

Kişisel Bilgiler

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

E-posta: oakbati@yildiz.edu.tr

Diğer E-posta: oakbati@gmail.com

Posta Adresi: oakbati@yildiz.edu.tr

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

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- **Hardware-in-the-loop simulation and implementation of a fuzzy logic controller with FPGA: case study of a magnetic levitation system**
AKBATI O., UZGUN H. D. , AKKAYA S.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.41, ss.2150-2159, 2019
- **Design and implementation of an adaptive backstepping controller for a magnetic levitation system**
ADIGUZEL F., DOKUMACILAR E., AKBATI O., TÜRKER T.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.40, ss.2466-2475, 2018
- **Ethernet-based automation network systems mobile laboratory: a case study in nonlinear control of water tank system**
UCUN L., AKBATI O., CANSEVER G.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.23, ss.2344-2357, 2015

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- **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
- **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
- **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

- **Çizgi Takip Robotunun Modellenmesi ve Denetleyici Tasarımı**

AKBATI O., Cansever G.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı

Desteklenen Projeler

TÜRKER T., AKBATI O., 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 - Devam Ediyor

CANSEVER G., AKBATI O., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, İnsansız Kara Araçlarının Koordinasyonu, 2012 - 2018

TÜRKER T., AKBATI O., EREN Y., AKTEKİN Ö., GÖRGÜN H., Desteklenmiş Diğer Projeler, Hız kestirimi için gözleyici tasarımı ve çıkış geri beslemeli denetleyici tasarımı ve uygulamaları, 2012 - 2013

UCUN L., AKBATI O., AB Destekli Diğer Projeler, Co-Operative Network Training (CONET), 2009 - 2012

GÖRGÜN H., CANSEVER G., AKBATI O., TÜRKER T., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Yetersiz Eyleyici Mekanik Sistemler için Lineer Olmayan Kontrolcü Tasarımı ve Uygulanması, 2010 - 2011

CANSEVER G., AKBATI O., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Öğrenci Robot Projesi, 2000 - 2005

Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):1

h-indeksi (WOS):1