

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 (Akıllı Sistemler Uygulama ve Araştırma Merkezi), Meşelik Kampüsü, 26480, Eskişehir, Türkiye.

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: [OwbTeWUAAA](https://orcid.org/0000-0001-5589-2032)

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 eğitimini tamamladı. 2007 yılında doktora sonrası araştırmalara için misafir araştırmacı olarak Ohio State Üniversitesi'nde bulundu. Burada, uluslararası otonom 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 ESOĞÜ Bilgisayar Mühendisliği bölümünde öğretim üyesi olarak görev yapmakta olup, 2007-2019 yılları arasında Bilgisayar Yazılımı Anabilim Dalı Başkanlığı, 2015-2018 yılları arasında ise ESOĞÜ Bilgisayar Mühendisliği Bölüm Başkanlığı'nı yürüttü.

2016 yılında ESOĞÜ Akıllı Fabrika ve Robotik Laboratuvarı (IFARLAB, ifarlab.ogu.edu.tr) kuruculuğu yapıp bu laboratuvarıda AB Ufuk2020, TÜBİTAK 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 katkıda bulunmaktadır. 2020 yılında ESOĞÜ Akıllı Sistemler Uygulama ve Araştırma Merkezi (cisar.ogu.edu.tr) kuruculuğu'nu yapmış olup burada Yapay Zeka'nın farklı endüstriyel uygulamalarına yönelik Türkiye ve Avrupada sektör ile ortaklaşa araştırma çalışmaları yürütmektedir.

Eğitim Bilgileri

Doktora, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (Dr), Türkiye
2001 - 2005

Yüksek Lisans, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YI)
(Tezli), Türkiye 1998 - 2001

Lisans, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği
Bölümü, Türkiye 1993 - 1998

Yaptığı Tezler

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

Yüksek Lisans, Kayma Kipli Kontrol Yaklaşımlarının Ters sarkaç Sistemine Uygulanması, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YI) (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, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2021 - Devam Ediyor

Doç. Dr., Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2015 - 2021

Yrd. Doç. Dr., Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2007 - 2015

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

Araştırma Görevlisi, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, ELEKTRİK-ELEKTRONİK MÜHENDİSLİĞİ 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, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2010 - 2019

Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2015 - 2018

Bölüm Kalite Komisyonu Başkanı, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2010 - 2018

Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2013 - 2015

Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2007 - 2010

Yönetilen Tezler

Yazıcı A., Sariçiçek 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. Mutation Based White Box Testing of Deep Neural Networks

Cetiner G., YAYAN U., YAZICI A.

IEEE Access, cilt.12, ss.160156-160174, 2024 (SCI-Expanded)

- II. **Unsupervised dissimilarity-based fault detection method for autonomous mobile robots**
KASAP M., Yılmaz M., ÇINAR E., YAZICI A.
Autonomous Robots, cilt.47, sa.8, ss.1503-1518, 2023 (SCI-Expanded)
- III. **An IoT-Based Monitoring System for Induction Motor Faults Utilizing Deep Learning Models**
Irgat E., ÇINAR E., Ünsal A., YAZICI A.
Journal of Vibration Engineering and Technologies, cilt.11, sa.7, ss.3579-3589, 2023 (SCI-Expanded)
- IV. **A novel conflict free routing with multi pickup delivery tasks for autonomous vehicles**
SARIÇİÇEK İ., YAZICI A., ASLAN Ö.
ROBOTIC INTELLIGENCE AND AUTOMATION, cilt.43, ss.191-206, 2023 (SCI-Expanded)
- V. **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)
- 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. **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, cilt.11, sa.2, 2023 (SCI-Expanded)
- VIII. **Prognostics-aware multi-robot route planning to extend the lifetime**
Yayan U., Yazıcı A., Sariçiçek İ.
KUWAIT JOURNAL OF SCIENCE, cilt.49, sa.4, ss.1-20, 2022 (SCI-Expanded)
- IX. **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, cilt.200, 2022 (SCI-Expanded)
- X. **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)
- XI. **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)
- XII. **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, cilt.49, sa.1, 2022 (SCI-Expanded)
- XIII. **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)
- XIV. **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)
- XV. **Visual object detection for autonomous transport vehicles in smart factories**
Gençeç 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)
- XVI. **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)
- XVII. **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)
- XVIII. **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)
- XIX. **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)
- XX. **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)
- XXI. **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)
- XXII. **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)
- XXIII. **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)
- XXIV. **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)
- XXV. **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)
- XXVI. **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)
- XXVII. **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)
- XXVIII. **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)
- XXIX. **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)
- XXX. **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)
- XXXI. **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)
- XXXII. **Nonlinear programming-based sliding mode control with an application in the stabilization of an Acrobot**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A., Gasimov R.
ENGINEERING OPTIMIZATION, cilt.38, sa.1, ss.113-127, 2006 (SCI-Expanded)
- XXXIII. **A nonlinear programming approach for the sliding mode control design**
Gasimov R., KARAMANCIOĞLU A., YAZICI A.
APPLIED MATHEMATICAL MODELLING, cilt.29, sa.11, ss.1135-1148, 2005 (SCI-Expanded)
- XXXIV. **A nonlinear programming technique to compute the real structured singular value**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A., GASIMOV R.
Applied And Computational Mathematics, cilt.4, sa.1, 2005 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Elektrikli Araçlarda Otonom Batarya Yönetim Sistemi Literatür İncelemesi**
Yılmaz M., Çınar E., Yazıcı A.
EMO Bilimsel Dergi, cilt.14, sa.2, ss.7-22, 2024 (Hakemli Dergi)
- II. **An Analysis of DoS Attack on Robot Operating System**
DEĞİRMENCİ E., KIRCA Y. S., YOLAÇAN E. N., YAZICI A.
Gazi University Journal of Science, cilt.36, sa.3, ss.1050-1069, 2023 (ESCI)
- III. **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)
- IV. **İnsan-Robot Etkileşimi Çalışmalarına yönelik İnsanın OctoMap ile Çoklu Çözünürlüklü Modellenmesi**
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)
- V. **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)
- VI. **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)
- VII. **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, cilt.1, sa.115, ss.1-20, 2021 (Scopus)
- VIII. **KESTİRİMCİ BAKIMDA MAKİNE ÖĞRENMESİ: LİTERATÜR ARAŞTIRMASI**
Dündar D. R., SARIÇİÇEK İ., ÇINAR E., YAZICI A.
ESOGÜ Mühendislik Mimarlık Fakültesi Dergisi, cilt.29, sa.2, ss.256-276, 2021 (Hakemli Dergi)
- IX. **KESTİRİMCİ BAKIMDA MAKİNE ÖĞRENMESİ: LİTERATÜR ARAŞTIRMASI**
Dündar D. R., ÇINAR E., SARIÇİÇEK İ., YAZICI A.

Eskişehir Osmangazi Üniversitesi mühendislik ve mimarlık fakültesi dergisi (online), cilt.29, sa.2, ss.256-276, 2021 (Hakemli Dergi)

- X. **BAKIM FAALİYETLERİNİ 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)
- XI. **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)
- XII. **VERİ ODAKLI HATA TEŞHİS SİSTEMİ GELİŞTİRİLMESİ**
Yılmaz M., Yazıcı A., Çınar E.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi Mühendislik Mimarlık Fakültesi Dergisi, cilt.28, ss.289-298, 2020 (Hakemli Dergi)
- XIII. **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)
- XIV. **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)
- XV. **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)
- XVI. **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)
- XVII. **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)
- XVIII. **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)
- XIX. **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)
- XX. **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)
- XXI. **Doğrusal kuadratik kontrol altındaki ters sarkaç sisteminin gürbüzlük incelenmesi**
YAZICI A., KARAMANCIOĞLU A.
Dumlupınar Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, sa.10, ss.75-86, 2006 (Hakemli Dergi)
- XXII. **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**
DEĞİRMENCİ 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 Yayınevi, 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 Yayınevi, 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 Yayınevi, 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 Yayınevi, 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. **Adaptive Large Neighborhood Search Approach for Electric Vehicle Routing Problem**
Ünal Y., Sariçiçek İ., Bozkurt Keser S., Yazıcı A.
25.Otomatik Kontrol Ulusal Konferansı (TOK 2024), Konya, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2024, ss.63-68
- II. **Energy Efficient Path Analysis From the Perspective of Electric Vehicle Routing**
Polat A. A., Bozkurt Keser S., Sariçiçek İ., Yazıcı A.
25.Otomatik Kontrol Ulusal Konferansı (TOK 2024), Konya, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2024, ss.88-93
- III. **A Mathematical model for routing of Industrial Inspection Robots**
Kara M. E., Sipahioğlu A., Yazıcı A.
33rd European Conference on Operational Research (EURO 2024), Kobenhavn, Danimarka, 30 Haziran - 03 Temmuz 2024, ss.377
- IV. **Online Route Analyzer (ORA): Runtime Verification Service for Routing Optimization of Electric Vehicles Çevrimiçi Rota Çözümleyicisi (ORA): Elektrikli Araçların Rotalama Eniyilemesi için Çalışma Zamanı Doğrulama Servisi**
Kahraman S., Güneş İ., KIRCA Y. S., ÖZKAN M., YAZICI A.

32nd IEEE Conference on Signal Processing and Communications Applications, SIU 2024, Mersin, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2024

- V. **Routing with Pickup and Delivery via Deep Reinforcement Learning Derin Pekiştirmeli Öğrenme ile Al-Bırak Rotalama**
Aslan Yıldız Ö., SARIÇİÇEK İ., ÖZKAN K., YAZICI A.
32nd IEEE Conference on Signal Processing and Communications Applications, SIU 2024, Mersin, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2024
- VI. **Traffic Light Control with Policy Gradient-Based Reinforcement Learning Politika Gradyan Tabanlı Pekiştirmeli Öğrenme ile Trafik Işığı Kontrolü**
Taş M. B. H., ÖZKAN K., SARIÇİÇEK İ., YAZICI A.
32nd IEEE Conference on Signal Processing and Communications Applications, SIU 2024, Mersin, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2024
- VII. **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, İngiltere, 13 - 15 Eylül 2023, cilt.14136 LNAI, ss.126-137
- VIII. **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, Türkiye, 5 - 08 Temmuz 2023
- IX. **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
- X. **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
- XI. **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, Türkiye, 15 - 18 Eylül 2022
- XII. **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
- XIII. **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
- XIV. **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, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2022
- XV. **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
- XVI. **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, Türkiye, 19 - 20 Ekim 2022, ss.8-12
- XVII. **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
- XVIII. **Sürüş, Görüntüsünden Belirginlik Haritasını Çıkarmak için Dikkat Modeli**
aksoy e., YAZICI A.
The 28th IEEE Conference on Signal Processing and Communications Applications (SİU 2020), Türkiye, 5 - 07 Ekim 2020
- XIX. **Otonom Taşıyıcı Araçlar için Çakışmasız Rota Planlama**
ASLAN Ö., YAZICI A.
The 28th IEEE Conference on Signal Processing and Communications Applications (SİU 2020)), Türkiye, 5 - 07 Ekim 2020
- XX. **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, Türkiye, 5 - 07 Ekim 2020
- XXI. **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
- XXII. **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
- XXIII. **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 Ekim 2020
- XXIV. **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
- XXV. **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
- XXVI. **Visual Object Detection System for Autonomous Vehicles in Smart Factories**
Genç 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
- XXVII. **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
- XXVIII. **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
- XXIX. **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
- XXX. **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
- XXXI. **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, Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018, cilt.1, ss.7-12
- XXXII. **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
- XXXIII. **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
- XXXIV. **Bulanık Mantık Kullanılarak Çoklu Robot Sistemleri İçin Güvenilirlik Tabanlı Görev Paylaşım Analizi**
Reliability 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
- XXXV. **Gezegen Araştırmaları Benzetim Laboratuvarı için Uzaktan Kontrollü Gezgin Robot Geliştirilmesi**
Development 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
- XXXVI. **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
- XXXVII. **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
- XXXVIII. **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
- XXXIX. **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
- XL. **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
- XLI. **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
- XLII. **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
- XLIII. **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
- XLIV. **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

- XLV. **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
- XLVI. **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
- XLVII. **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, Arnavutluk, 24 - 28 Mayıs 2016
- XLVIII. **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
- XLIX. **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
- L. **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
- LI. **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
- LII. **Eğitim ve Araştırma Amaçlı Gezgin Robot Platformu Geliştirilmesi**
YAYAN U., YAZICI A.
Türkiye Otomatik Kontrol Konferansı (TOK2015), Türkiye, 05 Eylül 2015, ss.424-429
- LIII. **Intelligent Adaptive Cruise Control System Design and Implementation**
Kilic I., YAZICI A., Yıldız O., Ozcelikors M., Ondogan A.
10th System of Systems Engineering Conference (SoSE), San-Antonio, Kuzey Mariana Adaları, 17 - 20 Mayıs 2015, ss.232-237
- LIV. **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
- LV. **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
- LVI. **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
- LVII. **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

LVIII. Akıllı Tekerlekli Sandalye ile Gezgin Robot Eğitimi

YAYAN U., YAZICI A.

Türkiye Otonom Robotlar Konferansı 2014 (TORK2014), Türkiye, 06 Kasım 2014

LIX. Akıllı Tekerlekli Sandalye için Algılayıcı Tabanlı Kontrol Gerçekleşmesi

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

LX. 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

LXI. 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, Türkiye, 22 Nisan 2014, cilt.1, ss.405-408

LXII. 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

LXIII. 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

LXIV. 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

LXV. Kinect Based Intelligent Wheelchair Navigation with Potential Fields

Ozcelikors M., Coskun A., Say M. G., YAZICI A., Yayan U., Akçakoca M.

IEEE International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA), Alberobello, İtalya, 23 - 25 Haziran 2014, ss.330-337

LXVI. 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

LXVII. 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

LXVIII. DEVELOPMENT OF INDOOR NAVIGATION SOFTWARE FOR INTELLIGENT WHELLCHAIR

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

LXIX. 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

LXX. 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

LXXI. 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

- LXXII. **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
- LXXIII. **İç Ortamlar için Konumlandırma Sistemi**
YAYAN U., YAZICI A.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi 2012 Ulusal Toplantısı, Türkiye, 01 Eylül 2012
- LXXIV. **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
- LXXV. **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 Temmuz 2012, ss.324-328
- LXXVI. **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
- LXXVII. **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
- LXXVIII. **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
- LXXIX. **An Ultrasonic Based Indoor Positioning System**
YAYAN U., YAZICI A.
International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications, Türkiye, 19 Ağustos 2011
- LXXX. **Kapalı Ortamlar için Sesüstü Tabanlı Konumlandırma Sistemi**
YAYAN U., YAZICI A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'11), Türkiye, 19 Ağustos 2011
- LXXXI. **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
- LXXXII. **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
- LXXXIII. **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
- LXXXIV. **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

- LXXXV. **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
- LXXXVI. **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
- LXXXVII. **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
- LXXXVIII. **Erkin Tabanlı Gezin 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
- LXXXIX. **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
- XC. **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
- XCI. **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
- XCII. **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
- XCIII. **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
- XCIV. **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
- XCV. **Akıllı Gezin Robotların Tarım Alanında Uygulamaları**
YAZICI A., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
GAP V. Mühendislik Kongresi, Şanlıurfa, Türkiye, 26 - 28 Nisan 2006, ss.497-503
- XCVI. **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
- XCVII. **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
- XCVIII. **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
- XCIX. **Lazer Mesafe Algılayıcısı Kullanılarak Gezin Robotların Konumlarının Belirlenmesi**

PARLAKTUNA O., YAZICI A., ÖZKAN M.

IEEE 13. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı, Kayseri, Türkiye, 16 - 18 Mayıs 2005

C. Bulanık Mantık Yöntemiyle Gezin Robot Navigasyonu

PARLAKTUNA O., BAKLA B., ÖZKAN M., YAZICI A.

IEEE 13. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı, Kayseri, Türkiye, 16 - 18 Mayıs 2005

CI. 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, Türkiye, 9 - 11 Haziran 2005, ss.265-270

CII. Kamera Yardimi ile Gezin Robotun Cizgi Takibi Uygulamasi

PARLAKTUNA O., ÖZKAN M., YAZICI A.

7. Mekatronik Tasarım ve Modelleme Kongresi (MDM 2004), Ankara, Türkiye, 30 Ağustos - 01 Eylül 2004, ss.33-38

CIII. Gezin 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., Sarıççek 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., Sarıççek 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., Sarıççek 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., Sarıççek İ., Edizkan R., Dındış G., TÜBİTAK Projesi, Otomotiv Endüstrisi için Akıllı Üretim Yönetim Sistemi - IoToPro, 2018 - 2021

Yazıcı A., Sarıççek İ., Edizkan R., Çevikalp H., Sipahioğlu A., TÜBİTAK Projesi, Akıllı Fabrikalar için Otonom Tasıyıcılar 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 Hesaplamasal 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, Gezin 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 Dağıtımıyla 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

YAZICI A., ÖZKAN M., 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: 171

Atıf (WoS): 462

Atıf (Scopus): 810

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., Sarıççek 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

Akademi 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