

Arş. Gör. ATAKAN DURMAZ

Kişisel Bilgiler

E-posta: atakand@metu.edu.tr

Web: <https://avesis.metu.edu.tr/atakand>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: IZEPwQcAAAAJ

ORCID: 0000-0002-7573-2412

Publons / Web Of Science ResearcherID: KYQ-0369-2024

ScopusID: 58453627500

Yoksis Araştırmacı ID: 388584

Eğitim Bilgileri

Yüksek Lisans, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik Ve Elektronik Mühendisliği Bölümü, Türkiye
2022 - 2024

Lisans, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2017 -
2022

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Araştırma Alanları

Kontrol ve Sistem Mühendisliği, Robotik ve Mekatronik Sistemler, Elektrik-Elektronik Mühendisliği, Mühendislik ve
Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Araştırma Görevlisi, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü,
2023 - Devam Ediyor

Öğrenci, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü, 2017 - Devam
Ediyor

Uzman, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Robotik Anabilim Dalı, 2022 - 2023

Akademik İdari Deneyim

Bilimsel Proje Uzmanı, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Robotik Anabilim Dalı, 2022 - 2023

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. Sensörsüz Seri Elastik Tekniđi ile Bir Kablo Sürümlü Düzlemsel Mekanizmanın Kontrolü

Kunduz İ., Durmaz A., Albayrak Ö., Alp T., Ünal P., Ankaralı M. M.

Avrupa Bilim ve Teknoloji Dergisi, sa.41, ss.324-330, 2022 (Hakemli Dergi)

Kitap & Kitap Bölümleri

I. Modeling, Simulation, and Control of a "Sensorless" Cable-Driven Robot

Durmaz A., Albayrak Ö., Ünal P., Ankaralı M. M.

Cable-Driven Parallel Robots. CableCon 2023. Mechanisms and Machine Science, Stéphane Caro, Andreas Pott, Tobias Bruckmann, Editör, Springer Nature, London, ss.197-208, 2023

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

I. Modeling, Simulation, and Control of a "Sensorless" Cable-Driven Robot

DURMAZ A., Albayrak Ö., Ünal P., ANKARALI M. M.

6th International Conference on Cable-Driven Parallel Robots, CableCon 2023, Nantes, Fransa, 25 - 28 Haziran 2023, cilt.132, ss.197-208

Desteklenen Projeler

Ankaralı M. M., Sürer E., TÜBİTAK Projesi, Robot Kontrolcülerini Onarmak İçin Zamansal Mantık Kullanan Veri Odaklı Bir Yaklaşım, 2022 - 2025

Ankaralı M. M., TÜBİTAK Projesi, Feedback Motion Planning of an Unmanned Surface Vehicle via Random Sequential Composition, 2020 - 2022

Metrikler

Yayın: 5