

Arş. Gör. AHMET KAAAN KARABÜBER

Kişisel Bilgiler

E-posta: akaan@yildiz.edu.tr

Web: <https://avesis.yildiz.edu.tr/akaan>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0001-7913-3591

ScopusID: 59341053200

Yoksis Araştırmacı ID: 328255

Eğitim Bilgileri

Doktora, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, Türkiye 2023 - Devam Ediyor

Yüksek Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Makine Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği, Türkiye 2020 - 2023

Lisans, Kocaeli Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği, Türkiye 2013 - 2018

Araştırma Alanları

Kontrol ve Sistem Mühendisliği, Robotik ve Mekatronik Sistemler, Sinyal İşleme, Yapay Zeka, Bilgisayarda Öğrenme ve Örüntü Tanıma, Sistem Dinamiği ve Kontrolü

Akademik Unvanlar / Görevler

Araştırma Görevlisi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Gemi İnşaatı Ve Denizcilik Fakültesi, Gemi Makineleri İşletme Mühendisliği, 2020 - Devam Ediyor

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- State Estimation and Control for a Model Scale Passenger Ship using an LQG Approach**
ÇAKICI F., Jambak A. I., Kahramanoğlu E., KARABÜBER A. K., Ustalı B., ÖĞÜR M. U., Peri F., ŞAHİN Ö. S., Uğur M. A., Bayezit A. B.
Journal of Eta Maritime Science, cilt.12, sa.4, ss.365-376, 2024 (ESCI)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- Improved Ship Roll Motion Performance with Combined EKF Parameter Estimation and MPC Control**
ÇAKICI F., Jambak A. I., Kahramanoğlu E., KARABÜBER A. K., Kucukdemiral I., ÖĞÜR M. U., Peri F., ŞAHİN Ö. S., Uğur M. A.
2024 IEEE Conference on Control Technology and Applications, CCTA 2024, Newcastle upon Tyne, İngiltere, 21 - 23 Ağustos 2024, ss.477-482
- SHIP ROLL MOTION DAMPING USING ACTIVE FIN STABILIZERS WITH SLIDING MODE CONTROL**
KARABÜBER A. K., YEŞİLDİREK A., ÇAKICI F.

Desteklenen Projeler

Çakıcı F., Kahramanoğlu E., Karabüber A. K., Şahin Ö. S., TÜBİTAK Projesi, Gemiler için yalpa hareketi sönümleyici aktif kanatçık sistemi ile kontrolcü algoritmaları geliştirilmesi ve deneysel ortamda doğrulanması, 2023 - 2025

Metrikler

Yayın: 3