

Arş.Gör. BEDRETTİN MAHMUT KOCAGİL

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 312 582 3430](tel:+903125823430)

Fax Telefonu: [+90 312 582 3430](tel:+903125823430)

E-posta: mahmutkocagil@gazi.edu.tr

Web: <https://avesis.gazi.edu.tr/mahmutkocagil>

Posta Adresi: Eti Mah. Yükseliş Sok. Gazi Üni. Mühendislik Fak. Makina Müh. Bölümü Kat: 4 Maltepe/ANKARA PK:06570

Eğitim Bilgileri

Doktora, Gazi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (Dr), Türkiye 2017 - Devam Ediyor

Yüksek Lisans, Gazi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (YI) (Tezli), Türkiye 2015 - 2017

Lisans, Dokuz Eylül Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2008 - 2012

Yaptığı Tezler

Yüksek Lisans, Durum bağımlı Riccati denklemi tabanlı model referans uyarlamalı kontrolcü tasarımı ve üç serbestlik dereceli helikopter uygulaması, Gazi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (YI) (Tezli), 2017

Araştırma Alanları

Sistem Dinamiği ve Kontrolü , Dinamik Sistemlerin Modellenmesi ve Benzetimi, Uçuş Dinamiği-Kararlılık

Akademik Unvanlar / Görevler

Araştırma Görevlisi, Gazi Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 2015 - Devam Ediyor

Diğer Dergilerde Yayımlanan Makaleler

- Controller Designs for Nonlinear Systems with Application to 3 DOF Helicopter Model**
KOCAGİL B. M. , ARICAN A. Ç. , Güzey Ü. M. , Özcan S., SALAMCI M. U.
Gazi University Journal of Science Part A: Engineering and Innovation, cilt4, sa.3, ss.47-66, 2017 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- Experiment of Sliding Mode Control with Nonlinear Sliding Surface Design for a 3-DOF Helicopter Model**
Guzey U. M. , ÇOPUR E. H. , Ozcan S., ARICAN A. Ç. , KOCAGİL B. M. , SALAMCI M. U.
27th International Conference on Information, Communication and Automation Technologies (ICAT), Sarajevo, Bosna-Hersek, 10 - 13 Ekim 2019
- Adaptive Control of a 3 DoF Helicopter with Linear and Nonlinear Reference Models**

KOCAGİL B. M. , Ozcan S., ARICAN A. Ç. , Guzey U. M. , ÇOPUR E. H. , SALAMCI M. U.

6th International Conference on Control Engineering and Information Technology (CEIT), İstanbul, Türkiye, 25 - 27 Ekim 2018

III. MRAC of a 3-DoF Helicopter with Nonlinear Reference Model

KOCAGİL B. M. , Ozcan S., ARICAN A. Ç. , Guzey U. M. , ÇOPUR E. H. , SALAMCI M. U.

26th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED), Zadar, Hırvatistan, 19 - 22 Haziran 2018, ss.278-283

IV. Linear and Nonlinear Optimal Controller Design for a 3 DOF Helicopter

ARICAN A. Ç. , Ozcan S., KOCAGİL B. M. , Guzey U. M. , ÇOPUR E. H. , SALAMCI M. U.

19th International Carpathian Control Conference (ICCC), Szilvasvarad, Macaristan, 28 - 31 Mayıs 2018, ss.185-190

V. Suboptimal Control of a 3 DOF Helicopter with State Dependent Riccati Equations

ARICAN A. Ç. , Ozcan S., Guzey U. M. , KOCAGİL B. M. , SALAMCI M. U.

XXVI International Conference on Information, Communication and Automation Technologies (ICAT), Sarajevo, Bosna-Hersek, 26 - 28 Ekim 2017

Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):7

h-indeksi (WOS):2