

Kişisel Bilgiler

E-posta: vbakirci@metu.edu.tr

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

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: C60H4-UAAAAJ

ORCID: 0000-0002-1170-5327

Publons / Web Of Science ResearcherID: L-7042-2015

ScopusID: 57189384645

Yoksis Araştırmacı ID: 31966

Araştırma Alanları

Makina Dinamiği , Sistem Dinamiği ve Kontrolü , Mekanizmalar , Robotik , Mekatronik , Dinamik Sistemlerin Modellenmesi ve Benzetimi, Algılayıcılar/ Elektrooptik Teknolojiler

Akademik Unvanlar / Görevler

Öğretim Görevlisi Dr., Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Rektörlük, Robotik ve Yapay Zeka Teknolojileri Uygulama ve Araştırma Merkezi, 2021 - Devam Ediyor

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **OPTIMAL PID CONTROLLER DESIGN FOR TRAJECTORY TRACKING OF A DODECAROTOR UAV BASED ON GREY WOLF OPTIMIZER**
YILDIRIM Ş., ÇABUK N., BAKIRCIOĞLU V.
Konya mühendislik bilimleri dergisi (Online), cilt.11, sa.1, ss.10-20, 2023 (Hakemli Dergi)
- II. **A Literature Review on Walking Strategies of Legged Robots**
Bakircioglu V., Kalyoncu M.
JOURNAL OF POLYTECHNIC-POLITEKNIK DERGİSİ, cilt.23, sa.4, ss.961-986, 2020 (ESCI)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Experimental Investigation of the Effect of Mass Load on Flight Performance of an Octorotor and Dodecarotor UAV**
YILDIRIM Ş., Çabuk N., Bakircioğlu V.
1st International Conference on Innovation in Engineering, ICIE 2021, Guimarães, Portekiz, 28 - 30 Haziran 2021, ss.81-89
- II. **Adaptive neural-network based fuzzy logic (ANFIS) based trajectory controller design for one leg of a quadruped robot**
Bakircioğlu V., Arif Şen M., Kalyoncu M.
5th International Conference on Mechatronics and Control Engineering, ICMCE 2016, Venice, İtalya, 14 - 17 Aralık 2016, ss.82-85

III. Performances comparison of the bees algorithm and genetic algorithm for PID controller tuning

Arif Şen M., Bakircioğlu V., Kalyoncu M.

5th International Conference on Mechatronics and Control Engineering, ICMCE 2016, Venice, İtalya, 14 - 17 Aralık 2016, ss.126-130

IV. Optimization of PID controller based on The Bees Algorithm for one leg of a quadruped robot

Bakircioglu V., Sen M. A., Kalyoncu M.

3rd International Conference on Control, Mechatronics and Automation (ICCMA), Barcelona, İspanya, 21 - 22 Aralık 2015, cilt.42

Metrikler

Yayın: 10

Atıf (WoS): 11

Atıf (Scopus): 21

H-İndeks (WoS): 2

H-İndeks (Scopus): 3