

Zühtü Hakan Akpolat

Profesör

Mühendislik Fakültesi › Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü
Adres: Topkapı Yerleşkesi - Merkezefendi Mah. Mevlevihane Cad.
No:27 Zeytinburnu/İstanbul

ARAŞTIRMACI KİMLİKLERİ

ORCID: 0000-0002-7935-7031
Scopus Author ID: 6603502090
WoS Researcher ID: C-6768-2019
OpenAlex: 0000-0002-7935-7031
PubMed: 0000-0002-7935-7031
YÖK Akademik: 36D59FA3E55EC5D2

Araştırma alanları: Mühendislik Temel Alanı › Elektrik-Elektronik ve Haberleşme Mühendisliği
Anahtar kelimeler: Kontrol Teorisi ve Uygulamaları, Bulanık Mantık, Mekatronik

ÖZET GÖSTERGELER

MAKALE 42 WoS 22 · Scopus 0 · TR Dizin 4	BİLDİRİ 34	KİTAP · KİTAPTA BÖLÜM 0 · 0	PROJE 5 yürütücü 2	TEZ DANIŞMANLIĞI 14 doktora 2	ATIF (KAYNAK MAKS.) 849 h-index Scopus 14 · WoS 13 · GS 18
---	-----------------------------	--	--	---	---

EĞİTİM

1995 – 1999	Doktora University Of Nottingham · Department Of Electrical And Electronics Engineering Tez: Application of fuzzy-sliding mode control and electronic load emulation to the robust control of motor drives
1989 – 1992	Yüksek Lisans · Elektrik-Elektronik Mühendisliği (YI) (Tezli) Fırat Üniversitesi · Fen Bilimleri Enstitüsü
1984 – 1989	Lisans · Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü Hacettepe Üniversitesi · Mühendislik Fakültesi

AKADEMİK GÖREVLER

2018 – devam ediyor	Profesör Fatih Sultan Mehmet Vakıf Üniversitesi · Mühendislik Fakültesi · Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü
2011 – 2018	Profesör Fırat Üniversitesi · Teknoloji Fakültesi · Mekatronik Mühendisliği Bölümü
2006 – 2011	Profesör Fırat Üniversitesi · Teknik Eğitim Fakültesi · Bilgisayar Eğitimi Bölümü
2000 – 2006	Doçent Fırat Üniversitesi · Teknik Eğitim Fakültesi · Bilgisayar Eğitimi Bölümü
1999 – 2000	Yardımcı Doçent Fırat Üniversitesi · Teknik Eğitim Fakültesi · Bilgisayar Eğitimi Bölümü

İDARİ GÖREVLER

2019 – 2024	Rektör Yardımcısı Fatih Sultan Mehmet Vakıf Üniversitesi
2018 – 2019	Bölüm Başkanı Fatih Sultan Mehmet Vakıf Üniversitesi
2016 – 2018	Dekan Fırat Üniversitesi
2012 – 2018	Anabilim Dalı Başkanı Fırat Üniversitesi

2011 – 2012	Bölüm Başkanı Fırat Üniversitesi
2011 – 2016	Dekan Fırat Üniversitesi
2007 – 2010	Bölüm Başkanı Fırat Üniversitesi
2007 – 2010	Bölüm Başkanı Fırat Üniversitesi
2001 – 2010	Anabilim Dalı Başkanı Fırat Üniversitesi
2000 – 2001	Arş. Uyg. Merkezi Müdürü Fırat Üniversitesi
2000 – 2007	Bölüm Başkan Yardımcısı Fırat Üniversitesi
2000 – 2007	Bölüm Başkan Yardımcısı Fırat Üniversitesi

MAKALELER (42)

1. ÖZMEN KOCA GONCA, KORKMAZ DENİZ, BAL CAFER, AY MUSTAFA, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2026). Adaptive Task-Oriented Locomotion Control of a 2D Planar Robotic Fish Model Using Deep Reinforcement Learning and Sensory-Feedback CPG Network. *Biomimetics*, 11(8), 534.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.3390/biomimetics11080534
2. KORKMAZ DENİZ, ÖZMEN KOCA GONCA, BAL CAFER, AY MUSTAFA, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2026). Proprioceptive Terrain Classification for Hexapod Robots with Statistical and Spectral Features. *Biomimetics*, 11(9), 605-638.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.3390/biomimetics11090605
3. ÖZMEN KOCA GONCA, AY MUSTAFA, BAL CAFER, KORKMAZ DENİZ, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2025). Comparative CFD Simulations of a Soft Robotic Fish for Undulatory Swimming Behaviors. *BIOMIMETICS*, 10(12), 1-29.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.3390/biomimetics10120805
4. ÖLMEZ YAĞMUR, ÖZMEN KOCA GONCA, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2025). Recent metaheuristics on control parameter determination. *An International Journal of Optimization and Control: Theories & Applications (IJOCTA)*, 15(1), 164-179.
ESCI · Uluslararası · DOI: 10.36922/ijocta.1620
5. ÖLMEZ YAĞMUR, ÖZMEN KOCA GONCA, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2022). Clonal selection algorithm based control for two-wheeled self-balancing mobile robot. *Simulation Modelling Practice and Theory*, 118.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.1016/j.simpat.2022.102552
6. KORKMAZ DENİZ, ÖZMEN KOCA GONCA, Li Guoyuan, BAL CAFER, AY MUSTAFA, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2021). Locomotion control of a biomimetic robotic fish based on closed loop sensory feedback CPG model. *Journal of Marine Engineering and Technology*, 20(2), 125-137.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.1080/20464177.2019.1638703
7. BAL CAFER, ÖZMEN KOCA GONCA, KORKMAZ DENİZ, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, AY MUSTAFA (2019). CPG-based autonomous swimming control for multi-tasks of a biomimetic robotic fish. *OCEAN ENGINEERING*, 189, 106334.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.1016/j.oceaneng.2019.106334
8. AY MUSTAFA, KORKMAZ DENİZ, ÖZMEN KOCA GONCA, BAL CAFER, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, BİNGÖL MUSTAFA CAN (2018). Mechatronic Design and Manufacturing of the Intelligent Robotic Fish for Bio-Inspired Swimming Modes. *Electronics*, 7(7), 118.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.3390/electronics7070118
9. ÖZMEN KOCA GONCA, BAL CAFER, KORKMAZ DENİZ, BİNGÖL MUSTAFA CAN, AY MUSTAFA, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, YETKİN SEDA (2018). Three-Dimensional Modeling of a Robotic Fish Based on Real Carp Locomotion. *Applied Sciences*, 8(2), 180.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.3390/app8020180
10. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, BİNGÖL MUSTAFA CAN, AY MUSTAFA, ÖZMEN KOCA GONCA, BAL CAFER, KORKMAZ DENİZ (2017). DYNAMIC MODEL AND SIMULATION OF ONE ACTIVE JOINT ROBOTIC FISH.

Engineering Sciences (E-Journal of New World Sciences Academy), 12(1), 29-39.
Endekste taranmıyor · Uluslararası · DOI: 10.12739/NWSA.2017.12.1.1A0370

11. AY MUSTAFA,ÖZMEN KOCA GONCA,YETKİN SEDA,BAL CAFER,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2017). Farklı Kuyruk Modellerine Sahip Bir Robot Balığın FSI Analizi. e-Journal of New World Sciences Academy, 12(1), 78-89.
Art Index (Art Research Database, EBSCO)
· Uluslararası · DOI: 10.12739/NWSA.2017.12.1.1A0375
12. YETKİN SEDA,ÖZMEN KOCA GONCA,AY MUSTAFA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,BAL CAFER (2017). Üç Boyutlu Çok Eklemlili Biomimetik Carangiform Türü Bir Robot Balığın FSI Analizi. Afyon Kocatepe University Journal of Sciences and Engineering, 17(2), 825-833.
TR DİZİN · Uluslararası · DOI: 10.5578/fmbd.54139
13. ÖZMEN KOCA GONCA,KORKMAZ DENİZ,BAL CAFER,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,AY MUSTAFA (2016). Implementations of the route planning scenarios for the autonomous robotic fish with the optimized propulsion mechanism. Measurement, 93, 232-242.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.1016/j.measurement.2016.07.026
14. KORKMAZ DENİZ,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,SOYGÜDER SERVET,ALLİ HASAN (2015). Dynamic simulation model of a biomimetic robotic fish with multi joint propulsion mechanism. TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, 37(5), 684-695.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.1177/0142331214565710
15. ÖZMEN KOCA GONCA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ÖZDEMİR MEHMET (2014). Development of robust fuzzy control methods and their applications to a mechanical system. F.U. TURKISH JOURNAL OF SCIENCE and TECHNOLOGY, 9(1), 47-56.
Endekste taranmıyor · Uluslararası
16. BULUT ÖZEK M, AKPOLAT ZH, ORHAN A (2013). A Web Based Intelligent Tutoring System For A Basic Control Course. COMPUTER APPLICATIONS IN ENGINEERING EDUCATION, 21(3), 561-571.
SCI-Expanded · Uluslararası
17. ÖZMEN KOCA GONCA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ÖZDEMİR MEHMET (2011). Type 2 Fuzzy Sliding Mode Control of a Four Bar Mechanism. International Journal of Modelling and Simulation, 31(1), 60-68.
EI · Uluslararası
18. BULUT ÖZEK M, AKPOLAT ZH (2010). A New Approach for Fuzzy Logic Type 2 fuzzy Logic. e-Journal of New World Sciences Academy, 5(3), 541-557.
SCOPUS · Uluslararası
19. BULUT ÖZEK M, DAŞ B, AKPOLAT ZH (2010). Application Of Type 2 fuzzy Logic Based Data Mining To Forecasting Of Time Series. e-Journal of New World Sciences Academy, 5(2), 100-109.
SCOPUS · Uluslararası
20. ÖZMEN KOCA GONCA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ÖZDEMİR MEHMET (2010). Dört-Kol Mekanizması için Tip-2 Bulanık Mantık Tabanlı bir Kontrolör Tasarımı. Fırat Üniversitesi Mühendislik Bilimleri Dergisi, 22(2), 187-195.
TR DİZİN · Ulusal
21. BULUT ÖZEK MÜZEYYEN,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ORHAN AHMET (2010). Web tabanlı akıllı öğretim sistemlerinde tip-2 bulanık mantık kullanarak öğrenci öğrenme stili modelleme. Fırat Üniversitesi Mühendislik Bilimleri Dergisi, 22(1), 37-44.
TR DİZİN · Ulusal
22. BULUT ÖZEK MÜZEYYEN,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2008). A software tool Type 2 fuzzy logic toolbox. Computer Applications in Engineering Education, 16(2), 137-146.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.1002/cae.20138
23. ALTINÖRS A, AKPOLAT ZH (2008). Robust speed control of electrical drive systems using type II fuzzy logic and sliding mode control methods. e-Journal of New World Sciences Academy, 3(1), 133-144.
SCOPUS · Uluslararası
24. BAYINDIR MEHMET İLYAS,CAN HAYRETTİN,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ÖZDEMİR MEHMET,AKIN ERHAN (2007). Robust Quasi time optimal Discrete time Sliding Mode Control of a Servomechanism. Electric Power Components and Systems, 35(8), 885-905.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.1080/15325000701199347
25. AKPOLAT ZH, ALTINÖRS A (2007). Type 2 fuzzy reaching law speed control of an electric drive. International Journal of Modeling and Simulation, 27(3), 273-279.
EI · Uluslararası
26. ÖZMEN KOCA GONCA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2006). Bulanık mantık ve erişim kuralı yaklaşımını kullanarak bir elektrikli aracın dayanıklı hız denetimi. Politeknik Dergisi, 9(2), 93-103.
Art Index (Art Research Database, EBSCO)
· Ulusal

27. KARADUMAN ÖZGÜR, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2006). Bulanık model referans öğrenmeli denetim yönteminde kullanılan kazançların bir genetik algoritma ile belirlenmesi. Gazi Üniversitesi Mühendislik-Mimarlık Fakültesi Dergisi, 21(1), 29-37.
SCI-Expanded · Ulusal
28. AVCI ENGİN, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2006). Speech recognition using a wavelet packet adaptive network based fuzzy inference system. Expert Systems with Applications, 31(3), 495-503.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.1016/j.eswa.2005.09.058
29. BAYINDIR MEHMET İLYAS, CAN HAYRETTİN, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, ÖZDEMİR MEHMET, AKIN ERHAN (2005). Application of reaching law approach to the position control of a vector controlled induction motor drive. Electrical Engineering, 87(4), 207-215.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.1007/s00202-004-0235-5
30. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2005). Non singleton fuzzy logic control of a dc motor. Journal of Applied Sciences, 5(5), 887-891.
EI · Uluslararası
31. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, ASHER GREG M, PADILLA JESUS A (2004). A test bed for the experimental validation of position control algorithms. CONTROL ENGINEERING PRACTICE, 12(8), 933-943.
SCI-Expanded · Uluslararası
32. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, AVCI ENGİN, AVCI LEVENT (2003). Bulanık mantık kullanarak ortalama kan basıncının denetimi. Politeknik Dergisi, 6(4), 637-643.
Art Index (Art Research Database, EBSCO) · Ulusal
33. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, GÖKBULUT MUAMMER (2003). Discrete time adaptive reaching law speed control of electrical drives. ELECTRICAL ENGINEERING, 85(1), 53-58.
SCI-Expanded · Uluslararası
34. GÜLDEMİR H, AKPOLAT ZH (2003). Modelling of induction motor dynamic behaviour using Mathcad. Asian Journal of Information Technology, 2(3), 216-222.
EI · Uluslararası
35. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, GÜLDEMİR HANİFİ (2003). Trajectory following sliding mode control of induction motors. ELECTRICAL ENGINEERING, 85(4), 205-209.
SCI-Expanded · Uluslararası
36. ALTINÖRS AYHAN, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2002). Dinamometreler için yeni bir denetim yapısı. Fırat Üniversitesi Fen ve Mühendislik Bilimleri Dergisi, 14(2), 45-56.
TR DİZİN · Ulusal
37. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, ASHER GREG M, CLARE JON C (2000). A practical approach to the design of robust speed controllers for machine drives. IEEE TRANSACTIONS ON INDUSTRIAL ELECTRONICS, 47(2), 315-324.
SCI-Expanded · Uluslararası
38. GÖKBULUT M, AKPOLAT ZH, GÜLDEMİR H (2000). Emulation of nonlinear mechanical loads using multi layer neural networks. International Journal for Engineering Modelling, 13(3), 69-75.
EI · Uluslararası
39. GÖKBULUT MUAMMER, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2000). Neural network control of electrical drives under nonlinear loads and parameter variations. Journal of Polytechnic, 3(4), 73-79.
Art Index (Art Research Database, EBSCO) · Ulusal
40. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, GÖKBULUT MUAMMER (2000). Servo sistemlerin konum denetiminde moment sınırlamasının neden olduğu çıkış cevabındaki performans bozulmalarının bulanık denetimle giderilmesi. POLİTEKNİK DERGİSİ, 3(1), 91-97.
Art Index (Art Research Database, EBSCO) · Ulusal
41. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, ASHER GREG M, CLARE JON C (1999). Dynamic emulation of mechanical loads using a vector controlled induction motor generator set. IEEE TRANSACTIONS ON INDUSTRIAL ELECTRONICS, 46(2), 370-379.
SCI-Expanded · Uluslararası
42. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, ASHER GREG M, CLARE JON C (1999). Experimental dynamometer emulation of nonlinear mechanical loads. IEEE Transactions on Industry Applications, 35(6), 1367-1373.
SCI-Expanded · Uluslararası · DOI: 10.1109/28.806051

BİLDİRİLER (34)

1. **ÖLMEZ YAĞMUR,ÖZMEN KOCA GONCA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2025).** Automatic Classification of Mango Diseases Using Deep Learning-Based Feature Extraction and Machine Learning Methods. 14. INTERNATIONAL SUMMIT SCIENTIFIC RESEARCH CONGRESS.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.12.2025
2. **ASLAN NARİN,ÖZMEN KOCA GONCA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2025).** Hypertension Detection from Ballistocardiograph Time Series Data: A Liquid Neural Modelling Approach. 14. INTERNATIONAL SUMMIT SCIENTIFIC RESEARCH CONGRESS.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.12.2025
3. **ÖLMEZ YAĞMUR,ÖZMEN KOCA GONCA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2024).** Improved Snake Optimizer with Elementary Functions. 6th INTERNATIONAL ANATOLIAN SCIENTIFIC RESEARCH CONGRESS, November 8-10, 2024, Selçuk University, Konya, Türkiye.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 08.11.2024
4. **ÖLMEZ YAĞMUR,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ÖZMEN KOCA GONCA (2024).** Optimized PID Speed Control Based on Metaheuristic Methods for a Two-Mass Drive System. 6th INTERNATIONAL ANATOLIAN SCIENTIFIC RESEARCH CONGRESS, November 8-10, 2024, Selçuk University, Konya, Türkiye.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 08.11.2024
5. **AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2024).** Yapay Zeka Uygulamalarının Toplum Üzerindeki Olumsuz Etkileri. EJONS 17th INTERNATIONAL CONGRESS "Artificial Intelligence and Society: Theory to Practice", August 21-22, 2024, Necmettin Erbakan University, Konya, Türkiye.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 21.08.2024
6. **BİNGÖL MUSTAFA CAN,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ÖZMEN KOCA GONCA (2017).** Closed Loop Control of a Landing Gear System. International Conference on Advances and Innovations in Engineering (ICAIE) 2017.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 10.05.2017
7. **ÖZMEN KOCA GONCA, BİNGÖL MUSTAFA CAN, BAL CAFER, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, AY MUSTAFA, KORKMAZ DENİZ (2017).** Design and Control of Diving Mechanism for the Biomimetic Robotic Fish. 12th International Conference Mechatronics 2017.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 06.09.2017
8. **BOĞA CEM,KAÇAR MAHİR CAN,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,zereyalp kerimcan (2017).** EĞİTİM AMAÇLI KULLANILMAK ÜZERE BİR CNC ROUTER TEZGAHI TASARIMI VE İMALATI. INTERNATIONAL VOCATIONAL SCIENCE SYMPOSIUM - IVSS'17 – 18,19,20 EKİM (OCTOBER) 2017.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 18.10.2017
9. **AY MUSTAFA, ÖZMEN KOCA GONCA, KORKMAZ DENİZ, BİNGÖL MUSTAFA CAN, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, BAL CAFER, KARAKÖSE PERİHAN (2017).** Prototype Design and Waterproof Production of Intelligent Robotic Fish (i-RoF). 8th International Advanced Technologies Symposium (IATS'2017).
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 19.10.2017
10. **BİNGÖL MUSTAFA CAN,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ÖZMEN KOCA GONCA (2017).** Robust Control of a Robot Arm Using an Optimized PID Controller. International Conference Mechatronics.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 06.09.2017
11. **İLKILIÇ ZEYNEP,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ÖZMEN KOCA GONCA (2017).** Sliding Mode Based Control Of A Triaxial Mems Gyroscope. International Conference OnAdvances And Innovations In Engineering (ICAIE2017).
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 10.05.2017
12. **UMAY YAĞMUR, AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN, BİNGÖL MUSTAFA CAN, KORKMAZ DENİZ (2017).** State Feedback Controller and Observer Design for a Two-Wheeled Vehicle. 8th International Advanced Technologies Symposium (IATS'2017).
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 19.10.2017
13. **BAL CAFER,KORKMAZ DENİZ,ÖZMEN KOCA GONCA,AY MUSTAFA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2016).** Link Length Optimization of A Biomimetic RoboticFish Based on Big Bang Big Crunch Algorithm. 21th Int Conf MMAR 2016.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 29.08.2016
14. **KORKMAZ DENİZ,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,SOYGÜDER SERVET,ALLİ HASAN (2013).** Biomimetik Bir Robot Balığın Dinamik Model Benzetimi. Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK2013.
Ulusal · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.09.2013
15. **KAÇAR MAHİR CAN,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,AYBERKİN DORUK (2013).** Üç Eksenli CNC Kontrol Yazılımının Gerçekleştirilmesi. TOK2013.
Ulusal · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 26.09.2013
16. **BAYINDIR MEHMET İLYAS,ÖZDEMİR MEHMET,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2013).** Yarı-Optimal Kayma Kipli Konum Kontrollü Servo Sistemde Erişim Kuralı Parametrelerinin Etkileri. TOK2013.
Ulusal · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 26.09.2013

17. KORKMAZ DENİZ,BUDAK ÜMİT,BAL CAFER,ÖZMEN KOCA GONCA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2012). Modeling and implementation of a biomimetic robotic fish. Power Electronics, Electrical Drives, Automation and Motion (SPEEDAM).
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 20.06.2012
18. KORKMAZ DENİZ,ÖZMEN KOCA GONCA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2011). Robust forward speed control of a robotic fish. Sixth International Advanced Technologies Symposium, Elazığ/Turkey.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 16.05.2011
19. ÖZMEN KOCA GONCA,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2010). A Watt Governor System Controlled by Using Type-2 Fuzzy Logic and Sliding Mode Control Technique. INISTA 2010, 161-165.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.04.2010
20. KORKMAZ DENİZ,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ÖZMEN KOCA GONCA (2010). Bir Robot Balık için Bulanık Kayma Kipli Kontrolör Tasarımı. ASYU 2010 Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Sempozyumu.
Ulusal · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.06.2010
21. BAYINDIR MEHMET İLYAS,CAN HAYRETTİN,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ÖZDEMİR MEHMET,AKIN ERHAN (2004). High performance sliding mode position control with proximate-optimal sliding surfaces. Int. Aegean Conf. on Electr. Mach. Pow. Electr. (ACEMP2004).
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.05.2004
22. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ALTINÖRS AYHAN (2003). Discrete time reaching law speed control of DC motor drives. 11th Mediterranean Conf. on Control and Automation (MED'03).
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.05.2003
23. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,AVCI ENGİN (2003). Fuzzy control of mean arterial pressure during anesthesia. 11th Mediterranean Conf. on Control and Automation (MED'03).
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.05.2003
24. AVCI ENGİN,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2003). Uyarlamalı ağı tabanlı bulanık çıkarım sistemi ile doğru akım motorlarının konum kontrolü. 3. Uluslararası İleri Teknolojiler Sempozyumu.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.08.2003
25. GÜLDEMİR HANİFİ,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2002). Design of AC variable speed drive test rig. 2nd FAE Int. Symposium.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.11.2002
26. GÜLDEMİR HANİFİ,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2002). The illustration of sampling and quantization effects in signal processing. 2nd FAE Int. Symposium.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.11.2002
27. AVCI ENGİN,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2002). Uyarlamalı ağı tabanlı bulanık çıkarım sistemi ile doğru akım motorlarının hız denetimi. ELECO'2002 Elektrik-Elektronik-Bilgisayar Mühendisliği Sempozyumu.
Ulusal · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.12.2002
28. GÖKBULUT MUAMMER,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2000). Değişken Parametre ve Doğrusal Olmayan Yük Koşulları Altında Elektrik Motorlarının Yapay Sinir Ağları ile Hız Denetimi. TOK2000 Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı.
Ulusal · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.09.2000
29. TUNCER SERVET,TATAR YETKİN,AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN (2000). Uyarlamalı Bulanık Mantık Denetleyici ile Sistem Kontrolü. ELECO'2000 Elektrik-Elektronik-Bilgisayar Mühendisliği Sempozyumu.
Ulusal · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.11.2000
30. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ASHER Greg M,CLARE Jon C (1999). Equivalence of fuzzy and classical controllers: An approach to fuzzy control design. 8th European Conference on Power Electronics and Applications (EPE'99).
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.09.1999
31. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,GÖKBULUT MUAMMER,VAROL ASAF (1999). Fuzzy equivalence of classical controllers. 1th Int. Conf. Elec. and Electron. Eng. (ELECO'99).
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 01.12.1999
32. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ASHER Greg M,CLARE Jon C (1998). Emulation of high bandwidth mechanical loads using vector controlled AC dynamometer. 8th Int. Power Electron. and Motion Contr. Conf.(PEMC'98).
Uluslararası · Tam metin bildirir · Poster · 15.09.1998
33. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ASHER Greg M,CLARE Jon C (1998). Emulation of non-linear mechanical loads. Int. Conf. Elec. Mach. (ICEM'98).
Uluslararası · Tam metin bildirir · Poster · 01.09.1998
34. AKPOLAT ZÜHTÜ HAKAN,ASHER GREG M,CLARE JON C (1998). Experimental dynamometer emulation of non linear mechanical loads. Industry Applications Conference, 1998. Thirty-Third IAS Annual Meeting. The 1998 IEEE.
Uluslararası · Tam metin bildirir · Sözlü Sunum · 12.10.1998

PROJELER (5)

1. **YENİ BİR AKTÖR-KRİTİK PEKİŞTİRMELİ ÖĞRENME ALGORİTMASININ YUMUŞAK KAS YAPILI ROBOT BALIĞIN NAVİGASYONU İÇİN GELİŞTİRİLMESİ**
Yükseköğretim Kurumları tarafından destekli bilimsel araştırma projesi · Araştırmacı · Devam Ediyor · 09.01.2023
2. **Üç Boyutlu Hareket Kabiliyetine Sahip Carangiform Türünde Bir Biyomimetik Robot Balığın Tasarımı ve Gerçeklemesi**
-Tübitak 1001 · Belirtilmemiş · Tamamlandı · 15.05.2015 – 15.01.2018
3. **MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜNÜN ROBOTİK VE ENDÜSTRİYEL OTOMASYON ALT YAPISININ GERÇEKLEŞTİRİLMESİ**
Yükseköğretim Kurumları tarafından destekli bilimsel araştırma projesi · Araştırmacı · Tamamlandı · 19.02.2014 – 19.02.2015
4. **Uzaktan Kontrollü Bir Robot Balığın Tasarımı ve Gerçeklemesi**
Yükseköğretim Kurumları tarafından destekli bilimsel araştırma projesi · Proje Koordinatörü · Tamamlandı · 01.02.2010 – 02.12.2013
5. **Dört Kol Mekanizmalı Mekatronik Bir Sistemin Akıllı Yöntemlerle Kontrolü**
Yükseköğretim Kurumları tarafından destekli bilimsel araştırma projesi · Proje Koordinatörü · Tamamlandı · 01.09.2006 – 01.09.2008

TEZ DANIŞMANLIKLARI (14)

1. **YAĞMUR UMay (2018). İki tekerlekli kendini dengeleyen mobil bir aracın kontrolü.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Mekatronik Mühendisliği Ana Bilim Dalı
2. **MEHMET RIZA SARAÇ (2016). FPGA kullanarak gerçek zamanlı görsel nesne algılama.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Mekatronik Mühendisliği Ana Bilim Dalı
3. **MUSTAFA CAN BİNGÖL (2016). Mekatronik sistemlerde üç boyutlu iz takibi.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Mekatronik Mühendisliği Ana Bilim Dalı
4. **ZEYNEP İLKILIÇ (2016). MEMS jiroskopların dayanıklı kontrolü.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Mekatronik Mühendisliği Ana Bilim Dalı
5. **MAHİR CAN KAÇAR (2014). Bayburt taşının üç boyutlu işlenebilmesi için mekanik sistemin ve kontrol yazılımının gerçekleştirilmesi.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Elektronik-Bilgisayar Eğitimi Ana Bilim Dalı
6. **İZZET YAĞMAHAN (2013). Altı bacaklı bir robot için dinamik simülasyon tasarımı.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Elektronik-Bilgisayar Eğitimi Ana Bilim Dalı
7. **GÜRKAN GÜRGÜZE (2013). İnsansı bir robot için üç boyutlu benzetim ortamı geliştirme.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Elektronik-Bilgisayar Eğitimi Ana Bilim Dalı
8. **DENİZ KORKMAZ (2011). Uzaktan kontrollü bir robot balığın tasarımı ve gerçekleştirilmesi.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Elektronik-Bilgisayar Eğitimi Ana Bilim Dalı
9. **MÜZEYYEN BULUT ÖZEK (2010). Web tabanlı akıllı öğretim tekniği geliştirme.**
Doktora · Tamamlandı · Eş Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Elektrik Makineleri Ana Bilim Dalı
10. **YEŞİM ÜLGEN SÖNMEZ (2007). Devre analizi dersi için bir uzman ölçme ve değerlendirme yazılımı geliştirme.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Elektronik-Bilgisayar Eğitimi Ana Bilim Dalı
11. **GÜLDEN YILDIZ (2007). Kişisel bilgisayarlarda donanım sorunlarının giderilmesi için bir uzman sistem geliştirme.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Elektronik-Bilgisayar Eğitimi Ana Bilim Dalı
12. **BİHTER DAŞ (2007). Tip-2 bulanık mantık tabanlı veri madenciliği yöntemi ile zaman serisi tahmini.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Elektronik-Bilgisayar Eğitimi Ana Bilim Dalı
13. **AYHAN ALTINÖRS (2007). Tip-II bulanık mantık ve kayma kipli kontrol yöntemleri ile servo sistemlerin dayanıklı kontrolü.**
Doktora · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Elektrik-Elektronik Mühendisliği Ana Bilim Dalı
14. **ENGİN AVCI (2002). Anestezi süresince ortalama kan basıncının bulanık mantıkla denetimi.**
Yüksek Lisans · Tamamlandı · Danışman · Fırat Üniversitesi / Fen Bilimleri Enstitüsü / Elektronik-Bilgisayar Eğitimi Ana Bilim Dalı

EDİTÖRLÜKLER (3)

1. **A power sharing control for microgrid based on extrapolation of injecting power and power angle control** TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING COMPUTER SCIENCES (2015)
Dergi · Editör · Uluslararası · TÜBİTAK
2. **Adaptive control of pure feedback systems in the presence of parametric uncertainties** TURKISH JOURNAL OF



ELECTRICAL ENGINEERING COMPUTER SCIENCES (2015)

Dergi · Editör · Uluslararası · TÜBİTAK

3. Vehicle Lane Keeping System Design Using Fast Terminal Sliding Mode Control TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING COMPUTER SCIENCES (2015)

Dergi · Editör · Uluslararası · TÜBİTAK