

## Arş. Gör. Dr. GÜLİN ELİBOL SEÇİL

### Kişisel Bilgiler

E-posta: gelibol@ogu.edu.tr

Web: <https://avesis.ogu.edu.tr/gelibol>

### Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0002-6626-9649

Publons / Web Of Science ResearcherID: C-2729-2015

ScopusID: 57189325351

Yoksis Araştırmacı ID: 51209

### Eğitim Bilgileri

Doktora, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (Dr), Türkiye 2015 - 2021

Yüksek Lisans, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YI) (Tezli), Türkiye 2012 - 2015

Lisans, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2007 - 2012

### Yaptığı Tezler

Yüksek Lisans, Bir Ters Sarkaç Denetimi Gerçeklemesi, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YI) (Tezli), 2015

### Araştırma Alanları

Elektrik-Elektronik Mühendisliği

### Akademik Unvanlar / Görevler

Araştırma Görevlisi, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, 2012 - Devam Ediyor

### Verdiği Dersler

INTRODUCTION TO PROGRAMMING, Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023, 2021 - 2022

DIGITAL CONTROL SYSTEMS, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022

COMPUTER PROGRAMMING, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022

LINEAR CONTROL SYSTEMS, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022

ELECTRICAL ENGINEERING DESIGN, Lisans, 2021 - 2022

ELECTRICAL ENGINEERING DESIGN, Lisans, 2021 - 2022

LINEAR CONTROL SYSTEMS, Lisans, 2021 - 2022

## SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Robust position/force control of nonholonomic mobile manipulator for constrained motion on surface in task space**  
ELİBOL SEÇİL G., Obuz S., PARLAKTUNA O.  
Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, cilt.30, sa.3, ss.785-804, 2022 (SCI-Expanded)

## Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Position control of input-delayed mobile manipulator**  
ELİBOL SEÇİL G., Obuz S., PARLAKTUNA O.  
International Journal of Dynamics and Control, cilt.12, sa.9, ss.3289-3307, 2024 (Scopus)
- II. **WEIGHT-BASED CLASSIFICATION OF EGGS USING SEVERAL STATE-OF-THE-ART CLASSIFIERS ON A MECHANICAL WEIGHING SYSTEM INTEGRATED WITH A DSP MICROCONTROLLER**  
ELİBOL SEÇİL G., YUMURTACI M., ERGİN S., YABANOVA İ.  
Eskişehir Technical University Journal of Science and Technology A - Applied Sciences and Engineering, cilt.21, sa.4, ss.499-513, 2020 (Hakemli Dergi)
- III. **Wi-Fi Based Indoor Positioning System For Mobile Robots By Using Particle Filter**  
Yücel H., ELİBOL SEÇİL G., YAYAN U.  
Arxiv, ss.1-12, 2020 (Hakemsiz Dergi)
- IV. **The Assessment of Time Domain Features for Detecting Symptoms of Diabetic Retinopathy**  
ELİBOL G., ERGİN S.  
International Journal of Intelligent Systems and Applications in Engineering, cilt.4, sa.1, ss.136-140, 2016 (Hakemli Dergi)

## Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Kısıtlı Mobil Manipülâtörün Modele Dayalı Pozisyon-Kuvvet Denetimi**  
ELİBOL SEÇİL G., PARLAKTUNA O.  
21. Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı - TOK 2019, Türkiye, 11 - 14 Eylül 2019
- II. **A Comparative Study on Machine Learning Algorithms for Indoor Positioning**  
BOZKURT KESER S., ELİBOL SEÇİL G., GÜNAL S., Yayan U.  
International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA 2015), Madrid, İspanya, 2 - 04 Eylül 2015, ss.47-54

## Desteklenen Projeler

Özkan M., Kaleci B., Elibol Seçil G., Seçil S., Yazıcı A., TÜBİTAK Projesi, Çok Parçalı Yapıların Kalite Denetimine Yönelik Otonom Robotik Denetleme Yöntemi Geliştirilmesi, 2022 - 2025

## Metrikler

Yayın: 8

Atıf (WoS): 71

Atıf (Scopus): 102

H-İndeks (WoS): 2

H-İndeks (Scopus): 2