

Dr. Öğr. Üyesi Erkan USLU

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 212 383 5764](tel:+902123835764)

E-posta: euslu@yildiz.edu.tr

Web: <http://avesis.yildiz.edu.tr/euslu>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: HnB7o4UAAAAJ

ORCID: 0000-0002-6971-981X

Publons / Web Of Science ResearcherID: A-4757-2018

ScopusID: 25652333200

Yoksis Araştırmacı ID: 173912

Eğitim Bilgileri

Doktora, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği, Türkiye 2007 - 2013

Yüksek Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği, Türkiye 2003 - 2007

Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Elektronik Ve Haberleşme Mühendisliği, Türkiye 2003 - 2006

Lisans, İstanbul Teknik Üniversitesi, İşletme, İşletme Mühendisliği, Türkiye 1999 - 2003

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Yaptığı Tezler

Doktora, Uzay-frekans gösterimleri ile sentetik açıklık radar görüntülerinin işlenmesi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Bilgisayar Mühendisliği, Bilgisayar Mühendisliği, 2013

Yüksek Lisans, Gizli Markov modeli ile geniş sözlüklü sürekli konuşma tanıma, Yıldız Teknik Üniversitesi, Bilgisayar Mühendisliği, Bilgisayar Mühendisliği, 2007

Araştırma Alanları

Bilgisayar Bilimleri, Bilgisayarla Görme, Bilgisayarla Görme, Yapay Zeka, Bilgisayarda Öğrenme ve Örüntü Tanıma, Örüntü Tanıma ve Görüntü İşleme , Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

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

Yrd. Doç. Dr., Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği, 2017 - 2018

Araştırma Görevlisi Dr., Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği, 2013 - 2017

Araştırma Görevlisi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği, 2006 - 2013

Akademik İdari Deneyim

Yıldız Teknik Üniversitesi, Bilgisayar Mühendisliği, 2017 - 2018

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **More scalable solution for multi-robot-multi-target assignment problem**
Marangoz S., Amasyalı M. F., Uslu E., Çakmak F., Altuntaş N., Yavuz S.
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, cilt.113, ss.174-185, 2019 (SCI-Expanded)
- II. **An Architecture for Multi-Robot Localization and Mapping on Gazebo/ROS Simulation Environment**
USLU E., ÇAKMAK F., ALTUNTAŞ N., Marangoz S., AMASYALI M. F., YAVUZ S.
SIMULATION: SIMULATION-TRANSACTIONS OF THE SOCIETY FOR MODELING AND SIMULATION INTERNATIONAL, ss.1-12, 2017 (SCI-Expanded)
- III. **R-SLAM: Resilient localization and mapping in challenging environments**
Balcilar M., Yavuz S., Amasyalı M. F., Uslu E., Çakmak F.
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, cilt.87, ss.66-80, 2017 (SCI-Expanded)
- IV. **Content-based texture image retrieval by histogram of curvelets**
Uslu E., Albayrak S.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.24, ss.2498-2512, 2016 (SCI-Expanded)
- V. **Enhancing land use classification with fusing dual-polarized TerraSAR-X and multispectral RapidEye data**
Abdikan S., BİLGİN G., Sanli F. B., USLU E., ÜSTÜNER M.
JOURNAL OF APPLIED REMOTE SENSING, cilt.9, 2015 (SCI-Expanded)
- VI. **Synthetic Aperture Radar Image Clustering with Curvelet Subband Gauss Distribution Parameters**
Uslu E., Albayrak S.
REMOTE SENSING, cilt.6, ss.5497-5519, 2014 (SCI-Expanded)
- VII. **Curvelet-Based Synthetic Aperture Radar Image Classification**
Uslu E., Albayrak S.
IEEE GEOSCIENCE AND REMOTE SENSING LETTERS, cilt.11, ss.1071-1075, 2014 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Tasarlanmış Engebeli Ortamda Otonom Mobil Robot Gezinimi**
Yaşar A., Uslu E., Çakmak F., Altuntaş N., Amasyalı M. F., Yavuz S.
Akıllı Sistemler ve Uygulamaları Dergisi, cilt.1, sa.1, ss.67-74, 2018 (Hakemli Dergi)
- II. **RoboCup RRL Manevra 2 Alanı için Otonom Gezinim Algoritması**
Dilaver M. B., Çakmak F., Uslu E., Altuntaş N., Amasyalı M. F., Yavuz S.
cilt.1, sa.2, ss.213-216, 2018 (Hakemli Dergi)

Kitap & Kitap Bölümleri

- I. **80x86 Assembly Dili, Tasarım ve Çevre Birimler**
İNAN A. T., USLU E., ÇAKMAK F.
Seçkin Yayıncılık, Ankara, 2021

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Occupancy Grid Map Completion Based on Geometric Features and Door Discovery**
Guzel S., USLU E., YAVUZ S.
12th International Symposium on Digital Forensics and Security, ISDFS 2024, Texas, Amerika Birleşik Devletleri, 29 - 30 Nisan 2024
- II. **Autonomous Mobile Robot Navigation Using Lower Resolution Grids and PID-Based Pure Pursuit Controller**
Al-Nasari A., USLU E.
12th International Symposium on Intelligent Manufacturing and Service Systems (IMSS2023), Sakarya, Türkiye, 26 Mayıs 2023
- III. **ROS Compatible Local Planner and Controller Based on Reinforcement Learning**
Küçükyılmaz M., USLU E.
12th International Symposium on Intelligent Manufacturing and Service Systems (IMSS2023), Sakarya, Türkiye, 26 - 28 Mayıs 2023
- IV. **Elevation Based Outdoor Navigation with Coordinated Heterogeneous Robot Team**
KAYA Ö. F., USLU E.
12th International Symposium on Intelligent Manufacturing and Service Systems (IMSS2023), Sakarya, Türkiye, 26 - 28 Mayıs 2023
- V. **Derin öğrenme ile IMU tabanlı odometri**
Oral H. K., Demir A. O., Uslu E.
V. INTERNATIONAL TURKIC WORLD CONGRESS ON SCIENCE AND ENGINEERING, Bishkek, Kırgızistan, 15 - 17 Eylül 2023, ss.38-51
- VI. **Object Aware RGBD SLAM in Dynamic Environments**
Gökçen B., USLU E.
2022 International Conference on INnovations in IntelligentSysTems and Applications (INISTA), Biarritz, Fransa, 08 Ağustos 2022
- VII. **Resultant Force Approach for Swarm UAV Behaviors Suru IHA Davranislari icin Bileske Kuvvet Yaklasimi**
Demirci R., USLU E.
2021 Innovations in Intelligent Systems and Applications Conference, ASYU 2021, Elazığ, Türkiye, 6 - 08 Ekim 2021
- VIII. **Detection and Classification of Traffic Signs with Deep Morphological Networks Derin Morfolojik Aklar ile Trafik Isaretlerinin Tespiti ve Siniflanmasi**
Zerey F., Samil Fidan M., USLU E.
2021 Innovations in Intelligent Systems and Applications Conference, ASYU 2021, Elazığ, Türkiye, 6 - 08 Ekim 2021
- IX. **3D Mapping and Simultaneous Navigation for Multi Micro Aerial Vehicles in Indoor Environments Coklu Mikro Hava Araclari icin Ic Ortamda 3B Haritalama ve Es Zamanli Navigasyon**
DİLAVER M. B., ÇAKMAK F., USLU E., AMASYALI M. F., YAVUZ S.
28th Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2020, Gaziantep, Türkiye, 5 - 07 Ekim 2020
- X. **Generation of Automatic Six-Legged Walking Behavior Using Genetic Algorithms**
NEMATZADEH MIANDOAB S., KIANI F., USLU E.
2020 International Conference on INnovations in IntelligentSysTems and Applications (INISTA), Novi-Sad, Sırbistan, 24 Ağustos 2020
- XI. **Otonom Efektif Alan Tarayıcı Robot Tasarımı**
Köroğlu U., İslamoğlu U., Uslu E., Çakmak F., Altuntaş N., Amasyalı M. F., Yavuz S.
Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları, İzmir, Türkiye, 31 Ekim - 02 Kasım 2019, ss.1-4
- XII. **Design of an Autonomous Effective Area Scanning Robot Otonom Efektif Alan Tarayıcı Robot Tasarımı**
Koroglu U., Islamoglu U., Uslu E., Çakmak F., Altuntas N., Fatih Amasyali M., Yavuz S.
2019 Innovations in Intelligent Systems and Applications Conference, ASYU 2019, İzmir, Türkiye, 31 Ekim - 02 Kasım 2019
- XIII. **Holonomik Robot ile Dar Alanlarda Gezinim (Holonomic Robot Navigation in Narrow Spaces)**

BAYGÜL F., USLU E., ÇAKMAK F., ALTUNTAŞ N., AMASYALI M. F., YAVUZ S.

5. Türkiye Robotbilim Konferansı (ToRK 2019), İstanbul, Türkiye, 26 - 28 Haziran 2019, ss.16-21

XIV. Holonomik Robot ile Dar Alanlarda Gezinim

Baygül F., Uslu E., Çakmak F., Altuntaş N., Amasyalı M. F., Yavuz S.

Türkiye Robotbilim Konferansı 2019, ToRK2019, İstanbul, Türkiye, 26 - 28 Haziran 2019, ss.16-21

XV. RoboCup RRL Manevra 2 Alanı için Otonom Gezinim Algoritması

DİLAVER M. B., ÇAKMAK F., USLU E., ALTUNTAŞ N., AMASYALI M. F., YAVUZ S.

Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Konferansı, Antalya, Türkiye, 5 - 07 Ekim 2017, ss.71

XVI. Tasarlanmış Engelibeli Ortamda Otonom Mobil Robot Gezinimi

YAŞAR A., USLU E., ÇAKMAK F., ALTUNTAŞ N., AMASYALI M. F., YAVUZ S.

Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Konferansı, Antalya, Türkiye, 5 - 07 Ekim 2017, ss.37

XVII. Comparison of 3-Dimensional SLAM systems: RTAB-Map vs. Kintinuous

Altuntaş N., Uslu E., Çakmak F., Amasyalı M. F., Yavuz S.

2nd International Conference on Computer Science and Engineering, UBMK 2017, Antalya, Türkiye, 5 - 08 Ekim 2017, ss.99-103

XVIII. Android application for simultaneously control of multiple land robots which have different drive strategy

Gökçen B., Baygül F., ÇAKMAK F., USLU E., AMASYALI M. F., YAVUZ S.

2nd International Conference on Computer Science and Engineering, UBMK 2017, Antalya, Türkiye, 5 - 08 Ekim 2017, ss.724-728

XIX. Thermal based exploration for search and rescue robots

ÇAKMAK F., USLU E., AMASYALI M. F., YAVUZ S.

2017 IEEE International Conference on INnovations in Intelligent SysTems and Applications, INISTA 2017, Gdynia, Polonya, 3 - 05 Temmuz 2017, ss.113-118

XX. Design and implementation of an outdoor line follower robot for RoboCup search and rescue league RoboCup Arama Kurtarma Ligi Dış Ortam Kategorisi Çizgi İzleyen Robot Platformu Tasarımı ve Gerçeklenmesi

Dilaver M. B., USLU E., ÇAKMAK F., ALTUNTAŞ N., AMASYALI M. F., YAVUZ S.

25th Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2017, Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017

XXI. A fast 3D exploration algorithm for autonomous aerial robots Otonom Hava Robotlari İçin Hizli Bir 3 Boyutlu Keşif Algoritması

Marangoz S., Ergun E. E., Uslu E., Çakmak F., Altuntaş N., Amasyalı M. F., Yavuz S.

25th Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2017, Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017

XXII. Hazmat charts detection on search and rescue league of RoboCup competitions RoboCup Yarışmaları Arama Kurtarma Ligi Ortamlarında Hazmat İşaretleri Tespiti

Çakmak F., Uslu E., Amasyalı M. F., Yavuz S.

25th Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2017, Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017

XXIII. Autonomous mobile robot exploration in negative obstacle environment Çukurlu Ortamda Otonom Mobil Robot ile Keşif

Keskin N., Uslu E., Çakmak F., Altuntaş N., Amasyalı M. F., Yavuz S.

25th Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2017, Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017

XXIV. Autonomous Mobile Robot Exploration in Negative Obstacle Environment

Keskin N., USLU E., ÇAKMAK F., Altuntas N., AMASYALI M. F., YAVUZ S.

25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017

XXV. Design and Implementation of an Outdoor Line Follower Robot for RoboCup Search and Rescue League

DİLAVER M. B., USLU E., ÇAKMAK F., Altuntas N., AMASYALI M. F., YAVUZ S.

- 25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017
- XXVI. **Hazmat Charts Detection on Search and Rescue League of RoboCup Competitions**
ÇAKMAK F., USLU E., AMASYALI M. F., YAVUZ S.
25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017
- XXVII. **A Fast 3D Exploration Algorithm for Autonomous Aerial Robots**
Marangoz S., Ergun E. E., USLU E., ÇAKMAK F., Altuntas N., AMASYALI M. F., YAVUZ S.
25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017
- XXVIII. **Experiences of Team Yildiz in Virtual and Real Rescue League**
Yavuz S., Amasyalı M. F., Uslu E., Çakmak F.
The Future of robot rescue simulation Workshop, Leiden, Hollanda, 29 Şubat - 04 Mart 2016
- XXIX. **Deformable Part Model and Deep Learning Comparison on Victim Detection**
Cakmak F., Uslu E., Altuntas N., Marangoz S., Balcilar M., Amasyali M. F., Yavuz S.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.1513-1516
- XXX. **Impact of Artificial Dataset Enlargement on Performance of Deformable Part Models**
Yilmaz B., AMASYALI M. F., Balcilar M., USLU E., YAVUZ S.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.193-196
- XXXI. **An Architecture for Multi-Robot Hector Mapping**
Balcilar M., USLU E., ÇAKMAK F., ALTUNTAŞ N., Marangoz S., AMASYALI M. F., YAVUZ S.
International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications (INISTA), Sinaia, Romanya, 2 - 05 Ağustos 2016
- XXXII. **3 Dimensional Thermal Mapping**
ALTUNTAŞ N., ÇAKMAK F., USLU E., Balcilar M., AMASYALI M. F., YAVUZ S.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.1201-1204
- XXXIII. **Implementation of frontier-based exploration algorithm for an autonomous robot**
USLU E., ÇAKMAK F., BALCILAR M., Akıncı A., AMASYALI M. F., YAVUZ S.
International Symposium on Innovations in Intelligent Systems and Applications, INISTA 2015, Madrid, İspanya, 2 - 04 Ağustos 2015
- XXXIV. **Hudut Hedefleri Temelli Otonom Keşif Algoritması Uygulaması**
USLU E., ÇAKMAK F., BALCILAR M., AMASYALI M. F., YAVUZ S.
23. IEEE Sinyal İşleme Uygulamaları Kurultayı, Malatya, Türkiye, 16 Mayıs 2015, cilt.1, ss.1313-1316
- XXXV. **nImplementation of Frontier-Based Exploration Algorithm for an Autonomous Robot**
USLU E., ÇAKMAK F., Balcilar M., Akinci A., AMASYALI M. F., YAVUZ S.
International Symposium on Innovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA 2015), Madrid, İspanya, 2 - 04 Eylül 2015, ss.34-40
- XXXVI. **Frontier-Based Autonomous Exploration Algorithm Implementation**
Uslu E., Çakmak F., Balcilar M., Amasyalı M. F., Yavuz S.
23rd Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Malatya, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2015, ss.1313-1316
- XXXVII. **ROS Compatible Robot Platform Implementation**
ÇAKMAK F., USLU E., BALCILAR M., YAVUZ S., AMASYALI M. F.
Türkiye Otonom Robotlar Konferansı, Ankara, Türkiye, 06 Kasım 2014, cilt.1, ss.1-4
- XXXVIII. **ROS Uyumlu Robot Platformu Gerçeklenmesi**
ÇAKMAK F., USLU E., BALCILAR M., YAVUZ S., AMASYALI M. F.
Türkiye Otonom Robotlar Konferansı (TORK), Ankara, Türkiye, 06 Kasım 2014, ss.1
- XXXIX. **Sentetik Açıklık Radar ve Multispektral Uydu Verilerinin Kaynaştırılması ve Sınıflandırılması**
BAKIRMAN T., BİLGİN G., BALIK ŞANLI F., USLU E., ÜSTÜNER M.
IEEE 22. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı, Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Mayıs 2014
- XL. **Using Range and Inertia Sensors for Trajectory and Pose Estimation**

ÇAKMAK F., USLU E., YAVUZ S., AMASYALI M. F., BALCILAR M., ALTUNTAŞ N.

Signal Processing and Communication Applications Conference, Trabzon, Türkiye, 23 Nisan 2014, cilt.1, ss.506-509

- XLII. **Vector Field Histogram Algoritmasıyla Arama-Kurtarma Robotlarında Engelden Sakınma**
Gurkan S., Gurkan S., Uslu E., Yavuz S., Amasyali M.
SIU, 01 Nisan 2014
- XLIII. **Using range and inertia sensors for trajectory and pose estimation Gezinge ve konum kestirim yöntemlerinde mesafe ve atalet duyargalarının kullanımı**
ÇAKMAK F., USLU E., YAVUZ S., AMASYALI M. F., Balcılar M., Altuntaş N.
2014 22nd Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2014, Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.506-509
- XLIV. **Fusion and Classification of Synthetic Aperture Radar and Multispectral Satellite Data**
BAKIRMAN T., BİLGİN G., Sanli F. B., USLU E., ÜSTÜNER M.
22nd IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.754-757
- XLV. **Obstacle Avoidance with Vector Field Histogram Algorithm for Search and Rescue Robots**
Sahin G., Balcılar M., Uslu E., Yavuz S., Amasyali M. F.
22nd IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.766-769
- XLVI. **Canny and gauss enhancement on speckle reducing anisotropic diffusion**
USLU E., ALBAYRAK S.
2013 21st Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Haspolat, Kıbrıs (Kkct), 24 - 26 Nisan 2013
- XLVII. **Yerel Kesirli Fourier Dönüşümü ile Aritmi Sınıflandırılması - Arrhythmia Classification by Local Fractional Fourier Transform**
Uslu E.
IEEE 21st Conf. on Signal Processing and Communications Applications, Girne, Kıbrıs (Kkct), 24 Nisan 2013, ss.137-140
- XLVIII. **Yerel Kesirli Fourier Dönüşümü ile Aritmi Sınıflandırılması**
USLU E., BİLGİN G.
IEEE 21. Sinyal İşleme ve Uygulamaları Kurultayı (SIU 2013), Girne, Türkiye, 24 - 26 Nisan 2013
- XLIX. **Arrhythmia classification by Local Fractional Fourier Transform**
USLU E., Bilgin G.
Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), 2013 21st, 01 Nisan 2013
- L. **Benek Azaltan Eşyönsüz Yayılım için Canny ve Gauss İyileştirmeleri**
Uslu E.
Uluslararası Kıbrıs Üniversitesi, 01 Nisan 2013
- L. **Exploiting Locality Based Fourier Transform for ECG Signal Diagnosis**
USLU E., BİLGİN G.
17th International Conference on Applied Electronics (AE 2012), Pilsen, Çek Cumhuriyeti, 5 - 07 Eylül 2012, ss.323-326
- LI. **Hiperspektral Görüntülerin Yerel Ortak-değişinti Matrisleri Kullanılarak Bölütlenmesi - Segmentation of Hyperspectral Images Using Local Covariance Matrices**
BİLGİN G., Uslu E.
IEEE 20th Conf. on Signal Processing and Communications Applications, Muğla, Türkiye, 18 Nisan 2012, ss.52-55
- LII. **Hiperspektral Görüntülerin Yerel Ortak değişinti Matrisleri Kullanılarak Bölütlenmesi**
BİLGİN G., USLU E.
IEEE 20. Sinyal İşleme ve Uygulamaları Kurultayı (SIU 2012), Muğla, Türkiye, 18 - 20 Nisan 2012
- LIII. **Dalgacık ve Birleşik Dalgacık Paket Dönüşümü Kullanarak Kalp Aritmilerinin Sınıflandırılması**
USLU E., BİLGİN G.
IEEE 16. Sinyal İşleme ve Uygulamaları Kurultayı (SIU 2008), Aydın, Türkiye, 20 - 22 Nisan 2008

Desteklenen Projeler

İŞILDAK B., AMASYALI M. F., USLU E., KAHRAMAN N., TAŞKIRAN M., DÜDÜKÇÜ H. V., ÇAM TAŞKIRAN Z. G., BOLAT B., YAVUZ S., ÇAKMAK F., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Derin Pekıştirmeli Öğrenme Tabanlı Hibrit Füze GÜdüm Sistemlerinin Geliştirilmesi, 2024 - Devam Ediyor

YAVUZ S., ARABUL A. Y., BEKİROĞLU K. N., KESKİN ARABUL F., OBDAN A. H., Kaya Ö. F., ÖZÇİRA ÖZKILIÇ S., Güzel S., USLU E., Arıtürk M., et al., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Otonom Karşılama ve Güvenlik Robotu, 2022 - 2024

Uslu E., Yavuz S., Amasyalı M. F., TÜBİTAK Projesi, Heterojen Çok Robotlu Otonom Arama Kurtarma Takımı İçin Etkin Görev Dağılımı, 2018 - 2021

USLU E., YAVUZ S., AMASYALI M. F., ÇAKMAK F., AKINCI A., MARANGOZ S., ALTUNTAŞ N., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Gerçek Robot Platformu ile Tasarlanmış ve Tasarlanmamış Engebeli Alanda Otonom Gezinim, 2015 - 2018

AMASYALI M. F., ÇAKMAK F., ALTUNTAŞ N., YAVUZ S., USLU E., AKINCI A., MARANGOZ S., DİLAVER M. B., KIRLI E., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Kısıtlı İletişime Sahip Robot Takımları İçin Otonom Keşif Algoritmalarının Tasarlanması, 2015 - 2017

Yavuz S., Amasyalı M. F., Uslu E., TÜBİTAK Projesi, Otonom Arama Kurtarma Robotları İçin Keşif, Haritalama Ve Afettede Tespit Algoritmalarının Geliştirilmesi, 2013 - 2016

Bolat B., Yavuz S., Amasyalı M. F., Altun O., Kurt Z., Uslu E., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Eş Zamanlı Konum Belirleme ve Harita Oluşturma Amaçlı Otonom Robot Projesi YTÜ BAPK 27 04 01 01, 2007 - 2008

Bilimsel Hakemlikler

Journal of Selected Topics in Applied Earth Observations and Remote Sensing, SCI Kapsamındaki Dergi, Ekim 2014

Transactions on Geoscience and Remote Sensing, SCI Kapsamındaki Dergi, Mart 2014

TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING & COMPUTER SCIENCES, SCI Kapsamındaki Dergi, Temmuz 2013

TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING & COMPUTER SCIENCES, SCI Kapsamındaki Dergi, Şubat 2013

Metrikler

Yayın: 64

Atf (WoS): 73

Atf (Scopus): 181

H-İndeks (WoS): 5

H-İndeks (Scopus): 7

Ödüller

Uslu E., En iyi bildiri ödülü , Ieee Smc Tarafından İnista 2022 Konferansı İçin , Ağustos 2022

Dilaver M. B., Çakmak F., Uslu E., Altuntaş N., Amasyalı M. F., Yavuz S., En İyi Bildiri Ödülü, Akıllı Sistemlerde Yenilikler Ve Uygulamaları Konferansı, Ekim 2017

Yavuz S., Amasyalı M. F., Uslu E., Çakmak F., Altuntaş N., RoboCup World Championship - En iyi keşif robotu Ödülü, Nist, Ağustos 2017

Yavuz S., Amasyalı M. F., Uslu E., Çakmak F., Altuntaş N., RoboCup World Championship - En iyi otonom robot Ödülü, Nist, Ağustos 2017

Yavuz S., Amasyalı M. F., Uslu E., Çakmak F., Altuntaş N., RoboCup World Championship - En iyi otonom robot Ödülü, Nist, Ağustos 2017

Yavuz S., Amasyalı M. F., Uslu E., Çakmak F., RoboCup German Open, Nist, Mayıs 2017

Akademi Dışı Deneyim

Polonom Teknoloji Sanayi ve Ticaret A.Ş.