

Arş. Gör. Kadircan KURTULUŞ

Kişisel Bilgiler

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

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

Diğer E-posta: kadircan.kurtulus@std.yildiz.edu.tr

Web: <https://github.com/nacridaK>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: oRxpK6AAAAAJ

ORCID: 0000-0003-3650-6989

Publons / Web Of Science ResearcherID: AAB-7431-2021

Yoksis Araştırmacı ID: 331975

Eğitim Bilgileri

Doktora, Yıldız Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Kontrol ve Otomasyon Mühendisliği, Türkiye 2023 - Devam Ediyor

Yüksek Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Kontrol ve Otomasyon Mühendisliği, Türkiye 2020 - 2023

Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, Türkiye 2016 - 2020

Yaptığı Tezler

Yüksek Lisans, Bir Dört Pervaneli İHA'nın Yönelim Kontrolü İçin Doğrusal Olmayan Kontrolcü Tabanlı Kazanç Planlama Algoritmasının Geliştirilmesi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Kontrol ve Otomasyon Mühendisliği, 2023

Araştırma Alanları

Bilgi Sistemleri, Haberleşme ve Kontrol Mühendisliği, Benzetim, Modelleme ve Tanıma, Endüstriyel Otomasyon, Kesikli Zaman Sistemleri ve Bilgisayarla Kontrol, Bilgisayar Bilimleri, Algoritmalar, Programlama Dilleri, Yazılım Mühendisliği

Akademik Unvanlar / Görevler

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

Akademik İdari Deneyim

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

Hakemli Bilimsel Toplantılarda Yayımlanmış Bildiriler

- I. **Dört Pervaneli İnsansız Hava Araçlarının Konum ve Yönelim Kontrolü için Doğrusal Olmayan Ayrık Zamanlı Kontrolcü Tasarımı**
Kurtuluş K., Akbatı O., Adıgüzel F.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'2023), İstanbul, Türkiye, 14 - 16 Eylül 2023, ss.1-6
- II. **A Discrete-Time Trajectory Tracking Controller for an Underactuated Quadrotor UAV**
ADIGÜZEL F., KURTULUŞ K., AKBATI O.
11th IEEE International Conference on Systems and Control, ICSC 2023, Sousse, Tunus, 18 - 20 Aralık 2023, ss.464-469

Desteklenen Projeler

Akbatı O., Türker T., Delibaşı A., TÜBİTAK Projesi, Dört Rotorlu İnsansız Hava Araçları İçin Askıda Kalma Ve Agresif Manevra Kabiliyetleri İçin Optimal Yörünge Oluşturulması, Kontrolcü Tasarımı Ve Gerçek Zamanlı Uygulanması, 2018 - 2021

Metrikler

Yayın: 3