

Dr. Öğr. Üyesi 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

Lisans

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 Bilimsel Toplantılarda Yayımlanmış Bildiriler

- I. **Kısıtlı Mobil Manipulatörün 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): 104
H-İndeks (WoS): 2
H-İndeks (Scopus): 2