

Dr.Öğr.Üyesi Claudia Fernanda YAŞAR

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 212 383 5952](tel:+902123835952) Dahili: 5952

E-posta: cfyasar@yildiz.edu.tr

Web: <https://www.avesis.yildiz.edu.tr/cfyasar>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0002-8760-2359

Yoksis Araştırmacı ID: 280475

Eğitim Bilgileri

Bütünleşik Doktora, Universidad de Castilla-La Mancha, Department Of Electrical, Electronic, Automation And Communications Engineering, Mechatronics , İspanya 2010 - 2016

Lisans, Universidad Tecnológica de Pereira, Faculty of Engineering, Electrical Engineering , Kolombiya 1999 - 2004

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Araştırma Alanları

Bilgi Sistemleri, Haberleşme ve Kontrol Mühendisliği, Kontrol ve Sistem Mühendisliği, Kontrol Sistemleri ve Enstrümantasyon , Robotik ve Mekatronik Sistemler, Mekatronik Sistemler, Rota ve Hareket Planlama, Makina Mühendisliği, Makina Teorisi ve Dinamiği, Robotik , Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Dr.Öğr.Üyesi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2018 - Devam Ediyor

Akademik İdari Deneyim

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Algebraic estimator of Parkinson's tremor frequency from biased and noisy sinusoidal signals**
Yaşar C. F.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.43, sa.3, ss.679-686, 2021 (SCI-Expanded)
- II. **Improved Object Detection Using a Robotic Sensing Antenna with Vibration Damping Control**
Feliu-Battle V., Feliu-Talegon D., Fernanda Castillo-Berrio C.
SENSORS, cilt.17, sa.4, 2017 (SCI-Expanded)

- III. **A study on the tip tracking control of a single flexible beam**
Castillo-Berrio C. F., ENGİN Ş. N., Feliu-Battle V.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.38, sa.5, ss.602-617, 2016 (SCI-Expanded)
- IV. **Motion Control of a Sensing Antenna with a Nonlinear Input Shaping Technique**
Feliu-Talegon D., Feliu-Battle V., Castillo-Berrio C. F.
REVISTA IBEROAMERICANA DE AUTOMATICA E INFORMATICA INDUSTRIAL, cilt.13, sa.2, ss.162-173, 2016 (SCI-Expanded)
- V. **Vibration-free position control for a two degrees of freedom flexible-beam sensor**
Castillo-Berrio C. F., Feliu-Battle V.
MECHATRONICS, cilt.27, ss.1-12, 2015 (SCI-Expanded)
- VI. **Design, dynamic modelling and experimental validation of a 2DOF flexible antenna sensor**
Castillo C. F., ENGİN Ş. N., Battle V. F.
INTERNATIONAL JOURNAL OF SYSTEMS SCIENCE, cilt.45, sa.4, ss.714-727, 2014 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Bulk MgxB₂ superconductor production by excess Mg and hot press methods and their properties**
Yaşar C. F.
Bor Dergisi, cilt.2, sa.1, ss.43-48, 2017 (Hakemli Dergi)
- II. **Experimental validation of a 2 degrees of freedom whisker sensor dynamic model**
Castillo-Berrio C. F., Battle V. F., Castillo-Garcia F. J.
IFAC Proceedings Volumes (IFAC-PapersOnline), cilt.44, ss.3148-3152, 2011 (Scopus)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Dağıtılmış Model Öngörülü Kontrol ile Savaş Uçağı Sürü Koordinasyonu Otopilot, Yörünge Planlaması ve Engelden Kaçınma / Fighter Aircraft Swarm Coordination by Autopilot, Trajectory Planning and Obstacle Avoidance via Distributed Model Predictive Control**
Yaşar C. F.
LIFT_UP_2020_2021_bildiri_kitap, Ankara, Türkiye, 01 Temmuz 2021, ss.738-742
- II. **A Motion Control Strategy With Disturbance Observation For A Climbing Robot.**
Yaşar C. F.
TOK 2019, Muğla, Türkiye, 11 Eylül 2019, ss.284-289
- III. **Studies on a Robotic Device that Minimizes End-Point Vibrations for Parkinson Tremor**
Ayana E., Yaşar C. F., Engin Ş. N.
3rd World Conference on Technology, Innovation and Entrepreneurship, WOCTINE 2019, İstanbul, Türkiye, 21 - 23 Haziran 2019, cilt.158, ss.338-345
- IV. **Autonomous Climbing Robot for Tank Inspection**
Acar Ö., Yaşar C. F.
3rd World Conference on Technology, Innovation and Entrepreneurship, WOCTINE 2019, İstanbul, Türkiye, 21 - 23 Haziran 2019, cilt.158, ss.376-381
- V. **Active touch studies of a flexible-beam antenna sensor with controlled movements**
Yaşar C. F., Battle V. F.
6th International Conference on Control Engineering and Information Technology, CEIT 2018, İstanbul, Türkiye, 25 - 27 Ekim 2018
- VI. **Şiddetli Yer Hareketi Yükleri Altında Viskoz Amortisör Sönümleyici ile Yapısal Sistemler Yanıt Kontrolü**
YAŞAR C. F.

- TOK konferans, 2017, İstanbul, Türkiye, 21 Eylül 2017, ss.137-141
- VII. **Bir FBF-6 Robot Sisteminin Tasarımı, Simulasyonu ve Hareket.**
YAŞAR C. F.
TOK 2017 : Otomatik kontrol ulusal toplantısı, İstanbul, Türkiye, 21 Eylül 2017, ss.331-335
- VIII. **İki Serbestlik Dereceli Esnek Robot için Temas Belirlemesi**
YAŞAR C. F.
TOK 2017 : Otomatik kontrol ulusal toplantısı, İstanbul, Türkiye, 21 Eylül 2017, ss.51-58
- IX. **İki Serbestlik Dereceli Bir Esnek Çubugun Titresim Bastırma Kontrolü Deneysel Testleri**
YAŞAR C. F.
TOK konferans, 2015, Denizli, Türkiye, 11 Eylül 2015, ss.310-316
- X. **Bir Esnek Çubugun Uç İzleme Kontrolü. Tip Tracking Control of a flexible beam**
YAŞAR C. F.
TOK konferans, 2014., Kocaeli, Türkiye, 11 Eylül 2014, ss.904-909
- XI. **A Nonlinear Input Shaping Technique for Motion Control of a Sensing Antenna**
Yaşar C. F.
World Congress The International Federation of Automatic Control, Cape-Town, Güney Afrika, 24 Ağustos 2014, ss.4733-4738
- XII. **Inverse dynamics feed forward based control of two degrees of freedom whisker sensor**
Castillo-Berrio C. F., Castillo-Garcia F. J., Feliu Batlle V.
2011 IEEE International Conference on Mechatronics, ICM 2011, İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Nisan 2011, ss.684-689
- XIII. **Experimental validation of a 2 degrees of freedom whisker sensor dynamic model**
Yaşar C. F.
World Congress The International Federation of Automatic Control, Milan, İtalya, 28 Ağustos - 02 Eylül 2011, ss.3148-3152
- XIV. **FEEDBACK LINEARIZATION BASED CONTROL FOR TRAJECTORY TRACKING OF A 2 DEGREE OF FREEDOM WHISKER. AUG 31-SEP 03, 2010**
Yaşar C. F., Feliu-Badla V.
13th International Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines, Nagoya, Japonya, 31 Ağustos - 03 Eylül 2010, ss.324-331

Desteklenen Projeler

Yaşar C. F., Uçun L., TÜBİTAK Projesi, Dış Etkiler Altındaki Tırmanma Robotlarının Tasarımı, Modellenmesi, Kontrolü Ve Metal Yüzeyli Duvarlarda Dikey Konumlandırılması, 2021 - 2024

YAŞAR C. F., Desteklenmiş Diğer Projeler, Design and Control of Highly Flexible Robot Constructed of light weight composite material, 2010 - 2012

YAŞAR C. F., Desteklenmiş Diğer Projeler, Monitoring and Control of Vibrations in Flexible Mobile Structures. Extension to Impact Situations, 2007 - 2009

YAŞAR C. F., Desteklenmiş Diğer Projeler, MMI Robot System Development, 2007 - 2007

Bilimsel Araştırma / Çalışma Grubu Üyelikleri

Instrumentation and Control, Universidad de Castilla-La Mancha, İspanya, <http://inei.uclm.es/proyectos.php?gid=13>, 2018 - Devam Ediyor

Metrikler

Yayın: 22

Atıf (WoS): 44

Atıf (Scopus): 82

H-İndeks (WoS): 5

H-İndeks (Scopus): 7

Davetli Konuşmalar

Turkey Academic Forum 2021 , Çalıştay, Mathworks , Türkiye, Ekim 2021

5th International Conference on Automation, Control, Engineering and Computer Science, Konferans, Laboratory of

Advanced systems- Polytechnic School of Tunisia, Tunus, Aralık 2018

Ödüller

Yaşar C. F., Outstanding student award, Castilla-La Mancha University Spain, Haziran 2018

Yaşar C. F., Award for the Best Doctoral Thesis on Robotics (Spain 2016), Award "Spanish Committee Of Automatics" Cea
And Robotnik, Eylül 2017