe kullanılır, vol. yerine c. no. yerine sayı ve pp. yerine ss. kullanılmalıdır.* İngilizce yazılan tezlerde ise tüm ifadeler İngilizce olmalıdır.

Bunun için **Mendeley** programının kurulup kullanılması tavsiye edilir. **Mendeley** programının detaylı anlatımı Tez Yazım Kılavuzunda EK 9'da mevcuttur. *Mendeley programında stil kaynağı olarak Harvard Educational Review seçili olmalı ve Türkçe yazılan tezler için dil ayarlarından mutlaka Turkish seçilmelidir.*

Mendeley programı referanslar kısmını otomatik olarak kendi oluşturmaktadır. Tez içindeki atıflar ve kaynak listesini otomatik olarak sıralamakta ve oluşturmaktadır. Manuel yazmaya gerek yoktur.

Agharkakli, A., Sabet, G., & Barouz, A. (2012). Simulation and analysis of passive and active suspension system using quarter car model for different road profile. *International Journal of Engineering Trends and Technology*, 3(5), 636–644.

Altun, Y. (2017). The road disturbance attenuation for quarter car active suspension system via a new static two-degree-of-freedom design. *An International Journal of Optimization and Control: Theories & Applications (IJOCTA)*, 7(2), 142–148.

Altun, Y., Erol, O., & Aktaş, M. (2017). Simulation and Analysis of Hydraulic-Pneumatic Quadruple Tank System. İçinde *International Conference on Hydraulics, Pneumatics, Tools, Sealing Elements, Fine Mechanics, Specific Electronic Equipment & Mechatronics–HERVEX 2017* (ss. 281–286). Băile Govora, Romania.

Chowdhury, D., Chattopadhyay, M., Roy, P., Lynch, K. M., Marchuk, N., Elwin, M. L., ... Manikandan, B. V. (2015). Speed control of Brushless DC motor using bat algorithm optimized Adaptive Neuro-Fuzzy Inference System. *Embedded Computing and Mechatronics with the PIC32*, 32, 279–285.

Feng, Y., & Yagoubi, M. (2017). Dilated Linear Matrix Inequalities. İçinde *Robust Control of Linear Descriptor Systems* (ss. 23–43). Springer.

Lauwerys, C., Swevers, J., & Sas, P. (2005). Robust linear control of an active suspension on a quarter car test-rig. *Control Engineering Practice*, 13(5), 577–586.

Roy, P., & Krishna Roy, B. (2015). Fractional order PI control applied to level control in coupled two tank MIMO system with experimental validation. *Control Engineering Practice*. <https://doi.org/10.1016/j.conengprac.2016.01.002>

Sinthipsomboon, K., Hunsacharoonroj, I., Khedari, J., Pongaen, W., & Pratumswan, P. (2011). A hybrid of fuzzy and fuzzy self-tuning PID controller for servo electro-



hydraulic system. İçinde *Proceedings of the 2011 6th IEEE Conference on Industrial Electronics and Applications, ICIEA 2011* (ss. 220–225).

Wang, K., He, P., Tang, J., & Chen, J. (2018). Static output feedback  $H_\infty$  control for active suspension system with input delay and parameter uncertainty. *Advances in Mechanical Engineering*, 10(7), 1687814018786581.

Zhao, P., & Nagamune, R. (2018). Discrete-Time State-Feedback Switching LPV Control with Separate Lyapunov Functions for Stability and Local Performance. İçinde *2018 Annual American Control Conference (ACC)* (ss. 2023–2028).

Zheng, J. ming, Zhao, S. dun, & Wei, S. guo. (2009). Application of self-tuning fuzzy PID controller for a SRM direct drive volume control hydraulic press. *Control Engineering Practice*, 17(12), 1398–1404.

#### **Makale Örnek:**

Agharkakli, A., Sabet, G., & Barouz, A. (2012). Simulation and analysis of passive and active suspension system using quarter car model for different road profile. *International Journal of Engineering Trends and Technology*, 3(5), 636–644.

Zheng, J. ming, Zhao, S. dun, & Wei, S. guo. (2009). Application of self-tuning fuzzy PID controller for a SRM direct drive volume control hydraulic press. *Control Engineering Practice*, 17(12), 1398–1404.

#### **Konferans Örnek:**

Altun, Y., Erol, O., & Aktaş, M. (2017). Simulation and Analysis of Hydraulic-Pneumatic Quadruple Tank System. İçinde *International Conference on Hydraulics, Pneumatics, Tools, Sealing Elements, Fine Mechanics, Specific Electronic Equipment &*

Sinthipsomboon, K., Hunsacharoonroj, I., Khedari, J., Pongaen, W., & Pratumswan, P. (2011). A hybrid of fuzzy and fuzzy self-tuning PID controller for servo electro-hydraulic system. İçinde *Proceedings of the 2011 6th IEEE Conference on Industrial Electronics and Applications, ICIEA 2011* (ss. 220–225).

Zhao, P., & Nagamune, R. (2018). Discrete-Time State-Feedback Switching LPV Control

with Separate Lyapunov Functions for Stability and Local Performance. İçinde *2018 Annual American Control Conference (ACC)* (ss. 2023–2028).

**Kitap Örneği:**

Feng, Y., & Yagoubi, M. (2017). Dilated Linear Matrix Inequalities. İçinde *Robust Control of Linear Descriptor Systems* (ss. 23–43). Springer.

## 8. SONUÇLAR VE ÖNERİLER

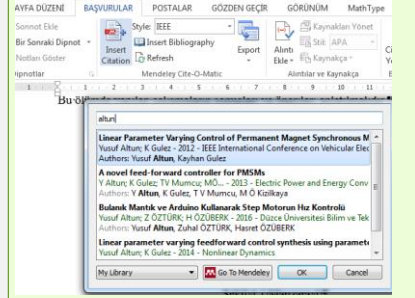
(SONUÇ BÖLÜMÜ ZORUNLUDUR).

Elde edilen bilgilerin ışığında varılan sonuç/sonuçlar *açık, kısa ve anlaşılır bir tarzda* yazılmalı, araştırmanın amacının ne ölçüde gerçekleştiği; araştırmacının bir önerisi var ise belirtilmelidir. Yapılacak öneriler araştırmanın amacı ve sonuçlarıyla doğrudan bağlantılı olmalıdır. *Bu bölümde şekil ve çizelgelere yer verilmez.*

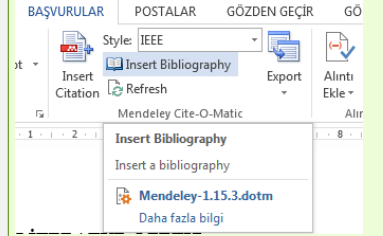
## 9. KAYNAKLAR

- [1] B. Lu, F. Wu, ve S. W. Kim, "Switching LPV control of an F-16 aircraft via controller state reset", *IEEE Transactions on Control Systems Technology*, c. 14, sayı 2, ss. 267–277, 2006.
- [2] V. Q. Leu, H. H. Choi, ve J. W. Jung, "Fuzzy sliding mode speed controller for PM synchronous motors with a load torque observer", *IEEE Transactions on Power Electronics*, c. 27, sayı 3, ss. 1530–1539, 2012.
- [3] M. Alma, J. J. Martinez, I. D. Landau, ve G. Buche, "Design and tuning of reduced order H-infinity feedforward compensators for active vibration control", *IEEE Transactions on Control Systems Technology*, c. 20, sayı 2, ss. 554–561, 2012.
- [4] K. Graichen, M. Treuer, ve M. Zeitz, "Swing-up of the double pendulum on a cart by feedforward and feedback control with experimental validation", *Automatica*, c. 43, sayı 1, ss. 63–71, 2007.
- [5] X. Litrico, V. Fromion, ve G. Scorletti, "Robust feedforward boundary control of hyperbolic conservation laws", *Proceedings of the 45th IEEE Conference on Decision and Control*, ss. 5311–5316, 2006.
- [6] I. Masubuchi ve I. Kurata, "Gain-scheduled control via filtered scheduling parameters", *Automatica*, c. 47, sayı 8, ss. 1821–1826, 2011.

**Açıklamalı [a34]: KAYNAKLAR 1 SATIR ARALIĞI OLMALIDIR.**  
REFERANSLAR IEEE STANDARTLARINDA EKLENMELİDİR. BUNUN İÇİN MENDELEY PROGRAMININ KURULUP KULLANILMASI TAVŞIYE EDİLİR. BU PROGRAMDA IEEE STİLİNİ SEÇMELİSİNİZ.  
MENDELEY PROGRAMI BU REFERANSLAR KISMINI OTOMATİK OLARAK KENDİ KOYMAKTADIR.  
REFERANSLARI METİN İÇİNDE AŞAĞIDAKİ GİBİ EKLEDİĞİMİZDE OTOMATİK OLARAK KAYNAKLAR NUMARALANDIRILACAK VE DÜZENLENECEKTİR.



ENSON KAYNAKLAR KISMINA EKLERKEN DE AŞAĞIDAKİ GİBİ (INSERT BIBLIOGRAPHY) OTOMATİK EKLEYEBİLİRSİNİZ.



NOT: BU KAYNAKLAR MENDELEY PROGRAMI İLE YAZILMADAN OTOMATİK OLUŞTURULMUŞTUR.

## 10.EKLER

### 10.1. EK 1: BAŞLIK ADI

Bu bölüm varsa Eklerin bulunduğu kısımdır. Başlıklar burada olduğu gibi olmalıdır. Sadece kopyalayıp çoğalttığınızda otomatik numaralandırılır. Tüm denklemler şekiller, çizelgeler vs aynı şekilde kopyalanarak çoğaltılabilir.

Paragraf.

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (10.1)$$

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (10.2)$$

Paragraf.

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (10.3)$$

Paragraf.



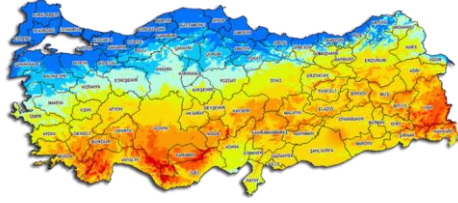
Şekil 10.1. Manzara 5.

Paragraf.

**Açıklamalı [p35]:** EKLER ANA VE ARA BAŞLIKLARI BURADA OLDUĞU GİBİ NUMARALANDIRILMALIDIR.. BURADAKİ NUMARALANDIRMALAR OTOMATİK OLUP, KOPYALAYIP YAPIŞTIRILARAK ÇOĞALTILABİLİR.

**Açıklamalı [p36]:** TÜM BAŞLIKLAR KOPYALANIP KULLANILDIĞINDA OTOMATİK OLARAK NUMARALANDIRILACAKTIR.

**Açıklamalı [u37]:** BAŞLIKLAR HER BİR EK İÇİN BU ŞEKİLDE OLMALIDIR. KOPYALANARAK ÇOĞALTILABİLİR.



Harita 10.1. Harita 2.

Paragraf.

Çizelge 10.1. Birimler β.

Birim Sistemi	Kütle (m)	İvme (a)	Kuvvet (F)
SI	kg	$m/s^2$	$kg\ m/s^2$ (N)
cgs	g	$cm/s^2$	$g\ cm/s^2$ (dyn)

**Açıklamalı [a38]:** (ÇİZELGE, ŞEKİL VE DENKLEM NUMARALARI OTOMATİK OLARAK ARTMAKTADIR. SADECE BUNLARI TEKRAR KOPYALAYIP ÇOĞALTABİLİRSİNİZ, DEĞİŞİKLİKLERİ GÜNCELLEMELİK İÇİN BASKI ÖNİZLE ( ) SİMGESİNE TIKLAMANIZ YETERLİDİR)  
 [Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açıklamayı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]

Paragraf.

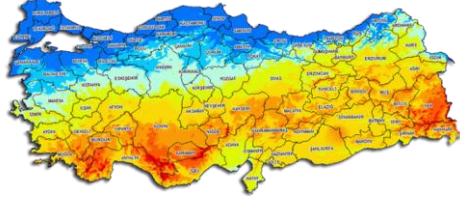


Şekil 10.2. Manzara 5.



Şekil 10.3. Manzara 5.

Paragraf.



Harita 10.2. Harita 2.

## 10.2. EK 2: BAŞLIK ADI

Bu bölüm varsa Eklerin bulunduğu kısımdır. Başlıklar burada olduğu gibi olmalıdır. Sadece kopyalayıp çoğalttığınızda otomatik numaralandırılır. Tüm denklemler şekiller, çizelgeler vs aynı şekilde kopyalanarak çoğaltılabilir.

Paragraf.

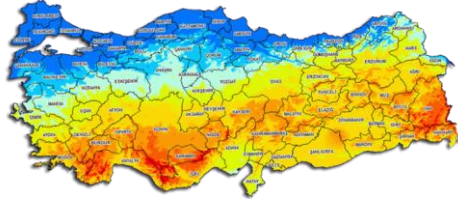
$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (10.4)$$

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (10.5)$$

Paragraf.

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (10.6)$$

Paragraf.



Harita 10.3. Harita 2.

Paragraf.

Çizelge 10.2. Birimler  $\beta$ .

Birim Sistemi	Kütle (m)	İvme (a)	Kuvvet (F)
SI	kg	m/s <sup>2</sup>	kg m/s <sup>2</sup> (N)
cgs	g	cm/s <sup>2</sup>	g cm/s <sup>2</sup> (dyn)

Paragraf.

**Açıklamalı [u39]:** Başlıklar her bir ek için bu şekilde olmalıdır.

**Açıklamalı [a40]:** (ÇİZELGE, ŞEKİL VE DENKLEM NUMARALARI OTOMATİK OLARAK ARTMAKTADIR. SADECE BUNLARI TEKRAR KOPYALAYIP ÇOĞALTABİLİRSİNİZ, DEĞİŞİKLİKLERİ GÜNCELLEMELİK İÇİN BASKI ÖNİZLE ( ) SİMGESİNE TIKLAMANIZ YETERLİDİR)  
[Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açıklamayı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]





Şekil 10.4. Manzara 5.



Şekil 10.5. Manzara 5.

Paragraf.



Harita 10.4. Harita 2.

### 10.3. EK 3: BAŞLIK ADI

**Açıklamalı [u41]:** Başlıklar her bir ek için bu şekilde olmalıdır.

Bu bölüm varsa Eklerin bulunduğu kısımdır. Başlıklar burada olduğu gibi olmalıdır. Sadece kopyalayıp çoğalttığınızda otomatik numaralandırılır. Tüm denklemler şekiller, çizelgeler vs aynı şekilde kopyalanarak çoğaltılabilir.

Paragraf.

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (10.7)$$

$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (10.8)$$

Paragraf.

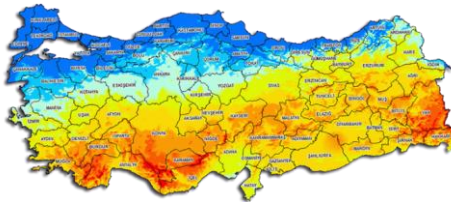
$$\theta(t) \in R: \underline{\theta}_i \leq \theta(t) \leq \bar{\theta}_i, \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (10.9)$$

Paragraf.



Şekil 10.6. Manzara 5.

Paragraf.



Harita 10.5. Harita 2.

Paragraf.

Çizelge 10.3. Birimler β.

Birim Sistemi	Kütle (m)	İvme (a)	Kuvvet (F)
SI	kg	m/s <sup>2</sup>	kg m/s <sup>2</sup> (N)
cgs	g	cm/s <sup>2</sup>	g cm/s <sup>2</sup> (dyn)

**Açıklamalı [a42]:** (ÇİZELGE, ŞEKİL VE DENKLEM NUMARALARI OTOMATİK OLARAK ARTMAKTADIR. SADECE BUNLARI TEKRAR KOPYALAYIP ÇOĞALTABİLİRSİNİZ. DEĞİŞİKLİKLERİ GÜNCELLEMEK İÇİN BASKI ÖNİZLE ( ) SİMGESİNE TIKLAMANIZ YETERLİDİR)  
[Bu açıklama notlarını silmek için sağ tuş açıklamayı sil seçeneğini tıklamanız yeterlidir.]

Paragraf.



Şekil 10.7. Manzara 5.



Şekil 10.8. Manzara 5.

Paragraf.



Harita 10.6. Harita 2.

## ÖZGEÇMİŞ

Açıklamalı [U43]: ÖZGEÇMİŞ  
NUMARALANDIRILMAYACAKTIR.

### KİŞİSEL BİLGİLER

Adı Soyadı :

Doğum Tarihi ve Yeri :

Yabancı Dili :

E-posta :

### ÖĞRENİM DURUMU

Derece	Alan	Okul/Üniversite	Mezuniyet Yılı
Doktora	Bilgisayar Müh.	...Üniversitesi	2017
Y. Lisans	Elektrik Elektronik Müh.	...Üniversitesi	2012
Lisans	Elektrik Elektronik Müh.	...Üniversitesi	2010
Lise		... Lisesi	2006

### YAYINLAR