

Dr.Öğr.Üyesi Erkan USLU

Kişisel Bilgiler

E-posta: euslu@yildiz.edu.tr

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

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 Müh., 2018 - Devam Ediyor

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

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

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

Mesleki Deneyim

Bölüm Başkan Yardımcısı, Yıldız Teknik Üniversitesi, Bilgisayar Mühendisliği, 2017 - 2018

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayımlanan 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 İndekslerine Giren Dergi)
- 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 MODELİNG AND SIMULATION INTERNATIONAL, no.1, ss.1-12, 2017 (SCI Expanded İndekslerine Giren Dergi)
- III. **R-SLAM: Resilient localization and mapping in challenging environments**
Balcılar M., Yavuz S., Amasyalı M. F. , Uslu E., Çakmak F.
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, cilt.87, ss.66-80, 2017 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- 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 İndekslerine Giren Dergi)
- 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 İndekslerine Giren Dergi)
- 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 İndekslerine Giren Dergi)
- 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 İndekslerine Giren Dergi)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Tasarlanmış Engelibeli 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, ss.67-74, 2018 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- II. **RoboCup RRL Manevra 2 Alanı için Otonom Gezinim Algoritması**
Dilaver M. B. , Çakmak F., Uslu E., Altuntaş N., Amasyalı M. F. , Yavuz S.
Journal of Intelligent Systems with Applications, cilt.1, ss.213-216, 2018 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **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
- II. **Design of an Autonomous Effective Area Scanning Robot Otonom Efektif Alan Tarayıcı Robot Tasarımı**
Koroğlu U., İslamoğlu U., Uslu E., Çakmak F., Altuntas N., Fatih Amasyalı M., Yavuz S.
2019 Innovations in Intelligent Systems and Applications Conference, ASYU 2019, İzmir, Türkiye, 31 Ekim - 02 Kasım 2019
- III. **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
- IV. **Holonomik Robot ile Dar Alanlarda Gezinim**
Baygöl 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

- V. **Tasarlanmış Engebeli 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
- VI. **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
- VII. **Android application for simultaneously control of multiple land robots which have different drive strategy**
Gökçen B., Baygöl 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
- VIII. **Comparison of 3-Dimensional SLAM systems: RTAB-Map vs. Kintinuous**
Altuntaş N., USLU E., ÇAKMAK F., AMASYALI M. F. , YAVUZ S.
2nd International Conference on Computer Science and Engineering, UBMK 2017, Antalya, Türkiye, 5 - 08 Ekim 2017, ss.99-103
- IX. **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
- X. **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
- XI. **Hazmat charts detection on search and rescue league of RoboCup competitions RoboCup Yarışmaları Arama Kurtarma Ligi Ortamlarında Hazmat İşaretleri Tespiti**
ÇAKMAK F., USLU E., AMASYALI M. F. , YAVUZ S.
25th Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2017, Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017
- XII. **A fast 3D exploration algorithm for autonomous aerial robots Otonom Hava Robotlari İçin Hızlı 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
- XIII. **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
- XIV. **Autonomous Mobile Robot Exploration in Negative Obstacle Environment**
Keskin N., USLU E., ÇAKMAK F., ALTUNTAŞ N., AMASYALI M. F. , YAVUZ S.
IEEE 25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Antalya, Türkiye, 16 Mayıs 2017, ss.5-8
- XV. **A Fast 3D Exploration Algorithm for Autonomous Aerial Robots**
Marangoz S., Ergün E. E. , AMASYALI M. F. , USLU E., ÇAKMAK F., ALTUNTAŞ N., YAVUZ S.
IEEE 25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Antalya, Türkiye, 16 Mayıs 2017, ss.13-16
- XVI. **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
- XVII. 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
- XVIII. 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
- XIX. 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
- XX. Experiences of Team Yıldız 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
- XXI. Impact of Artificial Dataset Enlargement on Performance of Deformable Part Models**
Yılmaz B., AMASYALI M. F. , Balcılar M., USLU E., YAVUZ S.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.193-196
- XXII. 3 Dimensional Thermal Mapping**
ALTUNTAŞ N., ÇAKMAK F., USLU E., Balcılar M., AMASYALI M. F. , YAVUZ S.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.1201-1204
- XXIII. An Architecture for Multi-Robot Hector Mapping**
Balcılar 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
- XXIV. Deformable Part Model and Deep Learning Comparison on Victim Detection**
Çakmak F., Uslu E., Altuntas N., Marangoz S., Balcılar M., Amasyalı M. F. , Yavuz S.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.1513-1516
- XXV. 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
- XXVI. 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
- XXVII. nImplementation of Frontier-Based Exploration Algorithm for an Autonomous Robot**
USLU E., ÇAKMAK F., Balcılar 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
- XXVIII. Frontier-Based Autonomous Exploration Algorithm Implementation**
Uslu E., Çakmak F., Balcılar M., Amasyalı M. F. , Yavuz S.
23rd Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Malatya, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2015, ss.1313-1316
- XXIX. 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
- XXX. 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

- XXXI. **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
- XXXII. **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
- XXXIII. **Obstacle Avoidance with Vector Field Histogram Algorithm for Search and Rescue Robots**
ŞAHİN G., BALCILAR M., USLU E., YAVUZ S., AMASYALI M. F.
Signal Processing and Communication Applications Conference, Trabzon, Türkiye, 23 Nisan 2014, cilt.1, ss.766-769
- XXXIV. **Vector Field Histogram Algoritmasıyla Arama-Kurtarma Robotlarında Engelden Sakınma**
Gurkan S., Gurkan S., Uslu E., Yavuz S., Amasyali M.
SIU, 01 Nisan 2014
- XXXV. **Obstacle Avoidance with Vector Field Histogram Algorithm for Search and Rescue Robots**
Sahin G., Balcilar 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
- XXXVI. **Using range and inertia sensors for trajectory and pose estimation Gezinge ve konum kestirim yöntemlerinde mesafe ve atalet duyargalarınin kullanimi**
ÇAKMAK F., USLU E., YAVUZ S., AMASYALI M. F. , Balcilar M., Altuntaş N.
2014 22nd Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2014, Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.506-509
- XXXVII. **Fusion and Classification of Synthetic Aparture Radar and Multispectral Sattellite 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
- XXXVIII. **Yerel Kesirli Fourier Dönüşümü ile Aritmi Siniflandırılması - 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
- XXXIX. **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
- XL. **Benek Azaltan Eşyönsüz Yayılım için Canny ve Gauss İyileştirmeleri**
Uslu E.
Uluslararası Kıbrıs Üniversitesi, 01 Nisan 2013
- XLI. **Canny and Gauss Enhancement on Speckle Reducing Anisotropic Diffusion**
USLU E., Albayrak S.
Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), 2013 21st, 01 Nisan 2013
- XLII. **Arrhythmia classification by Local Fractional Fourier Transform**
USLU E., Bilgin G.
Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), 2013 21st, 01 Nisan 2013
- XLIII. **Exploiting Locality Based Fourier Transform for ECG Signal Diagnosis**
Uslu E.
IEEE 17th International Conference on Applied Electronics, Pilsen, Çek Cumhuriyeti, 05 Eylül 2012, ss.323-326
- XLIV. **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
- XLV. **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
- XLVI. **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
- XLVII. **Dalgacık ve Birleşik Dalgacık Paket Dönüşümü Kullanarak Kalp Aritmilerinin Sınıflandırılması**
Uslu E.
EEE 16th Conf. on Signal Processing and Communications Applications, Aydın, Türkiye, 20 Nisan 2008, ss.225-228
- XLVIII. **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

Uslu E., Yavuz S., 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 Afetzedeki Tespit Algoritmalarının Geliştirilmesi, 2013 - 2016

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

Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):54

h-indeksi (WOS):3

Ödüller

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