

Prof.Dr. MEHMET ÖNDER EFE

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 312 297 7500](tel:+903122977500)

Fax Telefonu: [+90 312 297 7502](tel:+903122977502)

E-posta: onderefe@hacettepe.edu.tr

Eğitim Bilgileri

Doktora, Boğaziçi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektrik-Elektronik Mühendisliği, Türkiye 1996 - 2000

Yüksek Lisans, Boğaziçi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Sistem Ve Kontrol Mühendisliği, Türkiye 1993 - 1996

Lisans, İstanbul Teknik Üniversitesi, Elektrik Elektronik Fakültesi, Elektronik Ve Haberleşme Mühendisliği, Türkiye 1989 - 1993

Araştırma Alanları

Makina Mühendisliği, Makina Teorisi ve Dinamiği, Sistem Dinamiği ve Kontrolü , Robotik , Mekatronik , Havacılık ve Uzay Mühendisliği, Havacılık Mühendisliği, Hava Taşıtı Sistem Teknolojileri, Uçuş Kontrol Sistemleri, Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Prof.Dr., Hacettepe Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2013 - Devam Ediyor

Prof.Dr., Türk Hava Kurumu Üniversitesi, Hava Ulaştırma Fakültesi, Pilotaj Bölümü, 2011 - 2013

Prof.Dr., Tobb Ekonomi Ve Teknoloji Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, 2009 - 2010

Doç.Dr., Tobb Ekonomi Ve Teknoloji Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, 2004 - 2009

Yrd.Doç.Dr., Atılım Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü, 2003 - 2004

Araştırma Görevlisi, The Ohio State University, Department Of Electrical Engineering, 2002 - 2003

Araştırma Görevlisi, Carnegie Mellon University, Department Of Electrical And Computer Engineering, 2001 - 2001

Araştırma Görevlisi, Boğaziçi Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, 1996 - 2000

Akademik İdari Deneyim

Hacettepe Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2015 - Devam Ediyor

Hacettepe Üniversitesi, Bilişim Enstitüsü, Sayısal İletişim Sistemleri Ve Bilgisayar Ağları Anabilim Dalı, 2014 - Devam Ediyor

Hacettepe Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, 2013 - Devam Ediyor

Türk Hava Kurumu Üniversitesi, Hava Ulaştırma Fakültesi, Pilotaj Bölümü, 2011 - 2013

Türk Hava Kurumu Üniversitesi, Hava Ulaştırma Fakültesi, 2011 - 2013

Tobb Ekonomi Ve Teknoloji Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, 2008 - 2010

Tobb Ekonomi Ve Teknoloji Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, 2007 - 2008

Tobb Ekonomi Ve Teknoloji Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü, 2004 - 2007

Yönetilen Tezler

- EFE M. Ö. , Dönerkanat tipinde bir insansız hava aracıyla video tabanlı üst düzey işlevlerin tasarlanması, Yüksek Lisans, N.İMAMOĞLU(Öğrenci), 2010
- EFE M. Ö. , Dönerkanat tipinde bir insansız hava aracının tasarımı, modellenmesi ve kontrolü, Yüksek Lisans, M.ÖNKOL(Öğrenci), 2010
- EFE M. Ö. , Dönerkanat tipinde bir insansız hava aracının görüntü tabanlı kontrolü, Yüksek Lisans, A.ERESEN(Öğrenci), 2010
- EFE M. Ö. , İki eksenli bir helikopterin kontrolü, Yüksek Lisans, Y.BUĞDAY(Öğrenci), 2010
- EFE M. Ö. , İşlemcilerde düşük güç tüketimine yönelik yöntemler, Yüksek Lisans, Y.SİNAN(Öğrenci), 2007

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **A frequency domain comparison of disturbance observer based control schemes**
BAYRAK A., EFE M. Ö.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, 2021 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- II. **A non-fragile robust observer design for uncertain time-delay fractional Ito stochastic systems with input nonlinearity: An SMC approach**
Khandani K., Parvizian M., EFE M. Ö.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, 2021 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- III. **A nonlinear disturbance observer scheme for discrete time control systems**
EFE M. Ö. , KASNAKOĞLU C.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.29, sa.2, ss.1044-1060, 2021 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- IV. **An enhanced bandwidth disturbance observer based control- S-filter approach**
EFE M. Ö. , KASNAKOĞLU C.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.29, sa.4, ss.2170-2185, 2021 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- V. **H-2/H-infinity-Neural-Based FOPID Controller Applied for Radar-Guided Missile**
Yaghi M., EFE M. Ö.
IEEE TRANSACTIONS ON INDUSTRIAL ELECTRONICS, cilt.67, sa.6, ss.4806-4814, 2020 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- VI. **Online path planning of mobile robot using grasshopper algorithm in a dynamic and unknown environment**
Elmi Z., EFE M. Ö.
JOURNAL OF EXPERIMENTAL & THEORETICAL ARTIFICIAL INTELLIGENCE, 2020 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- VII. **Disturbance/Uncertainty Estimator Based Integral Sliding-Mode Control**
Kurkcü B., KASNAKOĞLU C., EFE M. Ö.
IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL, cilt.63, sa.11, ss.3940-3947, 2018 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- VIII. **Disturbance/Uncertainty Estimator Based Robust Control of Nonminimum Phase Systems**
Kurkcü B., KASNAKOĞLU C., EFE M. Ö.
IEEE-ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, cilt.23, sa.4, ss.1941-1951, 2018 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- IX. **Measurement and Control**
EFE M. Ö.
MEASUREMENT & CONTROL, cilt.51, ss.3, 2018 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- X. **Dual boundary conditional integral backstepping control of a twin rotor MIMO system**
Haruna A., Mohamed Z., EFE M. Ö. , Basri M. A. M.
JOURNAL OF THE FRANKLIN INSTITUTE-ENGINEERING AND APPLIED MATHEMATICS, cilt.354, sa.15, ss.6831-

6854, 2017 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

- XI. **A novel robust fuzzy control of an uncertain system**
BAYRAK A., GÜRSOY H., EFE M. Ö.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.39, sa.3, ss.324-333, 2017 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- XII. **Feedback control strategies for quadrotor-type aerial robots: a survey**
Ozbek N. S. , Onkol M., EFE M. Ö.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.38, sa.5, ss.529-554, 2016 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- XIII. **Advances in Control Theory and Applications: Selected papers from TOK 2013**
HAMAMCI S. E. , TAN N., EFE M. Ö. , Söylemez M. T.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.37, sa.5, ss.579-581, 2015 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- XIV. **Recent Advances in Sliding Modes: From Control to Intelligent Mechatronics Preface**
Yu X., EFE M. Ö.
RECENT ADVANCES IN SLIDING MODES: FROM CONTROL TO INTELLIGENT MECHATRONICS, cilt.24, 2015 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- XV. **Sliding Mode Control for Unmanned Aerial Vehicles Research**
EFE M. Ö.
RECENT ADVANCES IN SLIDING MODES: FROM CONTROL TO INTELLIGENT MECHATRONICS, cilt.24, ss.239-255, 2015 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Recognition of Traffic Signs with Artificial Neural Networks: A Novel Dataset and Algorithm**
Kerim A., EFE M. Ö.
3rd International Conference on Artificial Intelligence in Information and Communication (IEEE ICAIIC), Güney Kore, 13 - 16 Nisan 2021, ss.171-176
- II. **Modelling of Atmospheric Parameters Using Artificial Neural Networks**
Demirtas O., EFE M. Ö.
9th International Conference on Recent Advances in Space Technologies (RAST), İstanbul, Türkiye, 11 - 14 Haziran 2019, ss.571-577
- III. **Forecasting BIST100 Index with Neural Network Ensembles**
Beyaz K., EFE M. Ö.
11th International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ELECO), Bursa, Türkiye, 28 - 30 Kasım 2019, ss.940-944
- IV. **Multiple Model Kalman and Particle Filters and Applications: A Survey**
Akca A., EFE M. Ö.
15th International-Federation-of-Automatic-Control (IFAC) Symposium on Large Scale Complex Systems (IFAC LSS), Delft, Hollanda, 26 - 28 Mayıs 2019, cilt.52, ss.73-78
- V. **Detection of Smart Phone Position on User using Artificial Neural Network Classifier**
Bayar V., EFE M. Ö.
26th IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), İzmir, Türkiye, 2 - 05 Mayıs 2018
- VI. **Path Planning using Model Predictive Controller based on Potential Field for Autonomous Vehicles**
Elmi Z., EFE M. Ö.
44th Annual Conference of the IEEE Industrial-Electronics-Society (IECON), Washington, Kiribati, 20 - 23 Ekim 2018, ss.2613-2618
- VII. **Fractional Order PID Control of a Radar Guided Missile Under Disturbances**
Yaghi M., EFE M. Ö.
9th International Conference on Information and Communication Systems (ICICS), Irbid, Ürdün, 3 - 05 Nisan 2018,

ss.238-242

- VIII. **Multi-objective Grasshopper Optimization Algorithm for Robot Path Planning in Static Environments**
Elmi Z., EFE M. Ö.
19th IEEE International Conference on Industrial Technologies (ICIT), Lyon, Fransa, 19 - 22 Şubat 2018, ss.244-249
- IX. **Trajectory Tracking Control Performance Analysis of a Quadrotor in the Presence of External Disturbances**
Bayrak A., Demirezen M. U. , EFE M. Ö.
2nd European Conference on Electrical Engineering and Computer Science (EECS), Bern, İsviçre, 20 - 22 Aralık 2018, ss.335-341
- X. **Intelligent mixed H-2/H-infinity FOPID controller optimized for radar guided missile**
Yaghi M., EFE M. Ö.
6th International Conference on Control Engineering and Information Technology (CEIT), İstanbul, Türkiye, 25 - 27 Ekim 2018
- XI. **Adaptive Neural FOPID Controller Applied for Missile Guidance System**
Yaghi M., EFE M. Ö.
43rd Annual Conference of the IEEE-Industrial-Electronics-Society (IECON), Beijing, Çin, 29 Ekim - 01 Kasım 2017, ss.2955-2960
- XII. **Air Combat Learning from F-16 Flight Information**
Karli M., EFE M. Ö. , SEVER H.
IEEE International Conference on Fuzzy Systems (FUZZ-IEEE), Naples, İtalya, 9 - 12 Temmuz 2017
- XIII. **Nominal Model Based Switching Control of a Twin Rotor System**
EFE M. Ö.
42nd Annual Conference of the IEEE-Industrial-Electronics-Society (IECON), Florence, İtalya, 24 - 27 Ekim 2016, ss.241-246
- XIV. **Technopolises, SMEs, Funding Agencies and IT-Roles in Engineering Education**
EFE M. Ö.
15th International Conference on Information Technology Based Higher Education and Training (ITHET), İstanbul, Türkiye, 8 - 10 Eylül 2016
- XV. **FPGA Based Offline 3D UAV Local Path Planner Using Evolutionary Algorithms for Unknown Environments**
BAYRAK A., EFE M. Ö.
42nd Annual Conference of the IEEE-Industrial-Electronics-Society (IECON), Florence, İtalya, 24 - 27 Ekim 2016, ss.4778-4783
- XVI. **CONTROL SYSTEM IMPLEMENTATION ON AN FPGA PLATFORM**
GÜRSOY H., EFE M. Ö.
14th IFAC Conference on Programmable Devices and Embedded Systems (PDES), Brno, Çek Cumhuriyeti, 5 - 07 Ekim 2016, cilt.49, ss.425-430
- XVII. **MATLAB/Simulink Based Restructuring of the First Automatic Control Course in Engineering Curricula**
EFE M. Ö.
15th International Conference on Information Technology Based Higher Education and Training (ITHET), İstanbul, Türkiye, 8 - 10 Eylül 2016
- XVIII. **An Augmented PID Control Scheme for Robust Control**
EFE M. Ö.
International Workshop on Recent Advances in Sliding Modes, İstanbul, Türkiye, 9 - 11 Nisan 2015
- XIX. **A Novel Unmanned Aerial Surveillance Scheme**
Imamoglu N., Eresen A., EFE M. Ö. , Kaynak O.
International Conference on Mechatronics and Control (ICMC), Jinzhou, Çin, 3 - 05 Temmuz 2014, ss.26-31

Desteklenen Projeler

EFE M. Ö. , TÜBİTAK Projesi, Visual Serving of Mobile Systems Mapping and Implementation of FPGA, 2015 - Devam Ediyor

EFE M. Ö. , Diğer Özel Kurumlarca Desteklenen Proje, Büyük Veri NoSQL Ailesinden Olan Çizge (Graph) Veritabanlarının Davranış, Fonksiyon ve Algoritmalarının İlişkisel Veritabanında Geliştirilmesi, 2016 - 2017

Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):78

h-indeksi (WOS):4