

AHMET BUĞRA KOKU

DOÇ. DR.

E-posta : kbugra@metu.edu.tr

İş Telefonu : [+90 312 210 5251](tel:+903122105251)

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: 4XwaKIIAAAAJ

ORCID: 0000-0002-4783-1317

Publons / Web Of Science ResearcherID: B-1050-2016

ScopusID: 6602650471

Yoksis Araştırmacı ID: 164170



Öğrenim Bilgisi

Doktora 1997 - 2003	Vanderbilt University, Elektrik Elektronik Müh. Böl., Amerika Birleşik Devletleri
Yüksek Lisans 1994 - 1997	Boğaziçi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Sistem Ve Kontrol Mühendisliği (YI) (Tezli), Türkiye
Lisans 1989 - 1994	Boğaziçi Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Yaptığı Tezler

Doktora, Egocentric Navigation and its Applications, Vanderbilt University, Elektrik Elektronik Müh. Böl., 2003
Yüksek Lisans, Fusion of soft computing techniques in control applications, Boğaziçi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Sistem Ve Kontrol Mühendisliği (YI) (Tezli), 1997

Akademik Unvanlar / Görevler

Doç. Dr. 2020 - Devam Ediyor	Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği Bölümü
Dr. Öğr. Üyesi 2018 - 2020	Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği Bölümü

Yrd. Doç. Dr.
2004 - 2018

Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği
Bölümü

Öğretim Görevlisi Dr.
2003 - 2004

Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği
Bölümü

Araştırma Görevlisi
1995 - 1997

Boğaziçi Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi

Desteklenen Projeler

1. DÖLEN M., Engiz İ. M., HORASAN A., KOKU A. B., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Görüntü işleme ve duyucu verileri ile kapalı alanlarda konumlama sistemi geliştirilmesi, 2016 - 2016
2. Koku A. B., CB Strateji ve Bütçe Başkanlığı (Kalkınma Bakanlığı) Projesi, DPT: Engelibeli Arazilerde Kullanılacak Askeri Amaçlı Robot Taban Tasarımı, 2006 - 2008

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

1. **Mathematical and Machine Learning Approaches for Classification of Protein Secondary Structure Elements from α Coordinates**
Sekmen A., Al Nasr K., Bilgin B., KOKU A. B., Jones C.
Biomolecules, cilt.13, sa.6, 2023 (SCI-Expanded)
2. **Multiple human trajectory prediction and cooperative navigation modeling in crowded scenes**
Hacinecipoglu A., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
INTELLIGENT SERVICE ROBOTICS, cilt.13, sa.4, ss.479-493, 2020 (SCI-Expanded)
3. **Fast head detection in arbitrary poses using depth information**
HACINECİPOĞLU A., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
SENSOR REVIEW, cilt.40, sa.2, ss.175-182, 2020 (SCI-Expanded)
4. **Localization for mobile robots using skyline in panoramic images**
KOKU A. B.
JOURNAL OF THE FACULTY OF ENGINEERING AND ARCHITECTURE OF GAZI UNIVERSITY, cilt.34, sa.3, ss.1630-1644, 2019 (SCI-Expanded)
5. **Similarity matrix framework for data from union of subspaces**
Aldroubi A., Sekmen A., Koku A. B., Cakmak A. F.
APPLIED AND COMPUTATIONAL HARMONIC ANALYSIS, cilt.45, sa.2, ss.425-435, 2018 (SCI-Expanded)
6. **Improving the trajectory tracking performance of autonomous orchard vehicles using wheel slip compensation**
BAYAR G., Bergerman M., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
BIOSYSTEMS ENGINEERING, cilt.146, ss.149-164, 2016 (SCI-Expanded)
7. **Dynamic modeling and parameter estimation for traction, rolling, and lateral wheel forces to enhance mobile robot trajectory tracking**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
ROBOTICA, cilt.33, sa.10, ss.2204-2220, 2015 (SCI-Expanded)
8. **Localization and control of an autonomous orchard vehicle**
BAYAR G., Bergerman M., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
COMPUTERS AND ELECTRONICS IN AGRICULTURE, cilt.115, ss.118-128, 2015 (SCI-Expanded)
9. **Reliability of a Novel Visual Feedback System Developed for Increasing the Efficiency of Posterior Pelvic Tilt Exercise**

Mengi G., Gencay-Can A., Demirsoy N., Tomsuk E., Koku B., Beyazova M.

JOURNAL OF MUSCULOSKELETAL PAIN, cilt.22, sa.3, ss.237-241, 2014 (SCI-Expanded)

10. **Pressure prediction on a variable-speed pump controlled hydraulic system using structured recurrent neural networks**
KILIÇ E., DÖLEN M., ÇALIŞKAN H., KOKU A. B., Balkan T.
CONTROL ENGINEERING PRACTICE, cilt.26, ss.51-71, 2014 (SCI-Expanded)
11. **Accurate pressure prediction of a servo-valve controlled hydraulic system**
KILIÇ E., DÖLEN M., KOKU A. B., ÇALIŞKAN H., Balkan T.
MECHATRONICS, cilt.22, sa.7, ss.997-1014, 2012 (SCI-Expanded)
12. **Position estimation for timing belt drives of precision machinery using structured neural networks**
KILIÇ E., DOĞRUER C. U., DÖLEN M., KOKU A. B.
MECHANICAL SYSTEMS AND SIGNAL PROCESSING, cilt.29, ss.343-361, 2012 (SCI-Expanded)
13. **Outdoor mapping and localization using satellite images**
DOĞRUER C. U., Koku A. B., Dolen M.
ROBOTICA, cilt.28, ss.1001-1012, 2010 (SCI-Expanded)
14. **Novel solutions for Global Urban Localization**
DOĞRUER C. U., KOKU A. B., DÖLEN M.
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, cilt.58, sa.5, ss.634-647, 2010 (SCI-Expanded)
15. **Analysis and estimation of motion transmission errors of a timing belt drive**
KILIÇ E., DÖLEN M., KOKU A. B.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.18, sa.5, ss.883-897, 2010 (SCI-Expanded)
16. **Comparison of three orientation agreement strategies in self-propelled particle systems with turn angle restrictions in synchronous and asynchronous settings**
Samiloglu A. T., Gazi V., KOKU A. B.
ASIAN JOURNAL OF CONTROL, cilt.10, sa.2, ss.212-232, 2008 (SCI-Expanded)
17. **An Internet-assisted experimental environment suitable for the reinforcement of undergraduate teaching of advanced control techniques**
Koku A. B., KAYNAK O.
IEEE TRANSACTIONS ON EDUCATION, cilt.44, sa.1, ss.24-28, 2001 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

1. **Pose invariant people detection in point clouds for mobile robots**
Hacinecipoglu A., Konukseven E. İ., Koku A. B.
International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, cilt.9, ss.709-715, 2020 (Scopus)
2. **CUR Decompositions, Similarity Matrices, and Subspace Clustering**
Aldroubi A., Hamm K., KOKU A. B., Sekmen A.
Frontiers in Applied Mathematics and Statistics, cilt.4, 2019 (Scopus)
3. **Design and implementation of a 3D range scanner for mobile robots**
ASLAN G., KONUKSEVEN E. İ., Koku B.
Key Engineering Materials, cilt.572, sa.1, ss.644-647, 2014 (Scopus)
4. **Yapay Sinir Ağ Modellerinin Valf Denetimli Hidrolik Bir Sistemin Uzun Süreli Basınç Tahmininde Kullanılması**
KILIÇ E., ÇALIŞKAN H., DÖLEN M., KOKU A. B., BALKAN R. T.
Mühendis ve Makina, cilt.53, ss.50-61, 2012 (Hakemli Dergi)
5. **Design of a Configurable All Terrain Mobile Robot Platform**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
International Journal of Mathematical Models and Methods in Applied Sciences, cilt.3, ss.366-373, 2009 (Scopus)
6. **Global urban localization of an outdoor mobile robot with genetic algorithms**

- DOĞRUER C. U., KOKU A. B., DÖLEN M.
Springer Tracts in Advanced Robotics, cilt.44, ss.103-112, 2008 (Scopus)
7. **ATV Tabanlı İnsansız Kara Aracı Geliştirilmesi**
BAYAR G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B., BALKAN R. T.
Makina Tasarım ve İmalat Dergisi, cilt.9, ss.55-66, 2007 (Hakemli Dergi)
 8. **Novel Position Estimators for Timing Belt Drives**
KILIÇ E., DÖLEN M., KOKU A. B., DOĞRUER C. U.
Journal of Automation, Mobile Robotics, and Intelligent Systems, cilt.1, sa.2, ss.55-61, 2007 (Scopus)
 9. **Novel position estimators for timing belt drivers**
KILIÇ E., DÖLEN M., KOKU A. B., DOĞRUER C. U.
Journal of Automation Mobile Robotics and Intelligent Systems, cilt.1, ss.55-61, 2007 (Scopus)
 10. **A Test Setup for Evaluating Long-term Measurement Characteristics of Optical Mouse Sensors**
KANBUROGLU F. A., DÖLEN M., KOKU A. B.
Journal of Automation Mobile Robotics and Intelligent Systems, cilt.1, ss.71-75, 2007 (Scopus)
 11. **Nonlinear Position Estimators based on Artificial Neural Networks for Low Cost Manufacturing Systems**
KILIÇ E., DÖLEN M., KOKU A. B.
Journal of Automation, Mobile Robotics, and Intelligent Systems, cilt.1, ss.40-44, 2007 (Scopus)
 12. **Dokunsal Kuvvet Geri Beslemeli Cihaz Tasarımı**
BAŞER Ö., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
Makina Tasarım ve İmalat Dergisi, cilt.7, ss.68-78, 2005 (Hakemli Dergi)
 13. **Toward egocentric navigation**
Kawamura K., Koku A. B., Wilkes M., Peters R. A., Sekmen A.
International Journal of Robotics and Automation, cilt.17, sa.4, ss.135-145, 2002 (Scopus)

Kitap & Kitap Bölümleri

1. **Global Urban Localization of Outdoor Mobile Robots using Genetic Algorithms**
DOĞRUER C. U., KOKU A. B., DÖLEN M.
Springer Tracts in Advanced Robotics, Bruno Siciliano, Oussama Khatib, Frans Groen, Editör, Springer, ss.103-112, 2008
2. **Effects of Asynchronism and Neighborhood Size on Clustering in Self-propelled Particle System**
ŞAMİLOĞLU A. T., GAZİ V., KOKU A. B.
Computer and Information Sciences – ISCIS 2006 : Lecture Notes in Computer Science, Albert Levi, ErKay Savas, Hüsnü Yenigün, Selim Balcısoy, Yücel Saygın, Editör, Springer, ss.665-676, 2006
3. **Asynchronous Cyclic Pursuit**
ŞAMİLOĞLU A. T., GAZİ V., KOKU A. B.
From Animals to Animats 9 - Lecture Notes in Artificial Intelligence : Subseries of Lecture Notes in Computer Science, Stefano Nolfi Gianluca Baldassarre Raffaele Calabretta John C. T. Hallam Davide Marocco Jean-Arcady Meyer Orazio Miglino Domenico Parisi, Editör, Springer, ss.667-678, 2006
4. **Perception-Based Navigation for Mobile Robots**
KAWAMURA K., WILKES D. M., KOKU A. B., KESKİNPALA T.
Multi-Robot Systems: From Swarms to Intelligent Automata, Schultz, Alan C., Parker, Lynne, Editör, Springer Science, ss.225-234, 2002

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

1. **Using Wheel Slippage for Improved Maneuverability of 4 Wheel Steering Vehicles**
ATA E., KOKU A. B.

- 11th International Conference on Mechatronics and Control Engineering, ICMCE 2023, Athens, Yunanistan, 29 - 31 Ocak 2023, ss.159-171
2. **Deep Learning for Assignment of Protein Secondary Structure Elements from C Coordinates**
Nasr K. A., Sekmen A., Bilgin B., Jones C., KOKU A. B.
2021 IEEE International Conference on Bioinformatics and Biomedicine, BIBM 2021, Virtual, Online, Amerika Birleşik Devletleri, 9 - 12 Aralık 2021, ss.2546-2552
 3. **Automatic Extraction of the Non-Urban Roads from Satellite Images using Artificial Neural Network**
GHAZIANI M., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
8th International Symposium on Innovative Technologies in Engineering and Science, Bursa, Türkiye, 23 - 25 Ekim 2020, cilt.3, sa.96, ss.491-500
 4. **Slippage Estimation of Two Wheeled Mobile Robot Using Recurrent Deep Neural Network**
Özçil O., Koku A. B., Konukseven E. İ.
2019 International Conference on Artificial Intelligence, Robotics and Control, AIRC 2019, Cairo, Mısır, 14 - 16 Aralık 2019, ss.7-13
 5. **Pose Invariant People Detection in Point Clouds for Mobile Robots**
Hacinecipoglu A., Konukseven E. İ., Koku A. B.
2019 The 3rd International Conference on Advances in Artificial Intelligence (ICAAI 2019), İstanbul, Türkiye, 26 - 28 Ekim 2019, ss.1-7
 6. **Behavior-Based Approach for Cooperative Control of a Haptic-driven Mobile Robot**
Mohamadi Y., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
23rd International Conference on Mechatronics Technology (ICMT), Salerno, İtalya, 23 - 26 Ekim 2019
 7. **Slippage Estimation of a two wheeled Mobile Robot using Feedforward Deep Neural Network**
ÖZÇİL İ., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
ICCAMMEN 2018, 1st International Conference on Advances in Mechanical and Mechatronics Engineering, Ankara, Türkiye, 8 - 09 Kasım 2018
 8. **Enhanced Deep Learning with Improved Feature Subspace Separation**
PARLAKTUNA M., SEKMEN a., KOKU A. B., ABDUL MALEK A.
International Conference on Artificial Intelligence and Data Processing (IDAP 2018), Malatya, Türkiye, 28 - 30 Eylül 2018
 9. **To Train or not to Train**
KOKU A. B., ÇAKIR A., PARLAKTUNA M., SEKMEN A.
14th IEEE International Conference on Control and Automation, ICCA 2018, Alaska, Amerika Birleşik Devletleri, 12 - 15 Haziran 2018, ss.835-840
 10. **Lazer Mesafe Ölçümü ve Görsel Veri Kullanarak Adaptif Yol Bulma**
DEMİR S. Ö., ERTOP t. e., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
Türkiye Robotbilim Konferansı - TORK 2018, İstanbul, Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018
 11. **Optik Fare Algılayıcılarının Mobil Robotlarda Kullanılarak Konum Tahminlerinin İyileştirilmesi**
ÖZÇİL İ., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
TORK 2018, Türkiye Robot Bilim Konferansı, İstanbul, Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018
 12. **Lazer Mesafe Ölçümü ve Görsel Veri Kullanarak Adaptif Yol Bulma**
DEMİR S. Ö., ERTOP T. E., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
TORK 2018 Türkiye Robotbilim Konferansı, İstanbul, Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018
 13. **Principal Coordinate Clustering**
SEKMEN a., ALDROUBİ A., HAMM K., KOKU A. B.
IEEE International Conference on Big Data 2017 (IEEE Big Data2017), Boston, Amerika Birleşik Devletleri, 11 - 14 Aralık 2017
 14. **Unsupervised Deep Learning for Subspace Clustering**
SEKMEN a., KOKU A. B., PARLAKTUNA M., ABDULMALEK A., VANAMALA N.
IEEE International Conference on Big Data 2017 (IEEE Big Data2017), Boston, Amerika Birleşik Devletleri, 11 - 14 Aralık 2017
 15. **An Adaptive Approach for Road Boundary Detection Using 2D LIDAR Sensor**

Demir S. O., Ertop T. E., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.

IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI), Daegu, Güney Kore, 16 - 18 Kasım 2017, ss.206-211

16. **Matrix resconstruction: Skeleton decomposition versus singular value decomposition**
SEKMEN a., ALDROUBİ A., KOKU A. B., HAMM K.
International Symposium on Performance Evaluation of Computer and Telecommunication Systems (SPECTS), Seattle, Amerika Birleşik Devletleri, 9 - 12 Temmuz 2017, ss.535-542
17. **Skeleton Decomposition Analysis for Subspace Clustering**
Sekmen A., Aldroubi A., Koku A. B.
4th IEEE International Conference on Big Data (Big Data), Washington, Kiribati, 5 - 08 Aralık 2016, ss.1841-1848
18. **Kapalı Alanlarda Robot Konumlaması için Stereo Görüntüler ve Eylemsizlik Duyucusu Kullanılarak Kamera Yörüngesinin Kestirilmesi**
HORASAN A., İSMAİL E., DÖLEN M., KOKU A. B.
Türkiye Robotbilim Konferansı (ToRK-2016), İstanbul, Türkiye, 2 - 03 Kasım 2016, cilt.1
19. **A Conditional Coverage Path Planning Method for an Autonomous Lawn Mower**
KAROL A., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B., ÇİÇEK S.
17. Uluslararası Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Bursa, Türkiye, 12 - 15 Temmuz 2016
20. **2 Boyutlu ve 3 Boyutlu Görsel Geri Beslemenin ve Ekran Büyüklüğünün Uzaktan Araç Kontrolü Üzeindeki Etkisi**
ÖLMEZ H., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK14), Kocaeli, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2014, ss.523-527
21. **Üç Boyutlu Haritalama ve Konumlama Uygulamaları için Donanım ve Yazılım Platformu Geliştirilmesi**
HACINECİPOĞLU A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK14), Kocaeli, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2014, ss.573-577
22. **A New Hardware-in-the-Loop Simulator for Control Engineering Education**
USENMEZ S., YAMAN U., DOLEN M., KOKU A. B.
IEEE Global Engineering Education Conference, İstanbul, Türkiye, 3 - 05 Nisan 2014, ss.1-8
23. **Manuel Sürülen Platform Üzerinde SLAM Uygulaması**
HACINECİPOĞLU A., DEMİR S. Ö., UĞURLU M. Ç., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Türkiye Otonom Robotlar Konferansı (TORK), Türkiye, 01 Ocak 2014
24. **Hareketli Robot Dinamik Modelinin Tekerlek Kuvvetleri Kullanılarak İyileştirilmesi**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK13), Malatya, Türkiye, 26 - 28 Eylül 2013
25. **Hareket Denetimi Uygulamalarında Kullanılan Sayısal Filtrelerin FPGA ile Gerçekleştirilmesi**
YAMAN U., MUTLU B. R., DÖLEN M., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK13), Malatya, Türkiye, 26 - 28 Eylül 2013, ss.388-393
26. **A Comparative Study on Distance Metrics in Self- Supervised Unstructured Road Detection Domain**
ÖZÜTEMİZ K. B., HACINECİPOĞLU A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Mechatronics and Machine Vision in Practice, M2VIP, 2013, Ankara, Türkiye, 20 Eylül 2013
27. **Histogram-Based Thresholding Method for Extracting Non- Urban Roads from Satellite Images**
GHAZİANİ M., MOHAMADİ Y., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
Mechatronics and Machine Vision in Practice, M2VIP, 2013, Ankara, Türkiye, 20 Eylül 2013
28. **A Histogram-based Thresholding Method for Extracting non-urban Roads from Satellite Images**
GHAZİANİ M., MOHAMADİ Y., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
The 20th Int. Conf. on Mechatronics and Machine Vision in Practice- M2ViP, 18 - 20 Eylül 2013
29. **Adaptive unstructured road detection using close range stereo vision**
ÖZÜTEMİZ K. B., Hacinecipoglu A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
2013 9th Asian Control Conference, ASCC 2013, İstanbul, Türkiye, 23 - 26 Haziran 2013
30. **Self-learning Road Detection with Stereo Vision**
Ozudemiz K. B., Hacinecipoglu A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
21st Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), CYPRUS, 24 - 26 Nisan 2013

31. **Stereo Görüntü ile Kendi Kendine Öğrenen Yol Saptama**
ÖZÜTEMİZ K. B., HACİNECİPOĞLU A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU13), Girne, Kıbrıs (Kktc), 23 - 25 Nisan 2013
32. **Extraction of unstructured roads from satellite images using binary image segmentation**
GHAZİANI M., MOHAMADI Y., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU13), Girne, Kıbrıs (Kktc), 23 - 25 Nisan 2013
33. **Evaluation of Haptic Feedback Cues on Vehicle Teleoperation Performance in an Obstacle Avoidance Scenario**
HACİNECİPOĞLU A., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
IEEE World Haptics Conference (WHC), Daejeon, Güney Kore, 14 - 18 Nisan 2013, ss.689-694
34. **A New Hardware-in-the-Loop Simulator for CNC Machine Applications**
USENMEZ S., MUTLU B. R., YAMAN U., KILIÇ E., DÖLEN M., KOKU A. B.
IEEE International Conference on Mechatronics (ICM), Vicenza, İtalya, 27 Şubat - 01 Mart 2013
35. **Mobil Robotlar için Tarama Platformunun Tasarımı ve Uygulaması**
ASLAN G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
TİMAK 2012 - Tasarım İmalat ve Analiz Kongresi, Balıkesir, Türkiye, 29 - 30 Kasım 2012
36. **Yapay Sinir Ağ Modellerinin Valf Denetimli Hidrolik Bir Sistemin Uzun Süreli Basınç Tahmininde Kullanılması**
KILIÇ E., ÇALIŞKAN H., DÖLEN M., KOKU A. B., BALKAN R. T.
VI. Ulusal Hidrolik Pnömatik Kongresi, İzmir, Türkiye, 12 - 15 Ekim 2011
37. **Comparison of Kinect and Bumblebee2 in Indoor Environments**
TARÇIN S., ÖZÜTEMİZ K. B., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
12th International Workshop on Research and Education in Mechatronics (REM), Kocaeli, Türkiye, 15 - 16 Eylül 2011
38. **Long-term prediction of hydraulic system dynamics via structured recurrent neural networks**
KILIÇ E., DÖLEN M., KOKU A. B.
2011 IEEE International Conference on Mechatronics, ICM 2011, İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Nisan 2011, ss.330-335
39. **Rapid training data generation from image sequences for pattern recognition**
DİLAN R. A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
2011 IEEE International Conference on Mechatronics, ICM 2011, İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Nisan 2011, ss.457-462
40. **Experimental evaluation of cable drum systems as linear motion sensors**
KILIÇ E., DÖLEN M., KOKU A. B.
IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2011), 13 - 15 Nisan 2011, ss.666-671
41. **Decoding Process and Characterization Studies of a 2D Laser Scanning Range Finder**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
AzC IFToMM 2010 International Symposium of Mechanism and Machine Science, İzmir, Türkiye, 5 - 08 Ekim 2010, ss.295-299
42. **Geri Besleme Doğrusallaştırması Yöntemiyle Hareketli Robotlarda Düz Çizgi Takibi**
ŞAMİLOĞLU A. T., GAZİ V., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK10), Kocaeli, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2010
43. **Theoretical and experimental determination of dynamic friction coefficient for a cable-drum system**
BAYAR G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
3rd European Conference on Mechanism Science, EUCOMES 2010, Cluj-Napoca, Romanya, 14 - 18 Eylül 2010, cilt.5, ss.345-352
44. **Sliding Mode Control of a Power Screw Driven Positioning Table**
BAYAR G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
3rd International Conference on Advanced Design and Manufacture, Nottingham, Birleşik Krallık, 8 - 10 Eylül 2010, cilt.450, ss.325-328
45. **Design of Circling Around a Target Controllers for Mobile Robots by Feedback Linearization**
ŞAMİLOĞLU A. T., GAZİ V., KOKU A. B.
IFAC Workshop on Adaptation and Learning in Control and Signal Processing, 26 - 28 Ağustos 2010, cilt.43, ss.138-

46. **A novel command generation method with variable feedrate utilizing FPGA for motor drives**
Yarnan U., DÖLEN M., KOKU A. B.
2010 8th IEEE Workshop on Intelligent Solutions in Embedded Systems, WISES 2010, Heraklion, Yunanistan, 8 - 09 Temmuz 2010, ss.67-72
47. **A Novel Command Generation Method with Variable Feedrate utilizing FGPA for Motor Drives**
YAMAN U., DÖLEN M., KOKU A. B.
IEEE Workshop on Intelligent Solutions in Embedded Systems (WISES), Heraklion, Yunanistan, 8 - 09 Temmuz 2010, cilt.1, ss.67-72
48. **Development of a Steered Unmanned Ground Electric Vehicle Research Platform**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
International Unmanned Vehicles Workshop, İstanbul, Türkiye, 10 Haziran 2010, ss.117-124
49. **Hareketli Bir Platform İçin Yüzey Değişimlerinin Kayma Geçişleri Kullanılarak Bulunması**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
5. Otomotiv Teknolojileri Kongresi OTEKON 2010, Bursa, Türkiye, 7 - 08 Haziran 2010
50. **Direct Command Generation Methods for Servo-Motor Drives**
YAMAN U., MUTLU B. R., DÖLEN M., KOKU A. B.
12th International Conference on Electrical Machines and Systems, Tokyo, Japonya, 15 - 18 Kasım 2009, ss.1354-1359
51. **Performance Evaluation of Different Real-Time Motion Controller Topologies Implemented on a FPGA**
MUTLU B. R., YAMAN U., DÖLEN M., KOKU A. B.
12th International Conference on Electrical Machines and Systems, Tokyo, Japonya, 15 - 18 Kasım 2009, ss.902-907
52. **Real-time hardware-in-the-loop simulation of electrical machine systems using FPGAs**
ÜŞENMEZ S., DİLAN R., DÖLEN M., KOKU A. B.
12th International Conference on Electrical Machines and Systems, ICEMS 2009, Tokyo, Japonya, 15 - 18 Kasım 2009
53. **Kayan Kipli DC Motor Konum Denetiminin FPGA ile Gerçekleştirilmesi**
MUTLU B. R., YAMAN U., DÖLEN M., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK09), İstanbul, Türkiye, 13 - 16 Ekim 2009
54. **Gezer Bir Robot için Hedef Takibi ve Dairesel Yörüngede Seyir**
ŞAMILOĞLU A. T., GAZİ V., KOKU A. B., LEBLEBİCİOĞLU M. K.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK09), İstanbul, Türkiye, 13 - 16 Ekim 2009
55. **Bilgisayar Denetimli Takım Tezgahları için Dağıtık bir Hareket Denetim Sistemi**
KANBUROGLU F. A., KILIÇ E., DÖLEN M., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK09), İstanbul, Türkiye, 13 - 16 Ekim 2009
56. **Endüstriyel Kontrol Uygulamaları için Komut Üretim Yöntemleri**
YAMAN U., DÖLEN M., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK09), Türkiye, 13 - 16 Ekim 2009
57. **Bir Doğru Akım Motorunun FPGA Üzerinde Gerçek Zamanlı Benzetiminin Gerçekleştirilmesi**
ÜŞENMEZ s., DİLAN R. A., DÖLEN M., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK09), İstanbul, Türkiye, 13 - 16 Ekim 2009
58. **Endüstriyel Kontrol Uygulamaları İçin Komut Üretim Yöntemleri**
YAMAN U., DÖLEN M., KOKU A. B.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK2009, İstanbul, Türkiye, 13 - 16 Ekim 2009
59. **CoMoRAT: A Configurable All Terrain Mobile Robot**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
11th WSEAS International Conference on AUTOMATIC CONTROL, MODELLING and SIMULATION (ACMOS 'xx09), İstanbul, Türkiye, 30 Mayıs - 01 Haziran 2009, cilt.507
60. **Dişli Kayış Mekanizmalarında İletim Hatalarının İncelenmesi**

KILIÇ E., DÖLEN M., KOKU A. B.

Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK08), İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Kasım 2008

61. **Çoklu Robot Uygulamaları İçin Bir Deney Düzenegi**
ŞAMİLOĞLU A. T., ÇAYIRPUNAR Ö., GAZİ V., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK08), İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Kasım 2008
62. **Çevrimiçi Donanım Benzetimi için Yeni bir Yazılım Paketi: Cadmus**
ÜŞENMEZ s., DİLAN R. A., YAMAN U., MUTLU B. R., DÖLEN M., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK08), İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Kasım 2008
63. **Sayısal Kontrol Mühendisliği Eğitiminde Yeni Araçlar ve Yaklaşımlar**
MUTLU B. R., YAMAN U., ÜŞENMEZ s., DİLAN R. A., DÖLEN M., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK08), İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Kasım 2008
64. **Çevrimiçi Donanım Benzetimi İçin Yeni bir Yazılım Paketi Cadmus**
ÜŞENMEZ S., DİLAN R. A., YAMAN U., MUTLU B. R., DÖLEN M., KOKU A. B.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK2008, İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Kasım 2008, cilt.1, ss.685-691
65. **An Experimentail Set-up for Multi-Robot Applications**
ŞAMİLOĞLU A. T., ÇAYIRPUNAR Ö., GAZİ V., KOKU A. B.
Int. Conf. on Simulation, Modeling and Programming for Autonomous Robots (SIMPAN) 2008, 3 - 04 Kasım 2008, ss.539-550
66. **Mobile Robot Heading Adjustment Using Radial Basis Function Neural Networks Controller and Reinforcement Learning**
BAYAR G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
4TH WSEAS/IASME INTERNATIONAL CONFERENCE ON DYNAMICAL SYSTEMS AND CONTROLS, 26 - 28 Ekim 2008, ss.169-174
67. **Global Urban Localization of Outdoor Mobile Robots Using Satellite Images**
DOĞRUER C. U., Koku B., DÖLEN M.
IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Nice, Fransa, 22 - 26 Eylül 2008, ss.3927-3928
68. **Design and Implementation of a Modular and Open-For-Development Rapid Prototyping System**
YARKINOĞLU O., YAZICIOĞLU F., Söylemez E., KOKU A. B.
Proc. of the 13th International Conference on Machine Design and Production (UMTIK 2008), İstanbul, Türkiye, 3 - 05 Eylül 2008
69. **Graduate Student Education in Discrete-time Control**
YAMAN U., ÜŞENMEZ s., MUTLU B. R., DÖLEN M., KOKU A. B.
Proc. of the 13th International Conference on Machine Design and Production (UMTIK 2008), İstanbul, Türkiye, 3 - 05 Eylül 2008
70. **i-RoK: A Human Like Robotic Head**
ÖLÇÜCÜOĞLU O., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
7th IEEE/RAS International Conference on Humanoid Robots, Pennsylvania, Amerika Birleşik Devletleri, 29 Eylül - 01 Aralık 2007, ss.442-446
71. **A novel soft-computing technique to segment satellite images for mobile robot localization and navigation**
DOĞRUER C. U., Koku B., DÖLEN M.
2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2007, San Diego, CA, Amerika Birleşik Devletleri, 29 Ekim - 02 Kasım 2007, ss.2077-2082
72. **Kendinden İtmeli Parçacık Sistemlerinde Üç Farklı Ortak Yön Bulma Stratejisi: Bölüm 2-Eş Zamansız Model**
ŞAMİLOĞLU A. T., GAZİ V., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK07), İstanbul, Türkiye, 5 - 07 Eylül 2007
73. **Kendinden İtmeli Parçacık Sistemlerinde Üç Farklı Ortak Yön Bulma Stratejisi: Bölüm 1-Eş Zamanlı Model**
ŞAMİLOĞLU A. T., GAZİ V., KOKU A. B.

- Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK07), İstanbul, Türkiye, 5 - 07 Eylül 2007
74. **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
75. **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
76. **Gezgin Robotların Görüntü Tabanlı Pozisyon Kestirimi**
KOKU A. B., TORA H.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK06), Ankara, Türkiye, 6 - 08 Kasım 2006
77. **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
78. **Sürü Robotbilimi ve Çok-Erkinli Sistemlerdeki Koordinasyon Problemleri**
ŞAMİLOĞLU A. T., GAZİ V., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK06), Ankara, Türkiye, 6 - 08 Kasım 2006
79. **Effects of asynchronism and neighborhood size on clustering in self-propelled particle systems**
Şamiloğlu A. T., Gazi V., KOKU A. B.
ISCIS 2006: 21th International Symposium on Computer and Information Sciences, İstanbul, Türkiye, 1 - 03 Kasım 2006, ss.665-676
80. **Asynchronous cyclic pursuit**
Şamiloğlu A. T., Gazi V., Koku B.
9th International Conference on Simulation of Adaptive Behavior, SAB 2006, Rome, İtalya, 25 - 29 Eylül 2006, ss.667-678
81. **Askeri Amaçlı Hareketli Robot Platformu Tasarımı**
BAYAR G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
3. Savunma Teknolojileri Kongresi SAVTEK 06, Ankara, Türkiye, 29 - 30 Haziran 2006
82. **Experiences From Two Consecutive Senior Level Mechatronic Courses: Enhancing Creativity Through Design**
AKÖNER M., KOKU A. B., AZGIN K.
MECHATRONICS 2006: The 10th Mechatronics Forum Biennial International Conference, Malvern, PA, Amerika Birleşik Devletleri, 19 - 21 Haziran 2006
83. **A Vision Based Optical Dead-Reckoning System**
TORA H., KOKU A. B., SEKMEN a.
MECHATRONICS 2006: The 10th Mechatronics Forum Biennial International Conference, Malvern, PA, Amerika Birleşik Devletleri, 19 - 21 Haziran 2006
84. **ARAŞTIRMA AMAÇLI MODULER BİR HAREKETLİ ROBOT PLATFORMU TASARIMI**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
TİMAK 2006 - Tasarım İmalat ve Analiz Kongresi ve CAD-CAM Günleri 'xx06, Balıkesir, Türkiye, 26 - 28 Nisan 2006
85. **Antropomorfik Bir Robot Boyun/Baş Tasarımı**
ÖLÇÜCÜOĞLU O., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
TİMAK 2006 - Tasarım İmalat ve Analiz Kongresi ve CAD-CAM Günleri 'xx06, Balıkesir, Türkiye, 26 - 28 Nisan 2006
86. **Arastirma Amaçlı Modüler bir Hareketli Robot Platformu Tasarimi**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
TİMAK-Tasarım İmalat Analiz Kongresi, Balıkesir, Türkiye, 26 - 28 Nisan 2006, ss.443-451
87. **Evaluation of egocentric navigation methods**
ALTUN K., KOKU A. B.
14th IEEE Workshop on Robot and Human Interactive Communication, RO-MAN 2005, Nashville, TN, Amerika Birleşik Devletleri, 13 - 15 Ağustos 2005, cilt.2005, ss.396-401
88. **A Software Package to Facilitate Teaching Introductory Level Mechatronics**
BAYAR G., ÖLÇÜCÜOĞLU O., KOKU A. B., SEKMEN a.

ASEE Annual Conference, Portland, OR, Amerika Birleşik Devletleri, 12 - 15 Haziran 2005

89. **Knowledge-sharing techniques for Egocentric Navigation**
KESKİNPALA T., KOKU A. B., WİLKES D. M., KAWAMURA k.
SMC'xx03 Conference Proceedings. 2003 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics.
Conference Theme - System Security and Assurance (Cat. No.03CH37483), Washington, DC, USA, 5 - 08 Ekim 2003,
ss.2469-2476
90. **Human robot interaction via cellular phones**
SEKMEN a., KOKU A. B., ZEİNSABATTO S.
SMC'xx03 Conference Proceedings. 2003 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics.
Conference Theme - System Security and Assurance (Cat. No.03CH37483), Washington, Amerika Birleşik
Devletleri, 5 - 08 Ekim 2003, ss.3937-3942
91. **A novel approach for robot homing**
KOKU A. B., SEKMEN a., WİLKES D. M.
Proceedings of 2003 IEEE Conference on Control Applications, 2003. CCA 2003., Istanbul, Turkey, 25 - 27 Haziran
2003
92. **Development of a desktop robot for robotics education**
Sekmen A., Koku A. B.
6th World Multi-Conference on Systemics, Cybernetics and Informatics (SCI 2002)/8th International Conference
on Information Systems Analysis and Synthesis (ISAS 2002), Florida, Amerika Birleşik Devletleri, 14 - 18 Temmuz
2002, ss.300-305
93. **Color-based object tracking to improve mobile robot navigation**
Keskinpala T., Koku A. B., Keskinpala H.
6th World Multi-Conference on Systemics, Cybernetics and Informatics (SCI 2002)/8th International Conference
on Information Systems Analysis and Synthesis (ISAS 2002), Florida, Amerika Birleşik Devletleri, 14 - 18 Temmuz
2002, ss.40-45
94. **Enhancing a human-robot interface using sensory egosphere**
JOHNSON C., Koku A. B., KAWAMURA K., Peters R.
19th IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), Washington, Kiribati, 11 - 15 Mayıs 2002,
ss.4132-4137
95. **Perception-based navigation for mobile robots**
Kawamura K., Wilkes D., Koku A. B., Keskinpala T.
Workshop on Multi-Robot Systems, Washington, Kiribati, 01 Mart 2002, ss.225-234
96. **Toward perception-based navigation using EgoSphere**
Kawamura K., Peters II R., Wilkes D., Koku A. B., Sekmen A.
Mobile Robots XVI, Newton, MA, Amerika Birleşik Devletleri, 29 - 30 Ekim 2001, cilt.4573, ss.137-147
97. **Important factors in mobile robot user interface design**
Sekmen A., Goldman S., Koku A. B., Zein-Sabatto S., Wilkes M.
5th World Multi-Conference on Systemics, Cybernetics and Informatics (SCI2001)/7th International Conference on
Information Systems Analysis and Synthesis (ISAS 2001), Florida, Amerika Birleşik Devletleri, 22 - 25 Temmuz
2001, ss.305-310
98. **Towards socially acceptable robots**
Koku A. B., SEKMEN A., ALFORD A.
IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, Tennessee, Amerika Birleşik Devletleri, 8 - 11
Ekim 2000, ss.894-899
99. **Comparison of soft-computing and conventional methodologies in control of servo systems**
EFE M. Ö., Koku A. B., KAYNAK O.
24th Annual Conference of the IEEE Industrial-Electronics-Society, Aachen, Almanya, 31 Ağustos - 04 Eylül 1998,
ss.75-80

Ansiklopedide Bölümler

1. Türkiye Bilişim Ansiklopedisi

KOKU A. B., KAYNAK O.

Papatya Bilim, ss., 2006

Akademik İdari Deneyim

2008 - 2011	Bölüm Başkan Yardımcısı	Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü
-------------	------------------------------------	---

Verdiği Dersler

Design of Intelligent Machines, Yüksek Lisans, 2021 - 2022, 2020 - 2021

MECHATRONIC DESIGN, Lisans, 2019 - 2020, 2017 - 2018

INTRODUCTION TO MECHATRONICS, Lisans, 2020 - 2021, 2019 - 2020, 2018 - 2019

COMPUTER CONTROL OF MACHINES, Yüksek Lisans, 2019 - 2020

MECHATRONIC COMPONENTS AND INSTRUMENTATION, Lisans, 2019 - 2020

Yönetilen Tezler

KOKU A. B., Development of synthetic and real-world pose estimation dataset to be used in human tracking system, Yüksek Lisans, M.ERSOY(Öğrenci), 2022

KOKU A. B., Precise external positioning of machine tools using angular measurements from digital cameras, Yüksek Lisans, İ.EGE(Öğrenci), 2022

KOKU A. B., Topological navigation algorithm design and analysis using spherical images, Yüksek Lisans, Y.ŞAHİN(Öğrenci), 2022

KOKU A. B., Development of an indoor reactive topological navigation method using spherical images, Yüksek Lisans, Y.ŞAHİN(Öğrenci), 2021

Koku A. B., OUTDOOR LOCALIZATION OF A ROBOTIC PLATFORM USING PANAROMIC IMAGES, Yüksek Lisans, G.CEREN(Öğrenci), 2021

Koku A. B., DEEP LEARNING APPLICATIONS IN MECHATRONICS, Yüksek Lisans, H.MATPAN(Öğrenci), 2021

Konukseven E. İ., Koku A. B., OBSTACLE AVOIDANCE CONTROL FOR A HUMAN-OPERATED MOBILE ROBOT, Yüksek Lisans, Y.MOHAMADI(Öğrenci), 2019

Konukseven E. İ., Koku A. B., HUMAN AWARE NAVIGATION OF A MOBILE ROBOT IN CROWDED DYNAMIC ENVIRONMENTS, Doktora, A.HACINECİPOĞLU(Öğrenci), 2019

KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., Slippage estimation of a two wheeled mobile robot using deep neural network, Yüksek Lisans, İ.ÖZÇİL(Öğrenci), 2018

KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., Adaptive structured and unstructured road detection using LIDAR and dome-camera, Yüksek Lisans, S.ÖZGÜN(Öğrenci), 2017

KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., Realization of virtual fluid environment on a robotic gait trainer for therapeutic purposes, Yüksek Lisans, T.EFE(Öğrenci), 2017

KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., A CONDITIONAL COVERAGE PATH PLANNING METHOD FOR AN AUTONOMOUS LAWN MOWER, Yüksek Lisans, A.KAROL(Öğrenci), 2016

KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., Development of a mobile robot platform to be used in mobile robot research, Yüksek Lisans, M.KASIM(Öğrenci), 2013

KOKU A. B., Fast feature extraction from 3D point cloud, Yüksek Lisans, S.TARÇIN(Öğrenci), 2013

KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., GPU-accelerated adaptive unstructured road detection using close range stereo vision,

Yüksek Lisans, K.BUĞRA(Öğrenci), 2013

KOKU A. B., Decentralized coordination and control in robotic swarms, Doktora, A.TÖRE(Öğrenci), 2012

KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B., Bir insansız kara aracının kuvvet geri besleme destekli uzaktan kontrolü için elektrik ve kontrol sisteminin geliştirilmesi, Yüksek Lisans, A.Hacnecipoglu(Öğrenci), 2012

KOKU A. B., Trajectory tracking control of unmanned ground vehicles in mixed terrain, Doktora, G.BAYAR(Öğrenci), 2012

KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B., Mobil robotlar için tarama platformunun tasarımı ve uygulaması, Yüksek Lisans, G.Aslan(Öğrenci), 2012

KOKU A. B., DÖLEN M., Design of an integrated hardware-in-the-loop simulation system, Yüksek Lisans, S.ÜŞENMEZ(Öğrenci), 2010

KOKU A. B., Design, development and manufacturing of an all terrain modular robot platform, Yüksek Lisans, M.CİHANGİR(Öğrenci), 2010

KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B., Unstructured road recognition and following for mobile robots via image processing using anns, Yüksek Lisans, R.AŞKIN(Öğrenci), 2010

KOKU A. B., Uydu görüntüleri kullanarak, bir arazi mobil robotunun evrensel yerselleştirilmesi, Doktora, C.Ulaş(Öğrenci), 2009

KOKU A. B., DÖLEN M., Global urban localization of an outdoor mobiler robot using satellite images, Doktora, C.ULAŞ(Öğrenci), 2009

KOKU A. B., Posterior pelvik tilt egzersizin daha verimli hale getirilebilmesi için görsel geri bildirim sağlanması, Yüksek Lisans, E.Tomsuk(Öğrenci), 2008

KOKU A. B., Enhancing posterior pelvic tilt exercise by motivation inducing feedback to the patient, Yüksek Lisans, E.TOMSUK(Öğrenci), 2008

KOKU A. B., Guidelines for building experimental mobile robots with off-the-shelf components, Yüksek Lisans, A.GÜRCAN(Öğrenci), 2008

KOKU A. B., Mekatronik eğitimi ve araştırmaları için modüler tümleşik sistem tasarımı / uygulanması., Yüksek Lisans, A.Özgü(Öğrenci), 2007

KOKU A. B., Design of an image acquisition setup for mimic tracking, Yüksek Lisans, Ö.MİNE(Öğrenci), 2007

KOKU A. B., Human-like robot head design, Yüksek Lisans, O.ÖLÇÜCÜOĞLU(Öğrenci), 2007

KOKU A. B., Katı serbest formlu inşa yöntemleri için bilgisayar destekli üretim verisi oluşturulması, Yüksek Lisans, O.Yarkinoğlu(Öğrenci), 2007

KOKU A. B., DÖLEN M., Modular embedded system design/implementation for mechatronics education and research, Yüksek Lisans, A.ÖZGÜ(Öğrenci), 2007

KOKU A. B., SÖYLEMEZ E., Computer aided manufacturing (CAM) data generation for solid freeform fabricaton, Yüksek Lisans, O.YARKINOĞLU(Öğrenci), 2007

KOKU A. B., Configurable robot base design for mixed terrain applications, Yüksek Lisans, G.BAYAR(Öğrenci), 2005

Patent

KOKU A. B., Görsel dikkat ölçme sistemi, Patent, BÖLÜM A İnsan İhtiyaçları, Standart Tescil, 2016

KOKU A. B., SÜMER H. C., İki kol koordinasyon sistemi, Patent, BÖLÜM A İnsan İhtiyaçları, Standart Tescil, 2015

KOKU A. B., Çift yönlü çalışan süspansiyon, Patent, BÖLÜM F Makine Mühendisliği; Aydınlatma; Isıtma; Silahlar; Tahrip Malzemeleri, Standart Tescil, 2013

KOKU A. B., Hız ve mesafe tahmini test cihazı, Patent, BÖLÜM A İnsan İhtiyaçları, Standart Tescil, 2012

KOKU A. B., Tepki hızı tespit cihazı, Patent, BÖLÜM A İnsan İhtiyaçları, Standart Tescil, 2012

KOKU A. B., Kordinasyon ve hakimiyet test cihazı, Patent, BÖLÜM A İnsan İhtiyaçları, Standart Tescil, 2012

Metrikler

Yayın: 135

Atıf (WoS): 279

Atıf (Scopus): 468

H-İndeks (WoS): 9

H-İndeks (Scopus): 10

Araştırma Alanları

Sinirsel Ağlar, Makina Mühendisliği, Makina Teorisi ve Dinamiđi, Robotik, Mekatronik, Mühendislik ve Teknoloji

Akademi Dışı Deneyim

TÜBİTAK