

Arş.Gör. MAHMUT DİRİK

Kişisel Bilgiler

E-posta: mahmut.dirik@inonu.edu.tr

Web: <https://avesis.inonu.edu.tr/mahmut.dirik>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0003-1718-5075

Yoksis Araştırmacı ID: 41200

Eğitim Bilgileri

Doktora, İnönü Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2014 - Devam Ediyor

Yüksek Lisans, Fırat Üniversitesi, Teknoloji Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2010 - 2012

Lisans, Fırat Üniversitesi, Teknik Eğitim Fakültesi, Bilgisayar Eğitimi Bölümü, Türkiye 2005 - 2009

Akademik Unvanlar / Görevler

Araştırma Görevlisi, İnönü Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2014 - Devam Ediyor

Yönetilen Tezler

DİRİK M., Hesaplamalı zekâ tabanlı hibrit metotlar ile görüntü eşleme, Yüksek Lisans, M.DİRİK(Öğrenci), 2012

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Global Path Planning and Path-Following for Wheeled Mobile Robot Using a Novel Control Structure Based on a Vision Sensor**
DİRİK M., KOCAMAZ A. F., Castillo O.
INTERNATIONAL JOURNAL OF FUZZY SYSTEMS, cilt.22, sa.6, ss.1880-1891, 2020 (SCI-Expanded)
- II. **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)
- III. **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. **Visual-Servoing Based Global Path Planning Using Interval Type-2 Fuzzy Logic Control**
DİRİK M., Castillo O., KOCAMAZ A. F.
AXIOMS, cilt.8, sa.2, 2019 (ESCI)
- II. **Realization of a Hybrid Face Detecting and Verifying System**

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **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
- II. **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
- 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. **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
- V. **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
- VI. **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

DİRİK M., TÜBİTAK Projesi, Engelli Ortamlarda Heterojen Dağılmış Hedefler İçin İşbirlikçi Çoklu Robotların Vizyon Tabanlı Görev Paylaşımli Kontrolü, 2017 - Devam Ediyor

Metrikler

Yayın: 11

Atıf (WoS): 17

Atıf (Scopus): 36

H-İndeks (WoS): 3

H-İndeks (Scopus): 4