

Doç.Dr. SELÇUK KİZİR

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 303 323 33](tel:+9030332333)

E-posta: selcuk.kizir@kocaeli.edu.tr

Web: <https://avesis.kocaeli.edu.tr/selcuk.kizir>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0002-0582-5904

Publons / Web Of Science ResearcherID: F-4983-2018

ScopusID: 25927201400

Yoksis Araştırmacı ID: 41607



Eğitim Bilgileri

2008 - 2012	Doktora, Kocaeli Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektronik Ve Haberleşme Mühendisliği Anabilim Dalı, Türkiye
2005 - 2008	Yüksek Lisans, Kocaeli Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği Anabilim Dalı, Türkiye
2000 - 2005	Lisans, Kocaeli Üniversitesi, Teknik Eğitim Fakültesi, Elektronik Ve Bilgisayar Eğitimi Bölümü, Türkiye

Yabancı Diller

İngilizce, B2 Orta Üstü

Yaptığı Tezler

2012	Medikal amaçlı haptik güdümlü empedans kuvvet kontrollü stewart platformunun geliştirilmesi ve kontrolü, Kocaeli Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektronik Ve Haberleşme Mühendisliği Anabilim Dalı, Doktora
2008	Doğrusal olmayan ters sarkaç sisteminin tasarımı ve kontrolü, Kocaeli Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği Anabilim Dalı, Yüksek Lisans

Araştırma Alanları

Bilgi Sistemleri, Haberleşme ve Kontrol Mühendisliği, Kontrol ve Sistem Mühendisliği, Benzetim, Modelleme ve Tanıma, Denetleyiciler, Endüstriyel Otomasyon, Eyleyiciler ve Son Kontrol Aygıtları, Haberleşmeli Kontrol Sistemleri, Kararlılık, Kesikli Zaman Sistemleri ve Bilgisayarla Kontrol, Kontrol Sistemleri ve Enstrümantasyon, Sistem Tanılama, Uyarlanabilir Sistemler, Elektrik-Elektronik Mühendisliği, Elektronik, Elektronik Devreler, Makina Mühendisliği, Makina Teorisi ve Dinamiği, Sistem Dinamiği ve Kontrolü, Robotik, Mekatronik, Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

2021 - Devam Ediyor	Doç.Dr., Kocaeli Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği
2018 - 2021	Dr.Öğr.Üyesi, Kocaeli Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği
2013 - 2018	Yrd.Doç.Dr., Kocaeli Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği
2005 - 2012	Araştırma Görevlisi, Kocaeli Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Efficiency assessment of SOA-based computed torque control: A comparative analysis with NE-based approach**
Yaren T., KİZİR S.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, 2024 (SCI-Expanded)
- II. **A novel tool path planning and feedrate scheduling algorithm for point to point linear and circular motions of CNC-milling machines**
Kelekci E., KİZİR S.
Journal of Manufacturing Processes, cilt.95, ss.53-67, 2023 (SCI-Expanded)
- III. **Design of optimized interval type-2 fuzzy logic controller based on the continuity, monotonicity, and smoothness properties for a cart-pole inverted pendulum system**
Kelekci E., YAREN T., KİZİR S.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.44, sa.12, ss.2291-2307, 2022 (SCI-Expanded)
- IV. **Development of jerk/acceleration limited tool path planning algorithm for circular and helical motions of CNC machining tools**
Kelekci E., KİZİR S.
JOURNAL OF THE FACULTY OF ENGINEERING AND ARCHITECTURE OF GAZI UNIVERSITY, cilt.37, sa.3, ss.1293-1308, 2022 (SCI-Expanded)
- V. **Position-Based Fractional-Order Impedance Control of a 2 DOF Serial Manipulator**
KİZİR S., Elsavı A.
ROBOTICA, cilt.39, sa.9, ss.1560-1574, 2021 (SCI-Expanded)
- VI. **Power-based modelling and control: experimental results on a cart-pole double inverted pendulum**
YAREN T., KİZİR S.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.29, sa.3, ss.1736-1750, 2021 (SCI-Expanded)
- VII. **Trajectory and vibration control of a flexible joint manipulator using interval type-2 fuzzy logic**
Kelekci E., Kizir S.
ISA Transactions, cilt.94, ss.218-233, 2019 (SCI-Expanded)
- VIII. **Design and development of a Stewart platform assisted and navigated transsphenoidal surgery**
Kizir S., Bingöl Z.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.27, ss.961-972, 2019 (SCI-Expanded)
- IX. **Trajectory and Vibration Control of a Single-Link Flexible-Joint Manipulator Using a Distributed Higher-Order Differential Feedback Controller**
Agee J. T., Bingöl Z., Kizir S.
JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRANSACTIONS OF THE ASME, cilt.139, 2017 (SCI-Expanded)
- X. **Intelligent proportional-integral (iPI) control of a single link flexible joint manipulator**
Agee J. T., Kizir S., Bingöl Z.
JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, cilt.21, ss.2273-2288, 2015 (SCI-Expanded)
- XI. **Higher-order differential feedback control of a flexible-joint manipulator**
AGEE J. T., BİNGÜL Z., KİZİR S.
JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, cilt.21, sa.10, ss.1976-1986, 2015 (SCI-Expanded)
- XII. **A Haptic Guided Robotic System for Endoscope Positioning and Holding**
ÇABUK B., CEYLAN S., ANIK İ., Tugasaygı M., KİZİR S.
TURKISH NEUROSURGERY, cilt.25, sa.4, ss.601-607, 2015 (SCI-Expanded)
- XIII. **Tip trajectory control of a flexible-link manipulator using an intelligent proportional integral (iPI) controller**
AGEE J. T., BİNGÜL Z., KİZİR S.

TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.36, sa.5, ss.673-682, 2014 (SCI-Expanded)

XIV. Fuzzy impedance and force control of a Stewart platform

Kizir S., Bingül Z.

TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.22, ss.924-939, 2014 (SCI-Expanded)

XV. TIME DELAY COMPENSATED VISION BASED STABILIZATION CONTROL OF AN INVERTED PENDULUM

KİZİR S., OCAK H., BİNGÜL Z., OYSU C.

INTERNATIONAL JOURNAL OF INNOVATIVE COMPUTING INFORMATION AND CONTROL, cilt.8, sa.12, ss.8133-8145, 2012 (SCI-Expanded)

XVI. Cascade fuzzy logic control of a single-link flexible-joint manipulator

AKYUZ I. H., BİNGÜL Z., KİZİR S.

TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.20, sa.5, ss.713-726, 2012 (SCI-Expanded)

XVII. Fuzzy control of a real time inverted pendulum system

Kizir S., Bingül Z., Oysu C.

JOURNAL OF INTELLIGENT & FUZZY SYSTEMS, cilt.21, ss.121-133, 2010 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. Model Reference Adaptive PID Controller Design and Analysis of the Impact of Controller Parameters on System Behavior: DC Motor Position Control

Yaren T., Kizir S.

Konya Journal of Engineering Sciences, cilt.11, sa.3, ss.730-747, 2023 (Hakemli Dergi)

II. Floating Mini Robot Design Driven by Piezo Actuator

Karagoz N. N., Atici S., Yaman B. F., Topacık B., KİZİR S.

JOURNAL OF POLYTECHNIC-POLITEKNİK DERGİSİ, sa.2, ss.519-527, 2023 (ESCI)

III. Kendinden Ayarlamalı Denetleyici ile DA Motor Hız Kontrolü

Yaren T., Kizir S.

JOURNAL OF POLYTECHNIC-POLITEKNİK DERGİSİ, cilt.25, sa.2, ss.757-765, 2022 (ESCI)

IV. DC Motor Position Control with Model Predictive Control

YAREN T., KİZİR S.

Düzce Üniversitesi Bilim ve Teknoloji Dergisi, cilt.10, sa.3, ss.1151-1164, 2022 (Hakemli Dergi)

V. Kök Yer Eğrisi ve Bode Diyagramı ile Gerçek Zamanlı DC Motor Konum Kontrolü İçin Faz İlerlemeli-Gerilemeli Denetleyici Tasarımı

Özdağ M., Yaren T., Kizir S.

Journal of the Institute of Science and Technology, cilt.11, sa.3, ss.1874-1886, 2021 (Hakemli Dergi)

VI. Gerçek Zamanlı DC Motor Konum-Hız ve Konum-Hız-Tork Kaskad PID Denetleyici Performanslarının Karşılaştırılması

Koç H., Berzener B. S., Yaren T., Kizir S.

Afyon Kocatepe Üniversitesi Fen ve Mühendislik Bilimleri Dergisi, cilt.21, sa.4, ss.985-995, 2021 (Hakemli Dergi)

VII. DESIGN OF A MODEL REFERENCE ADAPTIVE PID CONTROLLER FOR DC MOTOR POSITION CONTROL: COMPARED WITH PID AND FUZZY CONTROLLERS

Çakar Y., Orman Y., Kizir S.

Mugla Journal of Science and Technology, cilt.6, sa.0, ss.25, 2020 (Hakemli Dergi)

VIII. LQR Kontrolcü Parametrelerinin Sistem Davranışına Etki Analizi: Çift Çubuklu Ters Sarkaç Sistemi

YAREN T., KİZİR S.

Konya Mühendislik Bilimleri Dergisi, cilt.8, sa.1, ss.175-191, 2020 (Hakemli Dergi)

IX. Real Time Full State Feedback Control of a Seesaw System Based on LQR

Kizir S.

JOURNAL OF POLYTECHNIC-POLITEKNİK DERGİSİ, cilt.22, sa.4, ss.1023-1030, 2019 (ESCI)

- X. **CAN Bus Based Firmware Update System for Distributed Embedded Systems Consisting of ARM Cortex-M0 Series Microcontrollers**

Kızır S., Kindan A. B.

Kocaeli Journal of Science and Engineering, cilt.2, sa.1, ss.1-6, 2019 (Hakemli Dergi)

- XI. **Development and control of a high precision stewart platform**

KİZİR S., BİNGÜL Z., KÜÇÜK S., OYSU C.

SDU International Journal of Technologic Sciences, 2011 (Hakemli Dergi)

Kitap & Kitap Bölümleri

- I. **Matlab Simulink Destekli Gerçek Zamanlı Kontrol Teori ve Mühendislik Uygulamaları**

Kızır S., Kelekçi E., Yaren T.

Seçkin Yayıncılık, Ankara, 2019

- II. **Position Control and Trajectory Tracking of the Stewart Platform**

KİZİR S., BİNGÜL Z.

Serial and Parallel Robot Manipulators Kinematics Dynamics Control and Optimization, Küçük Serdar, Editör, InTech, 2012

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **TRAJECTORY CONTROL OF A TWO-LINK ROBOT ARM WITH COMPUTED TORQUE METHOD**

YAREN T., KİZİR S.

10th International Marmara Sciences Congress, Kocaeli, Türkiye, 09 Haziran 2023, ss.13

- II. **PID PARAMETRELERİNİN OTOMATİK AYARLAMA YÖNTEMİ İLE KESTİRİMİ: DC MOTOR KONUM KONTROLÜ**

Türkoğlu E. C., Tunç Y., YAREN T., KİZİR S.

10th International Marmara Sciences Congress, Kocaeli, Türkiye, 09 Haziran 2023

- III. **DC Bara Gerilimleri Değişimleri Altında IPMSM Motorların Geniş Hız Aralığında Tork Kontrolünün İncelenmesi**

Atsız O., Kızır S.

Uluslararası Mühendislik ve Doğa Bilimleri Çalışmaları Kongresi, Ankara, Türkiye, 7 - 09 Mayıs 2021, ss.564-575

- IV. **PID VE KAYMA KİPLİ KONTROL YÖNTEMLERİ İLE GERÇEK ZAMANDA DC MOTOR HIZ KONTROLÜ**

KÖSE F., KİZİR S., ERTUNÇ H. M.

International Marmara Sciences Congress (Imascon 2020 – Autumn), Kocaeli, Türkiye, 04 Aralık 2020, ss.451-456

- V. **Ethercat Based Trajectory Tracking Control of an Ac Servo Motor**

KELEKÇİ E., KİZİR S.

IMASCON-International Marmara Sciences Congress, Kocaeli, Türkiye, 1 - 03 Kasım 2019, ss.1173-1178

- VI. **MODEL BASED PID CONTROLLER DESIGN OF A DC MOTOR USING BLACK BOX SYSTEM IDENTIFICATION**

Kelekçi E., Yaren T., Kızır S.

10th International Conference on Image Processing, Wavelet and Applications (IWW2019), Kocaeli, Türkiye, 18 - 20 Ekim 2019, ss.1

- VII. **Model Based PID Controller Design of a Dc Motor Using Black Box System Identification**

KELEKÇİ E., YAREN T., KİZİR S.

10th International Conference on Image Processing, Wavelet and Applications (IWW2019), 18 - 20 Ekim 2019

- VIII. **Tool Path Planning Control of the 3-Axis CNC Machining with High Accuracy Step Motor Pulse/Direction Command**

KELEKÇİ E., KİZİR S.

10th International Conference on Image Processing, Wavelet and Applications (IWW2019), 18 - 20 Ekim 2019

- IX. **Tool Path Planning Control of the 3-Axis CNC Machining with High Accuracy Step Motor Pulse/Direction Command**
Kızır S., Kelekçi E.
10th International Conference on Image Processing, Wavelet and Applications (IWW2019), Kocaeli, Türkiye, 18 - 20 Ekim 2019, ss.1
- X. **DC Motor Konum Kontrolü için Model Referans Uyarlamalı PID Denetleyici Tasarımı ve Gerçek Zamanlı Uygulanması**
Çakar Y., Orman Y., Kızır S.
Türkiye Otomatik Kontrol TOK19, Muğla, Türkiye, 11 - 14 Eylül 2019, ss.1
- XI. **A Comprehensive Loss Analysis of Half-Bridge LLC Resonant Converter used in LED Street Lights**
Suel V., KİZİR S.
1st IEEE Global Power, Energy and Communication Conference, GPECOM 2019, Nevşehir, Türkiye, 12 - 15 Haziran 2019, ss.146-151
- XII. **Electrical Equivalent Circuit Based Analysis of Double Pendulum System**
YAREN T., KİZİR S., YILDIZ A. B.
IEEE 6th International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ICEEE), Istanbul, Turkey, 16 - 17 Nisan 2019
- XIII. **Design and Development of a Stewart Platform Based Robotic System for Transsphenoidal Surgery**
KİZİR S., BİNGÜL Z.
6th International Conference on Control Engineering Information Technology, 25 - 27 Ekim 2018
- XIV. **Stabilization Control of Triple Pendulum on a Cart**
YAREN T., KİZİR S.
IEEE 6th International Conference on Control Engineering Information Technology, 25 - 27 Ekim 2018
- XV. **Real Time Control of a Flexible Joint Manipulator Using Interval Type-2 Fuzzy Logic Controller**
KELEKÇİ E., KİZİR S.
5th International Conference of Control, Dynamic Systems, and Robotics, 6 - 07 Haziran 2018
- XVI. **Impedance Control of 2dof Serial Robot Manipulator**
ALİ A., KİZİR S.
International Conference on Advanced Technologies, Computer Engineering , 2018, 11 - 13 Mayıs 2018
- XVII. **Endüstri 4.0 Kapsamında CAN Haberleşmesi Uygulamalarının İncelenmesi**
GÜÇLÜ Ö., KİZİR S.
İletişim Teknolojileri Sempozyumu EEMKON, Türkiye, 16 - 18 Kasım 2017
- XVIII. **İki Serbestlik Dereceli Dört Rotor Sisteminin Tasarımı, Modellenmesi ve Kontrolü**
KELEKÇİ E., KİZİR S., BİNGÜL Z.
5th International Symposium on Innovative Technologies in Engineering and Science, 29 - 30 Eylül 2017
- XIX. **Arabalı Üç Çubuklu Ters Sarkaç Sisteminin Modellenmesi ve Kontrolü**
YAREN T., KİZİR S.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Toplantısı, TOK2017, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017
- XX. **DC Motor Hızının Bir ve İki Serbestlik Dereceli PID ile Denetimi**
KİZİR S., KABAKULAK F., YILDIRIM M., KAÇAR E.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Toplantısı, TOK2016, Türkiye, 29 Eylül - 01 Ekim 2016
- XXI. **Matlab GUI ile Tip 2 Bulanık Mantık Editör Tasarımı**
KELEKÇİ E., KİZİR S.
TOK'2015, Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Toplantısı, Türkiye, 10 Eylül 2015 - 12 Ocak 2016
- XXII. **STM32F4 Kiti ile Simulink Tabanlı Kontrol Eğitimi Uygulamaları Geliştirme**
YAREN T., KİZİR S., SÜEL V., YENİAYDIN Y., SAKACI B.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Kocaeli, Türkiye, 11 Eylül 2014
- XXIII. **DC Motor Hız Kontrolü için Model Referans Uyarlamalı PID Denetleyici Tasarımı**
YAREN T., KİZİR S., SÜEL V., YENİAYDIN Y., SAKACI B.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Kocaeli, Türkiye, 11 Eylül 2014

- XXIV. **STM32F4 Kiti ile Simulink Tabanlı Kontrol Eğitimi Uygulamaları Geliştirme**
YAREN T., SÜEL v., YENİAYDIN y., SAKACI b., KİZİR S.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK2016, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2014
- XXV. **DC Motor Hız Kontrolü için Model Referans Uyarlamalı PID Denetleyici Tasarımı**
KİZİR S., YENİAYDIN y., SAKACI b., YAREN T., SÜEL v.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Toplantısı, TOK2014, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2014
- XXVI. **Haptik Kontrollü Stewart Platformu ile Endoskop Konumlama**
KİZİR S., BİNGÜL Z.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Toplantısı, TOK2012, Türkiye, 11 - 13 Ekim 2012
- XXVII. **Stewart Platformunun Konum ve Bulanık Empedans-Kuvvet Kontrolü**
KİZİR S., BİNGÜL Z.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Toplantısı, TOK2012, Türkiye, 11 - 13 Ekim 2012
- XXVIII. **Çift Eksenli Ters Sarkaç Sisteminde Parametrelerin Parçacık Sürü Optimizasyon Tekniğiyle Belirlenmesi**
YÜKSEL a., KİZİR S., BİNGÜL Z.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Toplantısı, TOK2012, Türkiye, 11 - 13 Ekim 2012
- XXIX. **Inverted Pendulum System: a Laboratory Tool for Control Education**
KİZİR S., BİNGÜL Z., OYSU C.
9th International Conference on Electronics Computer and Computation (ICECCO 2012), Ankara, Türkiye, 1 - 03 Kasım 2012, ss.61-64
- XXX. **Ters Sarkaç Sisteminin Görme Tabanlı Gecikme Telafili Kontrolü**
KİZİR S., OCAK H., BİNGÜL Z., OYSU C.
TOK 2011, Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Türkiye, 14 - 16 Eylül 2011
- XXXI. **Fuzzy Logic Control of Single-Link Flexible Joint Manipulator**
AKYUZ I. H., KİZİR S., BİNGÜL Z.
IEEE International Conference on Industrial Technology (ICIT), Alabama, Amerika Birleşik Devletleri, 14 - 16 Mart 2011
- XXXII. **Yüksek Hassasiyetli Stewart Platformunun Kesir Dereceli PID Yöntemiyle Konum Kontrolü ve Yörünge Takibi**
Karahana O., Kizir S., Bingül Z.
TOK2010, İstanbul, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2010
- XXXIII. **Yüksek Hassasiyetli Stewart Platformunun Kayma Kipli Konum Kontrolü ve Yörünge Takibi**
KİZİR S., BİNGÜL Z.
TOK2010, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2010
- XXXIV. **Tek Eklemlı Esnek Robot Kolunun Modellenmesi, Tasarımı ve Bulanık Mantık ile Kontrolü**
KİZİR S., BİNGÜL Z., AKYUZ İ. H.
TOK09, Türkiye, 13 - 16 Ekim 2009
- XXXV. **Yüksek Hassasiyetli Stewart Platformunun Tasarımı ve PID ile Kontrolü**
KİZİR S., BİNGÜL Z., OYSU C., KÜÇÜK S.
TOK2009, Türkiye, 01 Eylül 2009
- XXXVI. **Development and Control of a High Precision Stewart Platform**
Kizir S., Bingül Z., Oysu C., Küçük S.
IJRCS09 - 2th International Joint Robotics Competition and Symposium, Isparta, Türkiye, 01 Mayıs 2009
- XXXVII. **Ters Sarkaç Sisteminde Yükseltme Problemi**
KİZİR S., BİNGÜL Z., OYSU C.
TOK2008, Türkiye, 01 Eylül 2008
- XXXVIII. **Gerçek Zamanlı Ters Sarkaç Sisteminin Bulanık Mantık ile Kontrolü**
KİZİR S., BİNGÜL Z., OYSU C.
TOK 2008, Türkiye, 01 Eylül 2008
- XXXIX. **SWING-UP AND STABILIZATION OF THE INVERTED PENDULUM PROBLEM WITH PID AND FULL STATE FEEDBACK CONTROL METHODS**

KİZİR S., BİNGÜL Z., OYSU C.

9th International Workshop on Research and Education in Mechatronics 2008, 01 Eylül 2008

XL. DESIGN AND IMPLEMENTATION OF A SINGLE AXIS MAGNETIC LEVITATION SYSTEM

KİZİR S., BİNGÜL Z., OYSU C.

9th International Workshop on Research and Education in Mechatronics, 01 Eylül 2008

XLI. Fuzzy control of a real time inverted pendulum system

KİZİR S., BİNGÜL Z., OYSU C.

12th International Conference on Knowledge-Based Intelligent Information and Engineering Systems, Zagreb, Hırvatistan, 3 - 05 Eylül 2008, cilt.5177, ss.674-681

XLII. Ters Sarkaç Probleminin PID ve Tam Durum Geri-Besleme Yöntemleri ile Kontrolü

KİZİR S., BİNGÜL Z., OYSU C.

TOK 2007, Türkiye, 01 Eylül 2007

XLIII. Manyetik Süspansiyon Sisteminin Gerçeklenmesi ve Kontrolü

ÖZTÜRK s., KİZİR S., BİNGÜL Z., OYSU C.

TOK 2007, Türkiye, 01 Eylül 2007

XLIV. Mikro Kontrolör Tabanlı PID Kontrol Sistemi Eğitim Seti

KİZİR S., ERTUNÇ H. M.

TOK2006, Türkiye, 01 Eylül 2006

XLV. İkili ve Renkli Logo ile Sayısal Damgalama

KİZİR S., ERTUNÇ H. M., OCAK H.

ELECO2006, Türkiye, 01 Eylül 2006

Desteklenen Projeler

2018 - 2019	YENİ BİR PCB PROTOTİPLEME YÖNTEMİ, Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje
2016 - 2017	DİNAMİK VE STATİK ORTAMLARDAN OTONOM GEZİNİM GERÇEKLEŞTİREN MOBİL ROBOT UYGULAMASI, Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje

Metrikler

Yayın: 77

Atıf (WoS): 167

Atıf (Scopus): 237

H-İndeks (WoS): 9

H-İndeks (Scopus): 11

Akademi Dışı Deneyim

2005 - 2005	MEB
-------------	-----