

Öğr. Gör. Dr. EMRAH DÖNMEZ

Kişisel Bilgiler

E-posta: emrah.donmez@inonu.edu.tr

Web: <https://avesis.inonu.edu.tr/2479>

Eğitim Bilgileri

Doktora, İnönü Üniversitesi, Mühendislik / Fen Bilimleri Enstitüsü, Bilgisayar Mühendisliği / Bilgisayar Mühendisliği, Türkiye 2015 - 2018

Yüksek Lisans, Süleyman Demirel Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektronik - Bilgisayar, Türkiye 2009 - 2011

Lisans, Süleyman Demirel Üniversitesi, Teknik Eğitim Fakültesi, Bilgisayar Sistemleri Ö., Türkiye 2005 - 2009

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Yaptığı Tezler

Doktora, Designing Controllers for Path Planning Applications To Mobile Robots With Head-Cameras, İnönü Üniversitesi, Mühendislik / Fen Bilimleri Enstitüsü, Bilgisayar Mühendisliği / Bilgisayar Mühendisliği, 2018

Yüksek Lisans, Bulut hesaplama için veri güvenlik sistemi tasarımı, Süleyman Demirel Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektronik - Bilgisayar, 2011

Araştırma Alanları

Bilgisayar Bilimleri, Yapay Zeka, Bilgisayarda Öğrenme ve Örüntü Tanıma, Örüntü Tanıma ve Görüntü İşleme , Mühendislik ve Teknoloji

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Visual servoing based control methods for nonholonomic mobile robot**
DİRİK M., KOCAMAZ A. F., DÖNMEZ E.
JOURNAL OF ENGINEERING RESEARCH, cilt.8, sa.2, ss.95-113, 2020 (SCI-Expanded)
- II. **Design of Mobile Robot Control Infrastructure Based on Decision Trees and Adaptive Potential Area Methods**
DÖNMEZ E., KOCAMAZ A. F.
IRANIAN JOURNAL OF SCIENCE AND TECHNOLOGY-TRANSACTIONS OF ELECTRICAL ENGINEERING, cilt.44, sa.1, ss.431-448, 2020 (SCI-Expanded)
- III. **Assessment of environmental factors affecting software reliability: a survey study**
Ozcan A., Catal C., TOĞAY C., Tekinerdogan B., DÖNMEZ E.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.28, sa.4, ss.1841-1858, 2020 (SCI-Expanded)

- IV. **A Vision-Based Real-Time Mobile Robot Controller Design Based on Gaussian Function for Indoor Environment**
DÖNMEZ E., KOCAMAZ A. F., DİRİK M.
ARABIAN JOURNAL FOR SCIENCE AND ENGINEERING, cilt.43, sa.12, ss.7127-7142, 2018 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **ADAPTIVE OPERATION MODEL FOR INTERIOR SMART LOGISTICS IN CYBER PHYSICAL SYSTEMS**
DÖNMEZ E., OKUMUŞ F., KOCAMAZ A. F.
SELCUK UNIVERSITY JOURNAL OF ENGINEERING, SCIENCE AND TECHNOLOGY, cilt.9, sa.4, ss.965-980, 2021
(Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Multi Target Task Distribution and Path Planning for Multi-Agents**
DÖNMEZ E., KOCAMAZ A. F.
International Conference on Artificial Intelligence and Data Processing (IDAP), Malatya, Türkiye, 28 - 30 Eylül 2018
- II. **A Hog & Graph Based Human Segmentation from Video Sequences**
DÖNMEZ E., KOCAMAZ A. F.
International Conference on Artificial Intelligence and Data Processing (IDAP), Malatya, Türkiye, 28 - 30 Eylül 2018
- III. **Visual Based Path Planning with Adaptive Artificial Potential Field**
DÖNMEZ E., KOCAMAZ A. F., DİRİK M.
25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017
- IV. **Visual Servoing Based Path Planning For Wheeled Mobile Robot in Obstacle Environments**
DİRİK M., KOCAMAZ A. F., DÖNMEZ E.
2017 International Artificial Intelligence and Data Processing Symposium (IDAP), Malatya, Türkiye, 16 - 17 Eylül 2017
- V. **Static Path Planning Based on Visual Servoing via Fuzzy Logic**
DİRİK M., KOCAMAZ A. F., DÖNMEZ E.
25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017
- VI. **Bi-RRT Path Extraction and Curve Fitting Smooth with Visual Based Configuration Space Mapping**
DÖNMEZ E., KOCAMAZ A. F., DİRİK M.
2017 International Artificial Intelligence and Data Processing Symposium (IDAP), Malatya, Türkiye, 16 - 17 Eylül 2017
- VII. **Vision-Based Decision Tree Controller Design Method Sensorless Application by using Angle Knowledge**
DİRİK M., KOCAMAZ A. F., DÖNMEZ E.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.1849-1852
- VIII. **Robot Control with Graph Based Edge Measure in Real Time Image Frames**
DÖNMEZ E., KOCAMAZ A. F., DİRİK M.
24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Zonguldak, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2016, ss.1789-1792

Desteklenen Projeler

KOCAMAZ A. F., DÖNMEZ E., EREN B., YUMRUTEPE K., ÖZER M. A., ARICA B. B., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, İplik Üretiminde Hata Kaynaklarının RFID Tekniği ile Belirlenmesi, 2018 - 2021

Metrikler

Yayın: 13

Atıf (WoS): 14

Atıf (Scopus): 33

H-İndeks (WoS): 2

H-İndeks (Scopus): 4