

Prof. Dr. METİN ÖZKAN

Kişisel Bilgiler

E-posta: meozkan@ogu.edu.tr

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

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: 8tge9EAAAAAJ

ORCID: 0000-0001-7281-3455

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

ScopusID: 35580578200

Yoksis Araştırmacı ID: 171094

Eğitim Bilgileri

Doktora, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (Dr), Türkiye
2001 - 2007

Yüksek Lisans, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YI)
(Tezli), Türkiye 1998 - 2000

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

Yabancı Diller

İngilizce, B2 Orta Üstü

Yaptığı Tezler

Doktora, Farklı özelliklere sahip gezgin robot grubunun dağıtık kontrolü, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN
BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (Dr), 2007

Yüksek Lisans, Serbest yüzen uzay robotlarının adaptif kontrolü, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ
ENSTİTÜSÜ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YI) (Tezli), 2000

Araştırma Alanları

Kontrol ve Sistem Mühendisliği, Robotik ve Mekatronik Sistemler, Yazılım

Akademik Unvanlar / Görevler

Prof. Dr., Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ
BÖLÜMÜ, 2023 - Devam Ediyor

Doç. Dr., Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ,
2017 - 2023

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

BÖLÜMÜ, 2008 - 2017

Araştırma Görevlisi, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, ELEKTRİK-ELEKTRONİK MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 1998 - 2008

Akademik İdari Deneyim

Bölüm Başkanı, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2021 - Devam Ediyor

Anabilim/Bilim Dalı Başkanı, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2017 - Devam Ediyor

Bölüm Başkan Yardımcısı, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2015 - 2021

Verdiği Dersler

LİNEAR CONTROL SYSTEMS, Lisans, 2016 - 2017

TASARIM SURECLERİ, Lisans, 2016 - 2017

MOBİL ROBOTLAR I, Doktora, 2016 - 2017

NESNE TABANLI PROGRAMLAMA I, Lisans, 2016 - 2017

Yönetilen Tezler

ÖZKAN M., Otomatik Sistemlerin Güvenliğinin Sınanması ve Doğrulanması, Yüksek Lisans, F.FURKAN(Öğrenci), 2020

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

ÖZKAN M., Ağ Bağlantılı Dinamik Sistemlerin Dağıtık Kontrolü, Doktora, Z.HÜSEYİN(Öğrenci), 2019

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

ÖZKAN M., Bulanık Mantık Tabanlı Uyarlamalı Hız Kontrolü, Yüksek Lisans, A.ONDOĞAN(Öğrenci), 2019

ÖZKAN M., Endüstriyel Robotlarda Çalışma Uzayının Haritalaması ve Dinamik Hareket Planlaması, Yüksek Lisans, C.AKDENİZ(Öğrenci), 2019

ÖZKAN M., Gezgin robotlarda görü tabanlı navigasyona yönelik imge sınıflandırması, Yüksek Lisans, N.DARGUT(Öğrenci), 2018

ÖZKAN M., Görsel servolama yaklaşımı ile endüstriyel robot kol kontrolü, Yüksek Lisans, D.HABIYAMBERE(Öğrenci), 2018

ÖZKAN M., Uçak motorlarında ölçüm yöntemleri geliştirilmesi ve analizi, Yüksek Lisans, G.KAYIR(Öğrenci), 2018

ÖZKAN M., Bilinmeyen 3B nesnelere endüstriyel robot kolu ile otonom yüzey modellemesi, Yüksek Lisans, C.SÖYLEYİCİ(Öğrenci), 2017

ÖZKAN M., Endüstriyel robotlar için kolay programlama arayüz tasarımı ve gerçekleştirilmesi, Yüksek Lisans, C.UYANIK(Öğrenci), 2017

ÖZKAN M., Endüstriyel robot kolları için kolay programlama yöntemi geliştirme, Yüksek Lisans, S.SEÇİL(Öğrenci), 2015

ÖZKAN M., Endüstriyel robot kollarıyla 3D modelleme amaçlı benzetim ortamı tasarımı, Yüksek Lisans, S.ERGÜR(Öğrenci), 2015

ÖZKAN M., Model reference adaptive trajectory tracking control of mobile robots, Yüksek Lisans, E.CANİGÜR(Öğrenci), 2012

ÖZKAN M., Çoklu modeller yaklaşımını kullanarak gezgin robotların uyarlamalı kontrolü, Yüksek Lisans, A.ONAT(Öğrenci), 2012

ÖZKAN M., Birden fazla gezgin robotla nesne taşıma için hareket planlama ve kontrol, Yüksek Lisans, A.YUFKA(Öğrenci),

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **A collision-free path planning method for industrial robot manipulators considering safe human-robot interaction**
SEÇİL S., ÖZKAN M.
Intelligent Service Robotics, cilt.16, sa.3, ss.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), cilt.23, sa.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, cilt.11, sa.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, cilt.30, sa.7, ss.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, cilt.11, sa.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., Uyanık C., Parlaktuna O.
Visual Computer, cilt.38, sa.11, ss.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, cilt.142, ss.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, cilt.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, cilt.12, 2015 (SCI-Expanded)
- X. **Dynamic adaptive trajectory tracking control of nonholonomic mobile robots using multiple models approach**
ONAT A., ÖZKAN M.
ADVANCED ROBOTICS, cilt.29, sa.14, ss.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, cilt.23, sa.4, ss.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, cilt.7, sa.1, ss.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, cilt.20, sa.2, ss.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, cilt.4031, ss.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, cilt.46, sa.3, ss.185-193, 2004 (SCI-Expanded)
- XVI. **Adaptive control of free-floating space robots in Cartesian coordinates**
Parlaktuna O., Ozkan M.
ADVANCED ROBOTICS, cilt.18, sa.9, ss.943-959, 2004 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- 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, cilt.6, sa.3, ss.429-437, 2024 (Scopus)
- II. **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)
- III. **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)
- 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, cilt.1, sa.115, ss.1-20, 2021 (Scopus)
- V. **Device Server for a Miniature Mobile Robot**
ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
International Journal Of Advanced Robotic Systems, cilt.3, sa.3, ss.133-138, 2006 (Scopus)

Kitap & Kitap Bölümleri

- I. **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
- II. **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
- III. **Bilgisayarlı Görü Uygulamaları**
YAVUZ H. S., ÖZKAN M., ÇEVİKALP H.
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.153-178, 2021
- IV. **Bölüm 6. Bilgisayarlı Görü Uygulamaları**
YAVUZ H. S., ÖZKAN M., ÇEVİKALP H.
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, Editör, Nobel Akademik Yayıncılık, ss.153-182, 2021

V. Sistem Tasarımı

ÖZKAN M.

Sistem Analizi ve Tasarım, Prof.Dr. Hasan Karacasu, Yrd.Doç.Dr. Şenay Lezki , Editör, Anadolu Üniversitesi Açıköğretim Fakültesi, Eskişehir, ss.148-167, 2016

VI. UML ile Nesne Yönelimli Analiz ve Modelleme

ÖZKAN M.

Sistem Analizi ve Tasarım, Prof.Dr.Hasan Karacasu, Yrd.Doç.Dr. Şenay Lezki , Editör, Anadolu Üniversitesi Açıköğretim Fakültesi, Eskişehir, ss.130-147, 2016

VII. 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. **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
- 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, İngiltere, 13 - 15 Eylül 2023, cilt.14136 LNAI, ss.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, Türkiye, 5 - 08 Temmuz 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, Türkiye, 15 - 18 Eylül 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, Türkiye, 15 - 18 Eylül 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, İngiltere, 25 - 27 Temmuz 2018, cilt.10965 LNAI, ss.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, Portekiz, 26 Nisan - 28 Aralık 2017, ss.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, Japonya, 22 - 24 Nisan 2017, ss.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, Japonya, 22 - 24 Nisan 2017, ss.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, Türkiye, 5 - 08 Ekim 2017, ss.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, Portekiz, 26 - 28 Nisan 2017, ss.260-265
- XII. **Endüstriyel Robot Programlamada Yeni Bir Yöntem**
SEÇİL S., PARLAKTUNA O., TURGUT K., ÖZKAN M.
TÜRKİYE ROBOTBİLİM KONFERANSI (ToRK 2016), İstanbul, Türkiye, 2 - 03 Kasım 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, Fransa, 19 - 21 Temmuz 2016, ss.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, Türkiye, 30 Kasım - 01 Aralık 2015, ss.340-353
- XV. **Sıcaklık Kontrol Sistemi için Deneysel Platform Tasarımı**
UYANIK C., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Denizli, Türkiye, 10 - 12 Eylül 2015, ss.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, İspanya, 2 - 04 Eylül 2015, ss.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, İspanya, 2 - 04 Eylül 2015, ss.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, İspanya, 2 - 04 Eylül 2015, ss.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, Türkiye, 26 - 28 Kasım 2015, ss.812-816
- XX. **Lazer Profil Algılayıcı ve Endüstriyel Robot Kullanımı ile 3 B Görselleştirme Sistemi**
SEÇİL S., TURGUT K., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
Türkiye Otonom Robotlar Konferansı (TORK 2014), Ankara, Türkiye, 6 - 07 Kasım 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, Malezya,

15 - 16 Aralık 2014, ss.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, Malezya, 15 - 16 Aralık 2014, ss.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, Türkiye, 2 - 04 Temmuz 2012, ss.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, İtalya, 2 - 04 Temmuz 2012, ss.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, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2010, ss.380-385
- XXVI. **Çoklu Gezin Robotlarla Formasyon Tabanlı Nesne Taşıma**
YUFKA A., ÖZKAN M., PARLAKTUNA O.
Ulusal Otomatik Kontrol Toplantısı (TOK 2010), Kocaeli, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2010, ss.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, Türkiye, 21 - 24 Haziran 2010, ss.481-485
- XXVIII. **Cooperative Transportation by Multiple Autonomous Non holonomic Mobile Robots**
YUFKA A., ÖZKAN M.
International Workshop on Unmanned Vehicles (UVW 2010), İstanbul, Türkiye, 10 - 12 Haziran 2010, ss.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, Türkiye, 3 - 05 Haziran 2010, ss.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 Haziran 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, Türkiye, 10 - 13 Ekim 2010, ss.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, Türkiye, 10 - 13 Ekim 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, Çin, 12 - 14 Haziran 2009, ss.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, Rusya, 8 - 10 Temmuz 2009, ss.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, Amerika Birleşik Devletleri, 25 - 27 Mayıs 2009, cilt.5544, ss.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, Türkiye, 26 - 30 Kasım 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, Türkiye, 13 - 15 Kasım 2008, ss.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, Türkiye, 13 - 15 Kasım 2008, ss.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, Türkiye, 14 - 17 Ekim 2008, ss.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, Amerika Birleşik Devletleri, 7 - 10 Eylül 2008, cilt.1, ss.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, Türkiye, 19 - 21 Haziran 2008, ss.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, Fransa, 27 - 30 Haziran 2006, cilt.4031, ss.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, Türkiye, 29 - 31 Mayıs 2006, cilt.1, ss.1191-1201
- XLIV. **Akıllı Gezgin Robotların Tarım Alanında Uygulamaları**
YAZICI A., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
GAP V. Muhendislik Kongresi, Şanlıurfa, Türkiye, 26 - 28 Nisan 2006, ss.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, Türkiye, 7 - 11 Aralık 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, Türkiye, 16 - 18 Mayıs 2005, ss.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, Türkiye, 16 - 18 Mayıs 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, Türkiye, 16 - 18 Mayıs 2005
- XLIX. **Kamera Yardımı ile Gezgin Robotun Cizgi Takibi Uygulaması**

PARLAKTUNA O., ÖZKAN M., YAZICI A.

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

L. Gezgin Robotlarda Kapsama Subsumption Mimarisi Kullanarak Nesne Toplama Görevinin Gerçekleşmesi

ÖZKAN M., YAZICI A., PARLAKTUNA O.

ASYU-INISTA 2004 Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Sempozyumu, İstanbul, Türkiye, 23 - 25 Haziran 2004, ss.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, Amerika Birleşik Devletleri, 8 - 11 Ekim 2000, cilt.5, ss.3324-3329

LII. Adaptive control of free-floating space manipulators

Parlaktuna O., Ozkan M.

IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, Tennessee, Amerika Birleşik Devletleri, 8 - 11 Ekim 2000, ss.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, Türkiye, 1 - 05 Aralık 1999, ss.351-355

LIV. İki Eklemlili Düzlemsel bir Uzay Robotunun Dinamigi ve Kontrolu

PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.

Elektrik-Elektronik Bilgisayar Muhendisligi 8. Ulusal Kongresi, Gaziantep, Türkiye, 6 - 12 Eylül 1999, ss.473-477

Desteklenen Projeler

ÖZKAN M., KALECİ B., ELİBOL SEÇİL G., BEKGÖZ B. O., SEÇİL S., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, İnsansız Hava Araçları ile Kapalı Ortamlarda Eş Zamanlı Konumlandırma ve Haritalama, 2024 - Devam Ediyor

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

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

Baksan B., Çelikyürek İ., Özkan M., Diğer Özel Kurumlarca Desteklenen Proje, 3D Yazdırma Teknolojileri ile Doğal Gaz Dağıtımda Kullanılacak Ekipmanların Üretimi ve Yazılım Tasarımı, 2022 - 2023

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

Banar M., Özkan K., Özkan M., Özkan A., Günkaya Z., TÜBİTAK Projesi, Çimento Tesislerinde Kullanılacak Olan Atıktan Türetmiş Yakıtların Özelliklerinin Belirlenmesinde Proses, Çevre ve Malzeme Kalitesini Güvence Altına Alacak Bir Erken Uyarı Sisteminin Geliştirilmesi İçin Kimyasal Girdi Odaklı Hiper Spektral Görüntüleme ve Derin Öğrenme Yöntemlerinin Kullanımı, 2018 - 2021

Özkan M., Arda M. S., TÜBİTAK Projesi, Deneysel Yanık Modellerinde Standart Derinlikte Yanık Yarısı Oluşturmak İçin Yeni Sabit Isı, Sabit Süre ve Kontrollü Temas Alanı ve Basıncı Sağlanarak Yanık Modeli Tasarımı, 2017 - 2020

Özkan M., Ünal H. U., TÜBİTAK Projesi, Ben de Robotumu Kodluyorum, 2019 - 2019

ÖZKAN K., YAZICI A., ÖZKAN M., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, GPU-Tabanlı Yüksek Performanslı Hesaplamasal Sistem Oluşturulması, 2017 - 2018

ÖZKAN M., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, İnsansı Robotların Tüm Vücut Kontrolü, 2015 - 2018

ÖZKAN M., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Endüstriyel Robot Kolu Kullanımı ile Cisimlerin 3-B Otonom Modellenmesi, 2016 - 2017

DUTAĞACI H., ÖZKAN M., TÜBİTAK Projesi, Endüstriyel Robot Kolu kullanımı ile Cisimlerin 3-B Otonom Modellenmesi, 2015 - 2017
ÖZKAN M., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Endüstriyel Robot Kolları için Otomatik Programlama Uygulaması, 2015 - 2016
ÖZKAN M., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, 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., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Farklı Yeteneklere Sahip Robotlardan Oluşan Gezgin Robot Grubunun Kontrolü, 2003 - 2006

Metrikler

Yayın: 82
Atıf (WoS): 312
Atıf (Scopus): 481
H-İndeks (WoS): 9
H-İndeks (Scopus): 11

Ödüller

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

Akademi Dışı Deneyim

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