

Dr.Öğr.Üyesi Levent UCUN

Kişisel Bilgiler

E-posta: lucun@yildiz.edu.tr

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

Eğitim Bilgileri

Doktora, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Elektrik Mühendisliği, Türkiye 2007 - 2012

Yüksek Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Elektrik Mühendisliği, Türkiye 2005 - 2007

Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Elektrik Mühendisliği, Türkiye 2001 - 2005

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Araştırma Alanları

Bilgi Sistemleri, Haberleşme ve Kontrol Mühendisliği, Kontrol ve Sistem Mühendisliği, Optimal Kontrol , Sistem Tanılama, Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Dr.Öğr.Üyesi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2014 - Devam Ediyor

Araştırma Görevlisi Dr., Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2012 - 2014

Araştırma Görevlisi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2009 - 2012

Araştırma Görevlisi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik Elektronik Fakültesi, Elektrik Mühendisliği, 2005 - 2009

Verdiği Dersler

Çok Değişkenli Kontrol Teorisi, Lisans, 2019 - 2020

Dayanıklı Kontrol Sistemleri, Doktora, 2016 - 2017, 2017 - 2018, 2018 - 2019

Algoritma Tasarımı Ve Programlamaya Giriş, Lisans, 2018 - 2019

Frekans Tabanlı Sistem Tanılama, Yüksek Lisans, 2017 - 2018, 2018 - 2019, 2019 - 2020

Temel Bilgisayar Bilimleri, Lisans, 2016 - 2017, 2017 - 2018

Çevre Mühendisliğinde Otomasyon, Lisans, 2016 - 2017, 2017 - 2018

Çok Değişkenli Kontrol Teorisi, Lisans, 2016 - 2017, 2017 - 2018, 2018 - 2019

Lineer Cebir ve Kontrol Mühendisliği Uygulamaları, Lisans, 2016 - 2017, 2017 - 2018

Sistem Teorisi, Doktora, 2016 - 2017

Kontrol Sistemleri, Lisans, 2016 - 2017

Yönetilen Tezler

- Ucun L., Energy Management on Parallel Hybrid Electrical Vehicles, Yüksek Lisans, T.GÜCÜKOĞLU(Öğrenci), 2019
- Ucun L., Eyleyici Doymumlu Çift Tank Sıvı Seviye Kontrol Sistemi için Bernstein Polinomları Tabanlı Kompanzator Tasarımı, Yüksek Lisans, B.TACAL(Öğrenci), 2018
- Ucun L., Yüksek Mertebeli Sinüzoidal Giriş Tanımlama Fonksiyonları Kullanılarak Çift Tank Seviye Kontrol Sistemi İçin İleri Beslemeli Kontrolör Tasarımı, Yüksek Lisans, A.SELMA(Öğrenci), 2017

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Two-degree-of-freedom compensator design for disturbance attenuation problem via higher order sinusoidal input describing functions theory**
Erol B., Öz M. A. N. , Ucun L.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, no.0, 2019 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- II. **H-infinity-based model following method in autolanding systems**
Tamkaya K., UCUN L., Üstoğlu İ.
AEROSPACE SCIENCE AND TECHNOLOGY, cilt.94, 2019 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- III. **Internal model controller design via H dynamic output feedback**
YAMAN S., Ustoglu I., UCUN L.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.39, ss.260-266, 2017 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- IV. **Receding horizon H-infinity control of time-delay systems**
TASCIKARAOGLU F. Y. , UCUN L., KUCUKDEMIRAL I. B.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.37, ss.596-605, 2015 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- V. **Ethernet-based automation network systems mobile laboratory: a case study in nonlinear control of water tank system**
Ucun L., Akbatı O., Cansever G.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.23, ss.2344-2357, 2015 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- VI. **Robust delay-dependent feedforward control of neutral time-delay systems via dynamic IQCs**
UCUN L., Kucukdemiral I. B.
INTERNATIONAL JOURNAL OF SYSTEMS SCIENCE, cilt.45, ss.858-872, 2014 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- VII. **Delay-dependent feedforward control of time-delay systems with parametric uncertainties via dynamic IQCs**
UCUN L., KUCUKDEMIRAL I. B.
OPTIMAL CONTROL APPLICATIONS & METHODS, cilt.35, ss.127-144, 2014 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- VIII. **HOSIDF-based feedforward friction compensation in low-velocity motion control systems**
UCUN L., SALASEK J.
MECHATRONICS, cilt.24, ss.118-127, 2014 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- IX. **Ellipsoid based L-2 controller design for LPV systems with Saturating actuators**
Kucukdemiral I. B. , UCUN L., EREN Y., Gorgun H., Cansever G.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.19, ss.775-785, 2011 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Stream-flow Prediction in Ergene River Basin via Kalman Filter**
Özdoğan E., Vanolya M., Ucun L., Engin Ş. N.
The International Journal of Scientific Research & Engineering Technology, cilt.9, ss.31-36, 2019 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

- II. **Titreşim Masası Sisteminde Sürtünme Etkisini Azaltan İleri Beslemeli Kompanzatör Tasarımı**
Ucun L.
Çukurova Üniversitesi Mühendislik Mimarlık Fakültesi Dergisi, cilt.34, ss.255-264, 2019 (Hakemli Üniversite Dergisi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **İki Serbestlik Dereceli Gimbal Sistemi için Hinf Durum Geribeslemeli Kontrolör Tasarımı**
Çetinyol E., Çeviral B., Ucun L.
OTOMATİK KONTROL TÜRK MİLLÎ KOMİTESİ ULUSAL TOPLANTISI (TOK2019), Muğla, Türkiye, 11 - 14 Eylül 2019, ss.74-79
- II. **Giriş Belirsizliği İçeren Çift Tank Seviye Kontrol Sistemi için Dayanıklı Hinf Çıkış Geri Beslemeli Kontrolör Tasarımı**
Tacal B., Ucun L.
OTOMATİK KONTROL TÜRK MİLLÎ KOMİTESİ ULUSAL TOPLANTISI (TOK2019), Muğla, Türkiye, 11 - 14 Eylül 2019, ss.80-84
- III. **Robust H_{∞} Controller Design for Active Vibration Suppression with Input Constraints**
El Heraiki S., Tacal B., Ucun L.
20th INTERNATIONAL CARPATHIAN CONTROL CONFERENCE, Krakow, Polonya, 26 Mayıs 2019, ss.1-6
- IV. **Robust H-infinity Controller Design for Active Vibration Suppression with Input Constraints**
El Heraiki S., TACAL B., UCUN L.
20th International Carpathian Control Conference (ICCC), Polonya, 26 - 29 Mayıs 2019, ss.104-109
- V. **Optimal Decoupled Control of Two-Input Two-Output Systems**
Şen S., ÜSTOĞLU İ., UCUN L.
6th International Conference on Control Engineering & Information Technology, İstanbul, Türkiye, 25 Ekim 2018, ss.195-200
- VI. **HOSIDF-based Chebyshev Structured Compensator Design for Disturbance Attenuation Problem**
ÖZ M. A. N. , EROL B., UCUN L.
6th International Conference on Control Engineering & Information Technology, İstanbul, Türkiye, 25 Ekim 2018, ss.189-194
- VII. **Economic Impact Analysis of Load Shifting in a Smart Household**
Farzambehboudi Y., Erdinç O., Boynueğri A. R. , Ucun L., Öz M. A. N.
2018 International Conference on Smart Energy Systems and Technologies SEST 2018, Sevilla, İspanya, 12 - 14 Eylül 2018, ss.1-5
- VIII. **Eyleyici Doyumlu Çift Tank Seviye Kontrol Sistemi için Chebyshev Polinomları Tabanlı Kompanzatör Tasarımı**
Tacal B., Kılıç M., Ucun L.
OTOMATİK KONTROL TÜRK MİLLÎ KOMİTESİ ULUSAL TOPLANTISI (TOK 2018), Kayseri, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2018, ss.82-87
- IX. **Yüksek Mertebeli Sinüzoidal Giriş Tanımlama Fonksiyonları Kullanılarak Çift Tank Seviye Kontrol Sistemi için İleribeslemeli Kontrolör Tasarımı**
Şenöz A. S. , UCUN L.
OTOMATİK KONTROL TÜRK MİLLÎ KOMİTESİ ULUSAL TOPLANTISI (TOK 2017), İstanbul, Türkiye, 21 Eylül 2017, ss.114-119
- X. **Trafikte Zaman Kısıtı Altında Optimum Yol Güzergahının Belirlenmesi**
Güner G., Çakır Y. S. , UCUN L.
OTOMATİK KONTROL TÜRK MİLLÎ KOMİTESİ ULUSAL TOPLANTISI (TOK 2017), İstanbul, Türkiye, 21 Eylül 2017, ss.575-579
- XI. **Kısıtlı veriye sahip bir kent içi trafik ağının modellenmesi ve algılayıcılarının en iyi şekilde konumlandırılması**

Yıldız Taşçıkaraoğlu F., Uçun L., Varaiya P.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'2016, Eskişehir, Türkiye, 29 Eylül - 01 Ekim 2016, ss.534-539

XII. Zaman Gecikmeli Sistemlerin Model Öngörülü H_Sonsuz Kontrolü

Yıldız Taşçıkaraoğlu F., Uçun L., Küçükdemiral İ. B.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK'2013), Malatya, Türkiye, 26 - 28 Eylül 2013, ss.1029-1034

XIII. CoNeT Mobile Laboratory for Ethernet Based I/O Systems in Industrial Applications

UCUN L., AKBATI O., Cansever G.

12th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS), Jeju, Güney Kore, 17 - 21 Ekim 2012, ss.18-22

XIV. Zaman Gecikmeli Sistemlerin Dinamik IQC Tabanlı İleribeslemeli Kontrolü

Uçun L., Küçükdemiral İ. B.

OTOMATİK KONTROL TÜRK MİLLİ KOMİTESİ ULUSAL TOPLANTISI (TOK 2011), İzmir, Türkiye, 14 - 16 Eylül 2011, ss.481-486

XV. LPV control active suspension system

Uçun L., Kucukdemiral I. B. , Delibaşı A., Cansever G.

2011 IEEE International Conference on Mechatronics, ICM 2011, İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Nisan 2011, ss.116-121

XVI. PEM Tipi Yakıt Hücresi Sisteminde Kullanılan Kompresör Modelinin Adaptif Denetleyici ile Kontrolü

EREN Y., UCUN L., GÖRGÜN H., KÜÇÜKDEMİRAL İ. B. , CANSEVER G.

Elektrik Elektronik ve Bilgisayar Mühendisliği Sempozyumu (ELECO'08), Türkiye, 26 - 30 Kasım 2008

XVII. Genelleştirilmiş Öngörülü Kontrol Algoritması ile Van De Vusse Reaktör Denetimi

Uçun L., Küçükdemiral İ. B.

OTOMATİK KONTROL TÜRK MİLLİ KOMİTESİ ULUSAL TOPLANTISI (TOK 2007), İstanbul, Türkiye, 5 - 07 Eylül 2007, ss.541-545

Desteklenen Projeler

Engin Ş. N. , Uçun L., Engin G., VARANK G., TÜBİTAK Projesi, Havza Bilgi Sistemi Geliştirilmesi, 2016 - 2019

UCUN L., BEKLAN KÜÇÜKDEMİRAL İ., AYDEMİR M. E. , Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Elektrik Enerjisi ile

Çalışan Bulanık Mantık Kontrolörlü Düşük Maliyetli Bir Hava Aracının Tasarım ve İmalatı, 2015 - 2018

Yıldız Taşçıkaraoğlu F., Engin Ş. N. , Uçun L., TÜBİTAK Projesi, Kent İçi Yol Ağlarının Modellenmesi, Kalibrasyonu ve Yeni Bir Mikrosimülatörün Yaygın Olarak Kullanılan Simülatörlerle Karşılaştırılması, 2015 - 2017

Arslan M. S. , Küçükdemiral İ. B. , Uçun L., Yıldız Taşçıkaraoğlu F., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Bir rüzgar türbini laboratuvar deney düzeneğinin kurulması ve model öngörülü kontrol (MPC) ile gerçek zamanlı kontrolü, 2011 - 2013

Cansever G., Uçun L., Akbatı O., AB Destekli Diğer Projeler, Co-Operative Network Training (CONET), 2009 - 2012

Cansever G., Küçükdemiral İ. B. , TÜBİTAK Projesi, Doğrusal Motor Eyleyicili, Çeyrek Taşıt Aktif Süspansiyon Sistemi Geliştirilmesi Ve Doğrusal Parametreleri Değişen Optimal Kontrol Tekniği İle Denetimi, 2008 - 2011

Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):24

h-indeksi (WOS):2