

## Dr.Öğr.Üyesi Onur AKBATI

### Kişisel Bilgiler

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

E-posta: [oakbati@yildiz.edu.tr](mailto:oakbati@yildiz.edu.tr)

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

Posta Adresi: [oakbati@yildiz.edu.tr](mailto:oakbati@yildiz.edu.tr)

### Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: B-5iBYUAAAAJ

ORCID: 0000-0001-6729-1277

Publons / Web Of Science ResearcherID: AAZ-8639-2020

ScopusID: 55560946700

Yoksis Araştırmacı ID: 174515

### Eğitim Bilgileri

Doktora, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik Elektronik , Elektrik Mühendisliği / Kontrol Ve Otomasyon Anabilimdalı, Türkiye 2008 - 2013

Yüksek Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Elektrik Mühendisliği / Kontrol Ve Otomasyon Anabilimdalı, Türkiye 2005 - 2007

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

### Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

### Yaptığı Tezler

Doktora, Çoklu mobil robotların koordinasyonu, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, 2013

Yüksek Lisans, Çizgi takip robotunun modellenmesi ve denetleyici tasarımı, Yıldız Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, 2008

### Akademik Unvanlar / Görevler

Dr.Öğr.Üyesi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2019 - Devam Ediyor

Araştırma Görevlisi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Kontrol Ve Otomasyon Mühendisliği, 2011 - 2019

Araştırma Görevlisi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Elektrik Müh.Bölümü, 2005 - 2011

### SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

1. Stability analysis of connected vehicles with V2V communication and time delays: CTCR method via

### **Bezout's resultant**

Akkaya S., AKBATI O., Ergenç A. F.

TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.43, sa.8, ss.1802-1829, 2021 (SCI-Expanded)

### **II. Hardware-in-the-loop simulation and implementation of a fuzzy logic controller with FPGA: case study of a magnetic levitation system**

Akbatı O., Uzgun H. D., Akkaya S.

TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.41, ss.2150-2159, 2019 (SCI-Expanded)

### **III. Design and implementation of an adaptive backstepping controller for a magnetic levitation system**

Adiguzel F., Dokumacılar E., Akbatı O., Türker T.

TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.40, sa.8, ss.2466-2475, 2018 (SCI-Expanded)

### **IV. 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-Expanded)

## **Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler**

### **I. MODBUS GATEWAY DESIGN USING ARM MICROPROCESSOR**

Karaca S., Akbatı O.

International Journal of Electrical, Electronics and Data Communication, cilt.9, sa.7, ss.13-17, 2021 (Hakemli Dergi)

## **Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar**

### **I. Savaş Uçağı Boylamsal Ekseni Optimal Kontrolü ve Gözleyici Tasarımı**

Macit M. F., Akbatı O.

3.ULUSLARARASI MÜHENDİSLİK VE MİMARLIK KONGRESİ, Diyarbakır, Türkiye, 28 - 29 Mayıs 2022, ss.77-89

### **II. A Comparative Study between Linear and Non-linear Control Methodologies for Induction Motor**

Haşimi M., Akbatı O.

Industrial Engineering and Operations Management, İstanbul, Türkiye, 7 - 10 Mart 2022, ss.1-11

### **III. Asymmetric S-Curve Generation and Tracking Under Motion Constraints: An Experimental Validation**

Cicek E., Turker T., AKBATI O., Vedat Sancak K.

2022 Advances in Science and Engineering Technology International Conferences, ASET 2022, Dubai, Birleşik Arap Emirlikleri, 21 - 24 Şubat 2022

### **IV. Araç Konvoy Sistemlerinin Zaman Gecikmesi Altında Kararlılık Analizi ve Benzetim Çalışmaları**

AKKAYA Ş., AKBATI O., ERGENÇ A. F.

Türk Otomatik Kontrol Komitesi (TOK2019), Muğla, Türkiye, 11 - 14 Eylül 2019

### **V. Birinci ve İkinci Dereceden Sistem Dinamikleri ile Modellenen İki Tekerlekli Mobil Robotların Eş Zamanlı Kontrolü**

AKKAYA Ş., AKBATI O., ERGENÇ A. F.

Türk Otomatik Kontrol Komitesi TOK2018, Kayseri, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2018

### **VI. Consensus Control of Mobile Agents with Obstacle Avoidance using Collision Cone Approach**

Akkaya S., AKBATI O., Ergenç A. F.

6th International Conference on Control Engineering and Information Technology (CEIT), İstanbul, Türkiye, 25 - 27 Ekim 2018

### **VII. Design and Application of FPGA Based Modbus Gateway Module**

AKKAYA Ş., AKBATI O., ERGENÇ A. F.

ICENTE'17 International Conference on Engineering Technologies, Konya, Türkiye, 7 - 09 Aralık 2017, ss.514-519

- VIII. **FPGA için Bulanık Mantık Kontrolcüsü Tasarımı, İkinci ve Üçüncü Dereceden Doğrusal Sistemler ile Donanım Tabanlı Benzetim Çalışmaları**  
AKKAYA Ş., Üzgün H. D., AKBATI O.  
TOK '17 Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Toplantısı, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017
- IX. **Fuzzy logic controller implementation with FPGA in the loop simulation**  
Akkaya Ş., Üzgün H. D., AKBATI O.  
2017 International Conference on Mechatronics Systems and Control Engineering, ICMSCE 2017, Kayseri, Türkiye, 2 - 04 Şubat 2017, ss.33-37
- X. **Endüstriyel Sistemler için FPGA Tabanlı Modbus Ağ Geçidi Tasarımı ve Uygulaması**  
Akkaya Ş., Akbatı O., Ergenç A. F.  
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'2015, Denizli, Türkiye, 10 - 12 Eylül 2015, cilt.1, sa.235, ss.445-451
- XI. **Multiple Closed Loop System Control with Digital PID Controller Using FPGA**  
Akkaya S., AKBATI O., Gorgun H.  
International Conference on Control, Decision and Information Technologies (CoDIT), Metz, Fransa, 3 - 05 Kasım 2014, ss.764-769
- XII. **Control of Pattern Tracking Nonholonomic Mobile Robot with Feedback Linearization**  
AKBATI O., Cansever G.  
8th International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ELECO), Bursa, Türkiye, 28 - 30 Kasım 2013, ss.512-515
- 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. **Çizgi Takip Robotunun Modellenmesi ve Denetleyici Tasarımı**  
AKBATI O., Cansever G.  
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, 01 Kasım 2008

## Desteklenen Projeler

- Akbatı O., Diğer Özel Kurumlarca Desteklenen Proje, ALTINAY GELİŞMİŞ HAREKET KONTROLÖR PROJESİ, 2021 - 2022
- Akbatı O., Diğer Özel Kurumlarca Desteklenen Proje, ATIK SU DENETİM VE OTOMASYON SİSTEMİ'NİN GELİŞTİRİLMESİ 4. FAZ, 2021 - 2022
- Akbatı O., Diğer Özel Kurumlarca Desteklenen Proje, ATIK SU DENETİM VE OTOMASYON SİSTEMİ'NİN GELİŞTİRİLMESİ 3. FAZ, 2020 - 2021
- 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
- Akbatı O., Diğer Özel Kurumlarca Desteklenen Proje, ALTINAY İnsansı Robot AIR, 2020 - 2020
- TÜRKER T., GÖRGÜN H., AKTEKİN Ö., EREN Y., AKBATI O., Desteklenmiş Diğer Projeler, Hız kestirimi için gözleyici tasarımı ve çıkış geri beslemeli denetleyici tasarımı ve uygulamaları, 2012 - 2013
- Cansever G., Uzun L., Akbatı O., AB Destekli Diğer Projeler, Co-Operative Network Training (CONET), 2009 - 2012

## Metrikler

Yayın: 20

Atf (WoS): 11

Atf (Scopus): 21

H-İndeks (WoS): 2

H-İndeks (Scopus): 3