

Personal Information

Email: ferhatg@metu.edu.tr

Refereed Congress / Symposium Publications in Proceedings

- **RG-Trees: Trajectory-Free Feedback Motion Planning Using Sparse Random Reference Governor Trees**
GÖLBOL F., ANKARALI M. M. , SARANLI A.
25th IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), Madrid, Spain, 1 - 05 October 2018, pp.6506-6511
- **Lineer Bir Sistemin Eş Zamanlı Sistem Belirleme ve Durum Kestirimi**
Gölbol F., Ankaralı M. M. , Saranlı A.
Türkiye Robotbilim Konferansı Programı, İstanbul, Turkey, 12 - 14 April 2018, pp.243-244

Supported Projects

ANKARALI M. M. , GÖLBOL F. , SIZLAYAN S. Y. , Project Supported by Higher Education Institutions, Ritmik Bir Davranışının Sistem Tanımlaması ve Analizi, 2018 - 2019