

# VASFI EMRE ÖMÜRLÜ

## PROF. DR.

E-posta : omurlu@yildiz.edu.tr

İş Telefonu : +90 212 383 7070 Dahili: 2759

Fax Telefonu : +90 212 383 2975

Adres : Yıldız Teknik Üniversitesi, Mekatronik Müh. Böl. Yıldız Kampüsü, A309, 34349, Beşiktaş, İstanbul

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0001-8918-558X

ScopusID: 7801671910

Yoksis Araştırmacı ID: 9863

### Biyografi

Vasfi Emre Ömürlü 1969 da İstanbul'da doğdu. İlkokul, ortaokul, lise, lisans ve yüksek lisans eğitimlerini İstanbul'da tamamladı. Lisans ve Yüksek Lisans eğitimlerini birincilikle girdiği Yıldız Teknik Üniversitesi Makine Mühendisliği Bölümü'nde, konstrüksiyon, mekanizma kinematiği, taşıt titreşimleri ve dinamikleri konularında tamamladı. Yüksek lisans eğitimi sırasında, aynı üniversitenin, Makine Mühendisliği Bölümü, Makine Teorisi, Sistem Dinamiği ve Kontrol A.D. na araştırma görevlisi olarak dahil oldu. YÖK bursu ile 1996 senesinde gittiği A.B.D. The Ohio State University'de doktora çalışmalarını tıbbi robot uygulamaları konusunda tamamladı ve 2002 senesinde Türkiye'ye döndü. 2008 senesinde Prof.Dr. İsmail Yüksek ve Prof. Dr. Ahmet Koyun ile birlikte, üniversitenin Mekatronik Mühendisliği Bölümü'nün kurucu üyeleri arasında yer aldı ve başından itibaren bölüm başkan yardımcılığı ve bölüm başkanlığı görevlerini yerine getirerek, bölümün Türkiye'nin alanında en çok tercih edilen bölümü olmasında rol oynadı. Mekatronik Sistemler, Robot Uygulamaları, Paralel Robotlar, Uçuş Simülatörleri, İnsan Hareket Algısı, İnsansız Araçlar konularında pek çok proje ve yayında yürütücü ve araştırmacı olarak yer aldı. Aileden, müzisyen ve profesyonel icracı olan Vasfi Emre Ömürlü, evli ve iki çocuk babası olup, halen kurucusu olduğu bölümde, profesör olarak eğitim ve araştırma faaliyetlerine devam etmekte ve bölümün idari konularda danışmanlığını yürütmektedir.

### Öğrenim Bilgisi

Doktora 1996 - 2002	Ohio State University, Makine Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Amerika Birleşik Devletleri
Yüksek Lisans 1991 - 1994	Yıldız Teknik Üniversitesi, Makine Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye
Lisans 1986 - 1990	Yıldız Teknik Üniversitesi, Makine Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye

### Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

### Yaptığı Tezler

Doktora, Parameters Effecting The Haptic Perception in Surgical Simulators, Ohio State University, Makine Mühendisliği,

Makine Mühendisliği, 2001

Yüksek Lisans, Motor, Vites Kutusu ve Diferansiyel Sisteminde Titreşimler, Yıldız Teknik Üniversitesi, Makine Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü/Makine Teorisi, Sistem Dinamiği Ve Kontrol, 1994

## Akademik Unvanlar / Görevler

Prof. Dr.  
2017 - Devam Ediyor

Yıldız Teknik Üniversitesi, Mekatronik Mühendisliği, Mekatronik

Doç. Dr.  
2012 - 2017

Yıldız Teknik Üniversitesi, Mekatronik Mühendisliği, Mekatronik

Yrd. Doç. Dr.  
2004 - 2012

Yıldız Teknik Üniversitesi, Makine Fakültesi, Makine

## Desteklenen Projeler

1. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, STM32-F4 Tabanlı Tam Bağımsız Uçuş Kontrol Birimi Çalışması, 2019 - Devam Ediyor
2. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, Mini Hava Araçları için Motor-Sürücü Performans Test Sistemi Tasarımı, 2018 - Devam Ediyor
3. Yesir G., Kılınc B., Ömürlü V. E., TÜBİTAK Projesi, Minimum Ağırlıkta Maksimum Uçuş Süresi Bağlamında Mükemmelleştirilmiş İHA Tasarımı, 2021 - 2022
4. ÖMÜRLÜ V. E., YILMAZ C., Ghorbani L., TAŞ C., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, EEG Sinyalleri Yoluyla Uçuş Komutlarının Elde Edilmesi, 2018 - 2020
5. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, İnsansız Hava Araçları için Bağımsız Uçuş Kontrol Sistemi Geliştirilmesi, 2018 - 2018
6. YILMAZ C., ÖMÜRLÜ V. E., Diğer Özel Kurumlarca Desteklenen Proje, Otomotiv Sektöründe Çitsiz Robot Uygulamaları, 2017 - 2017
7. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, PARALEL ROBOTLARDA YAPAY ZEKA İLE DÜZ KİNEMATİK ALGORİTMA OPTİMİZASYONU, 2016 - 2017
8. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, YARI KÜRESEL HASSAS KONUMLAMA SİSTEMİ, 2016 - 2017
9. ARSLAN M. S., ERKAN K., ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, Yıldız Teknik Üniversitesi Ar-Ge Strateji Belgesi (Mekatronik), 2016 - 2017
10. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, Erişim kabiliyeti ve çalışma kapasitesi artırılmış yeni nesil kalıp içi IML robotu, 2016 - 2017
11. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, HAVADAN KONTROL ve GÖRÜNTÜ AKTARIMI AMACIYLA İNSANSIZ HAVA ARACI İHA TASARIMI, 2015 - 2016
12. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, ARM İŞLEMCİ TABANLI GÖMÜLÜ UÇUŞ KONTROL SİSTEMİNİN YAPILANDIRILMASI, 2015 - 2016
13. Ömürlü V. E., Akdoğan E., Sanayi Tezleri Projesi, Simülasyonlar için Hareket Algı Algoritması Geliştirilmesi, 2014 - 2016
14. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, GPS Destekli Dört Rotorlu Hava Aracının Yörünge Takibi, 2014 - 2015
15. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, Dört Rotorlu Bir Hava Aracının Bulanık Mantık İle Denge Kontrolü, 2014 - 2015
16. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, Uçuş Simülasyonlarında Hareket Algı Yönetimi Amacıyla Konum Kontrolü Uygulaması, 2014 - 2015
17. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, Uçuş Simülasyonlarında Algı İyileştirilmesi Amacıyla Simülasyon Simülasyon

Entegrasyonu, 2014 - 2015

18. KIRLI A., ÖMÜRLÜ V. E., Sanayi Tezleri Projesi, Çok Maksatlı Hibrid İnsansız Hava Aracı Sistemi Geliştirilmesi, 2011 - 2013
19. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, Kullanıcı Etkileşimli Aktif Yarış Simülatörü Olarak 6x6 Paralel Robot Tasarım ve Geliştirilmesi, 2011 - 2012
20. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, Delta robotu tabanlı yüksek hızlı istifleme sistemi, 2010 - 2012
21. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, 6 Eksenli Paralel Robot Mekanizması Geliştirme Çalışması, 2010 - 2012
22. ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, 5 eksen deprem simülatörü geliştirme çalışması, 2010 - 2011
23. ÖMÜRLÜ V. E., İnsansız Dört Rotorlu Hava Araçları İçin Değişken Serbestlik Dereceli Yere Sabit Deneysel Düzeneği Ve Denetleyici Tasarımı, 2010 - 2010
24. YILDIZ İ., ENGİN Ş. N., KÜÇÜKDEMİRAL İ. B., ÖMÜRLÜ V. E., TÜBİTAK Projesi, 6 Eksen, Uzaysal Hareketli Cisimleri Tek Noktadan Yönlendirecek Stewart Platform Tabanlı, Kuvvet Geribeslemeli İnsan-Makine Arayüzü, 2006 - 2009
25. ÖMÜRLÜ V. E., Bir Yer Aracı İle Desteklenen Dört Rotorlu Hava Aracı, 2007 - 2008
26. ÖMÜRLÜ V. E., Diğer Resmi Kurumlarca Desteklenen Proje, Deprem Karakteristiklerinin Simülasyonu Yardımıyla Olası Etki ve Hasarların Önlenmesi İçin Deneysel Tasarımla Modellenme (Deprem Simülatör Tablası), 2003 - 2006

## Ödüller

1. Ömürlü V. E., Uçuş Kontrol Yazılımı özel ödülü, Teknofest 2019 Tübitak Uav , Eylül 2019

## Jüri Üyelikleri

Tez Savunma (Yüksek Lisans), Salih Yıldırım Yüksek Lisans Tez Savunması, İstanbul Teknik Üniversitesi, Aralık, 2018 Yarışma, Teknofest İstanbul 2018, Türkiye Teknoloji Vakfı, Eylül, 2018

Tez Savunma (Yüksek Lisans), Mırvahid AHMADIPOURINAEIM tez jürisi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Haziran, 2018

Tez Savunma (Yüksek Lisans), Arif Yüce Yüksek Lisans Tez Savunması, İstanbul Teknik Üniversitesi, Haziran, 2018  
Ödül, 2017 Genç Bilim İnsanı Ödülleri, Bilim Kahramanları Derneği, Mayıs, 2018

Akademik Kadroya Atama-Profesörlük, Profesörlük değerlendirme Jürisi, Antalya Bilim Üniversitesi, Nisan, 2018

Doçentlik Sınava, Doçentlik değerlendirme jürisi, Üniversiteler Arası Kurulu, Nisan, 2018

Tez Savunma (Doktora), Mehmet Emin Aktan doktora jürisi, Yıldız Teknik Üniversitesi, Mart, 2018

Akademik Kadroya Atama-Yardımcı Doçentlik, Yard.Doçentlik değerlendirme jürisi, Antalya Bilim Üniversitesi, Şubat, 2018  
Doktora Yeterlik Sınavı, Doktora yeterlik sınavı, Mekatronik Mühendisliği Bölümü, Ekim, 2017

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

1. **Neural networks based real time solution for forward kinematics of a 6 x 6 UPU flight simulator**  
Ghorbani L., ÖMÜRLÜ V. E.  
INTELLIGENT SERVICE ROBOTICS, cilt.15, sa.5, ss.611-626, 2022 (SCI-Expanded)
2. **Realization of a Desktop Flight Simulation System for Motion-cueing Studies**  
Volkaner B., SOZEN S. N., ÖMÜRLÜ V. E.  
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS, cilt.13, 2016 (SCI-Expanded)
3. **Modeling and Experimental Validation of a Generalized Stewart Platform by Bond-Graph Method**  
Yildiz I., ÖMÜRLÜ V. E., SAĞIRLI A.  
ARABIAN JOURNAL FOR SCIENCE AND ENGINEERING, cilt.38, sa.10, ss.2875-2890, 2013 (SCI-Expanded)
4. **An experimental stationary quadrotor with variable DOF**  
ÖMÜRLÜ V. E., Buyuksahin U., Artar R., KIRLI A., TURGUT M. N.  
SADHANA-ACADEMY PROCEEDINGS IN ENGINEERING SCIENCES, cilt.38, sa.2, ss.247-264, 2013 (SCI-Expanded)

5. **Parallel Self-Tuning Fuzzy PD plus PD Controller for a Stewart-Gough Platform-Based Spatial Joystick**  
ÖMÜRLÜ V. E., YILDIZ I.  
ARABIAN JOURNAL FOR SCIENCE AND ENGINEERING, cilt.37, sa.7, ss.2089-2102, 2012 (SCI-Expanded)
6. **A STEWART PLATFORM AS A FBW FLIGHT CONTROL UNIT**  
ÖMÜRLÜ V. E., Yildiz I.  
JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING-ELEKTROTECHNICKY CASOPIS, cilt.62, sa.4, ss.213-219, 2011 (SCI-Expanded)
7. **A stationary variable DOF ight control system for an unmanned quadcopter**  
ÖMÜRLÜ V. E., KIRLI A., BÜYÜKŞAHİN U., ENGİN Ş. N., Kurtoğlu S.  
Turkish Journal Of Electrical Engineering And Computer Sciences, cilt.19, ss.891-899, 2011 (SCI-Expanded)
8. **Self-tuning fuzzy PD-based stiffness controller of a 3 x 3 Stewart platform as a man-machine interface**  
ÖMÜRLÜ V. E., Yildiz I.  
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.19, sa.5, ss.743-752, 2011 (SCI-Expanded)
9. **A stationary, variable DOF flight control system for an unmanned quadcopter**  
ÖMÜRLÜ V. E., KIRLI A., Buyuksahin U., Engin S. N., Kurtoglu S.  
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.19, sa.6, ss.891-899, 2011 (SCI-Expanded)
10. **Determination of Wear Behaviour of Titanium Alloys Implant Materials Blasted With Mixture of Zirconia Silica Hydroxyapatite Powders**  
Hazar A. B., Uzunsoy D., Ekşioğlu H., Sen O., Demir H., Ömürlü V. E., Koyun A.  
Journal Of Biomechanics, cilt.43, ss.56-57, 2010 (SCI-Expanded)
11. **DETERMINATION OF WEAR BEHAVIOUR OF TI6AL4V IMPLANT MATERIALS BLASTED WITH MIXTURE OF ZIRCONIA SILICA HYDROXAPATITE POWDERS**  
HAZAR A. B., UZUNSOY D., DEMİR M. H., ÖMÜRLÜ V. E., KOYUN A.  
Journal of Biomechanics, cilt.43, ss.56-57, 2010 (SCI-Expanded)
12. **Application of fuzzy PID control to cluster control of viaduct road vibrations**  
ÖMÜRLÜ V. E., ENGİN Ş. N., Yüksek İ.  
JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, cilt.14, sa.8, ss.1201-1215, 2008 (SCI-Expanded)
13. **Usage of Acoustical Filters in Transmission Line Enclosures as a Replacement of Fiber Absorber**  
Yüksek İ., ÖMÜRLÜ V. E.  
JOURNAL OF THE ACOUSTICAL SOCIETY OF AMERICA, cilt.117, sa.4, 2005 (SCI-Expanded)
14. **A robust single input adaptive sliding mode fuzzy logic controller for automotive active suspension system**  
Kucukdemiral I., Engin Ş. N., Omurlu V. E., Cansever G.  
FUZZY SYSTEMS AND KNOWLEDGE DISCOVERY, PT 1, PROCEEDINGS, cilt.3613, ss.981-986, 2005 (SCI-Expanded)
15. **Fuzzy control of an ANFIS model representing a nonlinear liquid-level system**  
Engin Ş. N., Kuvulmaz J., Omurlu V. E.  
NEURAL COMPUTING & APPLICATIONS, cilt.13, sa.3, ss.202-210, 2004 (SCI-Expanded)
16. **Modeling of a coupled industrial tank system with ANFIS**  
Engin Ş. N., Kuvulmaz J., Omurlu V. E.  
MICAİ 2004: ADVANCES IN ARTIFICIAL INTELLIGENCE, cilt.2972, ss.804-812, 2004 (SCI-Expanded)
17. **Modeling the dynamics and kinematics of a telescopic rotary crane by the bond graph method: Part II**  
Sagirli A., Bogoclu M. E., Omurlu V.  
NONLINEAR DYNAMICS, cilt.33, sa.4, ss.353-367, 2003 (SCI-Expanded)
18. **Modeling the dynamics and kinematics of a telescopic rotary crane by the Bond Graph method (part I)**  
Sagirli A., Bogoclu M. E., Omurlu V.

## Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- 1. Systematic review of mechanical designs of rehabilitation exoskeletons for lower-extremity**  
Falkowski P., Zawalski K., Oleksiuk J., Leczkowski B., Pilat Z., Aktan M. E., Akdoğan E., Niedbalski P., Ömürlü V. E., Jarek M., et al.  
ARCHIVE OF MECHANICAL ENGINEERING, cilt.71, sa.4, ss.621-644, 2024 (ESCI)
- 2. SQP Optimization of 6dof 3x3 UPU Parallel Robotic System for Singularity Free and Maximized Reachable Workspace**  
Eryılmaz C., ÖMÜRLÜ V. E.  
JOURNAL OF ROBOTICS, cilt.2019, 2019 (ESCI)
- 3. Dynamic modeling of a generalized stewart platform by bond graph method utilizing a novel spatial visualization technique**  
Yıldız İ., Ömürlü V. E., Sağırh A.  
International Review of Aerospace Engineering, cilt.9, sa.1, ss.22-36, 2016 (Scopus)
- 4. Motion Cueing Simülâtörlerde Algı Yönetimi**  
ÖMÜRLÜ V. E., Koçer B. B., Volkaner B.  
TeknoGündem Yıldız Teknopark Dergisi, sa.2, ss.40-45, 2014 (Hakemsiz Dergi)
- 5. Taşıt Aktarma Organlarında Burulma Titreşimlerine Göre Kritik Hızların Bulunuşu**  
Tahralı N., ÖMÜRLÜ V. E.  
Metal - Makina, cilt.8, ss.7-10, 1995 (Hakemli Dergi)
- 6. T-Model Araç Gelişiyor-2, Araç Aktarma Organlarının Dinamik Analizleri**  
Tahralı N., AKGÜL H., GÜÇLÜ R., Gani S., ÖMÜRLÜ V. E.  
Silahlı Kuvvetler Dergisi, cilt.1, ss.45-49, 1993 (Hakemli Dergi)

## Kitaplar

- 1. İleri Robotik - Ortaokul**  
Yılmaz C., Aktan M. E., Ömürlü V. E., İşcan M.  
TÜBİTAK Yayınları, Ankara, 2024
- 2. İleri Robotik - Lise**  
Yılmaz C., Aktan M. E., Ömürlü V. E., İşcan M.  
TÜBİTAK Yayınları, Ankara, 2024

## Hakemli Bilimsel Toplantılarda Yayımlanmış Bildiriler

- 1. Design and PID Control of a Lower Limb Exoskeleton for Virtual Reality-Based Telerehabilitation**  
AKTAN M. E., FALKOWSKI P., Zawalski K., Jeznach K., ÖMÜRLÜ V. E., AKDOĞAN E.  
11th International Conference on Mechatronics and Robotics Engineering (ICMRE), Lille, Fransa, 20 Şubat 2025
- 2. Investigation of delays and connection stability in teleoperation via VR capabilities for remote exoskeleton-aided physiotherapy**  
FALKOWSKI P., Zawalski K., Jeznach K., Oleksiuk J., AKTAN M. E., ÖMÜRLÜ V. E., Niedbalski P., AKDOĞAN E., Kolodziejski P.  
International Conference on Rehabilitation Robotics (ICORR), Chicago, Amerika Birleşik Devletleri, 17 Şubat 2025
- 3. Sensor Fusion Design by Extended and Unscented Kalman Filter Approaches for Position and Attitude Estimation Pozisyon ve Yönelim Tahmini için, Genisletilmiş ve Kokusuz Kalman Filtresi Yaklaşımlarıyla Sensör Füzyonu Tasarımı**

Sahin H., GÜRKAN B., ÖMÜRLÜ V. E.

4th International Congress on Human-Computer Interaction, Optimization and Robotic Applications, HORA 2022, Ankara, Türkiye, 9 - 11 Haziran 2022

4. **YENİLİKÇİ JENERATİF TASARIM YÖNTEMLERİ İLE AĞIRLIK/PERFORMANS ORANI ARTIRILMIŞ SİSTEMLERİN GELİŞTİRİLMESİ**  
Güzel S. B., Yesir G., Kılınc B., Erzincanlı F. F., Gürkan B., Ömürlü V. E.  
Uluslararası Katılımlı Mekatronik Öğrenci Konferansı, Mekon2021 , İstanbul, Türkiye, 25 Haziran 2021, ss.1-6
5. **STM32F407VG microprocessor based flight controller design experimented on a quadrotor**  
ÖMÜRLÜ V. E., Gurkan B.  
6th International Conference on Electrical and Electronics Engineering, ICEEE 2019, İstanbul, Türkiye, 16 - 17 Nisan 2019, ss.302-306
6. **Forward kinematics of a 6x6 UPU parallel mechanism by ANFIS method**  
Ghorbani L., ÖMÜRLÜ V. E.  
6th International Conference on Control Engineering and Information Technology, CEIT 2018, İstanbul, Türkiye, 25 - 27 Ekim 2018
7. **PUMA-560 Robotunun Kontrolü ve Performans Analizi Control and Performance Analysis of PUMA-560 Robotic Arm**  
Kayaoğlu M. T., ÖMÜRLÜ V. E.  
Türkiye Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı 2017, İstanbul, Türkiye, 21 Eylül 2017, cilt.1, sa.1, ss.362-367
8. **Multi Objective SQP Optimization of a Parallel Robotic System for Singular Free and Maximized Reachable Workspace**  
Eryılmaz C., ÖMÜRLÜ V. E.  
Advances in Materials and Processing Technologies, 2016 (AMPT 2016), Kuala-Lumpur, Malezya, 8 - 11 Kasım 2016
9. **PARAMETRIC DESIGN OF DELTA ROBOT**  
Gürgen M., Eryılmaz C., ÖMÜRLÜ V. E.  
CBU International Conference on Innovations in Science and Education (CBUIC), Prague, Çek Cumhuriyeti, 23 - 25 Mart 2016, ss.803-806
10. **Hareket Algı Çalışmaları İçin Masaüstü Uçuş Simülatörü**  
Altuntaş H., Kaya E. E., Volkaner B., Sözen Ş. N., ÖMÜRLÜ V. E.  
TOK 2015 Otomatik Kontrol Milli Komitesi Ulusal Toplantısı, Denizli, Türkiye, 10 - 12 Eylül 2015, ss.1037-1042
11. **Experimental Motion Cueing Studies Employing Desktop Flight Simulation System**  
Volkaner B., Sözen Ş. N., Altuntaş H., Kaya E. E., ÖMÜRLÜ V. E.  
Recent Advances in Circuits Systems and Automatic Control 2015, Konya, Türkiye, 20 Mayıs 2015, cilt.48, ss.24-33
12. **INVERSE KINEMATICS AND DYNAMICS ANALYSIS OF 3 DOF PARALLEL MECHANISM ON MATLAB SIMMECHANICS**  
Volkaner B., Bucak M., ÖMÜRLÜ V. E.  
3rd International Scientific Conference on Engineering"Manufacturing and Advanced Technologies"MAT 2014, Bosna-Hersek, 18 - 20 Eylül 2014
13. **Model Tabanlı Kontrol ve Gömülü Sistemler**  
ÖMÜRLÜ V. E.  
XVII. Bilgisayar Destekli Mühendislik ve Sistem Modelleme Konferansı, İstanbul, Türkiye, 19 Nisan 2013, ss.1
14. **Development of a MEMs-Based IMU Unit**  
Kocer B. B., ÖMÜRLÜ V. E., AKDOĞAN E., Tufekci C. S.  
6th International Conference on Recent Advances in Space Technologies (RAST), İstanbul, Türkiye, 12 - 14 Haziran 2013, ss.389-393
15. **Çoklu Lyapunov Fonsiyonları Kullanarak Tepe Vinç Sistemlerinde Salınım Kontrolü**  
ÖMÜRLÜ V. E.  
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi 2012 Ulusal Toplantısı, 01 Ekim 2012, cilt.1, ss.1-6
16. **Workspace analysis of parallel mechanisms through neural networks and genetic algorithms**  
Kuzeci Z. E., ÖMÜRLÜ V. E., Alp H., Ozkol I.

2012 12th IEEE International Workshop on Advanced Motion Control, AMC 2012, Sarajevo, Bosna-Hersek, 25 - 27 Mart 2012

17. **Nonlinear State-Space Representations of a Quadrotor through Bond-Graph Technique**  
ÖMÜRLÜ V. E., SAĞIRLI A., HASKOY E.  
24th Chinese Control and Decision Conference (CCDC), Taiyuan, Çin, 23 - 25 Mayıs 2012, ss.620-627
18. **Reduced order dynamics and stability of a parallel manipulator through bond-graph technique**  
Yildiz I., ÖMÜRLÜ V. E.  
2011 23rd International Symposium on Information, Communication and Automation Technologies, ICAT 2011, Sarajevo, Bosna-Hersek, 27 - 29 Ekim 2011
19. **Modeling of an Accelerometer Based Inclinator by Artificial Neural Networks**  
KIRLI A., Aydeniz D., ÖMÜRLÜ V. E.  
IEEE International Conference on Mechatronics (ICM), 13 - 15 Nisan 2011
20. **Modeling of an accelerometer-based inclinometer by artificial neural networks**  
ÖMÜRLÜ V. E., Aydeniz D., Omurlu V. E.  
International Conference on Mechatronics 2011, ICM'11, 01 Nisan 2011, cilt.1, ss.785-790
21. **Self tuning fuzzy PD application on TI TMS320F28335 for an experimental stationary quadrotor**  
KIRLI A., ÖMÜRLÜ V. E., Büyüksahin U., Artar R., Ortak E.  
4th European DSP Education and Research Conference, EDERC 2010, Nice, Fransa, 1 - 02 Aralık 2010, ss.42-46
22. **6 Serbestlik Dereceli Paralel Mekanizmadaki Düz Kinematik Analiz Yöntemleri**  
ÖMÜRLÜ V. E., Omurlu V. E., Ekicioğlu Z., Güney A.  
Türkiye Otomatik Kontrol Komitesi Ulusal Toplantısı 2010, 01 Eylül 2010, cilt.1, ss.320-325
23. **Dört Rotorlu İnsansız Hava Araçlarının Bağ Grafik Yöntemi ile Modellenmesi ve Model Teyidi**  
ÖMÜRLÜ V. E., Sağırılı A., Hasköy E., Turgut M. N., Yıldız İ.  
Türkiye Otomatik Kontrol Komitesi Ulusal Toplantısı 2010, 01 Eylül 2010, cilt.1, ss.463-468
24. **İnsansız Dört Rotorlu Hava Araçları İçin Değişken Serbestlik Dereceli Yere Sabit Uçuş Kontrol Sistemi**  
ÖMÜRLÜ V. E., ENGİN Ş. N., KIRLI A., KURTOĞLU S., BÜYÜKŞAHİN U.  
TOK'09 Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi, Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Türkiye, 13 - 16 Ekim 2009
25. **Bir Uçuş Kontrol Ünitesi Olarak 3x3 Stewart Platformunun Kazanç Ayarlamalı Bulanık PID Denetleyicisi ile Katılık Kontrolü**  
ÖMÜRLÜ V. E., Yıldız I.  
Türkiye Otomatik Kontrol Komitesi Ulusal Toplantısı 2009, 01 Ekim 2009, cilt.1, ss.1-7
26. **A stewart platform as a FBW flight control unit for space vehicles", 4th International Conference on Recent Advances in Space Technologies**  
ÖMÜRLÜ V. E., BÜYÜKŞAHİN U., Yıldız İ., UNSAL A., ENGİN Ş. N., KÜÇÜKDEMİRAL İ. B.  
4th International Conference on Recent Advances in Space Technologies, İstanbul, Türkiye, 11 - 13 Haziran 2009
27. **A Novel Visualization Technique in Bond-Graph Method for Modeling of a Generalized Stewart Platform**  
Yildiz I., ÖMÜRLÜ V. E., SAĞIRLI A.  
IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO), Bangkok, Tayland, 22 - 25 Şubat 2009, ss.780-785
28. **A Stewart Platform as a FBW Flight Control Unit for Space Vehicles**  
ÖMÜRLÜ V. E., Buyuksahin U., Yıldız I., UNSAL A., SAĞIRLI A., ENGİN Ş. N., Kucukdemiral I. B.  
4th International Conference on Recent Advances in Space Technologies, İstanbul, Türkiye, 11 - 13 Haziran 2009, ss.716-721
29. **Bulanık Mantık ve Yapay Sinir Ağları ile bir 3-3 Stewart Platformu'nun Pozisyon Kontrolü**  
Yıldız İ., ÖMÜRLÜ V. E., ENGİN Ş. N.  
TOK'08 Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi, Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Türkiye, 13 - 15 Kasım 2008
30. **Design Developments of Surgical Simulators, Passive/Active and Coupled/Decoupled Axes Designs**  
ÖMÜRLÜ V. E., Berme N.  
Third Cairo International Biomedical Engineering Conference, CIBEC'06, 01 Aralık 2006, cilt.1, ss.1-4

31. **A robust single input adaptive sliding mode fuzzy logic controller for automotive active suspension system**  
Kucukdemiral I. B., ENGİN Ş. N., ÖMÜRLÜ V. E., CANSEVER G.  
2nd International Conference on Fuzzy Systems and Knowledge Discovery, FSKD 2005, Changsha, Çin, 27 - 29 Ağustos 2005, ss.981-986
32. **A robust single input adaptive sliding mode fuzzy logic controller for automotive active suspension system**  
Kucukdemiral I. B., ENGİN Ş. N., ÖMÜRLÜ V. E., CANSEVER G.  
Second International Conference on Fuzzy Systems and Knowledge Discovery, FSKD 2005, Changsha, Çin, 27 - 29 Ağustos 2005, cilt.3613, ss.981-986
33. **Modeling of a Coupled Industrial Tank System with ANFIS**  
ENGİN Ş. N., Kuvulmaz J., ÖMÜRLÜ V. E.  
Third Mexican International Conference on Artificial Intelligence, Mexico City, Meksika, 26 - 30 Nisan 2004, cilt.2972, ss.804-812
34. **Online/offline Non-linear Friction Identification of an Angioplasty Simulator by Integral-Augmented State Feedback Control and LS Method**  
ÖMÜRLÜ V. E., Yüksek İ.  
Motion and Vibration Control, MOVIC 2004, 01 Ağustos 2004, cilt.1, ss.426-435
35. **Vida Ovalama Prosesinde Kullanılan Vals Profillerinin Tasarımında Sonlu Elemanlar Simülasyonu**  
Aygın E., ÖMÜRLÜ V. E., LİVATYALI H.  
1st Turkish MSC Users' Meeting, İstanbul, Türkiye, 25 Haziran 2004, cilt.1, ss.105-112
36. **A Robust Single Input Adaptive Sliding Mode Fuzzy Logic Controller for a Nonlinear Automotive Suspension System**  
ÖMÜRLÜ V. E., ENGİN Ş. N., KÜÇÜKDEMİRAL İ. B.  
IEEE Int MED'04, 6 - 09 Haziran 2004
37. **Fuzzy PID Type Controller Design for a Coupled Tank System**  
ENGİN Ş. N., ÖMÜRLÜ V. E.  
IEEE Int, MED'04, 6 - 09 Haziran 2004
38. **Vida Ovalama Prosesinde Kullanılan Vals Profillerinin Tasarımında Sonlu Elemanlar Simülasyonu**  
ÖMÜRLÜ V. E., Livatyalı H.  
MSc.Software Türkiye Kullanıcılar Konferansı, 01 Haziran 2004, cilt.1, ss.105-112
39. **Integral-augmented state feedback control of a surgical simulator for non-linear friction identification**  
Omurlu V. E.  
IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2004), İstanbul, Türkiye, 3 - 05 Haziran 2004, ss.381-386
40. **A Desktop Flight Simulator for Motion Cueing Studies**  
Kaya E. E., Volkaner B., Sözen Ş. N., ÖMÜRLÜ V. E.  
Türkiye Otomatik Kontrol Komitesi Ulusal Toplantısı 2015, cilt.1, ss.1037-1042

## Diğer Yayınlar

1. **Mekatronik ve Endüstriyel Robot Projeleri**  
ÖMÜRLÜ V. E.  
Diğer, ss.62-63, 2012

## Yayıncılık Etkinlikleri

ÖMÜRLÜ V. E., Belgesel Film , 2017 - 2017



## Akademik İdari Deneyim

2013 - 2016	<b>Bölüm Başkanı</b>	Yıldız Teknik Üniversitesi, Mekatronik, Mekatronik
2008 - 2011	<b>Bölüm Başkan Yardımcısı</b>	Yıldız Teknik Üniversitesi, Mekatronik, Mekatronik

## Verdiği Dersler

### Yüksek Lisans

Robotların Kinematik ve Dinamiği, Yüksek Lisans, 2018 - 2019, 2017 - 2018, 2016 - 2017

Dijital Kontrol Sistemleri, Yüksek Lisans, 2017 - 2018

Robot Kontrolü, Yüksek Lisans, 2016 - 2017

Paralel Robotların Kinematik ve Dinamiği, Yüksek Lisans, 2015 - 2016

Robotların Kinematik ve Dinamiği, Yüksek Lisans, 2015 - 2016

### Lisans

Robot Mühendisliği, Lisans, 2018 - 2019

Otomatik Kontrol, Lisans, 2017 - 2018, 2016 - 2017

Robot Mühendisliği, Lisans, 2017 - 2018, 2016 - 2017, 2015 - 2016

Engineering Mecnanics 1, Lisans, 2017 - 2018

Lab 4, Lisans, 2015 - 2016

## Yönetilen Tezler

ÖMÜRLÜ V. E., Determination of Motion Perception in Flight Simulators Using EEG, Doktora, L.Ghorbani(Öğrenci), Devam Ediyor

Sakarya U., Ömürlü V. E., IMAGE PROCESSING BASED NAVIGATION IN AVIATION, Yüksek Lisans, H.GENCO(Öğrenci), 2023

Ömürlü V. E., Hava araçlarında hassas hedefleme amacıyla gimbal sistemi geliştirilmesi, Yüksek Lisans, M.FURKAN(Öğrenci), 2023

Ömürlü V. E., Pozisyon ve Yönelim Tahmini için, Genişletilmiş ve Kokusuz Kalman Filtresi Yaklaşımlarıyla Sensör Füzyonu Tasarımı ve Uygulanması, Yüksek Lisans, H.ŞAHİN(Öğrenci), 2022

Ömürlü V. E., Dört Rotorlu İnsansız Hava Araçları İçin STM32F4 Mikroişlemci Üzerinde Uçuş Kontrol Yazılımının Geliştirilmesi ve Uygulanması, Yüksek Lisans, B.GÜRKAN(Öğrenci), 2022

Ömürlü V. E., İnsansız Hava Araçlarında Kontrol Uygulamaları, Yüksek Lisans, C.Çopur(Öğrenci), 2019

Ömürlü V. E., UZAYSAL PARALEL ROBOTLARDA ARDIŞIK KUADRATİK TABANLI ÇOK PARAMETRELİ KİNEMATİK TASARIM OPTİMİZASYONU, Doktora, C.Eryılmaz(Öğrenci), 2019

ÖMÜRLÜ V. E., Simulatörler İçin Hareket Algı Algoritması Geliştirilmesi, Yüksek Lisans, Ş.Numan(Öğrenci), 2016

ÖMÜRLÜ V. E., SİMÜLATÖR İÇİN HAREKET ALGI ALGORİTMASI GELİŞTİRİLMESİ, Yüksek Lisans, B.Volkaner(Öğrenci), 2016

ÖMÜRLÜ V. E., ÇOK MAKSATLI HİBRİD İNSANSIZ HAVA ARACI SİSTEMİ GELİŞTİRİLMESİ, Yüksek Lisans, H.İbrahim(Öğrenci), 2014

ÖMÜRLÜ V. E., ÇOK MAKSATLI HİBRİD İNSANSIZ HAVA ARACI SİSTEMİ GELİŞTİRİLMESİ, Yüksek Lisans, İ.Karsu(Öğrenci), 2014

Ömürlü V. E., İnsansız hava araçları için uzun menzilli veri linki tasarımı, Yüksek Lisans, İ.KARSU(Öğrenci), 2014

ÖMÜRLÜ V. E., Uzaysal Hareket Eden Taşıtların Stewart Platform Mekanizması ile Tek Noktadan Kuvvet Geri Beslemeli Kontrolü, Doktora, İ.Yıldız(Öğrenci), 2011

ÖMÜRLÜ V. E., MEMs ivme sensörlü ataletsel seyrüsefer sistemi için arayüz tasarımı, Yüksek Lisans, D.Aydeniz(Öğrenci), 2011

ÖMÜRLÜ V. E., Paralel Mekanizmaların Çalışma Uzayı Analizinde Kullanılan Yapay Sinir Ağı Yapısının Genetik Algoritmalar ile Belirlenmesi, Yüksek Lisans, Z.Ekicioğlu(Öğrenci), 2011

ÖMÜRLÜ V. E., Dört rotorlu insansız hava aracının modellenmesi ve simülasyonu, Yüksek Lisans, M.Nurullah(Öğrenci), 2011

ÖMÜRLÜ V. E., İnsansız Dört Rotorlu Hava Araçları İçin Değişken Serbestlik Dereceli Yere Sabit Deney Düzeneği ve Denetleyici Tasarımı, Yüksek Lisans, A.Kırlı(Öğrenci), 2010

ÖMÜRLÜ V. E., Dört Rotorlu Hava Araçlarının Bağ Grafik Yöntemi ile Modellenmesi, Yüksek Lisans, E.Hasköy(Öğrenci), 2010

ÖMÜRLÜ V. E., İnsan Makine Arayüzü Olarak 3x3 Stewart Platformunun Empedans Kuvvet Kontrolü, Yüksek Lisans, A.Güney(Öğrenci), 2010

ÖMÜRLÜ V. E., Deneysel Bir Stewart Platformunun Kontrol ve Simülasyon Programlanması, Yüksek Lisans, H.Kömürlüoğlu(Öğrenci), 2007

ÖMÜRLÜ V. E., Uzaysal Hareket Eden Araçlara Kumanda Etmek Maksudıyla Bir İnsan-Makine Arayüzü Olarak 3x3 Stewart-Gough Platformun Çalışma Uzayı Merkezli Tasarımı, Yüksek Lisans, S.Cin(Öğrenci), 2007

ÖMÜRLÜ V. E., SAĞIRLI A., 3x3 Kuvvet Geri Beslemeli Bir Stewart Platformunun Kinematik Analizi, Bağ-Grafik Modellenmesi ve Simülasyonu, Yüksek Lisans, İ.Yıldız(Öğrenci), 2007

ÖMÜRLÜ V. E., 2 eksenli (yatay ve düşey) bir deprem simülatörünün gerçekleştirilmesi, Yüksek Lisans, A.Tevfik(Öğrenci), 2007

ÖMÜRLÜ V. E., Airbus A310-300 Uçağının Yükleme Optimizasyonu, Yüksek Lisans, A.Daçe(Öğrenci), 2007

ÖMÜRLÜ V. E., Farklı yapıdaki stewart platform mekanizmalarının düz ve ters kinematik analizi, Yüksek Lisans, A.Ünsal(Öğrenci), 2007

ÖMÜRLÜ V. E., LİVATYALI H., Sonlu Elemanlar Yöntemi İle Vida Ovalama Merdanesi Profil Tasarımı, Yüksek Lisans, E.Aygın(Öğrenci), 2005

## Patent

Yılmaz C., Ömürlü V. E., TIBBİ AMELİYATLARDA BASINÇ VE GÖRÜNTÜ GERİ BESLEMELİ ŞİRİNGA POMPASI SİSTEMİ, Faydalı Model, BÖLÜM A İnsan İhtiyaçları, Buluşun Tescil No: 2018 10155 , Standart Tescil, 2024

## Bilimsel Yayınlarda Hakemlikler

International Journal of Advanced Robotic Systems, SCI Kapsamındaki Dergi, Ekim 2018

Robotica, SCI Kapsamındaki Dergi, Ağustos 2018

International Journal of Advanced Robotic Systems, SCI Kapsamındaki Dergi, Nisan 2018

Simulation & Gaming, SCI Kapsamındaki Dergi, Kasım 2017

TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING & COMPUTER SCIENCES, SCI Kapsamındaki Dergi, Ekim 2017

PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, SCI Kapsamındaki Dergi, Nisan 2017

Transactions of the Institute of Measurement and Control, SCI Kapsamındaki Dergi, Nisan 2017

Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, SCI Kapsamındaki Dergi, Ekim 2016

Nonlinear Dynamics, SCI Kapsamındaki Dergi, Temmuz 2016

Nonlinear Dynamics, SCI Kapsamındaki Dergi, Nisan 2016

Robotics and Autonomous Systems, SCI Kapsamındaki Dergi, Nisan 2016

Robotica, SCI Kapsamındaki Dergi, Aralık 2015

Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, SCI Kapsamındaki Dergi, Temmuz 2015

Robotica, SCI Kapsamındaki Dergi, Mayıs 2015

Nonlinear Dynamics, SCI Kapsamındaki Dergi, Aralık 2014

Nonlinear Dynamics, SCI Kapsamındaki Dergi, Temmuz 2014

Experimental Investigation of Vibration Attenuation Using Nonlinear Tuned Mass Damper and Pendulum Tuned Mass

Damper in Parallel, SCI Kapsamındaki Dergi, Aralık 2013  
Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, SCI Kapsamındaki Dergi, Ocak 2013  
Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, SCI Kapsamındaki Dergi, Aralık 2012  
Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, SCI Kapsamındaki Dergi, Eylül 2012  
Robotica, SCI Kapsamındaki Dergi, Ocak 2012  
WCICA2012, SCI Kapsamındaki Dergi, Ocak 2012  
Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, SCI Kapsamındaki Dergi, Kasım 2011  
Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part C, Journal of Mechanical Engineering Science, SCI Kapsamındaki Dergi, Ağustos 2011  
Advances in Materials and Processing Technologies, SCI Kapsamındaki Dergi, Temmuz 2011  
International Conference on Mechatronics 2011, SCI Kapsamındaki Dergi, Nisan 2011  
Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, SCI Kapsamındaki Dergi, Mart 2010  
Nonlinear Dynamics, SCI Kapsamındaki Dergi, Aralık 2009  
TÜBAV Bilim Dergisi, Hakemli Bilimsel Dergi, Eylül 2009  
Doğrusal Olmayan Dinamikler, SCI Kapsamındaki Dergi, Ocak 2009

## Bilimsel Projelerde Hakemlikler

Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Mart 2018

## Bilimsel Danışmanlıklar

Tübitak / 2237 Proje Eğitimi EĞİTİM PROGRAMI, Kurum veya Organizasyonlar İçin Yapılan Danışmanlık, Yıldız Teknik Üniversitesi, Mekatronik Mühendisliği, Mekatronik , Türkiye, 2018 - 2018

## Metrikler

Yayın: 68  
Atıf (WoS): 105  
Atıf (Scopus): 158  
H-İndeks (WoS): 6  
H-İndeks (Scopus): 6

## Kongre ve Sempozyum Katılımı Faaliyetleri

Erasmus Personel Hareketliliği TU Darmstadt Institute of Flight Systems and Automatic Control, Davetli Konuşmacı, Darmstadt, Almanya, 2018  
Erasmus Personel Hareketliliği TU Darmstadt Institute of Flight Systems and Automatic Control, Davetli Konuşmacı, Darmstadt, Almanya, 2018  
1. Uluslararası Tasavvuf Araştırmaları Lisansüstü Sempozyumu, Oturum Başkanı, İstanbul, Türkiye, 2018  
Locating Sufi Performance: Critical Perspectives on Music, Ritual, and Remembrance, Davetli Konuşmacı, Dakar, Senegal, 2017  
Genç Türkiye Zirvesi 2017, Katılımcı, İstanbul, Türkiye, 2017  
Uluslararası ArGe İşbirlikleri Zirvesi ve Fuarı, Katılımcı, İstanbul, Türkiye, 2017  
Mekatronik Teknolojiler, Davetli Konuşmacı, İstanbul, Türkiye, 2017  
Mekatronik Teknolojiler, Oturum Başkanı, İstanbul, Türkiye, 2017  
Recent Advances in Circuits Systems and Automatic Control 2015, Davetli Konuşmacı, Konya, Türkiye, 2015

## Araştırma Alanları

Makina Mühendisliği, Makina Teorisi ve Dinamiği, Sistem Dinamiği ve Kontrolü, Mekanizmalar, Robotik, Mekatronik, Dinamik Sistemlerin Modellenmesi ve Benzetimi, Mekanik Titreşimler, Mühendislik ve Teknoloji

## Akademi Dışı Deneyim

Diğer, Yıldız Teknik Üniversitesi Teknopark, Prototip Atölye

Diğer Kamu Kurumu, Tübitak, Mekatronik

TÜBİTAK, MAKİTEG yürütme komitesi üyesi

Diğer Kamu Kurumu, T.C Bilim, Sanayi Ve Teknoloji Bakanlığı Bilim Ve Teknoloji Genel Müdürlüğü

Diğer Kamu Kurumu, Cumhurbaşkanlığı Strateji Ve Bütçe Başkanlığı

Diğer Kamu Kurumu, Cumhurbaşkanlığı Strateji Ve Bütçe Başkanlığı

Diğer Kamu Kurumu, Tübitak Mag - Mühendislik Araştırma Destek Grubu

Diğer Kamu Kurumu, T.C Bilim, Sanayi Ve Teknoloji Bakanlığı Bilim Ve Teknoloji Genel Müdürlüğü

Diğer Kamu Kurumu, Bilim, Sanayi Ve Teknoloji Bakanlığı Bilim Ve Teknoloji Genel Müdürlüğü

Diğer Kamu Kurumu, Tubitak

Diğer, T.C. Başbakanlık Yurtdışı Türkler Ve Akraba Topluluklar Başkanlığı, Mekatronik

INNOBASQUE Agencia Vasca de la Innovación, Evaluation of the proposals of the MANUNET 2017 Call

T.C. Başbakanlık Yurtdışı Türkler ve Akraba Topluluklar Başkanlığı, Türkiye Bursları Değerlendirmeleri

Diğer Kamu Kurumu, Bilim, Sanayi Ve Teknoloji Bakanlığı, Mekatronik Müh. Bölümü

BİLİM SANAYİ VE TEKNOLOJİ BAKANLIğI, Savunma Sanayi ve Havacılık Komisyonu Üyesi

Diğer Kamu Kurumu, Bilim, Sanayi Ve Teknoloji Bakanlığı, Mekatronik Müh. Böl.

BİLİM SANAYİ VE TEKNOLOJİ BAKANLIğI, 2015 Teknogirişim Sermayesi Destek Programı Değerlendirme Komisyonu Üyesi