

Prof. AHMET YAZICI

Personal Information

Office Phone: [+90 222 239 3750](tel:+902222393750)

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

Email: ayazici@ogu.edu.tr

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

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

International Researcher IDs

ScholarID: OwbTeWUAAAAJ

ORCID: 0000-0001-5589-2032

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

ScopusID: 15836109300

Yoksis Researcher ID: 17265

Biography

Ahmet Yazıcı received the Ph.D. degree from Eskişehir Osmangazi University (ESOGU) in control systems in 2005. He was a member of the OSU-ACT Autonomous Vehicle Team in 2007 Darpa Urban Challenge. He has been with the Department of Computer Engineering, Eskişehir Osmangazi University since 2005. He is founder of Intelligent Factory and Robotic Laboratory (IFARLAB-DIH, 2016) and ESOGU Center for Intelligent Systems Research (CISAR, 2020).

CISAR has also good cooperation with Large Industries, SMEs and Research Institutions in Turkey and Europe. It provides practical solutions to real world problems and develop commercial-ready products cooperation with industry. As a result, CISAR has been successful in the realization of numerous industry-based research projects with major national and international organizations.

Education Information

Doctorate, Eskişehir Osmangazi University, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (Dr), Turkey 2001 - 2005

Postgraduate, Eskişehir Osmangazi University, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YI) (Tezli), Turkey 1998 - 2001

Undergraduate, Eskişehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, Turkey 1993 - 1998

Dissertations

Doctorate, Doğrusal olmayan programlama yöntemlerinin sistem denetiminde kullanımı, Eskişehir Osmangazi University, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (Dr), 2005

Postgraduate, Kayma Kipli Kontrol Yaklaşımlarının Ters sarkaç Sistemine Uygulanması, Eskişehir Osmangazi University, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YI) (Tezli), 2000

Research Areas

Robotics and Mechatronics Systems, Artificial Intelligence, Computer Learning and Pattern Recognition, Engineering and Technology

Academic Titles / Tasks

Professor, Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2021 - Continues

Associate Professor, Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2015 - 2021

Assistant Professor, Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2007 - 2015

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

Research Assistant, Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, ELEKTRİK-ELEKTRONİK MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 1998 - 2006

Academic and Administrative Experience

Director of the Center, Eskisehir Osmangazi University, REKTÖRLÜK, Akıllı Sistemler Uygulama ve Araştırma Merkezi, 2020 - Continues

Uygulama ve Araştırma Merkezi Yönetim Kurulu Üyesi, Eskisehir Osmangazi University, REKTÖRLÜK, 2014 - 2020

Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2010 - 2019

Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2015 - 2018

Bölüm Kalite Komisyonu Başkanı, Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2010 - 2018

Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2013 - 2015

Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2007 - 2010

Advising Theses

Yazıcı A., Sariçiçek I., Reinforcement Learning Based Route Planning for Electric Vehicles, Doctorate, Ö.ASLAN(Student), 2022

Yazıcı A., Çınar E., FİLO TABANLI VERİ ODAKLI HATA TEŞHİS SİSTEMİ GELİŞTİRİLMESİ, Postgraduate, M.YILMAZ(Student), 2020

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

Yazıcı A., Eğitim ve araştırma amaçlı gezgin robot geliştirilmesi, Postgraduate, M.AKÇAKOCA(Student), 2017

Published journal articles indexed by SCI, SSCI, and AHCI

- I. **Unsupervised dissimilarity-based fault detection method for autonomous mobile robots**
KASAP M., Yılmaz M., ÇİNAR E., YAZICI A.
Autonomous Robots, vol.47, no.8, pp.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, vol.11, no.7, pp.3579-3589, 2023 (SCI-Expanded)
- III. **A novel conflict free routing with multi pickup delivery tasks for autonomous vehicles**
SARIÇİÇEK İ., YAZICI A., ASLAN Ö.

ROBOTIC INTELLIGENCE AND AUTOMATION, vol.43, pp.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), vol.23, no.6, 2023 (SCI-Expanded)
- V. **Runtime Verification for Anomaly Detection of Robotic Systems Security**
KIRCA Y. S., DEĞİRMENCİ E., Demirci Z., YAZICI A., ÖZKAN M., Ergun S., Kanak A.
Machines, vol.11, no.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, vol.11, no.2, 2023 (SCI-Expanded)
- VII. **Prognostics-aware multi-robot route planning to extend the lifetime**
Yayan U., Yazıcı A., Sarıççek İ.
KUWAIT JOURNAL OF SCIENCE, vol.49, no.4, pp.1-20, 2022 (SCI-Expanded)
- VIII. **Multisensory data fusion-based deep learning approach for fault diagnosis of an industrial autonomous transfer vehicle**
GÜLTEKİN Ö., ÇINAR E., ÖZKAN K., YAZICI A.
Expert Systems with Applications, vol.200, 2022 (SCI-Expanded)
- IX. **Real-Time Fault Detection and Condition Monitoring for Industrial Autonomous Transfer Vehicles Utilizing Edge Artificial Intelligence**
Gültekin Ö., Çinar E., Özkan K., Yazıcı A.
SENSORS, vol.22, no.9, 2022 (SCI-Expanded)
- X. **A novel deep learning approach for intelligent fault diagnosis applications based on time-frequency images**
Gültekin Ö., Çinar E., Özkan K., Yazıcı A.
NEURAL COMPUTING & APPLICATIONS, vol.34, no.6, pp.4803-4812, 2022 (SCI-Expanded)
- XI. **Energy efficient routing and task scheduling for autonomous transfer vehicles in intra logistics**
SARIÇİÇEK İ., Keser S., Cibi A., Ozdemir T., YAZICI A.
Kuwait Journal of Science, vol.49, no.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, vol.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, vol.33, no.5, pp.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, vol.29, no.4, pp.2101-2115, 2021 (SCI-Expanded)
- XV. **RELIABILITY-BASED MULTI-ROBOT ROUTE PLANNING**
Yayan U., YAZICI A.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION, vol.34, no.3, pp.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, vol.27, no.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, vol.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, vol.78, pp.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, vol.44, no.3, pp.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, vol.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, vol.43, no.1, pp.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, vol.23, no.4, pp.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, vol.12, no.3, pp.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, vol.39, no.16, pp.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, vol.58, no.5, pp.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, vol.7, no.1, pp.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, vol.23, no.3, pp.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, vol.56, no.4, pp.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, vol.15, no.2, pp.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, vol.220, pp.315-321, 2006 (SCI-Expanded)
- XXXI. **Nonlinear programming-based sliding mode control with an application in the stabilization of an Acrobot**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A., Gasimov R.

- ENGINEERING OPTIMIZATION, vol.38, no.1, pp.113-127, 2006 (SCI-Expanded)
- XXXII. **A nonlinear programming approach for the sliding mode control design**
Gasimov R., KARAMANCIOĞLU A., YAZICI A.
APPLIED MATHEMATICAL MODELLING, vol.29, no.11, pp.1135-1148, 2005 (SCI-Expanded)
- XXXIII. **A nonlinear programming technique to compute the real structured singular value**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A., GASIMOV R.
Applied And Computational Mathematics, vol.4, no.1, 2005 (SCI-Expanded)

Articles Published in Other Journals

- I. **An Analysis of DoS Attack on Robot Operating System**
DEĞİRMENCİ E., KIRCA Y. S., YOLAÇAN E. N., YAZICI A.
Gazi University Journal of Science, vol.36, no.3, pp.1050-1069, 2023 (ESCI)
- II. **RAISING SITUATIONAL AWARENESS WITH RELIABILITY ANALYSIS ON SERIAL PRODUCTION LINES**
Öz D., Edizkan R., Yazıcı A.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi mühendislik ve mimarlık fakültesi dergisi (online), vol.31, no.2, pp.630-643, 2023 (Peer-Reviewed Journal)
- III. **Multi-resolution Modeling of Human with OctoMap for Human-Robot Interaction Studies**
ÖRNEK Ö., YAZICI A., Ozkan M.
Dokuz Eylül Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Fen ve Mühendislik Dergisi, vol.25, no.74, pp.303-316, 2023 (Peer-Reviewed Journal)
- IV. **MARVer: Robotik Sistemlerin Emniyetini Doğrulama Aracı**
Demirci Z., Özkan M., Şahin M. T., Ergün H. C., Yazıcı A.
vol.1, no.1, pp.300-305, 2022 (Peer-Reviewed Journal)
- V. **A TIGHTLY COUPLED HEADING AND POSITIONING SYSTEM FOR INDOOR NAVIGATION OF MOBILE ROBOTS**
Yücel H., Edizkan R., Yazıcı A.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi mühendislik ve mimarlık fakültesi dergisi (online), vol.29, no.3, pp.346-355, 2021 (Peer-Reviewed Journal)
- 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., Yayan U.
Open Research Europe, vol.1, no.115, pp.1-20, 2021 (Scopus)
- VII. **KESTİRİMCİ BAKIMDA MAKİNE ÖĞRENMESİ: LİTERATÜR ARAŞTIRMASI**
Dündar D. R., SARIÇİÇEK İ., ÇINAR E., YAZICI A.
ESOGÜ Mühendislik Mimarlık Fakültesi Dergisi, vol.29, no.2, pp.256-276, 2021 (Peer-Reviewed Journal)
- VIII. **KESTİRİMCİ BAKIMDA MAKİNE ÖĞRENMESİ: LİTERATÜR ARAŞTIRMASI**
Dündar D. R., ÇINAR E., SARIÇİÇEK İ., YAZICI A.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi mühendislik ve mimarlık fakültesi dergisi (online), vol.29, no.2, pp.256-276, 2021 (Peer-Reviewed Journal)
- IX. **BAKIM FAALİYETLERİNİ DİKKATE ALAN MAKİNE ÇİZELGELEME: LİTERATÜR ARAŞTIRMASI**
DÜNDAR D. R., SARIÇİÇEK İ., YAZICI A.
Uludağ University Journal of The Faculty of Engineering, vol.26, no.2, pp.737-756, 2021 (Peer-Reviewed Journal)
- X. **AN EXPERIMENTAL EVALUATION OF INTELLIGENT FAULT DETECTION AND CLASSIFICATION FOR INDUCTION MOTORS UTILIZING MACHINE LEARNING APPROACHES**
KASAP M., ÇINAR E., YAZICI A., ÖZKAN K.
ESOGÜ Müh Mim Fak Derg, vol.29, no.2, pp.126-136, 2021 (Peer-Reviewed Journal)
- XI. **VERİ ODAKLI HATA TEŞHİS SİSTEMİ GELİŞTİRİLMESİ**
Yılmaz M., Yazıcı A., Çınar E.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi Mühendislik Mimarlık Fakültesi Dergisi, vol.28, pp.289-298, 2020 (Peer-Reviewed)

Journal)

- XII. **İÇ LOJİSTİKTE OTONOM ROBOTLAR İÇİN GÖREV PLANLAMASI**
BOZKURT KESER S., SARIÇİÇEK İ., YAZICI A.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi Mühendislik ve Mimarlık Fakültesi Dergisi, vol.28, no.2, pp.94-106, 2020 (Peer-Reviewed Journal)
- 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, vol.28, no.1, pp.53-61, 2020 (Peer-Reviewed Journal)
- XIV. **Trafik Ağlarında Anomali Tespiti**
ÖRNEK Ö., YAZICI A., VATAN S., SARIOĞLU S.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi Mühendislik ve Mimarlık Fakültesi Dergisi, vol.26, no.3, pp.132-138, 2018 (Peer-Reviewed Journal)
- XV. **A V2V System Module for Inter Vehicle Communication**
özdemir ö., kılıç i., YAZICI A., ÖZKAN K.
Applied Mechanics and Materials, vol.850, pp.16-22, 2016 (Peer-Reviewed Journal)
- 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, vol.17, no.2, pp.299-313, 2016 (Peer-Reviewed Journal)
- 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, vol.5, pp.20-27, 2016 (Peer-Reviewed Journal)
- XVIII. **Nonlinear Model Predictive Swing-Up and Stabilizing Sliding Mode Controllers**
KAHVECİOĞLU S., KARAMANCIOĞLU A., YAZICI A.
World Academy of Science Engineering and Technology, vol.3, no.9, pp.1041-1046, 2009 (Peer-Reviewed Journal)
- 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, vol.21, no.2, pp.109-124, 2008 (Peer-Reviewed Journal)
- XX. **Doğrusal kuadratik control altındaki ters sarkaç sisteminin gürbüzlük incelenmesi**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A.
Dumlupınar Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, no.10, pp.75-86, 2006 (Peer-Reviewed Journal)
- XXI. **Structured robust stability analysis of an inverted pendulum system with a fixed feedback**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A.
ESOGÜ Mühendislik-Mimarlık Fakültesi Dergisi, vol.18, no.2, pp.55-70, 2005 (Peer-Reviewed Journal)

Books & Book Chapters

- I. **Anormal Durum Tespiti Uygulamaları**
DEĞİRMENCİ E., ÖRNEK Ö., YAZICI A.
in: Yapay Zeka ve Büyük Veri: Endüstri 4.0 ve Yapay Zeka, Sağiroğlu Şeref, Demirezen Mustafa Umut, Yazıcı Ahmet, Editor, Nobel Yayınevi, pp.215-242, 2021
- II. **Otonom Robot Uygulamaları**
ÖZKAN M., YAZICI A.
in: Yapay Zeka ve Büyük Veri: Endüstri 4.0 ve Yapay Zeka, Sağiroğlu Şeref, Demirezen Mustafa Umut, Yazıcı Ahmet, Editor, Nobel Yayınevi, pp.51-82, 2021
- III. **İç ortam Konumlandırma Sistemleri ve Konum Tabanlı Uygulamalar**
YAZICI A., BOZKURT KESER S., YAYAN U.
in: Yapay Zeka ve Büyük Veri: Endüstri 4.0 ve Yapay Zeka, Sağiroğlu Şeref, Demirezen Mustafa Umut, Yazıcı Ahmet,

Editor, Nobel Yayınevi, pp.183-214, 2021

IV. Otonom Robot Uygulamaları

ÖZKAN M., YAZICI A.

in: 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, Editor, Nobel Akademik Yayıncılık, Ankara, pp.51-79, 2021

V. Endüstriyel Uygulamalarda Yapay Zeka

YAZICI A.

in: Yapay Zeka ve Büyük Veri: Endüstri 4.0 ve Yapay Zeka, Sağıroğlu Şeref, Demirezen Mustafa Umut, Yazıcı Ahmet, Editor, Nobel Yayınevi, pp.1-18, 2021

VI. Veri tabanı Programlamaya Giriş

YAZICI A.

in: Veritabanı Programlama, S.Aydın, G. Öztürk, Editor, AÜ Basımevi, Eskişehir, pp.2-19, 2016

VII. T-SOL Programlama

YAZICI A.

in: Veritabanı Programlama, S.Aydın, G. Öztürk, Editor, AÜ Basımevi, Eskişehir, pp.20-39, 2016

VIII. Saklı Yordam ve Fonksiyon Kullanımı

YAZICI A.

in: Veritabanı Programlama, S.Aydın, G. Öztürk, Editor, AÜ Basımevi, Eskişehir, pp.40-57, 2016

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

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

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

Refereed Congress / Symposium Publications in Proceedings

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

DEĞİRMENCİ 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, England, 13 - 15 September 2023, vol.14136 LNAI, pp.126-137

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

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

31st IEEE Conference on Signal Processing and Communications Applications (SIU), İstanbul, Turkey, 5 - 08 July 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, Turkey, 21 - 22 December 2022, pp.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), Turkey, 25 - 27 November 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, Turkey, 15 - 18 September 2022

VI. Robotik Sistem Güvenliğinin Doğrulaması için ROS Tabanlı Saldırı Aracı

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

TOK'2022 Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Elazığ, Turkey, 15 - 18 September 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 December 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., Etzeberria L., Nazaria M., Karaca M.
18th European Dependable Computing Conference (EDCC), Zaragoza, Spain, 12 - 15 September 2022, pp.41-48
- IX. **Effects of un targeted Adversarial Attacks on Deep Learning Methods**
DEĞİRMENCİ E., ÖZÇELİK İ., YAZICI A.
15th International Conference on Information Security and Cryptography, ISCTURKEY 2022, Ankara, Turkey, 19 - 20 October 2022, pp.8-12
- X. **The Effects of Autoencoders on the Robustness of Deep Learning Models Saldırı Tespit Sistemlerindeki Otokodlayıcıların Derin Öğrenme Modellerinin Güçlülüğüne Etkisi**
DEĞİRMENCİ E., ÖZÇELİK İ., YAZICI A.
30th Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2022, Safranbolu, Turkey, 15 - 18 May 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, Slovenia, 26 - 28 August 2020, pp.352-359
- XII. **Otonom Taşıyıcı Araçlar için Çakışmasız Rota Planlama**
ASLAN Ö., YAZICI A.
The 28th IEEE Conference on Signal Processing and Communications Applications (SIU 2020)), Turkey, 5 - 07 October 2020
- XIII. **İçeriksel Çok Kollu Slot Makinesi İle Akıllı Fabrikalarda Trafik Karakteristiklerinin Öğrenilmesi Ve Anomali Tespiti**
Değirmenci E., Örnek Ö., Yazıcı A.
28. IEEE SİNYAL İŞLEME ve İLETİŞİM UYGULAMALARI KURULTAYI, Gaziantep, Turkey, 5 - 07 October 2020
- XIV. **Sürüş, Görüntüsünden Belirginlik Haritasını Çıkarmak için Dikkat Modeli**
aksoy e., YAZICI A.
The 28th IEEE Conference on Signal Processing and Communications Applications (SIU 2020), Turkey, 5 - 07 October 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 October 2020
- XVI. **Learning Intelligent Factory Traffic Characteristics and Anomali Detection with Contextual Multi-Arm Slot Machine**
DEĞİRMENCİ E., ÖRNEK Ö., YAZICI A.
28th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), ELECTR NETWORK, 5 - 07 October 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 October 2020
- XVIII. **A Method for 1-M-1 Pickup and Delivery Problem with Robust Paths**
ALTIN İ., SİPAHİOĞLU A., YAZICI A.
VEROLOG 2019, Sevilla, Spain, 3 - 05 June 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 May - 01 June 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, Turkey, 31 October - 02 November

2019, pp.57-61

- XXI. **Anomaly Detection For Autonomous Transfer Vehicles in SmartFactories**
Örnek Ö., Vatan S., Sarıoğlu S., YAZICI A.
CEIT 2018, 6th International Conference on Control Engineering Information Technology, İstanbul, Turkey, 25 - 27 October 2018, pp.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 April 2018, pp.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 April 2018, pp.301-305
- XXIV. **Çoklu Robot Rota Planlamada Güvenirliğin Etkisi: Bir Durum Çalışması**
YAYAN U., YAZICI A.
Türkiye Robotbilim Konferansı 2018, Turkey, 14 October 2018, vol.1, pp.1-6
- XXV. **Gezgin Robotlara Yük Taşıma Görevinde Batarya Akımı Değişimine Göre Durum Farkındalığı Kazandırılması**
Helvacı M., Ağdere M., Akdeniz Ş., Yaldiran B., Kolsuz F., YAYAN U., EDİZKAN R., YAZICI A.
Türkiye Robotbilim Konferansı (TORK) 2018, İstanbul, Turkey, 12 - 14 April 2018, vol.1, pp.7-12
- XXVI. **Anomaly Detection for Autonomous Transfer Vehicles in Smart Factories**
Ornek O., Vatan S., Sarıoğlu S., YAZICI A.
6th International Conference on Control Engineering and Information Technology (CEIT), İstanbul, Turkey, 25 - 27 October 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, Turkey, 25 - 27 October 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, Turkey, 5 - 07 October 2017
- XXIX. **Gezgen Araştırmaları Benzetim Laboratuvarı için Uzaktan KontrollüGezgin Robot GeliştirilmesiDevelopment of Remote Controlled Mobile Robot forPlanet 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, Turkey, 5 - 08 October 2017, pp.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, Turkey, 5 - 07 October 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, Hungary, 3 - 07 May 2017, pp.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, Hungary, 3 - 07 May 2017, pp.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, Hungary, 3 - 07 May

2017, pp.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, Hungary, 3 - 07 May 2017, pp.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, Turkey, 5 - 08 October 2017, pp.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, Turkey, 5 - 08 October 2017, pp.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, Turkey, 15 - 18 May 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, Turkey, 1 - 03 September 2016, pp.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, Turkey, 1 - 03 September 2016, pp.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, Turkey, 11 - 12 April 2016, vol.850, pp.16-22

XLI. Design of Collision Warning System for Non Signaled Rail Lines in Turkey

Biçer İ., YAZICI A., EDİZKAN R.

International Conference on Engineering and Natural Science (ICENS 2016), Saraybosna, Albania, 24 - 28 May 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, Turkey, 16 - 19 May 2016, pp.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, Turkey, 16 - 19 May 2016, pp.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, Turkey, 16 - 19 May 2016, pp.485-488

XLV. Gezgin Robot Eğitimi için Robot Yönetim Sistemi Tabanlı Uzaktan Erişimli Laboratuar

YAYAN U., YAZICI A.

Türkiye Otomatik Kontrol Konferansı (TOK2015), Turkey, 20 September 2015, vol.1, pp.419-423

XLVI. Eğitim ve Araştırma Amaçlı Gezgin Robot Platformu Geliştirilmesi

YAYAN U., YAZICI A.

Türkiye Otomatik Kontrol Konferansı (TOK2015), Turkey, 05 September 2015, pp.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, Spain, 2 - 04 September 2015, pp.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, Turkey, 16 - 19 May 2015, pp.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, Northern Mariana Islands, 17 - 20 May 2015, pp.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, Turkey, 16 - 19 May 2015, pp.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, Turkey, 16 - 19 May 2015, pp.666-669

LII. Akıllı Tekerlekli Sandalye ile Gezgin Robot Eğitimi

YAYAN U., YAZICI A.

Türkiye Otonom Robotlar Konferansı 2014 (TORK2014), Turkey, 06 November 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, Turkey, 11 - 13 September 2014, vol.1, pp.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, Turkey, 11 - 13 September 2014, vol.1, pp.14-19

LV. Akıllı Tekerlekli Sandalye İçin İç Ortam Navigasyon Yazılımı Geliştirilmesi

YAYAN U., Akar B., Inan F., YAZICI A.

22. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı (SİU) 2014, Trabzon, Turkey, 22 April 2014, vol.1, pp.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, Turkey, 23 - 25 April 2014, pp.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, Turkey, 23 - 25 April 2014, pp.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, Italy, 23 - 25 June 2014, pp.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, Turkey, 23 - 25 April 2014, pp.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, Turkey, 23 - 25 April 2014, pp.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, Italy, 23 - 25 June 2014, pp.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, Italy, 23 - 25 June 2014, pp.325-329
- LXIII. **Akıllı Tekerlekli Sandalye Kontrolü İçin Sonlu Durum Makinesi Tasarımı**
YAYAN U., YAZICI A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'13), Turkey, 05 September 2013, pp.119-124
- LXIV. **Akıllı Tekerlekli Sandalye İçin Düşük Seviyeli Denetleyici Tasarımı**
YAYAN U., YAZICI A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'13), Turkey, 05 September 2013, pp.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), Bulgaria, 19 - 21 June 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, Turkey, 11 - 13 October 2012, pp.779-783
- LXVII. **İç Ortamlar için Konumlandırma Sistemi**
YAYAN U., YAZICI A.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi 2012 Ulusal Toplantısı, Turkey, 01 September 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, Turkey, 04 September 2012, vol.2, pp.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), Istanbul, Turkey, 24 - 27 July 2012, pp.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 July 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, Turkey, 1 - 04 December 2011, vol.1, pp.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, Turkey, 1 - 04 December 2011, vol.1, pp.33-37
- LXXIII. **An Ultrasonic Based Indoor Positioning System**
YAYAN U., YAZICI A.
International Symposuium on Innovations in Intelligent Systems and Applications, Turkey, 19 August 2011

- LXXIV. **Kapalı Ortamlar için Sesüstü Tabanlı Konumlandırma Sistemi**
YAYAN U., YAZICI A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'11), Turkey, 19 August 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 June 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 June 2010, pp.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, China, 12 - 14 June 2009, pp.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, United States Of America, 25 - 27 May 2009, vol.5544, pp.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, Russia, 8 - 10 July 2009, pp.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, Russia, 8 - 10 July 2009, pp.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, United States Of America, 10 - 15 October 2009, pp.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, Turkey, 13 - 15 November 2008, pp.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, Turkey, 14 - 17 October 2008, pp.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, Turkey, 14 - 17 October 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, Bulgaria, 2 - 06 June 2008
- LXXXVI. **Route Planning For OSU-ACT Autonomous Vehicle in DARPA Urban Challenge**
Fu L., YAZICI A., Ozguner U.
IEEE Intelligent Vehicles Symposium, Eindhoven, Netherlands, 4 - 06 June 2008, pp.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, South Korea, 17 - 20 February 2008, pp.667-668

- LXXXVIII. **Robot Navigasyonunda Potansiyel Alan Metodlarının Karşılaştırılması ve İç Ortamlarda Uygulanması**
ÇINAR E., PARLAKTUNA O., YAZICI A.
12. Elektrik Elektronik Bilgisayar Biyomedikal Mühendisliği Ulusal Kongresi, Eskişehir, Turkey, 1 - 03 August 2007
- LXXXIX. **Akıllı Gezgin Robotların Tarım Alanında Uygulamaları**
YAZICI A., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
GAP V. Mühendislik Kongresi, Şanlıurfa, Turkey, 26 - 28 April 2006, pp.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, Germany, 4 - 06 October 2006, pp.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, Turkey, 7 - 11 December 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, Turkey, 16 - 18 May 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, Turkey, 16 - 18 May 2005, pp.440-443
- XCIV. **Lazer Mesafe Algılayıcısı Kullanarak Gezgin Robotların Konumlarının Belirlenmesi**
PARLAKTUNA O., YAZICI A., ÖZKAN M.
IEEE 13. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı, Kayseri, Turkey, 16 - 18 May 2005
- XCV. **Robust stabilization of acrobot by using its real structured uncertainty model**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A.
2nd International Conference on Recent Advances in Space Technologies, İstanbul, Turkey, 9 - 11 June 2005, pp.265-270
- XCVI. **Kamera Yardımı ile Gezgin Robotun Cizgi Takibi Uygulamasi**
PARLAKTUNA O., ÖZKAN M., YAZICI A.
7. Mekatronik Tasarım ve Modelleme Kongresi (MDM 2004), Ankara, Turkey, 30 August - 01 September 2004, pp.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, Turkey, 23 - 25 June 2004, pp.119-122

Supported Projects

Yayan K., Yazıcı A., Özkan M., Yayan U., Horizon Europe Project, Model-Based Engineering of Digital Twins for Early Verification and Validation of Industrial Systems (MATISSE), 2024 - 2027

Yazıcı A., Özkan K., Sarıççek İ., Özkan M., Çınar E., Yayan U., Özçelik İ., Akkuzu Kaya G., Yazar A., TUBİTAK Project, Sürdürülebilir Kentler İçin İleri Teknolojiler Platformu (SÜİT), 2022 - 2026

Yazıcı A., Sarıççek İ., Yayan U., Karacasu M., Akalın K. B., Bozkurt Keser S., Horizon Europe Project, OPEVA - Optimization of Electric Vehicle Autonomy, 2023 - 2025

Yayan K., Yayan U., Özkan K., Yazıcı A., EU Supported Other Project, Fabric Composition Detector (FABCOD), 2023 - 2023

Yazıcı A., Özkan M., Sipahioğlu A., Yayan U., H2020 Project, Verification and Validation of Automated Systems' Safety and Security, 2020 - 2023

Yazıcı A., Sarıççek İ., Özkan K., Ünsal A., Çınar E., TUBİTAK Project, TÜBİTAK 2232 Uluslararası Lider Araştırmacılar Projesi Proje başlığı: Development of Intelligent Fault Detection and Predictive Maintenance Systems, 2020 - 2023

Yazıcı A., Sarıççek İ., Edizkan R., Dındış G., TUBITAK Project, Otomotiv Endüstrisi için Akıllı Üretim Yönetim Sistemi - IoToPro, 2018 - 2021

Yazıcı A., Sarıççek İ., Edizkan R., Çevikalp H., Sipahioğlu A., TUBITAK Project, Development of Autonomous Transport Vehicles and Human-Machine / Machine-Machine Interfaces for Smart Factories, 2017 - 2021

ÖZKAN K., YAZICI A., ÖZKAN M., Project Supported by Higher Education Institutions, GPU-Tabanlı Yüksek Performanslı Hesaplamasal Sistem Oluşturulması, 2017 - 2018

YAZICI A., Project Supported by Higher Education Institutions, Ultrasonik Konumlandırma Sistemlerinin Performans Artırımı İçin Analiz ve Geliştirme, 2016 - 2017

YAZICI A., Project Supported by Higher Education Institutions, Araç Uyarı Sistemi Geliştirme, 2016 - 2017

Yazıcı A., Yayan U., Yücel H., TUBITAK Project, Kapalı Ortamlar İçin RF Tabanlı Konumlandırma Sistemi (RFKON), 2014 - 2017

EDİZKAN R., ÖZKAN K., YAZICI A., Industrial Thesis Project, Araç Algılama ve Uyarı Sistemi, 2014 - 2016

YAZICI A., Project Supported by Higher Education Institutions, Ultrasonik Kodlanmış Konum ve Yön Hesaplama Cihazı Patent Başvurusu, 2014 - 2015

Yazıcı A., Yayan U., TUBITAK Project, Intelligent Control Systems for Mobile Robots, 2012 - 2014

Yazıcı A., TUBITAK Project, İç ortamlar için Konumlandırma Sisteminin RF Tabanlı iyileştirilmesi, 2012 - 2013

YAZICI A., Project Supported by Higher Education Institutions, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi Hidrojen Enerjili Araç Projesi, 2012 - 2013

YAZICI A., Industrial Thesis Project, Sesüstü Konumlandırma Yapabilen Mesafe Ölçüm Sistemi SKYMOS, 2010 - 2011

Yazıcı A., Yayan U., TUBITAK Project, İç Ortamlar için Sesüstü Tabanlı Konumlandırma Sistemi (SESKON, Proje No:8090029), 2010 - 2010

Yazıcı A., Özkan M., Parlaktuna O., Sipahioğlu A., Kapanoğlu M., TUBITAK Project, Devinik İç Ortamların Tam Kapsanması Amacıyla Gezin Robot Rota Planlaması, 2007 - 2009

Yazıcı A., Parlaktuna O., Project Supported by Other Official Institutions, Homojen Robotlardan Oluşan Gezin Robot Grubunda Dinamik Rol Dağıtımıyla Görevlerin Gerçekleştirilmesi, 2005 - 2008

YAZICI A., Other International Funding Programs, OSU ACT Intelligent Vehicle, 2007 - 2007

YAZICI A., TUBITAK Project, Dispersif Killerin Tanımlanmasında Kullanılan İğne Deliği Deney Ekipmanının Yeniden Tasarımı, 2004 - 2006

YAZICI A., ÖZKAN M., Project Supported by Higher Education Institutions, Farklı Yetenekler Sahip Robotlardan Oluşan Gezin Robot Grubunun Kontrolü, 2003 - 2006

YAZICI A., Project Supported by Higher Education Institutions, Çeşitli denetim algoritmalarının PLC gerçeklenmeleri, 2003 - 2004

Metrics

Publication: 160

Citation (WoS): 462

Citation (Scopus): 766

H-Index (WoS): 11

H-Index (Scopus): 14

Awards

Yazıcı A., Deniz N., Çarman K. B., Özkan K., Özkan M., Erben N., Sarıççek İ., H2020-SMARTEN PROJESİ BAŞVURUSU EŞİK ÜSTÜ ÖDÜLÜ, Tübitak, January 2021

Yazıcı A., Karacasu M., Bozkurt Keser S., H2020-CAVSOMI PROJESİ BAŞVURUSU EŞİK ÜSTÜ ÖDÜLÜ, Tübitak, January 2021

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, January 2021

Non Academic Experience

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