

**BİLECİK ŞEYH EDEBALI ÜNİVERSİTESİ****AKADEMİK ÖZGEÇMİŞ FORMU**

<b>KİŞİSEL BİLGİLER</b>			
<b>Adı Soyadı</b>	Tolga YÜKSEL		
<b>Ünvanı</b>	Yrd. Doç. Dr.		
<b>Birimi</b>	Mühendislik Fakültesi/ Elektrik Elektronik Mühendisliği		
<b>Doğum Tarihi</b>	23.10.1980		
<b>E-Posta</b>	tolga.yuksel	@bilecik.edu.tr	
<b>EĞİTİM DURUMU</b>			
<b>Derece</b>	<b>Bölüm / Program</b>	<b>Üniversite</b>	<b>Yıl</b>
Lisans	Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü	Ondokuz Mayıs Üniversitesi	1998-2002
Y. Lisans	Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü	Ondokuz Mayıs Üniversitesi	2002-2004
Doktora / S.Yeterlilik	Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü	Ondokuz Mayıs Üniversitesi	2005-2010
<b>ALMIŞ OLDUĞU AKADEMİK VEYA İDARİ GÖREVLER</b>			
<b>Görev Ünvanı</b>	<b>Görev Yeri</b>	<b>Yıl</b>	
Araş. Gör.	Elektrik-Elektronik Mühendisliği, Ondokuz Mayıs Üniversitesi	2002-2004	
Araş. Gör.	Elektrik-Elektronik Mühendisliği, Ondokuz Mayıs Üniversitesi	2007-2010	
Yrd. Doç. Dr.	Elektrik-Elektronik Mühendisliği, Bilecik Şeyh Edebali Üniversitesi	2011	
<b>VERMİŞ OLDUĞU DERSLER (Son 2 Yıl)</b>			
<b>Dönemi</b>	<b>Dersin Adı</b>	<b>Haftalık Saati</b>	<b>Öğrenci Sayısı</b>
2010-2011	Devre Analizi-II	3+1	
2010-2011	Ölçme Laboratuvarı-B	1+3	
2010-2011	Grafik ve Animasyon	3+1	
2010-2011	Visual Basic Programlama-II	3+1	
2010-2011	Mikro Bilgisayar Sistemleri ve Assembler	3+1	
2010-2011	Simülasyon	2+1	

2011-2012	Elektrik Devre Temelleri	3+1	
2011-2012	Devre Analizi	3+1	
2011-2012	Güç Elektroniği	3	
2011-2012	İşaret ve Sistemler	3	
2011-2012	Sayısal İşaret İşleme	3	
2011-2012	Robotik Sistemler ve Uyg.	3	
2012-2013	Elektrik Devre Temelleri	3+1	
2012-2013	Devre Analizi	3+1	
2012-2013	Robotik Sistemler ve Uyg.	3	
2012-2013	Otomatik Kontrol Sistemleri	3	

### TEZ YÖNETİMİ

#### Yüksek Lisans

Konu	Tez Sahibi	Yıl
"Akıllı Sistemler Kullanılarak Güç Sistemlerinde Yük Tahmini Analizi ve Uygulaması"	İdil Işıklı Esener	2012

#### Doktora

Konu	Tez Sahibi	Yıl

### AKADEMİK ÇALIŞMALARI

#### Tezler

Derecesi	Konu	Yıl
Yüksek Lisans	"Özel Amaçlı Gezgin Robotların Denetimi", O.M.Ü.	2002-2004
Doktora	"Yapay Zeka Yöntemleriyle Robotlarda Model Temelli Arıza Yalıtımı ve Arızaya Dayanıklı Denetim", O.M.Ü.	2005-2010

#### Projeler

Projenin Adı	Projedeki Görevi	Görev Süresi	Yıl
--------------	------------------	--------------	-----

"IR LED'Lİ Kamera İle Gece Görüşlü Mobil Robot Platformu Tasarımı ve Gerçeklenmesi"	Yürütücü	18 ay	2011-2012
"Yapay Zeka Yöntemleri ile Robotlarda Model Temelli Arıza Yalıtımı ve Arızaya Dayanıklı Denetim", O.M.Ü. Lisansüstü Tezleri Destekleme Programı Projesi	Araştırmacı	18 ay	2009-2010
"Robot Denetimi İçin Yazılım ve Donanım Geliştirilmesi", O.M.Ü.	Araştırmacı	24 ay	2003-2005

Bilimsel Araştırma Projesi			
Kitapları			
Kitabın Adı	Yayınevi	ISBN	Yıl
1. T. Yüksel, A. Sezgin, "Model Based FDI Schemes For Robot Manipulators Using Soft Computing Techniques", <i>Fault Detection</i> , Mayıs-2010 <b>(2 atıf)</b>	IN-TECH Publishing	978-953-307-037-7	2010
Uluslararası Dergilerde Yayımlanan Makaleler			
1. İ. I. Esener, T. Yüksel, M. Kurban, "Short-term load forecasting without meteorological data using AI based structures", <i>Turkish Journal of Electrical Engineering &amp; Computer Sciences</i> (kabul edildi)			
2. T. Yüksel, A. Sezgin, "Two Fault Detection and Isolation Schemes for Robot Manipulators Using Soft Computing Techniques", <i>Applied Soft Computing</i> , Cilt: 10, s: 125-134, Ocak 2010 (SCI-Expanded) <b>(10 atıf)</b>			
3. T. Yüksel, A. Sezgin, "Doğrusal Olmayan Dizgeler İçin Model Temelli Arıza Bulma-Yalıtımı ve Robot Manipülatörlere Uygulanması", <i>Gazi Üniv. Müh. Mim. Fak. Der.</i> , Cilt: 24, No:1, s: 79 - 94, Mart 2009 (SCI-Expanded)			
Uluslararası Sempozyum / Konferans / Kongre Bildirileri			
1. İ. I. Esener, T. Yüksel, M. Kurban, "Short-Term Load Forecasting Without Weather Data: A Comparison Study", <i>The 12th International Conference on Probabilistic Methods Applied to Power Systems (PMAPS'12)</i> , 10-14 Haziran 2012, İstanbul, Türkiye			
2. İ. I. Esener, T. Yüksel, M. Kurban, "Artificial Intelligence Based Hybrid Structures for Short-Term Load Forecasting Without Temperature Data", <i>11th International Conference on Machine Learning and Applications (ICMLA'12)</i> , 12-15 Aralık 2012, Boca Raton, Florida, ABD.			
3. T. Yüksel, A. Sezgin, "A Model-Based Fault Function Approximation Scheme for Robot Manipulators Using M-ANFIS", <i>The 15. IEEE Mediterranean Electrotechnical Conference - MELECON' 2010</i> , Valetta - MALTA, Nisan 2010 <b>(1 atıf)</b>			
4. T. Yüksel, A. Sezgin, "Fault Detection and Insulation for Robot Manipulators Using Anfis and Wavelet", <i>5. Int. Conference on Electrical and Electronics Engineering - ELECO'2007</i> , s: 372 - 376, Bursa - TÜRKİYE, 2007.			
5. T. Yüksel, A. Sezgin, "An Implementation of Path Planning Algorithms for Mobile Robots on a Grid Based Map", <i>4. Int. Conference on Electrical and Electronics Engineering - ELECO'2005</i> , s: 382 - 387, Bursa - TÜRKİYE, 2005 <b>(2 atıf)</b>			
Ulusal Sempozyum / Konferans / Kongre Bildirileri			
1. T. Yüksel, "IR-LED Kameralı Mobil Robot İle Nesneye Dayalı Lider Takibi", <i>Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'13</i> , s:919-924, 26-28 Eylül 2013, Malatya			
2. T. Yüksel, "IR-LED Kameralı Mobil Robot İle Hedef Takibi", <i>Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'12</i> , Cilt: 2, s:601-605, 11-13 Ekim 2012, Niğde			
3. İ. I. Esener, T. Yüksel, M. Kurban, "Sıcaklık Verisi Olmadan Kısa Dönem Yük Tahmini İçin Yapay Zeka Tabanlı Melez Yapılar", <i>Elektrik-Elektronik ve Bilgisayar Mühendisliği Sempozyumu (ELECO'12)</i> , 29 Kasım-1 Aralık 2012, Bursa, Türkiye.			
4. T. Yüksel, A. Sezgin, "Robot Manipülatörler İçin Kazanç Çizgeleme Yöntemiyle Arızaya Dayanımlı Denetim", <i>Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı - TOK'10</i> , GYTE - Kocaeli, 2010			

5. T. Yüksel, A. Sezgin, "Robot Manipülatörler İçin Hesapsal Zeka Teknikleri Kullanan Model Temelli İki FDI Şeması ", Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı - TOK'08, s: 154 – 159 İTÜ - İSTANBUL, 2008
6. T. Yüksel, A. Sezgin, "Robot Manipülatörler İçin M-ANFIS ve SA ile Model Temelli Arıza Bulma ve Yalıtımı", Sinyal İşleme, İletişim ve Uygulamaları Kurultayı - SİU 2008, AYDIN, 2008
7. T. Yüksel, A. Sezgin, "Robot Manipülatörlerde Anfis ve Dalgacık Kullanarak Arıza Bulma ve İzolasyonu", Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı - TOK'07, s: 140 - 143, Sabancı Üniversitesi - İSTANBUL, 2007
8. Y. Özdemir, A. Sezgin, T. Yüksel, "Çizgi İzleyen Gezgin Bir Robotun İncelenmesi ve Gerçeklenmesi", IV. Otomasyon Sempozyumu, s: 21 - 24, OMÜ - SAMSUN, 2007
9. O. Küçükceylan, A. Sezgin, T. Yüksel, "Enine Arama Algoritmasını Kullanarak En Kısa Yol Probleminin Çözümünün Lego Mindstorm ile Gerçekleştirilmesi", IV. Otomasyon Sempozyumu, s: 25 - 29, OMÜ - SAMSUN, 2007
10. S. Eksen, A. Sezgin, T. Yüksel, "Satranç Hamlelerini Yapan Bilgisayar Destekli Robot Düzeneğinin Tasarımı ve Gerçeklenmesi", IV. Otomasyon Sempozyumu, s: 137 - 141, OMÜ - SAMSUN, 2007
11. T. Yüksel, A. Sezgin, "Mobil Robotlar İçin Izgara Tabanlı Haritalarda En Kısa Yol Algoritmalarını Kullanarak Yol Planlama", Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı - TOK'06, s: 367 - 372, TOBB ETÜ - ANKARA, 2006

#### **Diğer Yayınlar**

#### **Ulusal ve Uluslararası Yayınlarına Yapılan Atıflar**

#### **Hakemlik ve Yayın Kurulu Deneyimi**

The Journal Of  
Franklin Institute

Annals of Nuclear  
Energy

Expert Systems with  
Applications

Gazi Mühendislik  
Mimarlık Fakültesi  
Dergisi

Neural Computing  
and Applications

#### **BİLİMSEL KURULUŞLARA ÜYELİKLER**

EMO

ÖDÜLLER	