

Dr.Öğr.Üyesi Umut TİLKİ

Kişisel Bilgiler

E-posta: umuttilki@sdu.edu.tr

Eğitim Bilgileri

Doktora, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektrik Ve Elektronik Müh., Türkiye Devam Ediyor
Lisans, Süleyman Demirel Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Elektronik Ve Haberleşme Müh., Türkiye Devam Ediyor

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Araştırma Alanları

Elektrik-Elektronik Mühendisliği, Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Dr.Öğr.Üyesi, Süleyman Demirel Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektronik Ve Haberleşme Mühendisliği, 2016 - Devam Ediyor

Araştırma Görevlisi Dr., Süleyman Demirel Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektronik Ve Haberleşme Mühendisliği, 2013 - 2016

Araştırma Görevlisi, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektrik Ve Elektronik Mühendisliği , 2002 - 2013

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. **Fluid swarm formation control for hand gesture imitation by ellipse fitting**

Tilki U., Erkmen A. M.

ELECTRONICS LETTERS, cilt.51, ss.473-474, 2015 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

II. **Imitation of basic hand preshapes by fluid based method: fluidics formation control**

TİLKİ U., Erkmen A., Erkmen İ.

TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.19, ss.221-234, 2011 (SCI Expanded İndekslerine Giren Dergi)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. **Neural Network Based Sliding Mode Controller with Genetic Algorithm for Two Link Robot Manipulator**

Ölgün M., TİLKİ U.

European Journal of Science & Technology, ss.120-129, 2020 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

II. Dış Kavite Diyot Lazeri için PID Tasarım Simulasyonu

AKMAN H., TİLKİ U., Bayraklı İ.

SDÜ Teknik Bilimler Dergisi, cilt.8, ss.1-6, 2018 (Hakemli Üniversite Dergisi)

III. Human Hand Gesture Imitation by the Formation Control of a Fluid Swarm Modeled By Smoothed Particle Hydrodynamics (SPH)

TİLKİ U., Erkmen A., Erkmen İ.

International Journal of Engineering and Innovative Technology, cilt.2, ss.319-327, 2012 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

I. Neural Network Based Sliding Mode Controller with Genetic Algorithm for Two Link Robot Manipulator

Ölgün M., TİLKİ U.

International Conference on Access to Recent Advances in Engineering and Digitalization, Kayseri, Türkiye, 5 - 07 Mart 2020, ss.52-53

II. Higher Order Sliding Mode Control of Four Rotor Unmanned Aerial Vehicle

TİLKİ U., Erüst A. C.

International Congress of Science, Mathematics and Engineering, İzmir, Türkiye, 8 - 10 Kasım 2019, ss.189-202

III. Dört Kanatlı İnsansız Hava Araçlarının Yörünge Kontrolünde Doğrusal ve Doğrusal Olmayan Denetleyici Yapılarının Karşılaştırılması

TİLKİ U., Erüst A. C.

21. Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK2019, Muğla, Türkiye, 11 - 14 Eylül 2019, ss.422-427

IV. Robot Manipülator Kontrolünde Doğrusal ve Doğrusal Olmayan Denetleyici Yapılarının Karşılaştırılması

TİLKİ U., Ölgün M.

21. Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK2019, Muğla, Türkiye, 11 - 14 Eylül 2019, ss.236-241

V. Ultrasonik Sensör Kullanarak İki Boyutlu Haritalama Yapabilen Gezgin Robot Tasarımı

TİLKİ U., Çürümez D.

ELECO 2018, Elektrik-Elektronik ve Biyomedikal Mühendisliği Konferansı, Bursa, Türkiye, 30 Kasım - 01 Aralık 2018, ss.57-60

VI. İnsan Vücut Duruşlarının Akışkan Tabanlı Bir Denetleyici Kullanılarak Taklit Edilmesi

TİLKİ U., Erkmen A., Erkmen İ.

21. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı, Girne, Kıbrıs (Kktc), 24 - 26 Nisan 2013, ss.1-4

VII. Temel Bilesenler Analizi ile Sınıflandırılan El Mimiklerinin Akışkan Parçacıkları ile Taklit Edilmesi

TİLKİ U., Erkmen A., Erkmen İ.

21. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı, Girne, Kıbrıs (Kktc), 24 - 26 Nisan 2013, ss.1-4

VIII. Imitation of Human Body Poses by the Formation Control of a Fluidic Swarm

TİLKİ U., Erkmen A., Erkmen İ.

ASME 2012 11th Biennial Conference On Engineering Systems & Design And Analysis, Nantes, Fransa, 2 - 04 Temmuz 2012, ss.361-370

IX. Imitation of Hand Postures with Particle Based Fluidics Method

TİLKİ U., Erkmen A., Erkmen İ.

International Conference on Intelligent Automation and Robotics (ICIAR), San Francisco, Amerika Birleşik Devletleri, 20 - 22 Ekim 2010, ss.1-6

X. Imitation of Basic Hand Preshapes by Fluid Based Method: Fluidic Formation Control

TİLKİ U., Erkmen A., Erkmen İ.

International Conference on Electrical and Electronics Engineering - ELECO 2009, Bursa, Türkiye, 5 - 08 Kasım 2009, ss.361-365

Desteklenen Projeler

TILKI U., TÜBİTAK Projesi, CISIMLERİ AYIRT EDEREK GERİ DÖNÜŞÜME GÖTÜREN ROBOT TASARIMI, 2016 - 2017

KILIÇ E., TILKI U., TÜBİTAK Projesi, Biyomimetik Bir Alt Uzuv Dış İskelet Robotun Tasarımı Ve Denetimi, 2014 - 2017

TILKI U., EKMEKÇİ E., TÜBİTAK Projesi, Atmosfer Ve Nefes Havası Analizleri İçin Elektromanyetiksel İndüklenmiş Geçirgenlik Yöntemine Dayalı, Ultra Yüksek Çözünürlükte Ve Ultra Yüksek Duyarlılıkta Gaz Sensörlerinin Tasarımı Ve Geliştirilmesi, 2014 - 2017

TILKI U., TÜBİTAK Projesi, EMG Sensörü Kullanarak Parmak Hareketlerinin ve El Mimiklerinin Sınıflandırılması, 2015 - 2016