

Prof.Dr. AHMET YAZICI

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 222 239 3750](tel:+902222393750)

Fax Telefonu: [+90 222 239 3613](tel:+902222393613)

E-posta: ayazici@ogu.edu.tr

Web: <https://cisar.ogu.edu.tr/>

Posta Adresi: Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Teknoloji ve İnovasyon Merkezi (TİM) Binası (ESOGÜ Otel Sırası), Kat 1 (Akıl Sistemler Uygulama ve Araştırma Merkezi), Meşelik Kampüsü, 26480, Eskişehir, Türkiye.

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: OwbTeWUAAAAJ

ORCID: 0000-0001-5589-2032

Publons / Web Of Science ResearcherID: ABE-9333-2021

ScopusID: 15836109300

Yoksis Araştırmacı ID: 17265

Biyografi

Ahmet Yazıcı 2005 yılında Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümünde Doktora eğitimi tamamladı. 2007 yılında doktora sonrası araştırmalara için misafir araştırmacı olarak Ohio State Üniversitesi'nde bulundu. Burada, uluslararası otomotiv araç yarışı olan Darpa Urban Challenge-2007'e katılan OSU-ACT takım çalışmalarına katkıda bulundu. 2010-2015 yılları arasında Osmangazi Teknopark'ta kurulan ilk firmanın AR-GE Müdürlüğü görevini yürüttü. 2005 yılından beri ESOGÜ Bilgisayar Mühendisliği bölümünde öğretim üyesi olarak görev yapmakta olup, 2007-2019 yılları arasında Bilgisayar Yazılım Anabilim Dalı Başkanlığı, 2015-2018 yılları arasında ise ESOGÜ Bilgisayar Mühendisliği Bölüm Başkanlığı'nı yürüttü.

2016 yılında ESOGÜ Akıllı Fabrika ve Robotik Laboratuvarı (IFARLAB, ifarlab.ogu.edu.tr) kuruculuğu yapıp bu laboratuvara AB Ufuk2020, Tübitak proje fonları başta olmak üzere 20'den fazla özel firma ile Endüstriyel sistemler alanında ulusal ve uluslararası araştırma ve geliştirme çalışmaları yürütmektedir. Aynı zamanda "ECS SRA / Digital Industry 2022" strateji dokümanında Yapay Zeka'nın endüstriyel uygulamaları alt bölümünün hazırlanmasında katkı da bulunmaktadır. 2020 yılında ESOGÜ Akıllı Sistemler Uygulama ve Araştırma Merkezi (cisar.ogu.edu.tr) kuruculuğu'nu yapmış olup burada Yapay Zeka'nın farklı endüstriyel uygulamalarına yönelik Türkiye ve Avrupa sektör ile ortaklaşa araştırma çalışmaları yürütmektedir.

Eğitim Bilgileri

Doktora, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (Dr), Türkiye 2001 - 2005

Yüksek Lisans, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YL) (Tezli), Türkiye 1998 - 2001

Lisans, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1993 - 1998

Yaptığı Tezler

Doktora, Doğrusal olmayan programlama yöntemlerinin sistem denetiminde kullanımı, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi,

Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (Dr), 2005

Yüksek Lisans, Kayma Kipli Kontrol Yaklaşımının Ters sarkaç Sistemine Uygulanması, Eskişehir Osmangazi

Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YL) (Tezli), 2000

Araştırma Alanları

Robotik ve Mekatronik Sistemler, Yapay Zeka, Bilgisayarda Öğrenme ve Örüntü Tanıma, Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Prof.Dr., Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği, 2021 - Devam Ediyor

Doç.Dr., Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği, 2015 - 2021

Yrd.Doç.Dr., Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği, 2007 - 2015

Uzman, The Ohio State University, College Of Engineering, Electrical And Computer Engineering, 2007 - 2007

Araştırma Görevlisi, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Elektrik Elektronik Mühendisliği Bölümü, 1998 - 2006

Akademik İdari Deneyim

Merkez Müdürü, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Rektörlük, Akıllı Sistemler Uygulama ve Araştırma Merkezi, 2020 -

Devam Ediyor

Uygulama ve Araştırma Merkezi Yönetim Kurulu Üyesi, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Rektörlük, 2014 - 2020

Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2010 - 2019

Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2015 - 2018

Bölüm Kalite Komisyonu Başkanı, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği, 2010 - 2018

Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2013 - 2015

Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2007 - 2010

Yönetilen Tezler

Yazıcı A., Sarıcıçek I., Elektrikli Araçlar için Pekiştirmeli Öğrenme Tabanlı Rota Planlama, Doktora, Ö.ASLAN(Öğrenci), 2022

Yazıcı A., Çınar E., FİLO TABANLI VERİ ODAKLI HATA TEŞHİS SİSTEMİ GELİŞTİRİLMESİ, Yüksek Lisans, M.YILMAZ(Öğrenci), 2020

Yavuz H. S., Yazıcı A., Otonom taşıyıcı araçlar için yüksek çözünürlüklü harita güncelleme, Yüksek Lisans, M.OĞUZ(Öğrenci), 2018

Yazıcı A., Eğitim ve araştırma amaçlı gezgin robot geliştirilmesi, Yüksek Lisans, M.AKÇAKOCA(Öğrenci), 2017

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. Unsupervised dissimilarity-based fault detection method for autonomous mobile robots

KASAP M., Yılmaz M., ÇİNAR E., YAZICI A.

Autonomous Robots, cilt.47, sa.8, ss.1503-1518, 2023 (SCI-Expanded)

II. An IoT-Based Monitoring System for Induction Motor Faults Utilizing Deep Learning Models

Irgat E., ÇİNAR E., Ünsal A., YAZICI A.

- Journal of Vibration Engineering and Technologies, cilt.11, sa.7, ss.3579-3589, 2023 (SCI-Expanded)
- III. A novel conflict free routing with multi pickup delivery tasks for autonomous vehicles
SARIÇEK İ., YAZICI A., ASLAN Ö.
ROBOTIC INTELLIGENCE AND AUTOMATION, cilt.43, ss.191-206, 2023 (SCI-Expanded)
- IV. An Online Distance Tracker for Verification of Robotic Systems' Safety
Guclu E., ÖRNEK Ö., ÖZKAN M., YAZICI A., Demirci Z.
Sensors (Basel, Switzerland), cilt.23, sa.6, 2023 (SCI-Expanded)
- V. Runtime Verification for Anomaly Detection of Robotic Systems Security
KIRCA Y. S., DEĞIRMENÇİ E., Demirci Z., YAZICI A., ÖZKAN M., Ergun S., Kanak A.
Machines, cilt.11, sa.2, 2023 (SCI-Expanded)
- VI. Safety Verification of Multiple Industrial Robot Manipulators with Path Conflicts Using Model Checking
ÖZKAN M., Demirci Z., ASLAN Ö., YAZICI A.
Machines, cilt.11, sa.2, 2023 (SCI-Expanded)
- VII. Prognostics-aware multi-robot route planning to extend the lifetime
Yayan U., Yazıcı A., Sarıçek İ.
KUWAIT JOURNAL OF SCIENCE, cilt.49, sa.4, ss.1-20, 2022 (SCI-Expanded)
- VIII. Multisensory data fusion-based deep learning approach for fault diagnosis of an industrial autonomous transfer vehicle
GÜLTEKİN Ö., ÇİNAR E., ÖZKAN K., YAZICI A.
Expert Systems with Applications, cilt.200, 2022 (SCI-Expanded)
- IX. Real-Time Fault Detection and Condition Monitoring for Industrial Autonomous Transfer Vehicles Utilizing Edge Artificial Intelligence
Gültekin Ö., Çınar E., Özkan K., Yazıcı A.
SENSORS, cilt.22, sa.9, 2022 (SCI-Expanded)
- X. A novel deep learning approach for intelligent fault diagnosis applications based on time-frequency images
Gültekin Ö., Çınar E., Özkan K., Yazıcı A.
NEURAL COMPUTING & APPLICATIONS, cilt.34, sa.6, ss.4803-4812, 2022 (SCI-Expanded)
- XI. Energy efficient routing and task scheduling for autonomous transfer vehicles in intra logistics
SARIÇEK İ., Keser S., Cibi A., Ozdemir T., YAZICI A.
Kuwait Journal of Science, cilt.49, sa.1, 2022 (SCI-Expanded)
- XII. The VALU3S ECSEL project: Verification and validation of automated systems safety and security
Agirre J., Etxeberria L., Barbosa R., Basagiannis S., Giantamidis G., Bauer T., Ferrari E., Labayen Esnaola M., Orani V., Öberg J., et al.
Microprocessors and Microsystems, cilt.87, 2021 (SCI-Expanded)
- XIII. High-definition map update framework for intelligent autonomous transfer vehicles
Tas M. O., YAVUZ H. S., YAZICI A.
JOURNAL OF EXPERIMENTAL & THEORETICAL ARTIFICIAL INTELLIGENCE, cilt.33, sa.5, ss.847-865, 2021 (SCI-Expanded)
- XIV. Visual object detection for autonomous transport vehicles in smart factories
Gengeç N., Eker O., ÇEVİKALP H., YAZICI A., YAVUZ H. S.
Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, cilt.29, sa.4, ss.2101-2115, 2021 (SCI-Expanded)
- XV. RELIABILITY-BASED MULTI-ROBOT ROUTE PLANNING
Yayan U., YAZICI A.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION, cilt.34, sa.3, ss.266-272, 2019 (SCI-Expanded)
- XVI. A Multi-Criteria Decision Strategy to Select a Machine Learning Method for Indoor Positioning System
YAZICI A., BOZKURT KESER S., GÜNAL S., Yayan U.
INTERNATIONAL JOURNAL ON ARTIFICIAL INTELLIGENCE TOOLS, cilt.27, sa.5, 2018 (SCI-Expanded)
- XVII. An F-Score-Weighted Indoor Positioning Algorithm Integrating WiFi and Magnetic Field Fingerprints

- BOZKURT KESER S., YAZICI A., GÜNAL S.
MOBILE INFORMATION SYSTEMS, cilt.2018, 2018 (SCI-Expanded)
- XVIII. **A Low Cost Ultrasonic Based Positioning System for the Indoor Navigation of Mobile Robots**
Yayan U., Yucel H., YAZICI A.
JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS, cilt.78, ss.541-552, 2015 (SCI-Expanded)
- XIX. **A Dynamic Path Planning Approach for Multirobot Sensor-Based Coverage Considering Energy Constraints**
YAZICI A., Kirlik G., PARLAKTUNA O., SİPAHİOĞLU A.
IEEE TRANSACTIONS ON CYBERNETICS, cilt.44, sa.3, ss.305-314, 2014 (SCI-Expanded)
- XX. **A Smooth Tour Construction Approach for a Mobile Robot with Kinematic Constraints**
YAZICI A.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS, cilt.10, 2013 (SCI-Expanded)
- XXI. **A solution to security constrained non-convex economic dispatch problem by modified subgradient algorithm based on feasible values**
FADIL S., YAZICI A., URAZEL B.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ELECTRICAL POWER & ENERGY SYSTEMS, cilt.43, sa.1, ss.849-858, 2012 (SCI-Expanded)
- XXII. **A pattern-based genetic algorithm for multi-robot coverage path planning minimizing completion time**
KAPANOĞLU M., Alikalfa M., ÖZKAN M., YAZICI A., PARLAKTUNA O.
JOURNAL OF INTELLIGENT MANUFACTURING, cilt.23, sa.4, ss.1035-1045, 2012 (SCI-Expanded)
- XXIII. **A nonlinear programming technique to compute a tight lower bound for the real structured singular value**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A., Kasimbeyli R.
OPTIMIZATION AND ENGINEERING, cilt.12, sa.3, ss.445-458, 2011 (SCI-Expanded)
- XXIV. **A Security-constrained Economic Power Dispatch Technique Using Modified Subgradient Algorithm Based on Feasible Values and Pseudo Scaling Factor for a Power System Area Including Limited Energy Supply Thermal Units**
FADIL S., YAZICI A., URAZEL B.
ELECTRIC POWER COMPONENTS AND SYSTEMS, cilt.39, sa.16, ss.1748-1768, 2011 (SCI-Expanded)
- XXV. **Energy constrained multi-robot sensor-based coverage path planning using capacitated arc routing approach**
SİPAHİOĞLU A., Kirlik G., PARLAKTUNA O., YAZICI A.
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, cilt.58, sa.5, ss.529-538, 2010 (SCI-Expanded)
- XXVI. **A Multi-Robot Control Architecture for Fault-Tolerant Sensor-Based Coverage**
ÖZKAN M., Kirlik G., PARLAKTUNA O., Yufka A., YAZICI A.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS, cilt.7, sa.1, ss.67-74, 2010 (SCI-Expanded)
- XXVII. **Heuristic-Based Dynamic Route Planning Method for a Homogeneous Multi-robot Team**
YAZICI A., SİPAHİOĞLU A., PARLAKTUNA O.
ADVANCED ROBOTICS, cilt.23, sa.3, ss.269-287, 2009 (SCI-Expanded)
- XXVIII. **Real-time tour construction for a mobile robot in a dynamic environment**
SİPAHİOĞLU A., YAZICI A., PARLAKTUNA O., GÜREL U.
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, cilt.56, sa.4, ss.289-295, 2008 (SCI-Expanded)
- XXIX. **A VRP-based route planning for a mobile robot group**
PARLAKTUNA O., SİPAHİOĞLU A., YAZICI A.
Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, cilt.15, sa.2, ss.187-197, 2007 (SCI-Expanded)
- XXX. **A linear-programming-based sliding-mode control design for stabilization of a double-inverted pendulum**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, cilt.220, ss.315-321, 2006 (SCI-Expanded)

- XXXI. **Nonlinear programming-based sliding mode control with an application in the stabilization of an Acrobot**
YAZICI A., KARAMANCIÖĞLU A., Gasimov R.
ENGINEERING OPTIMIZATION, cilt.38, sa.1, ss.113-127, 2006 (SCI-Expanded)
- XXXII. **A nonlinear programming approach for the sliding mode control design**
Gasimov R., KARAMANCIÖĞLU A., YAZICI A.
APPLIED MATHEMATICAL MODELLING, cilt.29, sa.11, ss.1135-1148, 2005 (SCI-Expanded)
- XXXIII. **A nonlinear programming technique to compute the real structured singular value**
YAZICI A., KARAMANCIÖĞLU A., GASIMOV R.
Applied And Computational Mathematics, cilt.4, sa.1, 2005 (SCI-Expanded)

Düger Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **An Analysis of DoS Attack on Robot Operating System**
DEĞİRMENÇİ E., KIRCA Y. S., YOLAÇAN E. N., YAZICI A.
Gazi University Journal of Science, cilt.36, sa.3, ss.1050-1069, 2023 (ESCI)
- II. **SERİ ÜRETİM HATLARINDA GÜVENİLİRLİK ANALİZİ İLE DURUMSAL FARKINDALIĞIN ARTIRILMASI**
Öz D., Edizkan R., Yazıcı A.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi mühendislik ve mimarlık fakültesi dergisi (online), cilt.31, sa.2, ss.630-643, 2023
(Hakemli Dergi)
- III. **İnsan-Robot Etkileşimi Çalışmalarına yönelik İnsanın OctoMap ile Çoklu Çözünürlüklü Modellemesi**
ÖRNEK Ö., YAZICI A., Ozkan M.
Dokuz Eylül Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Fen ve Mühendislik Dergisi, cilt.25, sa.74, ss.303-316, 2023
(Hakemli Dergi)
- IV. **MARVer: Robotik Sistemlerin Emniyetini Doğrulama Aracı**
Demirci Z., Özkan M., Şahin M. T., Ergün H. C., Yazıcı A.
cilt.1, sa.1, ss.300-305, 2022 (Hakemli Dergi)
- V. **GEZGİN ROBOTLARIN İÇ ORTAMDA SEYRÜSEFERİ İÇİN SIKI BAĞLI BİR BAŞ AÇISI VE KONUMLANDIRMA SİSTEMİ**
Yücel H., Edizkan R., Yazıcı A.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi mühendislik ve mimarlık fakültesi dergisi (online), cilt.29, sa.3, ss.346-355, 2021
(Hakemli Dergi)
- VI. **Verification and validation of an automated robot inspection cell for automotive body-in-white: a use case for the VALU3S ECSEL project**
Kanak A., Ergün S., Yazıcı A., Özkan M., Çokünlü G., Yayın U.
Open Research Europe, cilt.1, sa.115, ss.1-20, 2021 (Scopus)
- VII. **KESTİRİMCİ BAKIMDA MAKİNE ÖĞRENMESİ: LİTERATÜR ARAŞTIRMASI**
Dündar D. R., SARIÇİÇEK İ., ÇİNAR E., YAZICI A.
ESOGÜ Mühendislik Mimarlık Fakültesi Dergisi, cilt.29, sa.2, ss.256-276, 2021 (Hakemli Dergi)
- VIII. **KESTİRİMCİ BAKIMDA MAKİNE ÖĞRENMESİ: LİTERATÜR ARAŞTIRMASI**
Dündar D. R., ÇİNAR E., SARIÇİÇEK İ., YAZICI A.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi mühendislik ve mimarlık fakültesi dergisi (online), cilt.29, sa.2, ss.256-276, 2021
(Hakemli Dergi)
- IX. **BAKIM FAALİYETLERİНИ DİKKATE ALAN MAKİNE ÇİZELGELEME: LİTERATÜR ARAŞTIRMASI**
DÜNDAR D. R., SARIÇİÇEK İ., YAZICI A.
Uludağ University Journal of The Faculty of Engineering, cilt.26, sa.2, ss.737-756, 2021 (Hakemli Dergi)
- X. **AN EXPERIMENTAL EVALUATION OF INTELLIGENT FAULT DETECTION AND CLASSIFICATION FOR INDUCTION MOTORS UTILIZING MACHINE LEARNING APPROACHES**
KASAP M., ÇİNAR E., YAZICI A., ÖZKAN K.
ESOGÜ Müh Mim Fak Derg, cilt.29, sa.2, ss.126-136, 2021 (Hakemli Dergi)

- XI. **VERİ ODAKLI HATA TEŞHİS SİSTEMİ GELİŞTİRİLMESİ**
Yılmaz M., Yazıcı A., Çinar E.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi Mühendislik Mimarlık Fakültesi Dergisi, cilt.28, ss.289-298, 2020 (Hakemli Dergi)
- XII. **İÇ LOJİSTİKTE OTONOM ROBOTLAR İÇİN GÖREV PLANLAMASI**
BOZKURT KESER S., SARIÇİÇEK İ., YAZICI A.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi Mühendislik ve Mimarlık Fakültesi Dergisi, cilt.28, sa.2, ss.94-106, 2020 (Hakemli Dergi)
- XIII. **Akıllı Fabrikalardaki Otonom Taşıyıcılar için Bulanık Mantık Tabanlı Anomali Tespiti**
ÖRNEK Ö., GÜLBANDILAR E., YAZICI A.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi Mühendislik ve Mimarlık Fakültesi Dergisi, cilt.28, sa.1, ss.53-61, 2020 (Hakemli Dergi)
- XIV. **Trafik Ağlarında Anomali Tespiti**
ÖRNEK Ö., YAZICI A., VATAN S., SARIOĞLU S.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi Mühendislik ve Mimarlık Fakültesi Dergisi, cilt.26, sa.3, ss.132-138, 2018 (Hakemli Dergi)
- XV. **A V2V System Module for Inter Vehicle Communication**
özdemir ö., kılıç i., YAZICI A., ÖZKAN K.
Applied Mechanics and Materials, cilt.850, ss.16-22, 2016 (Hakemli Dergi)
- XVI. **A MULTI CRITERIA HEURISTIC ALGORITHM FOR PERSONALIZED ROUTE PLANNING**
BOZKURT KESER S., YAZICI A., GÜNAL S.
Anadolu University Journal of Science and Technology-A Applied Sciences and Engineering, cilt.17, sa.2, ss.299-313, 2016 (Hakemli Dergi)
- XVII. **A priori verification and validation study of RFKON database**
BOZKURT KESER S., Yayan U., YAZICI A., GÜNAL S.
International Journal of Computer Science: Theory and Application, cilt.5, ss.20-27, 2016 (Hakemli Dergi)
- XVIII. **Nonlinear Model Predictive Swing-Up and Stabilizing Sliding Mode Controllers**
KAHVECİOĞLU S., KARAMANCIOĞLU A., YAZICI A.
World Academy of Science Engineering and Technology, cilt.3, sa.9, ss.1041-1046, 2009 (Hakemli Dergi)
- XIX. **A Nonlinear Programming Approach For The Swing Up Control Problem**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A.
Journal of Engineering and Architectural Faculty of Eskişehir Osmangazi University, cilt.21, sa.2, ss.109-124, 2008 (Hakemli Dergi)
- XX. **Doğrusal kuadratik control altındaki ters sarkaç sisteminin gürbüzlük incelenmesi**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A.
Dumlupınar Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, sa.10, ss.75-86, 2006 (Hakemli Dergi)
- XXI. **Structured robust stability analysis of an inverted pendulum system with a fixed feedback**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A.
ESOGÜ Mühendislik-Mimarlık Fakültesi Dergisi, cilt.18, sa.2, ss.55-70, 2005 (Hakemli Dergi)

Kitap & Kitap Bölümleri

- I. **Anormal Durum Tespiti Uygulamaları**
DEĞİRMENÇİ E., ÖRNEK Ö., YAZICI A.
Yapay Zeka ve Büyük Veri: Endüstri 4.0 ve Yapay Zeka, Sağıroğlu Şeref, Demirezen Mustafa Umut, Yazıcı Ahmet, Editör, Nobel Yaynevi, ss.215-242, 2021
- II. **Otonom Robot Uygulamaları**
ÖZKAN M., YAZICI A.
Yapay Zeka ve Büyük Veri: Endüstri 4.0 ve Yapay Zeka, Sağıroğlu Şeref, Demirezen Mustafa Umut, Yazıcı Ahmet, Editör, Nobel Yaynevi, ss.51-82, 2021
- III. **İç ortam Konumlandırma Sistemleri ve Konum Tabanlı Uygulamalar**

YAZICI A., BOZKURT KESER S., YAYAN U.

Yapay Zeka ve Büyük Veri: Endüstri 4.0 ve Yapay Zeka, Sağıroğlu Şeref, Demirezen Mustafa Umut, Yazıcı Ahmet, Editör, Nobel Yaynevi, ss.183-214, 2021

IV. Otonom Robot Uygulamaları

ÖZKAN M., YAZICI A.

Yapay Zekâ ve Büyük Veri Kitap Serisi 2: YAPAY ZEKÂ VE BÜYÜK VERİ: ENDÜSTRİ 4.0 VE YAPAY ZEKÂ, Sağıroğlu Şeref, Demirezen Mustafa Umut, Yazıcı Ahmet, Editör, Nobel Akademik Yayıncılık, Ankara, ss.51-79, 2021

V. Endüstriyel Uygulamalarda Yapay Zeka

YAZICI A.

Yapay Zeka ve Büyük Veri: Endüstri 4.0 ve Yapay Zeka, Sağıroğlu Şeref, Demirezen Mustafa Umut, Yazıcı Ahmet, Editör, Nobel Yaynevi, ss.1-18, 2021

VI. Veri tabanı Programlamaya Giriş

YAZICI A.

Veritabanı Programlama, S.Aydın, G. Öztürk, Editör, AÜ Basımevi, Eskişehir, ss.2-19, 2016

VII. T-SOL Programlama

YAZICI A.

Veritabanı Programlama, S.Aydın, G. Öztürk, Editör, AÜ Basımevi, Eskişehir, ss.20-39, 2016

VIII. Saklı Yordam ve Fonksiyon Kullanımı

YAZICI A.

Veritabanı Programlama, S.Aydın, G. Öztürk, Editör, AÜ Basımevi, Eskişehir, ss.40-57, 2016

IX. Pattern-Based Genetic Algorithm Approach to Coverage Path Planning for Mobile Robots

KAPANOĞLU M., ÖZKAN M., YAZICI A., PARLAKTUNA O.

Computational Science – ICCS 2009, Allen, G., Nabrzyski, J., Seidel, E., van Albada, G.D., Dongarra, J., Sloot, P.M.A., Editör, SPRINGER, ss.33-42, 2009

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

I. Developing an Integrated Runtime Verification for Safety and Security of Industrial Robot Inspection System

DEĞİRMENÇİ E., KIRCA Y. S., ÖRNEK Ö., Bulut M., Kahraman S., ÖZKAN M., YAZICI A.

Proceedings of the 24th Annual Conference Towards Autonomous Robotic Systems, TAROS 2023, Cambridge, İngiltere, 13 - 15 Eylül 2023, cilt.14136 LNAI, ss.126-137

II. Online Motion Analyzer (OMA): A Software Service for Runtime Verification of Robotic Systems' Safety

Kahraman S., Bulut M., DEĞİRMENÇİ E., KIRCA Y. S., ÖZKAN M., YAZICI A.

31st IEEE Conference on Signal Processing and Communications Applications (SIU), İstanbul, Türkiye, 5 - 08 Temmuz 2023

III. Elektrikli Araçlar İçin Rota Planlama Üzerine Bir Derleme

ASLAN Ö., YAZICI A., SARIÇİÇEK İ.

2. International Black Sea Modern Scientific Research Congress, Rize, Türkiye, 21 - 22 Aralık 2022, ss.1-15

IV. Graph-Based Anomaly Detection Approach for an Autonomous Mobile Robot

Yılmaz M., ÇİNAR E., YAZICI A.

10th International Conference on Advanced Technologies (ICAT'22), Türkiye, 25 - 27 Kasım 2022

V. MARVer: Robotik Sistemlerin Emniyetini Doğrulama Aracı

DEMİRCİ Z., ÖZKAN M., Şahin M. T., ERGUN H. C., YAZICI A.

TOK'2022 Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Elazığ, Türkiye, 15 - 18 Eylül 2022

VI. Robotik Sistem Güvenliğinin Doğrulaması için ROS Tabanlı Saldırı Aracı

KIRCA Y. S., DEĞİRMENÇİ E., YAZICI A., ÖZKAN M.

TOK'2022 Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Elazığ, Türkiye, 15 - 18 Eylül 2022

VII. RDF-Based Semantic for Condition Monitoring of Autonomous Mobile Robot

- Yılmaz M., ÇİNAR E., YAZICI A.
2021 2nd International Informatics and Software Engineering Conference (IISEC), 16 Aralık 2021
- VIII. **Multidimensional Framework for Characterizing Verification and Validation of Automated Systems**
Agirre J. A., YAZICI A., Di Blasio K., Luis de la Vara J., Sangchoolie B., YAYAN U., Barbosa R., Etxeberria L., Nazaria M., Karaca M.
18th European Dependable Computing Conference (EDCC), Zaragoza, İspanya, 12 - 15 Eylül 2022, ss.41-48
- IX. **Effects of un targeted Adversarial Attacks on Deep Learning Methods**
DEĞİRMENÇİ E., ÖZÇELİK İ., YAZICI A.
15th International Conference on Information Security and Cryptography, ISCTURKEY 2022, Ankara, Türkiye, 19 - 20 Ekim 2022, ss.8-12
- X. **The Effects of Autoencoders on the Robustness of Deep Learning Models Saldırı Tespit**
Sistemlerindeki Otokodlayıcıların Derin Öğrenme Modellerinin Güçlülüğüne Etkisi
DEĞİRMENÇİ E., ÖZÇELİK İ., YAZICI A.
30th Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2022, Safranbolu, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2022
- XI. **The VALU3S ECSEL Project: Verification and Validation of Automated Systems Safety and Security**
Barbosa R., Basagiannis S., Becker H., Jahic J., Kanak A., Esnaola M. L., Orani V., Pereira D., Pomante L., Schlick R., et al.
23rd Euromicro Conference on Digital System Design (DSD), Kranj, Slovenya, 26 - 28 Ağustos 2020, ss.352-359
- XII. **Otonom Taşıyıcı Araçlar için Çaklışmasız Rota Planlama**
ASLAN Ö., YAZICI A.
The 28th IEEE Conference on Signal Processing and Communications Applications (SIU 2020)), Türkiye, 5 - 07 Ekim 2020
- XIII. **İçeriksel Çok Kollu Slot Makinesi Ile Akıllı Fabrikalarda Trafik Karakteristiklerinin Öğrenilmesi Ve Anomali Tespiti**
Değirmenci E., Örnek Ö., Yazıcı A.
28. IEEE SİNYAL İŞLEME ve İLETİŞİM UYGULAMALARI KURULTAYI, Gaziantep, Türkiye, 5 - 07 Ekim 2020
- XIV. **Sürüs, Görüntüsünden Belirginlik Harmasını Çıkarmak için Dikkat Modeli**
aksoy e., YAZICI A.
The 28th IEEE Conference on Signal Processing and Communications Applications (SIU 2020), Türkiye, 5 - 07 Ekim 2020
- XV. **Attention Model for Extracting Saliency Map in Driving Videos**
Aksoy E., YAZICI A.
28th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), ELECTR NETWORK, 5 - 07 Ekim 2020
- XVI. **Learning Intelligent Factory Traffic Characteristics and Anomaly Detection with Contextual Multi-Arm Slot Machine**
DEĞİRMENÇİ E., ÖRNEK Ö., YAZICI A.
28th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), ELECTR NETWORK, 5 - 07 Ekim 2020
- XVII. **Conflict-Free Route Planning For Autonomous Transport Vehicle**
Aslan O., YAZICI A.
28th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), ELECTR NETWORK, 5 - 07 Ekim 2020
- XVIII. **A Method for 1-M-1 Pickup and Delivery Problem with Robust Paths**
ALTIN İ., SİPAHİOĞLU A., YAZICI A.
VEROLOG 2019, Sevilla, İspanya, 3 - 05 Haziran 2019
- XIX. **Simulated Annealing Algorithm for 1-M-1 Pickup and Delivery Problem**
SİPAHİOĞLU A., ALTIN İ., YAZICI A.
ECCO 2019, St. Julian'xxs, Malta, 30 Mayıs - 01 Haziran 2019
- XX. **Visual Object Detection System for Autonomous Vehicles in Smart Factories**
Gengec N., ÇEVİKALP H., YAVUZ H. S., YAZICI A.
Innovations in Intelligent Systems and Applications Conference (ASYU), İzmir, Türkiye, 31 Ekim - 02 Kasım 2019, ss.57-61

- XXI. **Anomaly Detection For Autonomous Transfer Vehicles in SmartFactories**
Örnek ö., vatan s., sarioğlu s., YAZICI A.
CEIT 2018, 6th International Conference on Control Engineering Information Technology, İstanbul, Türkiye, 25 - 27 Ekim 2018, ss.756-760
- XXII. **Examination of the Lower Calorific Value of Lignite Coal by Multiple Regression Method**
KASAP M., UÇAR A., YAZICI A., AKYOL S., GEDİK H., GÜLBANDILAR E.
ICELIS 2018 – International Congress on Engineering and Life Science, 26 - 29 Nisan 2018, ss.282-285
- XXIII. **Prediction of The Lower Calorific Value on the Lignite Coal by Using Decision Trees**
KASAP M., UÇAR A., YAZICI A., AKYOL S., GEDİK H., GÜLBANDILAR E.
ICELIS 2018 – International Congress on Engineering and Life Science, 26 - 29 Nisan 2018, ss.301-305
- XXIV. **Çoklu Robot Rota Planlamada Güvenirliğin Etkisi: Bir Durum Çalışması**
YAYAN U., YAZICI A.
Türkiye Robotbilim Konferansı 2018, Türkiye, 14 Ekim 2018, cilt.1, ss.1-6
- XXV. **Gezgin Robotlara Yük Taşıma Görevinde Batarya Akımı Değişimine Göre Durum Farkındalığı Kazandırılması**
Helvacı M., Ağdere M., Akdeniz Ş., Yaldıran B., Kolsuz F., YAYAN U., EDİZKAN R., YAZICI A.
Türkiye Robotbilim Konferansı (TORK) 2018, İstanbul, Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018, cilt.1, ss.7-12
- XXVI. **Anomaly Detection for Autonomous Transfer Vehicles in Smart Factories**
Ornek O., Vatan S., Sarioglu S., YAZICI A.
6th International Conference on Control Engineering and Information Technology (CEIT), İstanbul, Türkiye, 25 - 27 Ekim 2018
- XXVII. **UPDATING HD-MAPS FOR AUTONOMOUS TRANSFER VEHICLES IN SMART FACTORIES**
Tas M. O., YAVUZ H. S., YAZICI A.
6th International Conference on Control Engineering and Information Technology (CEIT), İstanbul, Türkiye, 25 - 27 Ekim 2018
- XXVIII. **Bulanık Mantık Kullanılarak Çoklu Robot Sistemleri İçin Güvenilirlik Tabanlı Görev Paylaşım AnaliziReliability Based Task Allocation Analysis for Multi-Robot Systems by Using Fuzzy Logic**
TAŞ M. O., Yayan U., YAVUZ H. S., YAZICI A.
Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Konferansı, Antalya, Türkiye, 5 - 07 Ekim 2017
- XXIX. **Gezegen Araştırmaları Benzetim Laboratuvarı için Uzaktan KontrollüGezgin Robot GeliştirilmesiDevelopment of Remote Controlled Mobile Robot for Planet Research Simulation Laboratory**
Yayan U., Özüpek Taş D., TAŞ M. O., ALTAN M., YAZICI A.
2017 International Conference on Computer Science and Engineering (UBMK), Antalya, Türkiye, 5 - 08 Ekim 2017, ss.277-282
- XXX. **Bulanık Mantık Kullanılarak Çoklu Robot Sistemleri İçin Güvenilirlik Tabanlı Görev Paylaşım Analizi**
TAŞ M. O., YAYAN U., YAVUZ H. S., YAZICI A.
Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Konferansı, Türkiye, 5 - 07 Ekim 2017
- XXXI. **A Two-Phase Indoor Positioning Algorithm using the Data of Wi-Fi and Magnetic Field**
YAZICI A., BOZKURT KESER S., bolat u.
III International Conference on Engineering and Natural Sciences (ICENS-2017), Budapest, Macaristan, 3 - 07 Mayıs 2017, ss.33
- XXXII. **Comparison of Reliability Based and Distance Based Multi Robot Task Allocation**
YAZICI A., yayan U., taş m. u., özüpek d.
III International Conference on Engineering and Natural Sciences (ICENS-2017), Budapest, Macaristan, 3 - 07 Mayıs 2017, ss.113
- XXXIII. **Performance Comparison of Back Propagation Neural Network and Extreme Learning Machine for Indoor Positioning System**
BOZKURT KESER S., YAZICI A., GÜNAL S.
III International Conference on Engineering and Natural Sciences (ICENS-2017), Budapest, Macaristan, 3 - 07 Mayıs 2017, ss.363

- XXXIV. **A comparison of tree-based algorithms for a hybrid indoor positioning dataset**
BOZKURT KESER S., YAZICI A., GÜNAL S.
3rd International Conference on Engineering and Natural Sciences (ICENS 2017), Budapest, Macaristan, 3 - 07 Mayıs 2017, ss.5
- XXXV. **Development of Remote Controlled Mobile Robot for Planet Research Simulation Laboratory**
Yayan U., Ozupek D., Tas M. O., ALTAN M., YAZICI A.
2017 International Conference on Computer Science and Engineering (UBMK), Antalya, Türkiye, 5 - 08 Ekim 2017, ss.277-282
- XXXVI. **Integration of Classification Algorithms for Indoor Positioning System**
YAZICI A., BOZKURT KESER S., GÜNAL S.
2017 International Conference on Computer Science and Engineering (UBMK), Antalya, Türkiye, 5 - 08 Ekim 2017, ss.267-270
- XXXVII. **A Hybrid Fingerprint Based Indoor Positioning with Extreme Learning Machine**
BOZKURT KESER S., YAZICI A., GÜNAL S.
25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017
- XXXVIII. **A HYBRID APPROACH FOR INDOOR POSITIONING**
BOZKURT KESER S., yayan U., YAZICI A.
3rd International Conference on Advanced Technology & Sciences (ICAT'16), Konya, Türkiye, 1 - 03 Eylül 2016, ss.224-227
- XXXIX. **A HYBRID ALGORITHM FOR AUTOMATED GUIDED VEHICLE ROUTING PROBLEM**
söyleyici c., BOZKURT KESER S., YAZICI A.
3rd International Conference on Advanced Technology & Sciences (ICAT'16), Konya, Türkiye, 1 - 03 Eylül 2016, ss.166-169
- XL. **A V2V System Module for Inter Vehicle Communication**
özdemir ö., kılıç i., YAZICI A., ÖZKAN K.
2016 3rd International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ICEEE 2016), İstanbul, Türkiye, 11 - 12 Nisan 2016, cilt.850, ss.16-22
- XLI. **Design of Collision Warning System for Non Signaled Rail Lines in Turkey**
Bicer İ., YAZICI A., EDİZKAN R.
International Conference on Engineering and Natural Science (ICENS 2016), Saraybosna, Arnavutluk, 24 - 28 Mayıs 2016
- XLII. **Detection of the Smart Phone Position on User using Inertial Sensors**
Bayar V., Yayan U., YAZICI A.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.933-936
- XLIII. **RELIABILITY BASED TASK COMPLETION ANALYSIS OF MOBILE ROBOTS**
Yayan U., Ozupek D., Tas M. O., YAZICI A.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.1297-1300
- XLIV. **Interactive Serious Games with Visual Programming for Mobile Robot Learning**
Ada M., Akdeniz M. F., Gumgum O., Keskin M., YAZICI A., Yayan U.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.485-488
- XLV. **Gezgin Robot Eğitimi için Robot Yönetim Sistemi Tabanlı Uzaktan Erişimli Laboratuar**
YAYAN U., YAZICI A.
Türkiye Otomatik Kontrol Konferansı (TOK2015), Türkiye, 20 Eylül 2015, cilt.1, ss.419-423
- XLVI. **Eğitim ve Araştırma Amaçlı Gezgin Robot Platformu Geliştirilmesi**
YAYAN U., YAZICI A.
Türkiye Otomatik Kontrol Konferansı (TOK2015), Türkiye, 05 Eylül 2015, ss.424-429
- XLVII. **A Novel Multi-Sensor and Multi-Topological Database for Indoor Positioning on Fingerprint Techniques**

- BOZKURT KESER S., YAZICI A., GÜNAL S., Yayan U., Inan F.
International Symposium on Innovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA 2015), Madrid, İspanya,
2 - 04 Eylül 2015, ss.55-61
- XLVIII. A Survey on RF Mapping for Indoor Positioning**
BOZKURT KESER S., YAZICI A., GÜNAL S., Yayan U.
23rd Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Malatya, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2015,
ss.2066-2069
- XLIX. Intelligent Adaptive Cruise Control System Design and Implementation**
Kilic I., YAZICI A., Yildiz O., Ozcelikors M., Ondogan A.
10th System of Systems Engineering Conference (SoSE), San-Antonio, Kuzey Mariana Adaları, 17 - 20 Mayıs 2015,
ss.232-237
- L. Comprehensive Indoor Remote Tracking System**
Yayan U., Inan F., Guner F., YAZICI A.
23rd Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Malatya, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2015,
ss.670-673
- LI. Indoor Mobile Navigation Software for Blind People**
Yayan U., Inan F., Guner F., Partal U. G., Kale A., YAZICI A.
23rd Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Malatya, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2015,
ss.666-669
- LII. Akıllı Tekerlekli Sandalye ile Gezgin Robot Eğitimi**
YAYAN U., YAZICI A.
Türkiye Otonom Robotlar Konferansı 2014 (TORK2014), Türkiye, 06 Kasım 2014
- LIII. Akıllı Tekerlekli Sandalye (ATEKS) Platformunun Gezgin Robot Eğitim ve Araştırmasında Kullanılması**
Akar B., YAYAN U., Akçakoca M., YAZICI A., Yücel H., Bayar V.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK) 2014, Kocaeli, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2014, cilt.1, ss.952-957
- LIV. Akıllı Tekerlekli Sandalye için Algılayıcı Tabanlı Kontrol Gerçeklemesi**
Akçakoca M., Kılıç İ., YAYAN U., Akar B., YAZICI A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK) 2014, Kocaeli, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2014, cilt.1, ss.14-19
- LV. Akıllı Tekerlekli Sandalye İçin İç Ortam Navigasyon Yazılımı Geliştirilmesi**
YAYAN U., Akar B., İnan F., YAZICI A.
22. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı (SIU) 2014, Trabzon, Türkiye, 22 Nisan 2014, cilt.1, ss.405-408
- LVI. DEVELOPMENT OF INDOOR NAVIGATION SOFTWARE FOR INTELLIGENT WHEELCHAIR**
Yayan U., Akar B., Inan F., YAZICI A.
22nd IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.405-408
- LVII. Fuzzy Logic Based Control System Implementation in ROS Middleware**
Bayar V., Akar B., Yayan U., YAVUZ H. S., YAZICI A.
22nd IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.614-617
- LVIII. Fuzzy Logic Based Design of Classical Behaviors for Mobile Robots in ROS Middleware**
Bayar V., Akar B., Yayan U., YAVUZ H. S., YAZICI A.
IEEE International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA), Alberobello, İtalya,
23 - 25 Haziran 2014, ss.162-169
- LIX. RF Based Enhancement of ICKON System**
Bayar V., Yayan U., Yucel H., YAZICI A.
22nd IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.401-404
- LX. A SURVEY OF INDOOR LOCALIZATION SYSTEMS**
Yucel H., YAZICI A., EDİZKAN R.
22nd IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan

- 2014, ss.1267-1270
- LXI. **Kinect Based Intelligent Wheelchair Navigation with Potential Fields**
Ozcelikors M., Coskun A., Say M. G., YAZICI A., Yayan U., Akcakoca M.
IEEE International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA), Alberobello, İtalya,
23 - 25 Haziran 2014, ss.330-337
- LXII. **Development of Indoor Navigation Software for Intelligent Wheelchair**
Yayan U., Akar B., Inan F., YAZICI A.
IEEE International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA), Alberobello, İtalya,
23 - 25 Haziran 2014, ss.325-329
- LXIII. **Akıllı Tekerlekli Sandalye Kontrolü İçin Sonlu Durum Makinesi Tasarımı**
YAYAN U., YAZICI A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'13), Türkiye, 05 Eylül 2013, ss.119-124
- LXIV. **Akıllı Tekerlekli Sandalye İçin Düşük Seviyeli Denetleyici Tasarımı**
YAYAN U., YAZICI A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'13), Türkiye, 05 Eylül 2013, ss.114-118
- LXV. **A Smart Solution For Transmitter Localization**
Yeniceri C., Tuna T., Yucel H., Yayan U., Bayar V., YAZICI A.
IEEE International Symposium on INnovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA), Bulgaristan, 19 -
21 Haziran 2013
- LXVI. **Trafik Sinyal Kontrol Probleminin Sezgisel Algoritma ile Çözülmesi**
KESKİN K., YAZICI A., BOZKURT KESER S., BİLGİÇ Ş., KARACASU M.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Toplantısı (TOK2012), Niğde, Türkiye, 11 - 13 Ekim 2012, ss.779-783
- LXVII. **İç Ortamlar için Konumlandırma Sistemi**
YAYAN U., YAZICI A.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi 2012 Ulusal Toplantısı, Türkiye, 01 Eylül 2012
- LXVIII. **İç Ortamlar için Konumlandırma Sistemi (İÇKON)'nde Kodlayıcı Desteği ile Performans İyileştirme**
YAYAN U., YAZICI A., EDİZKAN R.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi 2012 Ulusal Toplantısı, Niğde, Türkiye, 04 Eylül 2012, cilt.2, ss.552-557
- LXIX. **A multicriteria route planning approach considering driver preferences**
BOZKURT KESER S., YAZICI A., KESKİN K.
2012 IEEE International Conference on Vehicular Electronics and Safety (ICVES 2012), İstanbul, Turkey, 24 - 27
Temmuz 2012, ss.324-328
- LXX. **Development of indoor positioning system with ultrasonic and infrared signals**
YÜCEL H., ÖZKIR T., EDİZKAN R., YAZICI A.
Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA), 2 - 04 Temmuz 2012
- LXXI. **Solution to Security Constrained Lossy Economic Power Dispatch Problem for a Power System Area Including Limited Energy Supply Thermal Units Using Modified Subgradient Algorithm Based on Feasible Values**
FADIL S., YAZICI A., URAZEL B.
ELECO 2011 7th International Conference on Electrical and Electronics Engineering, Bursa, Türkiye, 1 - 04 Aralık
2011, cilt.1, ss.33-37
- LXXII. **A Security Constrained Environmental Economic Power Dispatch Technique Using F MSG Algorithm for a Power System Area Including Limited Energy Supply Thermal Units**
FADIL S., YAZICI A., URAZEL B.
ELECO 2011 7th International Conference on Electrical and Electronics Engineering, Bursa, Türkiye, 1 - 04 Aralık
2011, cilt.1, ss.33-37
- LXXIII. **An Ultrasonic Based Indoor Positioning System**
YAYAN U., YAZICI A.
International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications, Türkiye, 19 Ağustos 2011
- LXXIV. **Kapalı Ortamlar için Sesüstü Tabanlı Konumlandırma Sistemi**
YAYAN U., YAZICI A.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'11), Türkiye, 19 Ağustos 2011

- LXXV. **An Application on Line and Corner Detection Method by Using Laser Beams**

Demir G., YILMAZ S., EZERCAN KAYIR H. H., KALECİ B., YAZICI A., PARLAKTUNA O.

1st International Symposium on Computing in Science and Engineering, 3 - 05 Haziran 2010

- LXXVI. **A New Line and Corner Detection Method by Using Laser Beams**

DEMİR G., YILMAZ S., EZERCAN KAYIR H. H., KALECİ B., YAZICI A., PARLAKTUNA O.

1st International Symposium on Computing in Science Engineering, Kuşadası, 3 - 05 Haziran 2010, ss.506-511

- LXXVII. **Hierarchical Oriented Genetic Algorithms for Coverage Path Planning of Multi-robot Teams with Load Balancing**

ÖZKAN M., YAZICI A., Kapanoglu M., Parlaktuna O.

World Summit on Genetic and Evolutionary Computation (GEC 09), Shanghai, Çin, 12 - 14 Haziran 2009, ss.451-458

- LXXVIII. **Pattern-Based Genetic Algorithm Approach to Coverage Path Planning for Mobile Robots**

KAPANOĞLU M., ÖZKAN M., YAZICI A., PARLAKTUNA O.

9th International Conference on Computational Science, Louisiana, Amerika Birleşik Devletleri, 25 - 27 Mayıs 2009, cilt.5544, ss.33-42

- LXXIX. **A genetic algorithm for task completion time minimization for multi-robot sensor-based coverage**

ÖZKAN M., YAZICI A., KAPANOĞLU M., PARLAKTUNA O.

IEEE International Conference on Control Applications/International Symposium on Intelligent Control, St Petersburg, Rusya, 8 - 10 Temmuz 2009, ss.1164-1165

- LXXX. **Multi-robot sensor-based coverage path planning using capacitated arc routing approach**

PARLAKTUNA O., SİPAHİOĞLU A., Kirlik G., YAZICI A.

IEEE International Conference on Control Applications/International Symposium on Intelligent Control, St Petersburg, Rusya, 8 - 10 Temmuz 2009, ss.1146-1147

- LXXXI. **A Dynamic Path Planning Approach for Multi-Robot Sensor-Based Coverage Considering Energy Constraints**

YAZICI A., Kirlik G., PARLAKTUNA O., SİPAHİOĞLU A.

IEEE RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Missouri, Amerika Birleşik Devletleri, 10 - 15 Ekim 2009, ss.5930-5931

- LXXXII. **Erkin Tabanlı Gezgin Robot Kontrol Mimarisinin Ortam Kapsanması Probleminde Kullanımı**

ÖZKAN M., YAZICI A., PARLAKTUNA O.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'08), İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Kasım 2008, ss.909-914

- LXXXIII. **A Genetic Algorithm with Orientation Compasses for Single or Multi Robot Coverage Path Planning**

KAPANOĞLU M., ÖZKAN M., YAZICI A., PARLAKTUNA O.

6th International Symposium On Intelligent&Manufacturing Systems (IMS'08), Sakarya, Türkiye, 14 - 17 Ekim 2008, ss.668-678

- LXXXIV. **A Sensor Based Coverage Approach in Dynamic Environment**

SİPAHİOĞLU A., YAZICI A., KİRLİK G., PARLAKTUNA O.

6th International Symposium on Intelligent Manufacturing Systems, İzmit, Türkiye, 14 - 17 Ekim 2008

- LXXXV. **Development on Pinhole Test Used to Identify Dispersive Soils for Earthfill Dams**

TOSUN H., SAVAŞ H., YAZICI A.

International Commission on Large Dams 76th Annual Meeting, Sofija, Bulgaristan, 2 - 06 Haziran 2008

- LXXXVI. **Route Planning For OSU-ACT Autonomous Vehicle in DARPA Urban Challenge**

Fu L., YAZICI A., Ozguner U.

IEEE Intelligent Vehicles Symposium, Eindhoven, Hollanda, 4 - 06 Haziran 2008, ss.928-929

- LXXXVII. **An approach for data collection and Traffic Signal Control in the futuristic city**

Seo G., YAZICI A., Ozguner U., Cho J.

10th International Conference on Advanced Communication Technology, Phoenix Pk, Güney Kore, 17 - 20 Şubat 2008, ss.667-668

- LXXXVIII. **Robot Navigasyonunda Potansiyel Alan Metodlarının Karşılaştırılması ve İç Ortamlarda Uygulanması**

ÇİNAR E., PARLAKTUNA O., YAZICI A.

12. Elektrik Elektronik Bilgisayar Biyomedikal Mühendisliği Ulusal Kongresi, Eskişehir, Türkiye, 1 - 03 Ağustos 2007
- LXXXIX. **Akıllı Gezgin Robotların Tarım Alanında Uygulamaları**
YAZICI A., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
GAP V. Muhendislik Kongresi, Şanlıurfa, Türkiye, 26 - 28 Nisan 2006, ss.497-503
- XC. **Heuristic-based route planning approach for a homogeneous multi-robot team**
YAZICI A., SİPAHİOĞLU A., Parlaktuna O., Gurel U.
IEEE International Symposium on Intelligent Control, Munich, Almanya, 4 - 06 Ekim 2006, ss.234-235
- XCI. **Development of A Small Mobile Robot**
PARLAKTUNA O., YAZICI A., ÖZKAN M.
4th International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ELECO 2005), Bursa, Türkiye, 7 - 11 Aralık 2005
- XCII. **Bulanık Mantık Yöntemiyle Gezgin Robot Navigasyonu**
PARLAKTUNA O., BAKLA B., ÖZKAN M., YAZICI A.
IEEE 13. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı, Kayseri, Türkiye, 16 - 18 Mayıs 2005
- XCIII. **Sonar Algılayıcılar Kullanarak Ortamın Haritasının Oluşturulması**
PARLAKTUNA O., EROĞLU E., ÖZKAN M., YAZICI A.
Proceedings of the IEEE 13th Signal Processing and Communications Applications Conference, 2005., Kayseri, Turkey, Türkiye, 16 - 18 Mayıs 2005, ss.440-443
- XCIV. **Lazer Mesafe Algılayıcısı Kullanılarak Gezgin Robotların Konumlarının Belirlenmesi**
PARLAKTUNA O., YAZICI A., ÖZKAN M.
IEEE 13. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı, Kayseri, Türkiye, 16 - 18 Mayıs 2005
- XCV. **Robust stabilization of a robot by using its real structured uncertainty model**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A.
2nd International Conference on Recent Advances in Space Technologies, İstanbul, Türkiye, 9 - 11 Haziran 2005, ss.265-270
- XCVI. **Kamera Yardımı ile Gezgin Robotun Cizgi Takibi Uygulaması**
PARLAKTUNA O., ÖZKAN M., YAZICI A.
7. Mekatronik Tasarım ve Modelleme Kongresi (MDM 2004), Ankara, Türkiye, 30 Ağustos - 01 Eylül 2004, ss.33-38
- XCVII. **Gezgin Robotlarda Kapsama Subsumption Mimarisi Kullanarak Nesne Toplama Görevinin Gerçeklemesi**
ÖZKAN M., YAZICI A., PARLAKTUNA O.
ASYU-INISTA 2004 Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Sempozyumu, İstanbul, Türkiye, 23 - 25 Haziran 2004, ss.119-122

Desteklenen Projeler

- Yayan K., Yazıcı A., Özkan M., Yayan U., UFUK AVRUPA Projesi, Model-Based Engineering of Digital Twins for Early Verification and Validation of Industrial Systems(MATISSE), 2024 - 2027
- Yazıcı A., Özkan K., Sarıcıçek İ., Özkan M., Çınar E., Yayan U., Özçelik İ., Akkuzu Kaya G., Yazar A., TÜBİTAK Projesi, Sürdürülebilir Kentler İçin İleri Teknolojiler Platformu (SÜİT), 2022 - 2026
- Yazıcı A., Sarıcıçek İ., Yayan U., Karacasu M., Akalın K. B., Bozkurt Keser S., UFUK AVRUPA Projesi, OPEVA - Optimization of Electric Vehicle Autonomy, 2023 - 2025
- Yayan K., Yayan U., Özkan K., Yazıcı A., AB Destekli Diğer Projeler, Fabric Composition Detector (FABCOD), 2023 - 2023
- Yazıcı A., Özkan M., Sipahioğlu A., Yayan U., UFUK 2020 Projesi, Verification and Validation of Automated Systems' Safety and Security, 2020 - 2023
- Yazıcı A., Sarıcıçek İ., Özkan K., Ünsal A., Çınar E., TÜBİTAK Projesi, TÜBİTAK 2232 Uluslararası Lider Araştırmacılar Projesi Proje başlığı: Development of Intelligent Fault Detection and Predictive Maintenance Systems, 2020 - 2023
- Yazıcı A., Sarıcıçek İ., Edizkan R., Dindış G., TÜBİTAK Projesi, Otomotiv Endüstrisi için Akıllı Üretim Yönetim Sistemi - IoToPro, 2018 - 2021
- Yazıcı A., Sarıcıçek İ., Edizkan R., Çevikalp H., Sipahioğlu A., TÜBİTAK Projesi, Akıllı Fabrikalar için Otonom Taşıyıcılar ve

Gerekli İnsan-Makine ve Makine-Makine Arayüzlerinin Geliştirilmesi, 2017 - 2021
ÖZKAN K., YAZICI A., ÖZKAN M., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, GPU-Tabanlı Yüksek Performanslı Hesaplamalı Sistem Oluşturulması, 2017 - 2018
YAZICI A., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Ultrasonik Konumlandırma Sistemlerinin Performans Artırımı İçin Analiz ve Geliştirme, 2016 - 2017
YAZICI A., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Araç Uyarı Sistemi Geliştirme, 2016 - 2017
Yazıcı A., Yayan U., Yücel H., TÜBİTAK Projesi, Kapalı Ortamlar İçin RF Tabanlı Konumlandırma Sistemi (RFKON), 2014 - 2017
EDİZKAN R., ÖZKAN K., YAZICI A., Sanayi Tezleri Projesi, Araç Algılama ve Uyarı Sistemi, 2014 - 2016
YAZICI A., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Ultrasonik Kodlanmış Konum ve Yön Hesaplama Cihazı Patent Başvurusu, 2014 - 2015
Yazıcı A., Yayan U., TÜBİTAK Projesi, Gezgin Robotlar İçin Akıllı Kontrol Sistemi (AKS), 2012 - 2014
Yazıcı A., TÜBİTAK Projesi, İç ortamlar için Konumlandırma Sisteminin RF Tabanlı iyileştirilmesi, 2012 - 2013
YAZICI A., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi Hidrojen Enerjili Araç Projesi, 2012 - 2013
YAZICI A., Sanayi Tezleri Projesi, Sesüstü Konumlandırma Yapabilen Mesafe Ölçüm Sistemi SKYMOS, 2010 - 2011
Yazıcı A., Yayan U., TÜBİTAK Projesi, İç Ortamlar için Sesüstü Tabanlı Konumlandırma Sistemi (SESKON, Proje No:8090029), 2010 - 2010
Yazıcı A., Özkan M., Parlaktuna O., Sipahioğlu A., Kapanoğlu M., TÜBİTAK Projesi, Devinik İç Ortamların Tam Kapsanması Amacıyla Gezgin Robot Rota Planlaması, 2007 - 2009
Yazıcı A., Parlaktuna O., Diğer Resmi Kurumlarca Desteklenen Proje, Homojen Robotlardan Oluşan Gezgin Robot Grubunda Dinamik Rol Dağıtımlıyla Görevlerin Gerçekleştirilmesi, 2005 - 2008
YAZICI A., Diğer Uluslararası Fon Programları, OSU ACT Intelligent Vehicle, 2007 - 2007
YAZICI A., TÜBİTAK Projesi, Dispersif Killerin Tanımlanmasında Kullanılan İğne Deliği Deney Ekipmanının Yeniden Tasarımı, 2004 - 2006
ÖZKAN M., YAZICI A., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Farklı Yetenekler Sahip Robotlardan Oluşan Gezgin Robot Grubunun Kontrolü, 2003 - 2006
YAZICI A., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Çeşitli denetim algoritmalarının PLC gerçeklenmeleri, 2003 - 2004

Metrikler

Yayın: 160
Atıf (WoS): 461
Atıf (Scopus): 753
H-İndeks (WoS): 11
H-İndeks (Scopus): 14

Ödüller

Özkan K., Yazıcı A., Deniz N., Arslantaş A., Arslantaş D., Durmaz Çelik F. N., Mert K. U., Seke E., H2020-HOMEMADE PROJESİ BAŞVURUSU EŞİK ÜSTÜ ÖDÜLÜ, Tübitak, Ocak 2021
Yazıcı A., Deniz N., Çarman K. B., Özkan K., Özkan M., Erben N., Sarıcıçek İ., H2020-SMARTEN PROJESİ BAŞVURUSU EŞİK ÜSTÜ ÖDÜLÜ, Tübitak, Ocak 2021
Yazıcı A., Karacasu M., Bozkurt Keser S., H2020-CAVSOMI PROJESİ BAŞVURUSU EŞİK ÜSTÜ ÖDÜLÜ, Tübitak, Ocak 2021

Akademî Dışı Deneyim

TOK 2015

Türkiye Otonom Robotlar Konferansı (TORK) 2014

Inovasyon Mühendislik

The 2012 IEEE International Conference on Vehicular Electronics and Safety (ICVES'12)

TMMOB Elektrik Mühendisleri Odası Eskişehir Şubesi

4. Elektrik Elektronik Bilgisayar ve Biyomedikal (EEBB) Mühendislikleri Eğitimi Ulusal Sempozyumu

The Ohio State University

12. Elektrik Elektronik Bilgisayar Biyomedikal Mühendisliği Ulusal Kongresi