

Dr.Öğr.Üyesi ERDEM ARSLAN

Kişisel Bilgiler

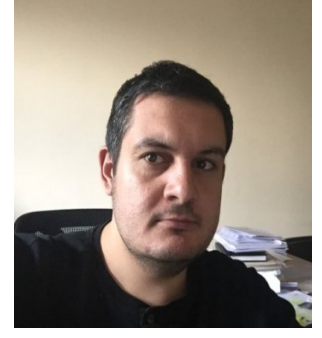
İş Telefonu: [+90 352 207 6666](tel:+903522076666) Dahili: 32958

Fax Telefonu: [+90 352 437 5784](tel:+903524375784)

E-posta: erdemarslan@erciyes.edu.tr

Web: <http://aves.erciyes.edu.tr/erdemarslan/>

Posta Adresi: Erciyes Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Mekatronik
Mühendisliği Bölümü Melikgazi/Kayseri



Eğitim Bilgileri

2011 - 2018	Doktora, Erciyes Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği, Türkiye
2008 - 2011	Yüksek Lisans, Erciyes Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği, Türkiye
2006 - 2009	Lisans Çift Anadal, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, Türkiye
2004 - 2008	Lisans, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik- Elektronik Mühendisliği, Türkiye

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Sertifika, Kurs ve Eğitimler

2017	Uygulamalı Proje Önerisi Yazma Eğitimi, Eğitim Yönetimi ve Planlama, ORAN Kalkınma Ajansı
2016	Robot Dinamiği ve Kontrolü Çalıştayı, Eğitim Yönetimi ve Planlama, Gazi Üniversitesi
2015	Genç Türkiye Zirvesi, Eğitim Yönetimi ve Planlama, T.C. Gençlik ve Spor Bakanlığı
2014	Teknogirişimcilik Eğitim Sertifikası, Eğitim Yönetimi ve Planlama, Türkiye Cumhuriyeti Bilim, Sanayi ve Teknoloji Bakanlığı
2014	Kinematik Sentez Kış Okulu, Eğitim Yönetimi ve Planlama, Erciyes Üniversitesi

Yaptığı Tezler

2018	ALTI BACAĞI MOBİL BİR ROBOT İÇİN PARALEL ÇÖZÜMLEME DESTEKLİ DENGELİ VE YÜRÜYÜŞ KONTROLÜ, Erciyes Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği, Doktora
2011	Altı Bacaklı Yürüyen Robotun Tasarımı ve Dinamik Analizi, Erciyes Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği, Yüksek Lisans

Araştırma Alanları

Teknik Bilimler, Bilgisayar Bilimleri, Algoritmalar, Benzetim ve Modelleme, Paralel Algoritmalar, Makina Mühendisliği, Makina Teorisi ve Dinamiği, Sistem Dinamiği ve Kontrolü, Robotik, Mekatronik

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

1. ODE (Open Dynamics Engine) based stability control algorithm for six legged robot

YILDIRIM Ş., ARSLAN E.
MEASUREMENT, cilt.124, ss.367-377, 2018 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **A Design Methodology for Cuttlefish Shaped Amphibious Robot**
Arslan E., Akça K.
European Journal of Science and Technology, cilt.12, sa.1, ss.214-224, 2019 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- II. **A Comparison of Six Legged ODE (Open Dynamics Engine) Based Gait control Algorithm and Standard Walking Gaits**
YILDIRIM Ş., ARSLAN E.
Avrupa Bilim ve Teknoloji Dergisi, 2019 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- III. **ODE (Open Dynamics Engine) Based Walking Control Algorithm for Six Legged Robot**
YILDIRIM Ş., ARSLAN E.
JOURNAL OF NEW RESULTS IN SCIENCE (JNRS), cilt.7, sa.2, ss.35-46, 2018 (Hakemli Üniversite Dergisi)
- IV. **ODE Based Joint Controller Design For Legged Robots**
ARSLAN E., YILDIRIM Ş.
Journal of Current Construction Issues. Civil Engineering Present Problems, Innovative Solutions- Optimization in Business and Engineering, sa.1, ss.270-279, 2017 (ESCI İndekslerine Giren Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **A New Walking Performance Criteria for ODE (Open Dynamics Engine) Based Six Legged Robot Control**
YILDIRIM Ş., ARSLAN E.
The International Conference on Material Science, Mechanical and Automotive Engineerings and Technology, İzmir, Türkiye, 10 - 12 Nisan 2018, ss.1-5
- II. **Expandable Range Communication Infrastructure For Robot Colonies**
ARSLAN E., Öztürk O., YILDIRIM Ş.
24. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı (SİU2016), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.117-120
- III. **ESTIMATION OF CONTACT FORCES ON REAL-TIME SIX LEGGED MOBILE ROBOT WITH ODE (OPEN DYNAMICS ENGINE)**
ARSLAN E., YILDIRIM Ş.
International Conference on Advances in Mechanical Engineering ICAME 2016, İstanbul, Türkiye, 10 - 13 Mayıs 2016, ss.185-190
- IV. **Altı Bacaklı Mobil Robot için ODE Destekli Denge Kontrolü**
YILDIRIM Ş., ARSLAN E.
Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu 2015, İzmir, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, ss.1-6

Diğer Yayınlar

- I. **Design and Dynamic Analysis of Six Legged Walking Robot**
YILDIRIM Ş., ARSLAN E.
Diğer, ss.112-117, 2012

Desteklenen Projeler

2015 - 2016

ÖĞRETİLEBİLİR YÖRÜNGELİ MOBİLTAŞIMA ROBOTU, Diğer Resmi Kurumlarca Desteklenen Proje

2014 - 2015	Filografi Tabloları için CNC Çivi Çakma Tezgâhı İmalatı, Diğer Resmi Kurumlarca Desteklenen Proje
2009 - 2011	ESNEK ÜRETİM HATTININ OPTİMUM TASARIMI VE ÜRETİMİ, Sanayi Tezleri Projesi

Bilimsel Kuruluşlardaki Üyelikler / Görevler

2014 - Devam Ediyor Üye

Bilimsel Hakemlikler

Şubat 2018 26. IEEE SİNYAL İŞLEME ve İLETİŞİM UYGULAMALARI KURULTAYI, Diğer Dergiler

Burslar

2013 - Devam Ediyor 2211-C, TÜBİTAK

Ödüller

Mart 2013 10.ODTÜ ULUSLARARASI ROBOT GÜNLERİ SERBEST KATEGORİ 2.Sİ, ODTÜ ROBOT TOPLULUĞU