

Arş. Gör. Ammar URGAN

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 212 383 5973](tel:+902123835973) Dahili: 5973

Fax Telefonu: [+90 212 383 5959](tel:+902123835959)

E-posta: ammar@yildiz.edu.tr

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

Posta Adresi: Yıldız Teknik Üniversitesi, Davutpaşa Kampüsü Elektrik - Elektronik Fakültesi, Kontrol ve Otomasyon Mühendisliği Bölümü A116 34220 Esenler / İstanbul

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: [pt3fTBYAAAAJ](https://scholar.google.com/citations?user=pt3fTBYAAAAJ)

ORCID: [0000-0003-4087-5410](https://orcid.org/0000-0003-4087-5410)

Publons / Web Of Science ResearcherID: [ABA-1785-2020](https://publons.com/researcher/ABA-1785-2020)

Yoksis Araştırmacı ID: 318641

Eğitim Bilgileri

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

Yüksek Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, Türkiye 2019 - 2023

Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, Türkiye 2014 - 2019

Yaptığı Tezler

Yüksek Lisans, Teleoperation in haptic robots, Yıldız Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Kontrol ve Otomasyon Mühendisliği, 2023

Araştırma Alanları

Kontrol ve Sistem Mühendisliği, Benzetim, Modelleme ve Tanıma, Doğrusal Olmayan Kontrol Sistemleri , Endüstriyel Otomasyon, Kararlılık , Kontrol Sistemleri ve Enstrümantasyon , Optimal Kontrol , Sinirsel Ağlar , Akışkan Makinaları, Bilgisayar Destekli Tasarım ve İmalat, Sonlu Elemanlar Yöntemi , Mekanik Testler, Hesaplamalı akışkanlar dinamiği

Akademik Unvanlar / Görevler

Araştırma Görevlisi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2020 - Devam Ediyor

Akademik İdari Deneyim

Araştırma Görevlisi Fakülte Temsilcisi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2022 - Devam Ediyor

Sınav Programı Hazırlama Komisyon Üyesi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2021 - Devam Ediyor

Ders Programı Hazırlama Komisyonu Üyesi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2021 - Devam Ediyor

Bölüm Kalite Komisyonu Üyesi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2021 - Devam Ediyor

İntibak/Muafiyet Komisyonu Üyesi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2020 - Devam Ediyor

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. Bilateral Teleoperation with Computed Torque Control for RRR Type Robot Manipulator**
Urgan A., Daşdemir J.
ITU Computer Science AI and Robotics, cilt.1, sa.1, ss.26-32, 2024 (Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. A PSO-based backstepping pseudo-sliding mode speed controller design for PMSM drives**
Urgan A., Adıgüzel F.
3rd Annual Online Conference of the IEEE Industrial Electronics Society (IES)(IEEE IES ONCON 2024), Beijing, Çin, 8 - 10 Aralık 2024, ss.1-6
- II. Sabit Mıknatıslı Senkron Motorun Hız Kontrolü için Kontrolcü Kazanç Ayarlamalı Geri Adımlamalı Kayan Kipli Kontrolcü Tasarımı**
Urgan A., Adıgüzel F.
25.Otomatik Kontrol Ulusal Konferansı (TOK 2024), Konya, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2024, ss.702-707
- III. Model-Öngörülü-Kontrolcü Katsayılarının Doğa Temelli Algoritmalar ile Hesaplanması ve Performans Analizi**
Yazıcı E., Urgan A., Gazi V.
25.Otomatik Kontrol Ulusal Konferansı (TOK 2024), Konya, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2024, ss.466-471
- IV. Hesaplanmış Tork Kontrolü Yöntemiyle Haptik Teleoperasyon**
Urgan A., Daşdemir J.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı TOK 2023, İstanbul, Türkiye, 14 - 16 Eylül 2023, ss.27-32
- V. Hesaplanmış Tork Kontrolü Yöntemi ile RRR Tipi Robot Manipülatörünün Yörünge Kontrolü**
Urgan A., Daşdemir J.
ELEKTRİK-ELEKTRONİK ve BİYOMEDİKAL MÜHENDİSLİĞİ KONFERANSI, Bursa, Türkiye, 24 - 26 Kasım 2022, ss.1-5
- VI. Bir Dolaşım Sistemi Simülasyonu Devresinin Egzersiz Durumunda Geribeslemeli Kontrolü**
Urgan A., Arısoy D. O., Kadıpaşaoğlu A. K.
TOK 2019 OTOMATİK KONTROL TÜRK MİLLİ KOMİTESİ ULUSAL TOPLANTISI, Muğla, Türkiye, 11 - 14 Eylül 2019, ss.85-90

Desteklenen Projeler

ADIGÜZEL F., URGAN A., KURTULUŞ K., AKBATI O., GÜRKAN K., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Sabit Mıknatıslı Motorların Değişken Hız Kontrolü için Periyodik Öğrenmeli Doğrusal Olmayan Kontrol Yönteminin Geliştirilmesi ve Uygulaması, 2024 - Devam Ediyor

Kadıpaşaoğlu A. K., Türker T., Meşe E., TÜBİTAK Projesi, Mekanik Dolaşım Destek Sistemi Geliştirilmesi, 2019 - 2024

Etkinlik Organizasyonlarındaki Görevler

Urgan A., EECI Graduate School on Control- M07 "Specification, Design, and Verification for Self-Driving Cars" by Richard M. Murray and Nok Wongpiromsarn, Çalıştay Organizasyonu, İstanbul, Türkiye, Mart 2020

Metrikler

Yayın: 7