

## 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