

Prof. METİN ÖZKAN

Personal Information

Email: meozkan@ogu.edu.tr

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

International Researcher IDs

ScholarID: 8tge9EAAAAAJ

ORCID: 0000-0001-7281-3455

Publons / Web Of Science ResearcherID: JTU-7443-2023

ScopusID: 35580578200

Yoksis Researcher ID: 171094

Education Information

Doctorate, Eskisehir Osmangazi University, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (Dr), Turkey
2001 - 2007

Postgraduate, Eskisehir Osmangazi University, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YI) (Tezli),
Turkey 1998 - 2000

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

Foreign Languages

English, B2 Upper Intermediate

Dissertations

Doctorate, Farklı özelliklere sahip gezgin robot grubunun dağıtık kontrolü, Eskisehir Osmangazi University, FEN
BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (Dr), 2007

Postgraduate, Serbest yüzen uzay robotlarının adaptif kontrolü, Eskisehir Osmangazi University, FEN BİLİMLERİ
ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YI) (Tezli), 2000

Research Areas

Control and System Engineering, Robotics and Mechatronics Systems, Software

Academic Titles / Tasks

Professor, Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ
BÖLÜMÜ, 2023 - Continues

Associate Professor, Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR
MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2017 - 2023

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

BÖLÜMÜ, 2008 - 2017

Research Assistant, Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, ELEKTRİK-ELEKTRONİK MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 1998 - 2008

Academic and Administrative Experience

Head of Department, Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2021 - Continues

Head of Department, Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2017 - Continues

Deputy Head of Department, Eskisehir Osmangazi University, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2015 - 2021

Courses

LİNEAR CONTROL SYSTEMS, Undergraduate, 2016 - 2017

TASARIM SURECLERİ, Undergraduate, 2016 - 2017

MOBİL ROBOTLAR I, Doctorate, 2016 - 2017

NESNE TABANLI PROGRAMLAMA I, Undergraduate, 2016 - 2017

Advising Theses

ÖZKAN M., Otomatik Sistemlerin Güvenliğinin Sınanması ve Doğrulanması, Postgraduate, F.FURKAN(Student), 2020

ÖZKAN M., Çok Yakın Kızılötesi Spektroskopi (VNIR) Cihazı ve Derin Öğrenme Yöntemleri Kullanarak Atıktan Türetilmiş Yakıtların Özelliklerinin Tahmini, Postgraduate, B.OSMAN(Student), 2020

ÖZKAN M., Ağ Bağlantılı Dinamik Sistemlerin Dağıtık Kontrolü, Doctorate, Z.HÜSEYİN(Student), 2019

ÖZKAN M., İnsan-Endüstriyel Robot Etkileşiminde Güvenli Çalışma Ortamının Algılanması ve Robot Denetimi, Doctorate, S.SEÇİL(Student), 2019

ÖZKAN M., Bulanık Mantık Tabanlı Uyarlamalı Hız Kontrolü, Postgraduate, A.ONDOĞAN(Student), 2019

ÖZKAN M., Endüstriyel Robotlarda Çalışma Uzayının Haritalaması ve Dinamik Hareket Planlaması, Postgraduate, C.AKDENİZ(Student), 2019

ÖZKAN M., Gezin robotlarda görü tabanlı navigasyona yönelik imge sınıflandırması, Postgraduate, N.DARGUT(Student), 2018

ÖZKAN M., Görsel servolama yaklaşımı ile endüstriyel robot kol kontrolü, Postgraduate, D.HABIYAMBERE(Student), 2018

ÖZKAN M., Uçak motorlarında ölçüm yöntemleri geliştirilmesi ve analizi, Postgraduate, G.KAYIR(Student), 2018

ÖZKAN M., Bilinmeyen 3B nesnelerin endüstriyel robot kolu ile otonom yüzey modellemesi, Postgraduate, C.SÖYLEYİCİ(Student), 2017

ÖZKAN M., Endüstriyel robotlar için kolay programlama arayüz tasarımı ve gerçekleştirilmesi, Postgraduate, C.UYANIK(Student), 2017

ÖZKAN M., Endüstriyel robot kolları için kolay programlama yöntemi geliştirme, Postgraduate, S.SEÇİL(Student), 2015

ÖZKAN M., Endüstriyel robot kollarıyla 3D modelleme amaçlı benzetim ortamı tasarımı, Postgraduate, S.ERGÜR(Student), 2015

ÖZKAN M., Model reference adaptive trajectory tracking control of mobile robots, Postgraduate, E.CANİGÜR(Student), 2012

ÖZKAN M., Çoklu modeller yaklaşımını kullanarak gezgin robotların uyarlamalı kontrolü, Postgraduate, A.ONAT(Student), 2012

ÖZKAN M., Birden fazla gezgin robotla nesne taşıma için hareket planlama ve kontrol, Postgraduate, A.YUFKA(Student),

Published journal articles indexed by SCI, SSCI, and AHCI

- I. **A collision-free path planning method for industrial robot manipulators considering safe human-robot interaction**
SEÇİL S., ÖZKAN M.
Intelligent Service Robotics, vol.16, no.3, pp.323-359, 2023 (SCI-Expanded)
- II. **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)
- III. **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)
- IV. **Prediction of the proximate analysis parameters of refuse-derived fuel based on deep learning approach**
Günkaya Z., Özkan M., Özkan K., Bekgöz B. O., Yorulmaz Ö., Özkan A., Banar M.
Environmental Science and Pollution Research, vol.30, no.7, pp.17327-17341, 2023 (SCI-Expanded)
- V. **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)
- VI. **Surface profile-guided scan method for autonomous 3D reconstruction of unknown objects using an industrial robot**
Özkan M., Seçil S., Turgut K., Dutağacı H., Uyanik C., Parlaktuna O.
Visual Computer, vol.38, no.11, pp.3953-3977, 2022 (SCI-Expanded)
- VII. **Implementation of an early warning system with hyperspectral imaging combined with deep learning model for chlorine in refuse derived fuels**
ÖZKAN M., ÖZKAN K., BEKGÖZ B. O., Yorulmaz Ö., Günkaya Z., Özkan A., Banar M.
Waste Management, vol.142, pp.111-119, 2022 (SCI-Expanded)
- VIII. **Minimum distance calculation using skeletal tracking for safe human-robot interaction**
SEÇİL S., ÖZKAN M.
Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, vol.73, 2022 (SCI-Expanded)
- IX. **Formation-based Control Scheme for Cooperative Transportation by Multiple Mobile Robots**
Yufka A., ÖZKAN M.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS, vol.12, 2015 (SCI-Expanded)
- X. **Dynamic adaptive trajectory tracking control of nonholonomic mobile robots using multiple models approach**
ONAT A., ÖZKAN M.
ADVANCED ROBOTICS, vol.29, no.14, pp.913-928, 2015 (SCI-Expanded)
- XI. **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)
- XII. **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)
- XIII. **Project-oriented task scheduling for mobile robot team**
HASGÜL S., SARIÇİÇEK İ., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
JOURNAL OF INTELLIGENT MANUFACTURING, vol.20, no.2, pp.151-158, 2009 (SCI-Expanded)

- XIV. **Priority-constrained task sequencing for heterogeneous mobile robots**
Ozkan M., SARIÇİÇEK İ., Parlaktuna O., HASGÜL S.
ADVANCES IN APPLIED ARTIFICIAL INTELLIGENCE, PROCEEDINGS, vol.4031, pp.393-399, 2006 (SCI-Expanded)
- XV. **Adaptive control of free-floating space manipulators using dynamically equivalent manipulator model**
Parlaktuna O., Ozkan M.
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, vol.46, no.3, pp.185-193, 2004 (SCI-Expanded)
- XVI. **Adaptive control of free-floating space robots in Cartesian coordinates**
Parlaktuna O., Ozkan M.
ADVANCED ROBOTICS, vol.18, no.9, pp.943-959, 2004 (SCI-Expanded)

Articles Published in Other Journals

- I. **Regression based prediction of higher heating value for refuse-derived fuel using convolutional neural networks predicted elemental data and spectrographic measurements**
BEKGÖZ B. O., GÜNKAYA Z., ÖZKAN K., ÖZKAN M., ÖZKAN A., BANAR M.
Waste Disposal and Sustainable Energy, 2024 (Scopus)
- II. **Multi-resolution Modeling of Human with OctoMap for Human-Robot Interaction Studies**
ÖRNEK Ö., YAZICI A., ÖZKAN M.
Dokuz Eylül Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Fen ve Mühendislik Dergisi, vol.25, no.74, pp.303-316, 2023 (Peer-Reviewed Journal)
- III. **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)
- IV. **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)
- V. **Device Server for a Miniature Mobile Robot**
ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
International Journal Of Advanced Robotic Systems, vol.3, no.3, pp.133-138, 2006 (Scopus)

Books & Book Chapters

- I. **Otonom Robot Uygulamaları**
ÖZKAN M., 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.51-82, 2021
- II. **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
- III. **Bilgisayarlı Görü Uygulamaları**
YAVUZ H. S., ÖZKAN M., ÇEVİKALP H.
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.153-178, 2021
- IV. **Bölüm 6. Bilgisayarlı Görü Uygulamaları**
YAVUZ H. S., ÖZKAN M., ÇEVİKALP H.

in: Yapay Zekâ ve Büyük Veri Kitap Serisi 2: YAPAY ZEKA VE BÜYÜK VERİ: ENDÜSTRİ 4.0 VE YAPAY ZEKA, Sağıroğlu Şeref, Demirezen Mustafa Umut, Yazıcı Ahmet, Editor, Nobel Akademik Yayıncılık, pp.153-182, 2021

V. Sistem Tasarımı

ÖZKAN M.

in: Sistem Analizi ve Tasarım, Prof.Dr. Hasan Karacasu, Yrd.Doç.Dr. Şenay Lezki , Editor, Anadolu Üniversitesi Açıköğretim Fakültesi, Eskişehir, pp.148-167, 2016

VI. UML ile Nesne Yönelimli Analiz ve Modelleme

ÖZKAN M.

in: Sistem Analizi ve Tasarım, Prof.Dr.Hasan Karacasu, Yrd.Doç.Dr. Şenay Lezki , Editor, Anadolu Üniversitesi Açıköğretim Fakültesi, Eskişehir, pp.130-147, 2016

VII. 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. 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, Turkey, 15 - 18 May 2024

II. 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

III. 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

IV. 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

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. SPGS: A new method for autonomous 3D reconstruction of unknown objects by an industrial robot

UYANIK C., SEÇİL S., ÖZKAN M., DUTAĞACI H., TURGUT K., PARLAKTUNA O.

19th Annual Conference on Towards Autonomous Robotic Systems, TAROS 2018, Bristol, England, 25 - 27 July 2018, vol.10965 LNAI, pp.15-27

VII. A Method for Determining Local Coordinate Frames Attached to Objects by a Laser Profile Sensor in Industrial Robot Workspaces

TURGUT K., DUTAĞACI H., Söyleyici C., SEÇİL S., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O., PARLAKTUNA M.

2017 IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions, Coimbra, Portugal, 26 April - 28 December 2017, pp.260-265

VIII. A Robotic System for Autonomous 3-D Surface Reconstruction of Objects. Design and Implementation

SEÇİL S., TURGUT K., Söyleyici C., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O., DUTAĞACI H., PARLAKTUNA M.

2017 The 3rd International Conference on Control and Automation and Robotics (ICCAR 2017), Nagoya, Japan, 22 - 24 April 2017, pp.188-191

IX. A Robotic System for Autonomous 3-D Surface Reconstruction of Objects

SEÇİL S., TURGUT K., Soyleyici C., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O., DUTAĞACI H., Parlaktuna M.

3rd IEEE International Conference on Control, Automation and Robotics (ICCAR), Nagoya, Japan, 22 - 24 April 2017, pp.188-191

X. A Method for Determining 3D Surface Points of Objects by a Single Camera and Rotary Stage

Uyanik C., ÖZKAN M.

2017 International Conference on Computer Science and Engineering (UBMK), Antalya, Turkey, 5 - 08 October 2017, pp.124-129

XI. A Method for Determining Local Coordinate Frames Attached to Objects by a Laser Profile Sensor in Industrial Robot Workspaces

TURGUT K., DUTAĞACI H., Soyleyici C., SEÇİL S., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O., Parlaktuna M.

17th IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC), Coimbra, Portugal, 26 - 28 April 2017, pp.260-265

XII. Endüstriyel Robot Programlamada Yeni Bir Yöntem

SEÇİL S., PARLAKTUNA O., TURGUT K., ÖZKAN M.

TÜRKİYE ROBOTBİLİM KONFERANSI (ToRK 2016), İstanbul, Turkey, 2 - 03 November 2016

XIII. Design of an Application Programming Interface (API) for Commercial Industrial Robots

SEÇİL S., Soyleyici C., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O., DUTAĞACI H., TURGUT K., Parlaktuna M.

14th IEEE International Conference on Industrial Informatics (INDIN), Poitiers, France, 19 - 21 July 2016, pp.225-230

XIV. İnsansı Robotlar için Basit Yanal Denge Modeli

ÖZKAN M., ERGAN Z. H.

I. International Workshop on Construction and Electricity Applications on Vocational Education, Eskişehir, Turkey, 30 November - 01 December 2015, pp.340-353

XV. Sıcaklık Kontrol Sistemi için Deneysel Platform Tasarımı

UYANIK C., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Denizli, Turkey, 10 - 12 September 2015, pp.827-832

XVI. Simple Programming Scheme for Industrial Robot Manipulators

SEÇİL S., TURGUT K., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.

2015 International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications, Madrid, Spain, 2 - 04 September 2015, pp.27-33

XVII. People Counting System by Using Kinect Sensor

Coskun A., Kara A., Parlaktuna M., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.

International Symposium on Innovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA 2015), Madrid, Spain, 2 - 04 September 2015, pp.149-155

XVIII. Simple Programming Scheme for Industrial Robot Manipulators A Case Study For Feasibility Proof

SEÇİL S., TURGUT K., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.

International Symposium on Innovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA 2015), Madrid, Spain, 2 - 04 September 2015, pp.27-33

XIX. Design of an Experimental Platform for Process Control Systems

Uyantki C., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.

9th International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ELECO), Bursa, Turkey, 26 - 28 November 2015, pp.812-816

XX. Lazer Profil Algılayıcı ve Endüstriyel Robot Kullanımı ile 3 B Görşelleştirme Sistemi

SEÇİL S., TURGUT K., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.

Türkiye Otonom Robotlar Konferansı (TORK 2014), Ankara, Turkey, 6 - 07 November 2014

XXI. 3-D Visualization System for Geometric Parts Using a Laser Profile Sensor and an Industrial Robot

SEÇİL S., TURGUT K., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.

- IEEE International Symposium on Robotics and Manufacturing Automation (IEEE-ROMA), Kuala-Lumpur, Malaysia, 15 - 16 December 2014, pp.160-165
- XXII. **Trajectory Planning of Industrial Robots for 3-D Visualization A ROS-Based Simulation Framework**
Ergur S., ÖZKAN M.
IEEE International Symposium on Robotics and Manufacturing Automation (IEEE-ROMA), Kuala-Lumpur, Malaysia, 15 - 16 December 2014, pp.206-211
- XXIII. **Model reference adaptive control of a nonholonomic wheeled mobile robot for trajectory tracking**
CANIGÜR E., ÖZKAN M.
2012 International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications, Trabzon, Turkey, Turkey, 2 - 04 July 2012, pp.449-453
- XXIV. **A Combined Direct and Indirect Adaptive Control Scheme for a Wheeled Mobile Robot using Multiple Models**
ONAT A., ÖZKAN M.
9th International Conference on Informatics in Control, Automation, and Robotics (ICINCO 2012), Roma, Italy, 2 - 04 July 2012, pp.167-182
- XXV. **Atama Problemini Kullanan Market Tabanlı Görev Paylaştırma Algoritması**
KALECİ B., KİRLİK G., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
Ulusal Otomatik Kontrol Toplantısı (TOK 2010), Kocaeli, Turkey, 21 - 23 September 2010, pp.380-385
- XXVI. **Çoklu Gezin Robotlarla Formasyon Tabanlı Nesne Taşıma**
YUFKA A., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
Ulusal Otomatik Kontrol Toplantısı (TOK 2010), Kocaeli, Turkey, 21 - 23 September 2010, pp.520-525
- XXVII. **Market Based Task Allocation Method Using Exploratory Learning for Heterogeneous Multi Robot Team**
KALECİ B., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA 2010), Kayseri, Turkey, 21 - 24 June 2010, pp.481-485
- XXVIII. **Cooperative Transportation by Multiple Autonomous Non holonomic Mobile Robots**
YUFKA A., ÖZKAN M.
International Workshop on Unmanned Vehicles (UVW 2010), İstanbul, Turkey, 10 - 12 June 2010, pp.134-139
- XXIX. **A New Task Reintroduction Approach for Market Based Task Allocation**
KALECİ B., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
The 1st International Symposium on Computing in Science & Engineering (ISCSE), Aydın, Turkey, 3 - 05 June 2010, pp.498-505
- XXX. **A New Task Reintroduction Approach for Market-Based Task Allocation Method**
KALECİ B., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
1st International Symposium on Computing in Science and Engineering, 3 - 05 June 2010
- XXXI. **Formation-Based Cooperative Transportation by a Group of Non-holonomic Mobile Robots**
Yufka A., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, İstanbul, Turkey, 10 - 13 October 2010, pp.3300-3307
- XXXII. **Market-Based Task Allocation by using Assignment Problem**
KALECİ B., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M., Kirlik G.
IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, İstanbul, Turkey, 10 - 13 October 2010
- XXXIII. **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
- XXXIV. **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

- XXXV. **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
- XXXVI. **Gezgin Robotlar için Çok Kameralı Konumlandırma Sistemi**
DOBRUCALI O., YUFKA A., KALECİ B., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
Elektrik-Elektronik ve Bilgisayar Muhendisliği Sempozyumu (ELECO 2008), Bursa, Turkey, 26 - 30 November 2008
- XXXVII. **Gezgin Robotlar için Görüntü Tabanlı Konumlandırma Sistemi**
YUFKA A., DOBRUCALI O., KALECİ B., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'08), İstanbul, Turkey, 13 - 15 November 2008, pp.47-51
- XXXVIII. **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
- XXXIX. **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
- XL. **An agent based framework for a multi robot project scheduling**
HASGÜL S., SARIÇİÇEK İ., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
IJIE 2008: International Journal of Industrial Engineering, Las Vegas, United States Of America, 7 - 10 September 2008, vol.1, pp.596-602
- XLI. **Tepe Kamera ile İç Ortamda Gezgin Robotların Konumlandırılması**
KALECİ B., ÇAKIR Y., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Sempozyumu (ASYU 2008), Isparta, Turkey, 19 - 21 June 2008, pp.106-110
- XLII. **Priority Constrained Task Sequencing for Heterogeneous Mobile Robots**
ÖZKAN M., SARIÇİÇEK İ., PARLAKTUNA O., HASGÜL S.
The 19th International Conference on Industrial, Engineering & Other Applications of Applied Intelligent Systems (IEA/AIE'06), Annecy, France, 27 - 30 June 2006, vol.4031, pp.393-399
- XLIII. **Resource leveling approach for multi robot task scheduling**
HASGÜL S., SARIÇİÇEK İ., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
5th International Symposium on Intelligent Manufacturing Systems, Sakarya, Turkey, 29 - 31 May 2006, vol.1, pp.1191-1201
- XLIV. **Akıllı Gezgin Robotların Tarım Alanında Uygulamaları**
YAZICI A., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
GAP V. Muhendislik Kongresi, Şanlıurfa, Turkey, 26 - 28 April 2006, pp.497-503
- XLV. **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
- XLVI. **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
- XLVII. **Lazer Mesafe Algılayıcısı Kullanılarak Gezgin Robotların Konumlarının Belirlenmesi**
PARLAKTUNA O., YAZICI A., ÖZKAN M.
IEEE 13. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı, Kayseri, Turkey, 16 - 18 May 2005
- XLVIII. **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

- XLIX. Kamera Yardimi ile Gezin 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
- L. 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, Turkey, 23 - 25 June 2004, pp.119-122
- LI. Adaptive control of free floating space manipulators**
PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
SMC 2000 Conference Proceedings. 2000 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics. 'Cybernetics Evolving to Systems, Humans, Organizations, and their Complex Interactions' (Cat. No.00CH37166), Nashville, TN, USA, United States Of America, 8 - 11 October 2000, vol.5, pp.3324-3329
- LII. Adaptive control of free-floating space manipulators**
Parlaktuna O., Ozkan M.
IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, Tennessee, United States Of America, 8 - 11 October 2000, pp.3324-3329
- LIII. Dynamically Equivalent Manipulator of a Two Link Planar Free Floating Space Manipulator**
PARLAKTUNA O., ÖZKAN M., MUNYAS I.
International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ELECO 1999), Bursa, Turkey, 1 - 05 December 1999, pp.351-355
- LIV. İki Eklemlili Düzlemsel bir Uzay Robotunun Dinamigi ve Kontrolu**
PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
Elektrik-Elektronik Bilgisayar Muhendisligi 8. Ulusal Kongresi, Gaziantep, Turkey, 6 - 12 September 1999, pp.473-477

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., TUBITAK Project, Sürdürülebilir Kentler İçin İleri Teknolojiler Platformu (SÜİT), 2022 - 2026
- Özkan M., Kaleci B., Elibol Seçil G., Seçil S., Yazıcı A., TUBITAK Project, Çok Parçalı Yapıların Kalite Denetimine Yönelik Otonom Robotik Denetleme Yöntemi Geliştirilmesi, 2022 - 2025
- Baksan B., Çelikyürek İ., Özkan M., Project Supported by Other Private Institutions, 3D Yazdırma Teknolojileri ile Doğal Gaz Dağıtımında Kullanılacak Ekipmanların Üretimi ve Yazılım Tasarımı, 2022 - 2023
- Yazıcı A., Özkan M., Sipahioğlu A., Yayan U., H2020 Project, Verification and Validation of Automated Systems' Safety and Security, 2020 - 2023
- Banar M., Özkan K., Özkan M., Özkan A., Günkaya Z., TUBITAK Project, Use of Chemical Input Focused Hyper Spectral Imaging and Deep Learning Methods for Developing an Early Warning System which Sustains The Process, Environment and Material Quality Assurance for Determination of The Characteristics of Refuse Derived Fuels which Will Be Used In Cement Facilities, 2018 - 2021
- Özkan M., Arda M. S., TUBITAK Project, Deneysel Yanık Modellerinde Standart Derinlikte Yanık Yarası Oluşturmak İçin Yeni Sabit Isı, Sabit Süre ve Kontrollü Temas Alanı ve Basıncı Sağlanarak Yanık Modeli Tasarımı, 2017 - 2020
- Özkan M., Ünal H. U., TUBITAK Project, Ben de Robotumu Kodluyorum, 2019 - 2019
- ÖZKAN K., YAZICI A., ÖZKAN M., Project Supported by Higher Education Institutions, GPU-Tabanlı Yüksek Performanslı Hesaplamasız Sistem Oluşturulması, 2017 - 2018
- ÖZKAN M., Project Supported by Higher Education Institutions, İnsansı Robotların Tüm Vücut Kontrolü, 2015 - 2018
- ÖZKAN M., Project Supported by Higher Education Institutions, Endüstriyel Robot Kolu Kullanımı ile Cisimlerin 3-B

Otonom Modellenmesi, 2016 - 2017

DUTAĞACI H., ÖZKAN M., TUBITAK Project, Endüstriyel Robot Kolu kullanımı ile Cisimlerin 3-B Otonom Modellenmesi, 2015 - 2017

ÖZKAN M., Project Supported by Higher Education Institutions, Endüstriyel Robot Kolları için Otomatik Programlama Uygulaması, 2015 - 2016

ÖZKAN M., Project Supported by Higher Education Institutions, Endüstriyel Robot Kolları için Otomatik Programlama Yöntemi Geliştirme, 2013 - 2016

Özkan M., Parlaktuna O., KOSGEB, Çapak Alma Robotu Tasarımı, 2012 - 2014

Özkan M., Parlaktuna O., Project Supported by Higher Education Institutions, Farklı Yeteneklere Sahip Robotlardan Oluşan Gezgin Robot Grubunun Kontrolü, 2003 - 2006

Metrics

Publication: 82

Citation (WoS): 312

Citation (Scopus): 471

H-Index (WoS): 9

H-Index (Scopus): 11

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

Non Academic Experience

Robotes Robotik Çözümler San. ve Tic. Ltd.Sti.