

Arş. Gör. MEHMET MUTLU

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 312 210 2077](tel:+903122102077)

E-posta: mumehmet@metu.edu.tr

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

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: 7CfjMukAAAAJ

ORCID: 0000-0002-7763-1981

Publons / Web Of Science ResearcherID: ABA-3676-2020

Eğitim Bilgileri

Lisans, Hacettepe Üniversitesi, Edebiyat Fakültesi, Alman Dili Ve Edebiyatı Bölümü, Türkiye 2013 - 2019

Yüksek Lisans, Hacettepe Üniversitesi, Sosyal Bilimler Enstitüsü, İletişim A.B.D., Türkiye 2008 - 2011

Lisans, Anadolu Üniversitesi, İletişim Bilimleri Fakültesi, Basın Ve Yayın Bölümü, Türkiye 2005 - 2009

Lisans, Anadolu Üniversitesi, Edebiyat Fakültesi, Sosyoloji Bölümü, Türkiye 2003 - 2007

Yabancı Diller

Almanca, C1 İleri

Araştırma Alanları

Sosyal ve Beşeri Bilimler

Akademik Unvanlar / Görevler

Araştırma Görevlisi, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, İktisadi ve İdari Bilimler Fakültesi, Siyaset Bilimi ve Kamu Yönetimi Bölümü, 2021 - Devam Ediyor

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- Lagrangian based mathematical modeling and experimental validation of a planar stabilized platform for mobile systems**
Rohani B., YAZICIOĞLU Y., MUTLU M., Ogucu O., Akgul E., SARANLI A.
JOURNAL OF COMPUTATIONAL AND APPLIED MATHEMATICS, cilt.259, ss.955-964, 2014 (SCI-Expanded)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- A Real-Time Inertial Motion Blur Metric: Application to Frame Triggering Based Motion Blur Minimization**

Mutlu M., SARANLI A., SARANLI U.

IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), Hong Kong, PEOPLES R CHINA, 31 Mayıs - 07 Haziran 2014, ss.671-676

II. A Real-Time Inertial Motion Blur Metric

Mutlu M., SARANLI A., SARANLI U.

22nd IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.2225-2228

III. A comparative evaluation of adaptive and non-adaptive Sliding Mode, LQR & PID control for platform stabilization

Akgul E., MUTLU M., SARANLI A., YAZICIOĞLU Y.

2012 IEEE International Conference on Control Applications, CCA 2012, Dubrovnik, Hırvatistan, 3 - 05 Ekim 2012, ss.1547-1552

IV. A Comparative Evaluation of Adaptive and Non-adaptive Sliding Mode, LQR & PID Control for Platform Stabilization

Akgul E., MUTLU M., SARANLI A., YAZICIOĞLU Y.

IEEE International Conference on Control Applications (CCA) Part of 6th IEEE Multi-Conference on Systems and Control (IEEE MSC), Dubrovnik, Hırvatistan, 3 - 05 Ekim 2012, ss.1547-1552

Metrikler

Yayın: 5

Atıf (WoS): 14

Atıf (Scopus): 12

H-İndeks (WoS): 3

H-İndeks (Scopus): 3