

Doç. Dr. UĞUR YAYAN

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 222 239 3750](tel:+902222393750)

Fax Telefonu: [+90 222 239 3750](tel:+902222393750)

E-posta: ugur.yayan@ogu.edu.tr

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

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: 2SLfrtsAAAAJ

ORCID: 0000-0003-1394-5209

Publons / Web Of Science ResearcherID: AAK-8094-2021

Yoksis Araştırmacı ID: 312952

Eğitim Bilgileri

Doktora, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Türkiye 2012 - 2018

Yaptığı Tezler

Doktora, Çoklu gezgin robot sistemleri için güvenilirlik tabanlı rota planlama, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, 2018

Yüksek Lisans, İç ortamlar için konumlandırma sistemi geliştirilmesi, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, 2012

Araştırma Alanları

Bilgisayar Öğrenimi, Sinirsel Ağlar , Yazılım Mühendisliği , Robotik

Akademik Unvanlar / Görevler

Dr. Öğr. Üyesi, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Yazılım Mühendisliği, 2021 - Devam Ediyor

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Mutation Based White Box Testing of Deep Neural Networks**
Cetiner G., YAYAN U., YAZICI A.
IEEE Access, cilt.12, ss.160156-160174, 2024 (SCI-Expanded)
- II. **ROSMutation: Mutation Based Automated Testing for ROS Compatible Robotic Software**
YAYAN U.
ADVANCES IN ELECTRICAL AND COMPUTER ENGINEERING, cilt.23, sa.3, ss.47-56, 2023 (SCI-Expanded)
- III. **Tailored mutation-based software fault injection tool (IM-FIT)**
YAYAN U., Bağlum C.

SoftwareX, cilt.23, 2023 (SCI-Expanded)

- IV. **Generating Python Mutants from Bug Fixes using Neural Machine Translation**
Aşık S., Yayan U.
IEEE Access, cilt.11, ss.85678-85693, 2023 (SCI-Expanded)
- V. **Prognostics-aware multi-robot route planning to extend the lifetime**
Yayan U., Yazıcı A., Sarıççek İ.
KUWAIT JOURNAL OF SCIENCE, cilt.49, sa.4, ss.1-20, 2022 (SCI-Expanded)
- VI. **A Novel Method for SoH Prediction of Batteries Based on Stacked LSTM with Quick Charge Data**
YAYAN U., Arslan A. T., Yucel H.
Applied Artificial Intelligence, cilt.35, ss.421-439, 2021 (SCI-Expanded)
- VII. **RELIABILITY-BASED MULTI-ROBOT ROUTE PLANNING**
Yayan U., YAZICI A.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION, cilt.34, sa.3, ss.266-272, 2019 (SCI-Expanded)
- VIII. **A Multi-Criteria Decision Strategy to Select a Machine Learning Method for Indoor Positioning System**
YAZICI A., BOZKURT KESER S., GÜNAL S., Yayan U.
INTERNATIONAL JOURNAL ON ARTIFICIAL INTELLIGENCE TOOLS, cilt.27, sa.5, 2018 (SCI-Expanded)
- IX. **A Low Cost Ultrasonic Based Positioning System for the Indoor Navigation of Mobile Robots**
Yayan U., Yucel H., YAZICI A.
JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS, cilt.78, ss.541-552, 2015 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **A New Dimension of Learning: Exploring the Impact of XR4HRC on Training Efficacy**
Yayan K., Esen Y. E., Yayan U.
ERCIM NEWS, sa.137, ss.32-34, 2024 (ESCI)
- II. **KAMERA HATA ENJEKSİYON ARACI İLE KAMERA TABANLI ROBOTİK DENETLEME SİSTEMİNİN DOĞRULANMASI VE ONAYLANMASI**
Erdogmus A. K., Yayan U.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi mühendislik ve mimarlık fakültesi dergisi (online), cilt.32, sa.1, ss.1159-1168, 2024 (Hakemli Dergi)
- III. **A NEW MODEL ON BENTHIC FORAMINIFER IMAGE CLASSIFICATION AND DEFINITIONS BASED ON CONVENTIONAL NEURAL NETWORK (CNN)**
OKUR K., YAYAN U.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi mühendislik ve mimarlık fakültesi dergisi (online), cilt.31, sa.1, ss.481-490, 2023 (Hakemli Dergi)
- IV. **DEVELOPMENT OF A FAULT INJECTION TOOL & DATASET FOR VERIFICATION OF CAMERA BASED PERCEPTION IN ROBOTIC SYSTEMS**
YAYAN U., Erdoğan A. K.
Eskişehir Osmangazi Üniversitesi mühendislik ve mimarlık fakültesi dergisi (online), cilt.30, sa.3, ss.328-339, 2022 (Hakemli Dergi)
- V. **Development of Virtual Robotic Laboratory and Materials for Education and Research**
Erdoğan A. K., YAYAN U.
Bilecik Şeyh Edebali Üniversitesi Fen Bilimleri Dergisi, cilt.9, sa.1, ss.514-540, 2022 (Hakemli Dergi)
- VI. **Manipulation of Camera Sensor Data via Fault Injection for Anomaly Detection Studies in Verification and Validation Activities For AI**
Erdoğan A. K., Karaca M., YAYAN U.
Arxiv, ss.1-7, 2022 (Hakemsiz Dergi)
- VII. **Endüstriyel Robot Hareket Planlama Algoritmaları Performans Karşılaştırması**
Erdoğan A. K., Yayan U.

Journal of Scientific Technology and Engineering Research, cilt.2, sa.2, ss.31-45, 2021 (Hakemli Dergi)

- VIII. **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)
- IX. **Robot Operating System Compatible Mobile Robots for Education and Research**
Yayan U., Erdoğan A. K.
Advances in Robotics & Automation, cilt.10, sa.5, ss.1-5, 2021 (Hakemli Dergi)
- X. **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)
- XI. **ROS Based Visual Programming Tool for Mobile Robot Education and Applications**
Karaca M., YAYAN U.
Arxiv, ss.1-10, 2020 (Hakemsiz Dergi)
- XII. **Prognostic and Health Management (PHM) tool for Robot Operating System (ROS)**
Gençtürk H., Erdoğan E., Karaca M., YAYAN U.
Arxiv, ss.1-24, 2020 (Hakemsiz Dergi)
- XIII. **A priori verification and validation study of RfKON database**
BOZKURT KESER S., Yayan U., YAZICI A., GÜNAL S.
International Journal of Computer Science: Theory and Application, cilt.5, ss.20-27, 2016 (Hakemli Dergi)
- XIV. **A Hybrid Approach for Indoor Positioning**
BOZKURT KESER S., YAYAN U.
International Journal of Intelligent Systems and Applications in Engineering, cilt.4, ss.162-165, 2016 (Hakemli Dergi)

Kitap & Kitap Bölümleri

- I. **Bölüm 2: Nesnelerin İnterneti ve Arakatman Uygulamaları**
YAYAN U., Çıracı E.
Yapay Zeka ve Büyük Veri: Endüstri 4.0 ve Yapay Zeka, Sağıroğlu Şeref, Demirezen Mustafa Umut, Yazıcı Ahmet, Editör, Nobel Yayınevi, Ankara, ss.19-51, 2021

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **XR4HRC Project: Training and Evaluation Approaches for Human-Robot Collaboration with Extended Reality**
Yayan U., Yayan K.
International Conference on Educational Technology and Online Learning, Eskişehir, Türkiye, 16 Mayıs 2024
- II. **Verification Toolchain of Industrial Robot Inspection Cell for Quality Control of Automotive Body-in-white**
Bağlum C., Erdoğan A. K., YAYAN U.
Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Konferansı (ASYU) 2023, Sivas, Türkiye, 11 - 13 Ekim 2023
- III. **Development of Cloud and Artificial Intelligence based Software Testing Platform (ChArIoT)**
Çağlar O., Taşkın F., Bağlum C., AŞIK S., YAYAN U.
Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Konferansı (ASYU) 2023, Sivas, Türkiye, 11 - 13 Ekim 2023
- IV. **Evaluation of Deep Neural Network Quality by CleanAI Coverage Metrics Library**
Ayubi A. H., Taşkın F., Çağlar O., AŞIK S., Bağlum C., YAYAN U.
THE 17TH INTERNATIONAL CONFERENCE ON INNOVATIONS IN INTELLIGENT SYSTEMS AND APPLICATIONS, Hammanet, Tunus, 09 Ağustos 2023

- V. **Tailored Mutation-based Software Fault Injection Tool (IM-FIT) for Industrial Robotic Systems**
Bağlum C., YAYAN U.
Otomatik Kontrol Ulusal Kongresi 2022, Elazığ, Türkiye, 15 - 18 Eylül 2022, cilt.1, ss.477-482
- VI. **Multidimensional Framework for Characterizing Verification and Validation of Automated Systems**
Agirre J. A., YAZICI A., Di Blasio K., Luis de la Vara J., Sangchoolie B., YAYAN U., Barbosa R., Etzeberria L., Nazaria M., Karaca M.
18th European Dependable Computing Conference (EDCC), Zaragoza, İspanya, 12 - 15 Eylül 2022, ss.41-48
- VII. **Fuzzy-based Health Monitoring and Voice Assistance Featured Autonomous Elderly Care Service Robot**
Yelaldı M. B., Öztürk V., Gün A., Küçüksağır B., Erdoğan A. K., Yayan U., Edizkan R.
2021 Innovations in Intelligent Systems and Applications Conference (ASYU), Elazığ, Türkiye, 6 - 08 Ekim 2021, ss.1-6
- VIII. **Virtual Robotic Laboratory Compatible Mobile Robots for Education and Research**
Yayan U., Erdoğan A. K.
International Conference on INnovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA) 2021, 25 - 27 Ağustos 2021, ss.1-6
- IX. **A Proposal for the Classification of Methods for Verification and Validation of Safety, Cybersecurity, and Privacy of Automated Systems**
de la Vara J. L., Bauer T., Fischer B., Karaca M., Madeira H., Matschnig M., Mazzini S., Nandi G. S., Patrone F., Pereira D., et al.
International Conference on the Quality of Information and Communications Technology (QUATIC 2021), Faro, Portekiz, 8 - 10 Eylül 2021
- X. **Araç Şaselerinin Kalite Kontrolü için Simülasyon Tabanlı Otonom Endüstriyel Robot Test Sistemi Geliştirilmesi**
Yayan U., Erdoğan A. K., Karaca M., Çokünlü G.
Otomatik Kontrol Ulusal Kongresi – TOK 2021, 2 - 04 Eylül 2021, ss.1-6
- XI. **A NOVEL METHOD FOR SEGMENTATION OF BENTHIC FORAMINIFERA INNER MORPHOLOGY ON THE THIN SECTION PHOTOS**
Okur K., Yayan U., Arslan A. T., Yücel H.
7TH INTERNATIONAL CONFERENCE ON ENGINEERING AND NATURAL SCIENCES, Sarajevo, Bosna-Hersek, 24 Haziran 2021, ss.48
- XII. **Cross-domain Modelling of Verification and Validation Workflows in the Large Scale European Research Project VALU3S**
YAYAN U.
International Conference on Embedded Computer Systems: Architectures, Modeling and Simulation (SAMOS XXI) 2021, Samos, Yunanistan, 5 - 07 Temmuz 2021, ss.368-382
- XIII. **Ethereum Blockchain Network-based Electrical Vehicle Charging Platform with Multi-Criteria Decision Support System**
Dikkollu C., Akin Y., Kaplan B. B., Yayan U., YOLAÇAN E. N.
1st International Informatics and Software Engineering Conference, 6 - 07 Kasım 2019
- XIV. **Development of Augmented Reality Based Mobile Robot Maintenance Software**
YAYAN U.
In 2019 Innovations in Intelligent Systems and Applications Conference (ASYU), Türkiye, 20 Ekim 2019, cilt.1, ss.1-5
- XV. **Performance Comparison of ROS Navigation Package Motion Planner Algorithms on AGV**
YAYAN U.
TOK'2019 Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Muğla, Türkiye, 11 - 14 Eylül 2019, cilt.1, ss.567-572
- XVI. **Convolutional Auto-Encoder Based Degradation Point Forecasting for Bearing Data Set**
YAYAN U.
International Conference on Artificial Intelligence and Applied Mathematics in Engineering (ICAIAME 2019), Antalya, Türkiye, 21 Nisan 2019, cilt.43, ss.817-829

- XVII. Çoklu Robot Rota Planlamada Güvenirliğin Etkisi: Bir Durum Çalışması**
YAYAN U., YAZICI A.
Türkiye Robotbilim Konferansı 2018, Türkiye, 14 Ekim 2018, cilt.1, ss.1-6
- XVIII. Gezgin Robotlara Yük Taşıma Görevinde Batarya Akımı Değişimine Göre Durum Farkındalığı Kazandırılması**
Helvacı M., Ağdere M., Akdeniz Ş., Yaldıran B., Kolsuz F., YAYAN U., EDİZKAN R., YAZICI A.
Türkiye Robotbilim Konferansı (TORK) 2018, İstanbul, Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018, cilt.1, ss.7-12
- XIX. Gezegen Araştırmaları Benzetim Laboratuvarı için Uzaktan Kontrollü Gezgin Robot Geliştirilmesi**
Development of Remote Controlled Mobile Robot for Planet Research Simulation Laboratory
Yayan U., Özüpek Taş D., TAŞ M. O., ALTAN M., YAZICI A.
2017 International Conference on Computer Science and Engineering (UBMK), Antalya, Türkiye, 5 - 08 Ekim 2017, ss.277-282
- XX. Bulanık Mantık Kullanılarak Çoklu Robot Sistemleri İçin Güvenilirlik Tabanlı Görev Paylaşım Analizi**
TAŞ M. O., YAYAN U., YAVUZ H. S., YAZICI A.
Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Konferansı, Türkiye, 5 - 07 Ekim 2017
- XXI. Comparison of Reliability Based and Distance Based Multi Robot Task Allocation**
YAZICI A., yayan U., taş m. u., özüpek d.
III International Conference on Engineering and Natural Sciences (ICENS-2017), Budapest, Macaristan, 3 - 07 Mayıs 2017, ss.113
- XXII. Development of Remote Controlled Mobile Robot for Planet Research Simulation Laboratory**
Yayan U., Ozupek D., Tas M. O., ALTAN M., YAZICI A.
2017 International Conference on Computer Science and Engineering (UBMK), Antalya, Türkiye, 5 - 08 Ekim 2017, ss.277-282
- XXIII. Mobil Robotlar için RF Tabanlı Hassas Konumlandırma Birimi Geliştirilmesi**
Akçakoca M., YAYAN U., Bolat U., Yücel H.
Türkiye Robotbilim Konferansı (TORK) 2016, İstanbul, Türkiye, 2 - 04 Kasım 2016, cilt.1, ss.119-122
- XXIV. A HYBRID APPROACH FOR INDOOR POSITIONING**
BOZKURT KESER S., yayan U., YAZICI A.
3rd International Conference on Advanced Technology & Sciences (ICAT'16), Konya, Türkiye, 1 - 03 Eylül 2016, ss.224-227
- XXV. Detection of the Smart Phone Position on User using Inertial Sensors**
Bayar V., Yayan U., YAZICI A.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.933-936
- XXVI. A Case Study of Optimal Decision Tree Construction for RFKON Database**
BOZKURT KESER S., Yayan U.
International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA), Sinaia, Romanya, 2 - 05 Ağustos 2016
- XXVII. RELIABILITY BASED TASK COMPLETION ANALYSIS OF MOBILE ROBOTS**
Yayan U., Ozupek D., Tas M. O., YAZICI A.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.1297-1300
- XXVIII. Interactive Serious Games with Visual Programming for Mobile Robot Learning**
Ada M., Akdeniz M. F., Gumgum O., Keskin M., YAZICI A., Yayan U.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.485-488
- XXIX. Gezgin Robot Eğitimi için Robot Yönetim Sistemi Tabanlı Uzaktan Erişimli Laboratuar**
YAYAN U., YAZICI A.
Türkiye Otomatik Kontrol Konferansı (TOK2015), Türkiye, 20 Eylül 2015, cilt.1, ss.419-423
- XXX. Eğitim ve Araştırma Amaçlı Gezgin Robot Platformu Geliştirilmesi**

YAYAN U., YAZICI A.

Türkiye Otomatik Kontrol Konferansı (TOK2015), Türkiye, 05 Eylül 2015, ss.424-429

XXXI. Indoor Mobile Navigation Software for Blind People

Yayan U., Inan F., Guner F., Partal U. G., Kale A., YAZICI A.

23rd Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Malatya, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2015, ss.666-669

XXXII. Comprehensive Indoor Remote Tracking System

Yayan U., Inan F., Guner F., YAZICI A.

23rd Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Malatya, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2015, ss.670-673

XXXIII. A Novel Multi-Sensor and Multi-Topological Database for Indoor Positioning on Fingerprint Techniques

BOZKURT KESER S., YAZICI A., GÜNAL S., Yayan U., Inan F.

International Symposium on Innovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA 2015), Madrid, İspanya, 2 - 04 Eylül 2015, ss.55-61

XXXIV. 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

XXXV. A Survey on RF Mapping for Indoor Positioning

BOZKURT KESER S., YAZICI A., GÜNAL S., Yayan U.

23rd Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Malatya, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2015, ss.2066-2069

XXXVI. Akıllı Tekerlekli Sandalye ile Gezin Robot Eğitimi

YAYAN U., YAZICI A.

Türkiye Otonom Robotlar Konferansı 2014 (TORK2014), Türkiye, 06 Kasım 2014

XXXVII. Akıllı Tekerlekli Sandalye (ATEKS) Platformunun Gezin Robot Eğitim ve Araştırmasında Kullanılması

Akar B., YAYAN U., Akçakoca M., YAZICI A., Yücel H., Bayar V.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK) 2014, Kocaeli, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2014, cilt.1, ss.952-957

XXXVIII. Akıllı Tekerlekli Sandalye için Algılayıcı Tabanlı Kontrol Gerçekleşmesi

Akçakoca M., Kılıç İ., YAYAN U., Akar B., YAZICI A.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK) 2014, Kocaeli, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2014, cilt.1, ss.14-19

XXXIX. Potansiyel Alanlar ile Kinect Tabanlı Akıllı Tekerlekli Sandalye Navigasyonu

Özçelikörs M., Çoşkun A., Say G., YAYAN U., Akçakoca M., Kılıç İ.

22. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı (SİU) 2014, Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, cilt.1, ss.397-400

XL. Akıllı Tekerlekli Sandalye İçin İç Ortam Navigasyon Yazılımı Geliştirilmesi

YAYAN U., Akar B., Inan F., YAZICI A.

22. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı (SİU) 2014, Trabzon, Türkiye, 22 Nisan 2014, cilt.1, ss.405-408

XLI. RF Based Enhancement of ICKON System

Bayar V., Yayan U., Yucel H., YAZICI A.

22nd IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.401-404

XLII. Fuzzy Logic Based Control System Implementation in ROS Middleware

Bayar V., Akar B., Yayan U., YAVUZ H. S., YAZICI A.

22nd IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.614-617

XLIII. Fuzzy Logic Based Design of Classical Behaviors for Mobile Robots in ROS Middleware

Bayar V., Akar B., Yayan U., YAVUZ H. S., YAZICI A.

IEEE International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA), Alberobello, İtalya,

23 - 25 Haziran 2014, ss.162-169

XLIV. DEVELOPMENT OF INDOOR NAVIGATION SOFTWARE FOR INTELLIGENT WHELLCHAIR

Yayan U., Akar B., Inan F., YAZICI A.

22nd IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.405-408

XLV. Potansiyel Alanlar lie Kinect Tabanlı Akuilli Tekerlekli Sandalye Navigasyonu Kinect Based Intelligent Wheelchair Navigation with Potential Fields

Ozcelikors M., Coskun A., Say G., Yayan U., Akcakoca M., Kilic I.

22nd IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.397-400

XLVI. Kinect Based Intelligent Wheelchair Navigation with Potential Fields

Ozcelikors M., Coskun A., Say M. G., YAZICI A., Yayan U., Akcakoca M.

IEEE International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA), Alberobello, İtalya, 23 - 25 Haziran 2014, ss.330-337

XLVII. Development of Indoor Navigation Software for Intelligent Wheelchair

Yayan U., Akar B., Inan F., YAZICI A.

IEEE International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA), Alberobello, İtalya, 23 - 25 Haziran 2014, ss.325-329

XLVIII. Akıllı Tekerlekli Sandalye Kontrolü İçin Sonlu Durum Makinesi Tasarımı

YAYAN U., YAZICI A.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'13), Türkiye, 05 Eylül 2013, ss.119-124

XLIX. Akıllı Tekerlekli Sandalye İçin Düşük Seviyeli Denetleyici Tasarımı

YAYAN U., YAZICI A.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'13), Türkiye, 05 Eylül 2013, ss.114-118

L. A Smart Solution For Transmitter Localization

Yeniceri C., Tuna T., Yucel H., Yayan U., Bayar V., YAZICI A.

IEEE International Symposium on INnovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA), Bulgaristan, 19 - 21 Haziran 2013

LI. İç Ortamlar için Konumlandırma Sistemi (İÇKON)'nde Kodlayıcı Desteği ile Performans İyileştirme

YAYAN U., YAZICI A., EDİZKAN R.

Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi 2012 Ulusal Toplantısı, Niğde, Türkiye, 04 Eylül 2012, cilt.2, ss.552-557

LII. İç Ortamlar için Konumlandırma Sistemi

YAYAN U., YAZICI A.

Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi 2012 Ulusal Toplantısı, Türkiye, 01 Eylül 2012

LIII. An Ultrasonic Based Indoor Positioning System

YAYAN U., YAZICI A.

International Symposuium on Innovations in Intelligent Systems and Applications, Türkiye, 19 Ağustos 2011

LIV. Kapalı Ortamlar için Sesüstü Tabanlı Konumlandırma Sistemi

YAYAN U., YAZICI A.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'11), Türkiye, 19 Ağustos 2011

Desteklenen Projeler

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

Yazıcı A., Sarıççek İ., Yayan U., Karacasu M., Akalın K. B., Bozkurt Keser S., UFUK AVRUPA Projesi, OPEVA - Optimization of Electric Vehicle Autonomy, 2023 - 2025

Yayan K., Yayan U., AB Destekli Diğer Projeler, Excellence in Extended Reality for Human-Robot Collaboration, 2024 -

2024

Yayan K., Yayan U., Özkan K., Yazıcı A., AB Destekli Diğer Projeler, Fabric Composition Detector (FABCOD), 2023 - 2023

Yayan U., UFUK 2020 Projesi, Verification and Validation of Automated Systems' Safety and Security (Valu3s), 2020 - 2023

Yayan U., Kafalı A., TÜBİTAK Projesi, POLDER Urban Data Policy Lab: POLicy & Data Exploitation & Re-use, 2019 - 2021

Yayan U., Diğer Ülkelerdeki Özel Organizasyonlar Tarafından Desteklenmiş Proje, Virtual Robotic Laboratory and Learning Materials for ROSin, 2019 - 2020

Yayan U., Diğer Ülkelerdeki Özel Organizasyonlar Tarafından Desteklenmiş Proje, Prognostics and Health Management Tool For ROS, 2019 - 2020

Yayan U., Yücel H., TÜBİTAK Projesi, Otomotiv Endüstrisi için Akıllı Üretim Yönetim Sistemi IoToPro, 2018 - 2020

Yayan U., Yücel H., TÜBİTAK Projesi, Akıllı fabrikalar için otonom taşıyıcılar ve gerekli insan-makine ve makine-makine arayüzlerinin geliştirilmesi, 2017 - 2020

Yayan U., Diğer Ülkelerdeki Özel Organizasyonlar Tarafından Desteklenmiş Proje, ROS industrial indoor positioning system (ROSinPS), 2018 - 2019

Yazıcı A., Yayan U., Yücel H., TÜBİTAK Projesi, Kapalı Ortamlar İçin RF Tabanlı Konumlandırma Sistemi (RFKON), 2014 - 2017

Yayan U., KOSGEB, Eğitim ve Araştırma Amaçlı Gezgin Robot (EvARobot) Platformu, 2014 - 2016

Yazıcı A., Yayan U., TÜBİTAK Projesi, Gezgin Robotlar İçin Akıllı Kontrol Sistemi (AKS), 2012 - 2014

Yazıcı A., Yayan U., TÜBİTAK Projesi, Büyük İç Ortamlar İçin Konumlandırma (İÇKON) Sistemi (7100932), 2010 - 2012

Yazıcı A., Yayan U., TÜBİTAK Projesi, İç Ortamlar için Sesüstü Tabanlı Konumlandırma Sistemi (SESKON, Proje No:8090029), 2010 - 2010

Metrikler

Yayın: 86

Atıf (WoS): 152

Atıf (Scopus): 316

H-İndeks (WoS): 5

H-İndeks (Scopus): 8

Akademi Dışı Deneyim

Inovasyon Muhendislik Ltd. Sti.