

ALİ EMRE TURGUT

DR.ÖĞR.ÜYESİ

E-posta : aturgut@metu.edu.tr

İş Telefonu : [+90 210 521 2](tel:+902105212)

Öğrenim Bilgisi

Doktora 2000 - 2008	Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye
Yüksek Lisans 1996 - 1999	Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye
Lisans 1992 - 1996	Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye

Yaptığı Tezler

Doktora, Self organized flocking with a mobile robot swarm, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2008

Yüksek Lisans, Development of a metamorphic robotic system, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1999

Akademik Unvanlar / Görevler

Dr.Öğr.Üyesi 2018 - Devam Ediyor	Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği Bölümü
Yrd.Doç.Dr. 2015 - 2018	Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği Bölümü
Yrd.Doç.Dr. 2012 - 2013	Türk Hava Kurumu Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü

Desteklenen Projeler

- Şahin E., Turgut A. E. , Alemdar H., UFUK 2020 Projesi, ROBOTic Replicants for Optimizing the Yield by Augmenting Living Ecosystems, 2021 - 2026

2. Arıkan K. B. , Yozgatlıgil C., Turgut A. E. , Cengiz B., Zinnuroğlu M., Batur Çağlayan H. Z. , Boran H. E. , Ünal Ç. T. , Gürses S., Günendi Z., TÜBİTAK Projesi, El için Robotik Ayna Terapi Sisteminin Motor Öğrenme Temelli Geliştirilmesi, 2021 - 2024
3. Ulusoy İ., Halıcı U., Bayram B., Ankaralı M. M. , Temizel A., Gençer N. G. , Akar G., Ertekin Bolelli Ş., Turgut A. E. , Son Ç. D. , et al, CB Strateji ve Bütçe Başkanlığı (Kalkınma Bakanlığı) Projesi, NÖROM Nörobilim ve Nöroteknoloji Mükemmeliyet Merkezi, 2020 - 2023
4. Şahin E., Turgut A. E. , Şirket, Sürü İHA Geliştirme Projesi, 2019 - 2021
5. Şahin E., Turgut A. E. , Diğer Özel Kurumlarca Desteklenen Proje, Suru İHA Teknoloji Kazanım Yukumluluğu projesi, 2017 - 2019
6. TURGUT A. E. , Çamdere S. C. , Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, KOBOT GEZGİN ROBOT SÜRÜSÜNÜN MODERNİZASYONU, 2017 - 2019
7. Arıkan K. B. , Turgut A. E. , TÜBİTAK Projesi, Ayna Nöronların İrdelenmesi Ve Robotik Ayna Terapisi Sisteminin Geliştirilmesi, 2015 - 2018
8. TURGUT A. E. , KAYGUSUZ B., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Sürü Robotlar için Minyatür Piezo Elektrik Tabanlı Tutucu Geliştirilmesi, 2016 - 2016
9. Dorigo M., Turgut A. E. , 7. Çerçeve Programı Projesi, Engineering Swarm Intelligence Systems, 2010 - 2015
10. Turgut A. E. , TÜBİTAK Projesi, Sürü Robotlarda İş Bölümünün Evrimsel Yöntemlerle Tasarlanması, 2014 - 2014
11. Dorigo M., Turgut A. E. , 6. Çerçeve Programı Projesi, Swarmanoid: towards humanoid robotic swarms, 2006 - 2010

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

1. **A novel vision-based calibration framework for industrial robotic manipulators**
Balanji H. M. , TURGUT A. E. , Tunc L. T.
ROBOTICS AND COMPUTER-INTEGRATED MANUFACTURING, cilt.73, 2022 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
2. **Bio-inspired artificial pheromone system for swarm robotics applications**
Na S., Qiu Y., Turgut A. E. , Ulrich J., Krajnik T., Yue S., Lennox B., Arvin F.
Adaptive Behavior, cilt.29, sa.4, ss.395-415, 2021 (SCI Expanded İndekslerine Giren Dergi)
3. **Constrained discrete-time optimal control of uncertain systems with adaptive Lyapunov redesign**
ALTINTAS O. H. , TURGUT A. E.
Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, cilt.29, sa.3, ss.1836-1851, 2021 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
4. **A self-adaptive landmark-based aggregation method for robot swarms**
Sadeghi Amjadi A., Raoufi M., TURGUT A. E.
ADAPTIVE BEHAVIOR, 2021 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
5. **Robust Formation Coordination of Robot Swarms with Nonlinear Dynamics and Unknown Disturbances: Design and Experiments**
Hu J., TURGUT A. E. , Lennox B., Arvin F.
IEEE Transactions on Circuits and Systems II: Express Briefs, 2021 (SCI Expanded İndekslerine Giren Dergi)
6. **Interaction network effects on position- and velocity-based models of collective motion**
TURGUT A. E. , Boz I. C. , Okay I. E. , Ferrante E., Huepe C.
JOURNAL OF THE ROYAL SOCIETY INTERFACE, cilt.17, sa.169, 2020 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
7. **Occlusion-Based Coordination Protocol Design for Autonomous Robotic Shepherding Tasks**
Hu J., TURGUT A. E. , Krajnik T., Lennox B., Arvin F.
IEEE Transactions on Cognitive and Developmental Systems, 2020 (SCI Expanded İndekslerine Giren Dergi)
8. **Anticipatory effect of execution on observation: an approach using ExoPinch finger robot**
Arıkan K. B. , Zadeh H. G. M. , TURGUT A. E. , ZİNNUROĞLU M., Bayer G., GÜNENDİ Z., CENGİZ B.
TURKISH JOURNAL OF MEDICAL SCIENCES, cilt.49, sa.4, ss.1054-1067, 2019 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
9. **Perpetual Robot Swarm: Long-Term Autonomy of Mobile Robots Using On-the-fly Inductive Charging**
Arvin F., Watson S., TURGUT A. E. , Espinosa J., Krajnik T., Lennox B.

- JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS, cilt.92, ss.395-412, 2018 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
10. **Analysis of mirror neuron system activation during action observation alone and action observation with motor imagery tasks**
CENGİZ B., Vuralı D., ZİNNUROĞLU M., Bayer G., Golmohammadzadeh H., GÜNENDİ Z., TURGUT A. E. , İRFANOĞLU B., ARIKAN K. B.
EXPERIMENTAL BRAIN RESEARCH, cilt.236, sa.2, ss.497-503, 2018 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
 11. **Measures of dynamism and urgency in logistics**
van Lon R. R. S. , Ferrante E., Turgut A. E. , Wenseleers T., Vanden Berghe G., Holvoet T.
EUROPEAN JOURNAL OF OPERATIONAL RESEARCH, cilt.253, sa.3, ss.614-624, 2016 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
 12. **Investigation of cue-based aggregation in static and dynamic environments with a mobile robot swarm**
Arvin F., TURGUT A. E. , Krajnik T., Yue S.
ADAPTIVE BEHAVIOR, cilt.24, sa.2, ss.102-118, 2016 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
 13. **Evolution of Self-Organized Task Specialization in Robot Swarms**
Ferrante E., TURGUT A. E. , Duenez-Guzman E., Dorigo M., Wenseleers T.
PLOS COMPUTATIONAL BIOLOGY, cilt.11, sa.8, 2015 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
 14. **Scale-Free Correlations in Flocking Systems with Position-Based Interactions**
Huepe C., Ferrante E., Wenseleers T., TURGUT A. E.
JOURNAL OF STATISTICAL PHYSICS, cilt.158, sa.3, ss.549-562, 2015 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
 15. **Cue-based aggregation with a mobile robot swarm: a novel fuzzy-based method**
Arvin F., TURGUT A. E. , Bazyari F., Arıkan K. B. , Bellotto N., Yue S.
ADAPTIVE BEHAVIOR, cilt.22, sa.3, ss.189-206, 2014 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
 16. **A self-adaptive communication strategy for flocking in stationary and non-stationary environments**
Ferrante E., TURGUT A. E. , Stranieri A., Pinciroli C., Birattari M., Dorigo M.
NATURAL COMPUTING, cilt.13, sa.2, ss.225-245, 2014 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
 17. **Elasticity-Based Mechanism for the Collective Motion of Self-Propelled Particles with Springlike Interactions: A Model System for Natural and Artificial Swarms**
Ferrante E., TURGUT A. E. , Dorigo M., Huepe C.
PHYSICAL REVIEW LETTERS, cilt.111, sa.26, 2013 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
 18. **Collective motion dynamics of active solids and active crystals**
Ferrante E., TURGUT A. E. , Dorigo M., Huepe C.
NEW JOURNAL OF PHYSICS, cilt.15, 2013 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
 19. **Self-organized flocking with a mobile robot swarm: a novel motion control method**
Ferrante E., TURGUT A. E. , Huepe C., Stranieri A., Pinciroli C., Dorigo M.
ADAPTIVE BEHAVIOR, cilt.20, sa.6, ss.460-477, 2012 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
 20. **Self-organized flocking in mobile robot swarms**
Turgut A. E. , Çelikkanat H., Gökçe F., Şahin E.
Swarm Intelligence, cilt.2, ss.97-120, 2008 (SCI Expanded İndekslerine Giren Dergi)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

1. **A Model - Based Jamming Detection Method for Electro-Hydrostatic Actuators**
Poyraz E. M. , TURGUT A. E. , ÇALIŞKAN H.
Hittite Journal of Science Engineering, cilt.7, sa.3, ss.189-198, 2020 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
2. **A Novel Navigation Algorithm for Mapping Indoor Environments with a Quadrotor**
Oral O., TURGUT A. E. , ARIKAN K. B.
Hittite Journal of Science Engineering, cilt.7, sa.2, ss.125-134, 2020 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
3. **Aeroelastic Analysis of a Flapping Blow Fly Wing**
Beker C., TURGUT A. E. , ARIKAN K. B. , KURTULUŞ D. F.
International Journal of Aviation Science and Technology, cilt.1, ss.14-21, 2020 (Diğer Kurumların Hakemli

Dergileri)

4. **Decoupled Cascaded PID Control of an Aerial Manipulation System**
Bulut N., TURGUT A. E. , ARIKAN K. B.
Hittite Journal of Science & Engineering, cilt.6, sa.4, ss.251-259, 2019 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
5. **İKİ ANTENDEN OLUŞAN RADAR SİSTEMİ İÇİN KATLANMA MEKANİZMASI GELİŞTİRİLMESİ**
Yurt H. K. , TURGUT A. E. , Söylemez E., Güler I., Fırtınaoğlu E.
Konya mühendislik bilimleri dergisi (Online), cilt.7, ss.948-965, 2019 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
6. **Swarmanoid A Novel Concept for the Study of Heterogeneous Robotic Swarms**
Dorigo M., Floreano D., Gambardella L., Mondada F., Nolfi S., TURGUT A. E.
IEEE Robotics & Automation Magazine, cilt.20, sa.4, ss.60-71, 2013 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

Kitap & Kitap Bölümleri

1. **Swarm Robotics**
Şahin E., Girgin S., Bayindir L., Turgut A. E.
Swarm Intelligence Introduction and Applications, Blum C.,Merkle D., Editör, Springer, London/Berlin , Berlin, ss.87-100, 2008

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

1. **Self-organised Flocking of Robotic Swarm in Cluttered Environments**
Liu Z., TURGUT A. E. , Lennox B., Arvin F.
22th Annual Conference Towards Autonomous Robotic Systems, TAROS 2021, Virtual, Online, 8 - 10 Eylül 2021, cilt.13054 LNAI, ss.126-135
2. **Investigation of Cue-Based Aggregation Behaviour in Complex Environments**
Wang S., TURGUT A. E. , Schmickl T., Lennox B., Arvin F.
16th EAI International Conference on Collaborative Computing: Networking, Applications, and Worksharing, CollaborateCom 2020, Shanghai, Çin, 16 - 18 Ekim 2020, cilt.350, ss.18-36
3. **Cooperative Pollution Source Exploration and Cleanup with a Bio-inspired Swarm Robot Aggregation**
Sadeghi Amjadi A., Raoufi M., TURGUT A. E. , Broughton G., Krajník T., Arvin F.
16th EAI International Conference on Collaborative Computing: Networking, Applications, and Worksharing, CollaborateCom 2020, Shanghai, Çin, 16 - 18 Ekim 2020, cilt.350, ss.469-481
4. **Collective Gradient Perception in a Flocking Robot Swarm**
Karagüzel T. A. , TURGUT A. E. , Ferrante E.
12th International Conference on Swarm Intelligence, ANTS 2020, Barcelona, İspanya, 26 - 28 Ekim 2020, cilt.12421 LNCS, ss.290-297
5. **Modelling, control and design of a clutched parallel elastically actuated articulated robotic leg through virtual tunable damping**
TANFENER E., CANDAN S. Ş. , TURGUT A. E. , SARANLI U.
ASME 2020 International Mechanical Engineering Congress and Exposition, IMECE 2020, Virtual, Online, 16 - 19 Kasım 2020, cilt.7A-2020
6. **Self-organised Flocking in Robotic Swarm based on Active Elastic Sheet**
Raoufi M., TURGUT A. E. , Lennox B., Arvin F.
IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2019), Macau, Çin, 3 - 08 Kasım 2019
7. **Advection and Diffusion Effects Towards a Bio-inspired Artificial Pheromone System**
Na S., Raoufi M., TURGUT A. E. , Krajník T., Lennox B., Arvin F.
IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2019), Macau, Çin, 3 - 08 Kasım 2019
8. **HAVA ARAÇLARI İÇİN KAPAK MEKANİZMASI ÖN TASARIMI VE GENETİK ALGORİTMA YÖNTEMİ KULLANILARAK OPTİMİZASYONU**

ÇALIŞKAN H., TURGUT A. E. , AKMAN H.

19. ULUSAL MAKİNA TEORİSİ SEMPOZYUMU. UMTS 2019, İskenderun, Türkiye, 4 - 06 Eylül 2019

9. **İKİ ANTENDEN OLUŞAN RADAR SİSTEMİ İÇİN KATLANMA MEKANİZMASI GELİŞTİLMESİ**
YURT H. K. , TURGUT A. E. , SÖYLEMEZ E., Güler İ., Fırtınaoğlu E.
19. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, UMTS 2019, Iskenderun, Türkiye, 4 - 06 Eylül 2019
10. **FLUID-STRUCTURE INTERACTION ANALYSIS OF A FOUR-BAR FLAPPING WING MECHANISM**
Beker C., TURGUT A. E. , ARIKAN K. B. , KURTULUŞ D. F.
IX ECCOMAS Thematic Conference on Smart Structures and Materials SMART 2019, Paris, Fransa, 8 - 11 Temmuz 2019
11. **Self-organized Collective Motion with a Simulated Real Robot Swarm**
Raoufi M., TURGUT A. E. , Arvin F.
TAROS 2019, Birleşik Krallık, 3 - 05 Temmuz 2019
12. **IHA ile GPS Kullanmadan Kapalı Alanların Haritasının Çıkartılması**
Oral O., TURGUT A. E. , ARIKAN K. B.
Turkey's 5th Robotics Conference (ToRK 2019), İstanbul, Türkiye, 26 - 28 Haziran 2019, ss.1-7
13. **Extended Artificial Pheromone System for Swarm Robotic Applications**
Na S., Raoufi M., TURGUT A. E. , Krajnik T., Arvin F.
Conference on Artificial Life (ALIFE) - How Can Artificial Life Help Solve Societal Challenges?, Newcastle-Upon-Tyne, Birleşik Krallık, 29 Temmuz - 02 Ağustos 2019, ss.608-615
14. **Online Sensor Bias Estimation & Calibration by Kalman Filtering with Adaptive Lyapunov Redesign Method**
Altintas O. H. , TURGUT A. E.
9th International Conference on Recent Advances in Space Technologies (RAST), İstanbul, Türkiye, 11 - 14 Haziran 2019, ss.145-152
15. **Computed Torque Control of an Aerial Manipulation System with a Quadrotor and a 2-DOF Robotic Arm**
Bulut N., TURGUT A. E. , Arıkan K. B.
16th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO), Prague, Çek Cumhuriyeti, 29 - 31 Temmuz 2019, ss.510-517
16. **P Phi SS: An Open-Source Experimental Setup for Real-World Implementation of Swarm Robotic Systems in Long-Term Scenarios**
Arvin F., Krajnik T., TURGUT A. E.
5th International Workshop on Modelling and Simulation for Autonomous Systems (MESAS), Prague, Çek Cumhuriyeti, 17 - 19 Ekim 2018, cilt.11472, ss.351-364
17. **PΦSS: An Open-source Experimental Setup for Continuous Real-world Implementation of Swarm Robotic Systems**
TURGUT A. E. , Arvin F., Krajnik T.
Modeling and Simulation for Autonomous Systems Conference, 17 - 19 Ekim 2018
18. **φClust: Pheromone-based Aggregation for Robotic Swarms**
Arvin F., TURGUT A. E. , Krajnik T., Rahimi S., Okay E., Shigang Y., Watson S., Lennox B.
IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems, 1 - 05 Ekim 2018
19. **EXOPINCH - a robotic mirror therapy system for hand rehabilitation**
ARIKAN K. B. , Golmohammadzadeh H., CENGİZ B., TURGUT A. E. , ZİNNUROĞLU M., GÜNENDİ Z.
11th Fens Forum of Neuroscience, Berlin, Almanya, 7 - 11 Temmuz 2018
20. **Passive torque estimation using exopinck - a hand exoskeleton for robotic mirror therapy.**
rahimi s., golmohammadzadeh h., ZİNNUROĞLU M., GÜNENDİ Z., CENGİZ B., TURGUT A. E. , ARIKAN K. B.
1st International Conference on Robotic Technology and Rehabilitation (ICRAR 2018), 9 - 11 Nisan 2018
21. **Vision based range and bearing algorithm for robot swarms**
Balanji H. M. , TURGUT A. E.
2018 Türkiye Robotbilim Konferansı (TORK 2018), İstanbul, Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018, ss.115-116
22. **phi Clust: Pheromone-based Aggregation for Robotic Swarms**

Arvin F., TURGUT A. E. , Krajnık T, Rahimi S., Okay I. E. , Yue S., Watson S., Lennox B.
25th IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), Madrid, İspanya, 1 - 05 Ekim
2018, ss.4288-4294

23. **Kapalı Bir Alanda Basit Bir İHA ile Keşif Metodu Tasarımı**
Kucuktabak E. B. , Pelit M. M. , Orhan Z. O. , TURGUT A. E.
TOK 2017, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017, ss.661-666
24. **Sürü Robotları için Görüntü Tabanlı Mesafe, Açık ve Yönelim Sistemi Tasarımı**
Balanji H., Yılmaz E., Cakmak O., TURGUT A. E.
TOK 2017, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017, ss.386-391
25. **Otonom Quadrotor Sürüleri için Orantısız Navigasyon Tabanlı Merkezi Olmayan Toplu Hareket Algoritması**
Altıntaş O. H. , Marangalou K., TURGUT A. E.
TOK 2017, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017, ss.697-702
26. **Yeni Bir Savunma Konsepti olarak Sürü İHA Sistemleri**
ŞAHİN E., ARIKAN K. B. , hacıoğlu a., ÜRE N. K. , aslan m., TURGUT A. E. , erdener a.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK 2017, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017, ss.709-713
27. **Design of a Novel Foldable Flapping Wing Micro Air Vehicle**
Beker C., Arıkan K. B. , Turgut A. E. , Özcan O., Kurtuluş D. F.
Ankara International Aerospace conference, Ankara, Türkiye, 20 - 22 Eylül 2017
28. **El için Robotik Ayna Terapi Sisteminin Geliştirilmesi**
Golmohammadzadeh H., Bayer G., Ceylan I., GÜNENDİ Z., ZİNNUROĞLU M., CENGİZ B., TURGUT A. E. , ARIKAN K. B.
TOK 2017, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017, ss.490-495
29. **Kobot: Mobile robot platform designed for swarm robotics research.**
Çamdere S. C. , TURGUT A. E. , TAŞCIOĐLU Y.
ICMAE 2017, 8th International Conference on Mechanical and Aerospace Engineering, Prag, Çek Cumhuriyeti, 22 -
25 Temmuz 2017
30. **Monoton Uyarı Sırasında EEG (Mü) Ritim Desekronizasyonu.**
Bayer G., Golmohammadzadeh H., VURALLI D., ZİNNUROĞLU M., GÜNENDİ Z., TURGUT A. E. , ARIKAN K. B. , Kutsal
T.
33. Ulusal Klinik Nörofizyoloji EEG-EMG Kongresi, Türkiye, 22 - 26 Nisan 2017
31. **Okul Öncesi Eğitim için Mekatronik Sistem Tasarımı**
Mengü B. D. , TURGUT A. E.
Türkiye Robotik Bilim Konferansı TORİK 2016, İstanbul, Türkiye, 02 Kasım 2016
32. **Design of a Micro Piezo Actuated Gripper for a Swarm Robotic System**
Kaygusuz B., TURGUT A. E.
13th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO), Lisbon, Portekiz, 29 -
31 Temmuz 2016, ss.534-539
33. **Design of active disturbance rejection based controller for a mobile assembly positioner**
ŞEN F. N. , Turan E., Çetin B., ARIKAN K. B. , TURGUT A. E. , BARANOĐLU B.
17th International Conference on Machine Design and Production, Bursa, Türkiye, 12 - 15 Temmuz 2016, ss.729-
739
34. **Boş Boş İzlemekle Yaşayarak İzlemek Arasındaki Fark**
CENGİZ B., ZİNNUROĞLU M., Golmohammadzadeh H., Bayer G., İRFANOĞLU B., TURGUT A. E. , ARIKAN K. B.
32. Ulusal Klinik Nörofizyoloji EEG-EMG Kongresi, Bodrum, Türkiye, 27 Nisan 2016
35. **Environmental factors promoting the evolution of recruitment strategies in swarms of foraging robots**
van Essche S., Ferrante E., TURGUT A. E. , Lon R., Holvoet T., Wenseleers T.
SWARM 2015: THE FIRST INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON SWARM BEHAVIOR AND BIO-INSPIRED ROBOTICS,
Pekin, Çin, 28 - 30 Ekim 2015
36. **COS-Pi: Artificial pheromone system for robotic swarms research**
Arvin F., Krajnık T., TURGUT A. E. , Yue S.

2015 IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS (IROS), Hamburg, Almanya, 28 Eylül - 02 Ekim 2015, ss.407-412

37. **Power-Law Distribution of Long-Term Experimental Data in Swarm Robotics**
Arvin F., Attar A., TURGUT A. E. , Yue S.
ICSI 2015: Advances in Swarm and Computational Intelligence, Pekin, Çin, 25 Haziran 2015, cilt.9140, ss.551-559
38. **COSΦ: Vision-based Artificial Pheromone System for Robotic Swarms**
Krajník T., Arvin F., TURGUT A. E. , Yue S., Duckett T.
IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2015), Seattle, Amerika Birleşik Devletleri, 26 Mayıs 2015
39. **Comparison of Different Cue based Swarm Aggregation Strategies**
Farshad A., TURGUT A. E. , Nicola B., Yue S.
5th International Conference on Swarm Intelligence, 17 - 19 Ekim 2014
40. **Scale-free correlations in collective motion with position-based interactions**
Ferrante E., TURGUT A. E. , Wenseleers T., Huepe C.
14. Artificial Life Conference ALIFE2014, New York, Amerika Birleşik Devletleri, 30 Temmuz - 02 Ağustos 2014
41. **Evolution of task partitioning in swarm robotics**
Ferrante E., Duenez-Guzman E., TURGUT A. E. , Wenseleers T.
Workshop on Collective Behaviors and Social Dynamics of the European Conference on Artificial Life (ECAL 2013), Taormina, İtalya, 02 Eylül 2013
42. **GESwarm Grammatical Evolution for the Automatic Synthesis of Collective Behaviors in Swarm Robotics**
Ferrante E., TURGUT A. E. , DuenezGuzman E., Wenseleers T.
GECCO 2013, 6 - 10 Temmuz 2013
43. **Self-organized flocking with conflicting goal directions**
Ferrante E., Sun W., Turgut A. E. , Dorigo M., Birattari M., Wenseleers T.
European Conference on Complex Systems 2012, Brussels, Belçika, 2 - 07 Eylül 2012, ss.607-613
44. **Explicit and Implicit Directional Information Transfer in Collective Motion**
Ferrante E., TURGUT A. E. , Huepe C., Birattari M., Dorigo M., Wenseleers T.
The 13th International Conference on the Simulation and Synthesis of Living Systems. ALIFE 13, East Lansing, Amerika Birleşik Devletleri, 19 Temmuz 2012
45. **Collective motion in active solids and active crystals**
Huepe C., Ferrante E., TURGUT A. E.
APS March Meeting 2012, Boston, Amerika Birleşik Devletleri, 27 Şubat - 02 Mart 2012
46. **Fuzzy-Based Aggregation with a Mobile Robot Swarm**
Arvin F., TURGUT A. E. , Yue S.
8th International Conference on Swarm Intelligence, Brussels, Belçika, 12 - 14 Eylül 2012, cilt.7461, ss.346-347
47. **Self-Organized Flocking with a Heterogeneous Mobile Robot Swarm**
Stranieri A., Ferrante E., TURGUT A. E. , Trianni V., Pincioli C., Birattari M., Dorigo M.
The 11th European Conference on Artificial Life. ECAL 2011, Paris, Fransa, 8 - 12 Ağustos 2011
48. **Flocking in Stationary and Non-stationary Environments: A Novel Communication Strategy for Heading Alignment**
Ferrante E., TURGUT A. E. , Mathews N., Birattari M., Dorigo M.
11th International Conference on Parallel Problem Solving from Nature, Krakow, Polonya, 11 - 15 Eylül 2010, cilt.6239, ss.331-340
49. **Guiding a Robot Flock via Informed Robots**
Celikkanat H., TURGUT A. E. , ŞAHİN E.
9th International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS 9), Tsukuba City, Japonya, 17 - 19 Kasım 2008, ss.215-225
50. **Modeling Phase Transition in Self-organized Mobile Robot Flocks**
TURGUT A. E. , Huepe C., Celikkanat H., Gokce F., ŞAHİN E.
6th Biannual International Conference on Ant Colony Optimization and Swarm Intelligence, Brussels, Belçika, 22 -

24 Eylül 2008, cilt.5217, ss.108-119

51. **Self-organized flocking with a mobile robot swarm**
TURGUT A. E. , Çelikkanat H., Gökçe F., Şahin E.
7th International Joint Conference on Autonomous Agents and Multiagent Systems, AAMAS 2008, Estoril, Portekiz, 12 - 16 Mayıs 2008, cilt.1, ss.40-47
52. **Dispersion of a swarm of robots based on realistic wireless intensity signals**
Ugur E., TURGUT A. E. , ŞAHİN E.
22nd International Symposium on Computer and Information Sciences, Ankara, Türkiye, 7 - 09 Kasım 2007, ss.419-424
53. **Kobot: Sürü Robot Çalışmaları için Tasarlanmış Gezgin Robot Platformu**
TURGUT A. E. , GÖKÇE F., ÇELİKKANAT H., BAYINDIR L., ŞAHİN E.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı. TOK'07, İstanbul, Türkiye, 5 - 07 Eylül 2007, ss.1-6
54. **Oğul Robot Sistemleri için Basit Bir Görüntüleme Sistemi Tasarımı**
ÇELİKKANAT H., TURGUT A. E. , ŞAHİN E., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK06), Ankara, Türkiye, 6 - 08 Kasım 2006
55. **Oğul Robot Sistemleri İçin Basit bir Görüntüleme Sistemi Tasarımı**
ÇELİKKANAT H., TURGUT A. E. , ŞAHİN E., KOKU A. B.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı. TOK'06, Ankara, Türkiye, 6 - 08 Kasım 2006, ss.1-6
56. **Oğul-Robot Sistemleri için Sinyalleşme Sistemi Tasarımı**
TURGUT A. E. , ÇAKMAK M., ŞAHİN E., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK06), Ankara, Türkiye, 6 - 08 Kasım 2006
57. **A senior level mechatronics design course in Middle East Technical University**
TURGUT A. E. , ARIKAN K. B. , Erden A.
6th Conference on Mechatronics Design and Modeling (MDM 2002), Nevşehir, Türkiye, 4 - 06 Eylül 2002
58. **Mechatronics education in a graduate course: concepts and applications**
ARIKAN K. B. , TURGUT A. E. , Erden A.
5th Conference on Mechatronics Design and Modeling (MDM 2001), Konya, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2001
59. **Development of a metamorphic robotic system**
TURGUT A. E. , Erden A.
UMTIK 2000, Ankara, Türkiye, 13 - 15 Eylül 2000, ss.575-583
60. **DESIGN OF A HOLONIC SELF-RECONFIGURABLE ROBOTIC SYSTEM**
TURGUT A. E. , Durna M., ERKMEN İ., ERKMEN A. M. , Erden A.
Robotics and Applications 1999, Santa-Barbara, Honduras, 28 - 31 Ekim 1999, ss.1-6

Verdiği Dersler

Mechatronic Design, Lisans, 2015 - 2016, 2016 - 2017, 2018 - 2019, 2020 - 2021

CONTROL SYSTEMS, Lisans, 2015 - 2016, 2016 - 2017, 2017 - 2018, 2020 - 2021

Modern Control, Yüksek Lisans, 2019 - 2020, 2020 - 2021

MECHATRONIC COMPON.AND INSTRUMENT, Lisans, 2015 - 2016, 2016 - 2017, 2018 - 2019, 2020 - 2021

INTRODUCTION TO MECHANICAL ENGINEERING, Lisans, 2017 - 2018, 2018 - 2019, 2019 - 2020

Design of Control Systems, Lisans, 2017 - 2018

Yönetilen Tezler

Turgut A. E. , Arıkan K. B. , MODEL-BASED EVALUATION OF THE CONTROL STRATEGIES OF A HAND REHABILITATION ROBOT BASED ON MOTOR LEARNING PRINCIPLES, Yüksek Lisans, O.CAN(Öğrenci), 2022

Turgut A. E. , Özer M. B. , NEAR REAL TIME SYSTEM IDENTIFICATION OF SERVO SYSTEMS USING FREQUENCY DOMAIN ANALYSIS, Yüksek Lisans, E.GEYİK(Öğrenci), 2022

- Turgut A. E. , Şahin E., DEVELOPMENT OF AN EXTENSIBLE HETEROGENEOUS SWARM ROBOT PLATFORM, Yüksek Lisans, C.BİLALOĞLU(Öğrenci), 2022
- Turgut A. E. , Saranlı U., DESIGN AND EXPERIMENTAL VERIFICATION OF A CLUTCHED PARALLEL ELASTIC ACTUATION MECHANISM FOR LEGGED LOCOMOTION, Yüksek Lisans, E.TANFENER(Öğrenci), 2022
- Turgut A. E. , Huepe C., Anticipation in collective motion of robot swarms, Yüksek Lisans, İ.CANER(Öğrenci), 2021
- Turgut A. E. , Tunç L. T. , Landmark-based aggregation method for robot swarms, Yüksek Lisans, A.SADEGHI(Öğrenci), 2021
- Turgut A. E. , A Self-Organized Collective Foraging Method using a Robot Swarm, Yüksek Lisans, T.ALPEREN(Öğrenci), 2020
- Turgut A. E. , Kurtuluş D. F. , Aerodynamic and inertial characterization of a generic flapping wing mechanism, Yüksek Lisans, C.BEKER(Öğrenci), 2020
- Turgut A. E. , Adaptive Lyapunov Redesign of Model Predictive Powered Descent Guidance, Yüksek Lisans, O.HAN(Öğrenci), 2020
- Turgut A. E. , CONTROL AND TRAJECTORY PLANNING OF A QUADROTOR WITH A 2-DOF ROBOTIC ARM FOR PRECISE TARGET ENGAGEMENT, Yüksek Lisans, M.ANIL(Öğrenci), 2020
- Turgut A. E. , Model-based pose estimation of the tool center point of collaborative industrial robots (UR5) using a proposed fiducial marker system, Yüksek Lisans, H.MAJIDI(Öğrenci), 2019
- Turgut A. E. , Arıkan K. B. , Mapping and obstacle avoidance algorithms for quadrotors in the indoor environments, Yüksek Lisans, Ö.ORAL(Öğrenci), 2019
- Turgut A. E. , Çalışkan H., A functional design methodology with genetic algorithm optimization to a door actuation mechanism, Yüksek Lisans, H.AKMAN(Öğrenci), 2019
- Turgut A. E. , Arıkan K. B. , Design of a low-cost swarm robotic system for flocking, Yüksek Lisans, Ç.ATA(Öğrenci), 2019
- Söylemez E., Turgut A. E. , Design and construction of a folding mechanism for a radar system, Yüksek Lisans, H.KEMAL(Öğrenci), 2019
- Turgut A. E. , Arıkan K. B. , MODELING, SIMULATION, AND CONTROL OF A QUADROTOR HAVING A 2-DOF ROBOTIC ARM, Yüksek Lisans, N.BULUT(Öğrenci), 2019

Kontrata Dayalı Araştırmalar

1. Şahin E., Turgut A. E. , ATILIM Üniversitesi, Sürü İHA TKY Projesi, 2017 - 2019

Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):402

h-indeksi (WOS):11

Araştırma Alanları

Robotik , Mekatronik , Dinamik Sistemlerin Modellenmesi ve Benzetimi