

Prof. Dr. OSMAN PARLAKTUNA

Kişisel Bilgiler

E-posta: oparlak@ogu.edu.tr

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

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: VpxK5TkAAAAJ

ORCID: 0000-0003-2741-6455

Yoksis Araştırmacı ID: 13138

Eğitim Bilgileri

Doktora, Vanderbilt University, Kontrol Ve Kumanda Sistemleri, Amerika Birleşik Devletleri 1984 - 1990

Yüksek Lisans, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1981 - 1984

Lisans, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1976 - 1981

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Araştırma Alanları

Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Prof. Dr., Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, ELEKTRİK-ELEKTRONİK MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2012 - Devam Ediyor

Akademik İdari Deneyim

Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, 2013 - 2016

Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, 2012 - 2015

Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, 1993 - 1995

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

1. 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)

- II. **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)
- III. **Semantic classification of mobile robot locations through 2D laser scans**
Kaleci B., Senler C. M., Dutağacı H., Parlaktuna O.
INTELLIGENT SERVICE ROBOTICS, cilt.13, ss.63-85, 2020 (SCI-Expanded)
- IV. **Editorial for TOK 2016 special section**
PARLAKTUNA O.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.40, sa.8, ss.2439, 2018 (SCI-Expanded)
- V. **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)
- VI. **Performance analysis of bid calculation methods in multirobot market-based task allocation**
KALECİ B., PARLAKTUNA O.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.21, sa.2, ss.565-585, 2013 (SCI-Expanded)
- VII. **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)
- VIII. **MARKET-BASED MULTI-ROBOT TASK ALLOCATION USING ENERGY-BASED BID CALCULATIONS**
KALECİ B., PARLAKTUNA O.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION, cilt.27, sa.4, ss.396-410, 2012 (SCI-Expanded)
- IX. **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)
- X. **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)
- XI. **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)
- XII. **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)
- XIII. **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)
- XIV. **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)
- XV. **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)
- XVI. **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)
- XVII. **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)
- XVIII. **FINE ATTITUDE-CONTROL OF SPACE-VEHICLES USING SPACE MANIPULATORS**
PARLAKTUNA O., COOK G., STRAUSS A., FERNANDEZ K.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION, cilt.9, sa.1, ss.29-35, 1994 (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. **ESKİŞEHİR OSMANGAZİ ÜNİVERSİTESİ ELEKTRİK ELEKTRONİK MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ**
Parlaktuna O., Erkaya H. H.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi mühendislik ve mimarlık fakültesi dergisi (online), cilt.31, sa.4, ss.1077-1086, 2023 (Hakemli Dergi)
- III. **TWO DOF ROBOT CONTROL WITH FUZZY BASED NEURAL NETWORKS**
ortatepe z., PARLAKTUNA O.
Anadolu Üniversitesi Bilim ve Teknoloji Dergisi :A-Uygulamalı Bilimler ve Mühendislik, cilt.18, sa.4, ss.819-830, 2017 (Hakemli Dergi)
- IV. **Task Allocation in Market Based Applications by The Nearest Neighbor Heuristic**
GÜREL U., PARLAKTUNA O., ADAR N., CANBEK S.
ANADOLU UNIVERSITY JOURNAL OF SCIENCE AND TECHNOLOGY–A Applied Sciences and Engineering, cilt.14, sa.2, ss.173-182, 2013 (Hakemli Dergi)
- V. **Mobile Robot Localization via Outlier Rejection in Sonar Range Sensor Data**
YILMAZ S., Kayir H. E., KALECİ B., PARLAKTUNA O.
ISTANBUL UNIVERSITY-JOURNAL OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERING, cilt.12, sa.1, ss.1457-1464, 2012 (ESCI)
- VI. **Gezgin Robotlarda Ultrasonik Mesafe Algılayıcılarla Robot Davranışlarının Kontrolü ve Çevre Haritalama**
PARLAKTUNA O., Eroğlu E.
Eskişehir Osmangazi University Journal of Engineering and Architecture, cilt.2, sa.5, ss.83-106, 2007 (Hakemli Dergi)
- VII. **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)

Kitaplar

- I. **Sistem gereksinimlerinin belirlenmesi**
PARLAKTUNA O.
Sistem Analizi ve Tasarımı, Hasan Durucasu, Şenay Lezki, Editör, Anadolu Üniversitesi, Eskişehir, ss.66-84, 2016
- II. **Sistem Analizi ve Tasarımına Giriş**
PARLAKTUNA O.
Sistem Analizi ve Tasarımı, Hasan Durucasu, Şenay Lzeki, Editör, Anadolu Üniversitesi, Eskişehir, ss.2-22, 2016
- III. **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. ,

Hakemli Bilimsel Toplantılarda Yayımlanmış Bildiriler

- 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 for Topological Map Construction Methods from Metric Map**
KALECİ B., PARLAKTUNA O., GÜREL U.
26th IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), İzmir, Türkiye, 2 - 05 Mayıs 2018
- III. **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
- IV. **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
- V. **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
- VI. **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.
17th IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC), Coimbra, Portekiz, 26 - 28 Nisan 2017, ss.260-265
- VII. **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
- VIII. **Design of an Application Programming Interface (API) for Commercial Industrial Robots**
SEÇİL S., Söyleyici 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
- IX. **Spektral Kümeleme Yöntemi ile Metrik Haritadan Topolojik Harita Oluşturma**
KALECİ B., Şenler Ç. M., PARLAKTUNA O., GÜREL U.
2. Türkiye Robotbilim Konferansı (ToRK), Türkiye, 26 - 27 Ekim 2015
- X. **Bina İçi Ortamlarda Lazer Mesafe Verisi Kullanarak KuralTabanlı Kapı Bulma**
KALECİ B., Şenler Ç. M., DUTAĞACI H., PARLAKTUNA O.
2. Türkiye Robotbilim Konferansı (ToRK), Türkiye, 26 - 27 Ekim 2015
- XI. **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
- XII. **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
- XIII. **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

- XIV. **Constructing Topological Map from Metric Map Using Spectral Clustering**
KALECİ B., Senler C. M., PARLAKTUNA O., GÜREL U.
27th IEEE International Conference on Tools with Artificial Intelligence (ICTAI), Vietri sul Mare, İtalya, 9 - 11 Kasım 2015, ss.139-145
- XV. **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
- XVI. **Rule-Based Door Detection Using Laser Range Data in Indoor Environments**
KALECİ B., Senler C. M., DUTAĞACI H., PARLAKTUNA O.
27th IEEE International Conference on Tools with Artificial Intelligence (ICTAI), Vietri sul Mare, İtalya, 9 - 11 Kasım 2015, ss.510-517
- XVII. **A Probabilistic Approach for Semantic Classification Using Laser Range Data in Indoor Environments**
Kaleci B., Senler C. M., Dutağacı H., Parlaktuna O.
International Conference on Advanced Robotics (ICAR), İstanbul, Türkiye, 27 - 31 Temmuz 2015, ss.375-381
- XVIII. **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, Türkiye, 6 - 07 Kasım 2014
- XIX. **Strategy planned Q-learning approach for multi-robot task allocation**
kayır h. h. e., PARLAKTUNA O.
11th International Conference on Informatics in Control and Robotics (ICINCO), 1 - 03 Eylül 2014, ss.410-416
- XX. **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
- XXI. **Priority-Based Task Allocation in Auction-Based Applications**
GÜREL U., ADAR N., PARLAKTUNA O.
IEEE International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA), Bulgaristan, 19 - 21 Haziran 2013
- XXII. **Mobile robot localization via outlier rejection in sonar range sensor data**
Yılmaz S., Ezercan Kayır H. H., Kaleci B., Parlaktuna O.
2011 7th International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ELECO), Bursa, Türkiye, 1 - 04 Aralık 2011, cilt.2, ss.434-438
- XXIII. **Atama Problemini Kullanan Market Tabanlı Görev Paylaşırma Algoritması**
KALECİ B., KİRLİK G., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
Ulusal Otomatik Kontrol Toplantısı (TOK 2010), Kocaeli, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2010, ss.380-385
- XXIV. **Çoklu Gezgin 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
- XXV. **Parçacık Süzgeci Tabanlı Konumlandırma Yöntemi için Yeni Bir Algılayıcı Modeli**
YILMAZ S., EZERCAN KAYIR H. H., KALECİ B., PARLAKTUNA O.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi - Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Gebze-Kocaeli, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2010, ss.298-303
- XXVI. **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

- XXVII. **Repealing Range Sensor Model Approach for Particle Filter Based Mobile Robot Localization Using Sonar Data**
YILMAZ S., EZERCAN KAYIR H. H., KALECİ B., PARLAKTUNA O.
International Symposium on INnovations in Intelligent SysTems and Applications, Kayseri, Türkiye, 21 - 24 Haziran 2010, ss.476-480
- XXVIII. **Single molecule manipulation by using optical tweezers**
SAYIN E., KILIÇ G., BÜTÜN V., EROL K., PARLAKTUNA O., EROĞLU S.
6th Nanoscience and Nanotechnology Conference-NANOTR VI, İzmir, Türkiye, 15 - 18 Haziran 2010
- XXIX. **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
- XXX. **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
- XXXI. **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
- XXXII. **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
- XXXIII. **A New Sensor Model for Particle-Filter Based Localization in the Partially Unknown Environments**
YILMAZ S., Kayir H. E., KALECİ B., PARLAKTUNA O.
IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, İstanbul, Türkiye, 10 - 13 Ekim 2010
- XXXIV. **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
- XXXV. **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
- XXXVI. **A New Approach to Improve the Success Ratio and Localization Duration of a Particle Filter Based Localization for Mobile Robots**
YILMAZ S., KALECİ B., EZERCAN KAYIR H. H., PARLAKTUNA O.
6th International Conference On Electrical and Electronics Engineering, Bursa, Türkiye, 5 - 08 Kasım 2009, cilt.2, ss.370-374
- XXXVII. **Gezgin Robotlarda Parçacık Süzgeci Tabanlı Konumlandırma ve Seyrüsefer Yöntemi**
YILMAZ S., EZERCAN KAYIR H. H., KALECİ B., PARLAKTUNA O.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi - Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, İstanbul, Türkiye, 13 - 16 Ekim 2009, ss.354-359
- XXXVIII. **Gezgin Robotlarda Parçacık Süzgeci Tabanlı Konumlandırma Yönteminde Algılayıcı Veri Hassasiyeti Analizi**
YILMAZ S., EZERCAN KAYIR H. H., KALECİ B., PARLAKTUNA O.
Elektrik, Elektronik, Bilgisayar, Biyomedikal Mühendisliği 13. Ulusal Kongresi, Ankara, Türkiye, 23 - 26 Aralık 2009, ss.145-150
- XXXIX. **Performance Comparison of the Bug s Algorithms for Mobile Robots**
Yufka A., PARLAKTUNA O.
INISTA 2009, Trabzon, Türkiye, 29 Haziran - 01 Temmuz 2009, ss.416-420
- XL. **Agent Based route planning for a mobile robot**
GÜREL U., PARLAKTUNA O., KAYIR H. E.
5th International Advanced Technologies Symposium (IATS09=, Türkiye, 13 - 15 Mayıs 2009

- XLI. Performance comparison of bug algorithms for mobile robots**
YUFKA A., PARLAKTUNA O.
5th International Advanced Technologies Symposium, 13 - 15 Mayıs 2009
- XLII. 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
- XLIII. 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
- XLIV. 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
- XLV. 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
- XLVI. Hierarchical Oriented Genetic Algorithms for Coverage Path Planning of Multi-robot Teams with Load Balancing**
ÖZKAN M., YAZICI A., KAPANOGU M., PARLAKTUNA O.
World Summit on Genetic and Evolutionary Computation (GEC 09), Shanghai, Çin, 12 - 14 Haziran 2009, ss.451-458
- XLVII. 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
- XLVIII. 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
- XLIX. 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
- L. 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
- LI. 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
- LII. 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
- LIII. 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
- LIV. 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
- LV. 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
- LVI. 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
- LVII. Akıllı Gezgin Robotların Tarım Alanında Uygulamaları**
YAZICI A., PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
GAP V. Mühendislik Kongresi, Şanlıurfa, Türkiye, 26 - 28 Nisan 2006, ss.497-503
- LVIII. 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
- LIX. 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
- LX. 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
- LXI. 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
- LXII. 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
- LXIII. 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
- LXIV. Automatic control of flow rates in a negative biased flotation column**
BİLİR K., ÖTEYAKA B., PARLAKTUNA O., PİRİNÇ A.
9th International Mineral Processing Symposium, 18 - 20 Eylül 2002, cilt.1, ss.135-137
- LXV. Control of modified flotation columns by computer**
Oteyaka B., Parlaktuna O., Pirinc A.
8th International Mineral Processing Symposium (IMPS-2000), Antalya, Türkiye, 16 - 18 Ekim 2000, ss.295-298
- LXVI. 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
- LXVII. 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
- LXVIII. İki Eklemlili Düzlemsel bir Uzay Robotunun Dinamigi ve Kontrolu**
PARLAKTUNA O., ÖZKAN M.
Elektrik-Elektronik Bilgisayar Mühendisliği 8. Ulusal Kongresi, Gaziantep, Türkiye, 6 - 12 Eylül 1999, ss.473-477

LXIX. Isolated Word Recognition by Extracting Personal Differences

KESKİN M., GÜLMEZOĞLU M. B., PARLAKTUNA O., BARKANA A.

The International Conference on Signal Processing Applications ve Technology, BOSTON, Amerika Birleşik Devletleri, 24 - 26 Ekim 1995, ss.1989-1992

LXX. VOWEL AND CONSONANT RECOGNITION IN TURKISH USING NEURAL NETWORKS TOWARD CONTINUOUS SPEECH RECOGNITION

PARLAKTUNA O., ÇAKICI T., TORA H., BARKANA A.

7th Mediterranean Electrotechnical Conference (MeleCON 94), Antalya, Türkiye, 12 - 14 Nisan 1994, ss.55-56

LXXI. A FEATURE-BASED STEREO MATCHING ALGORITHM

PARLAKTUNA O.

7th Mediterranean Electrotechnical Conference (MeleCON 94), Antalya, Türkiye, 12 - 14 Nisan 1994, ss.153-155

Desteklenen Projeler

PARLAKTUNA O., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, 5 Eksenli Çapak Alma Robotunun Kontrolü, 2016 - 2018

PARLAKTUNA O., ADAR N., Diğer Özel Kurumlarca Desteklenen Proje, Enerji tasarrufu sağlayan akıllı kontrol sistemi, 2016 - 2017

EROĞLU S., KILIÇ G., BÜTÜN V., PARLAKTUNA O., EROL K., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Biyomoleküllerin Mekanik Araştırmaları Amacıyla Protokol Oluşturulması, 2016 - 2016

PARLAKTUNA O., KALECİ B., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, İç Ortamlarda Anlamsal Tabanlı Keşif Algoritmalarının Geliştirilmesi Bina İçi Afet Ortamlarında Keşif ve Haritalama, 2015 - 2016

PARLAKTUNA O., KALECİ B., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, İç Ortamlarda Anlamsal Tabanlı Keşif Algoritmalarının Geliştirilmesi, 2015 - 2016

PARLAKTUNA O., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Robot Futbolcu Tasarımı ve İmalatı, 2014 - 2016

PARLAKTUNA O., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Dört Rotorlu İnsansız Hava Aracıyla Gözleme, 2014 - 2016

PARLAKTUNA O., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, GPS ve Kamera Verisi Kullanarak bir Quadratorün Otonom Navigasyonu ve Pozisyon Kontrolü, 2014 - 2015

PARLAKTUNA O., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi Mühendislik Mimarlık Fakültesi Dergisi Makale Gönderme Süreçlerinin Sayısal Ortama Aktarılması, 2012 - 2013

Yazıcı A., Özkan M., Parlaktuna O., Sipahioğlu A., Kapanoğlu M., TÜBİTAK Projesi, Devinik İç Ortamların Tam Kapsanması Amacıyla Gezin Robot Rota Planlaması, 2007 - 2009

Yazıcı A., Parlaktuna O., Diğer Resmi Kurumlarca Desteklenen Proje, Homojen Robotlardan Oluşan Gezin Robot Grubunda Dinamik Rol Dağıtımıyla Görevlerin Gerçekleştirilmesi, 2005 - 2008

Bilimsel Kuruluşlardaki Üyelikler / Görevler

Elektrik Elektronik Teknolojileri Grubu, Yürütme Kurulu Üyesi, 2019 - Devam Ediyor , Türkiye

Metrikler

Yayın: 99

Atıf (WoS): 411

Atıf (Scopus): 653

H-İndeks (WoS): 10

H-İndeks (Scopus): 12