

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

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: CgbBrT4AAAAJ

ORCID: 0000-0003-4751-2508

Publons / Web Of Science ResearcherID: AAU-4214-2020

ScopusID: 57201983716

Yoksis Araştırmacı ID: 229286

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 Yayınlanan 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 (Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **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., SALAMCİ M. U.
27th International Conference on Information, Communication and Automation Technologies (ICAT), Sarajevo, Bosna-Hersek, 10 - 13 Ekim 2019
- II. **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., SALAMCİ 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., SALAMCİ 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., SALAMCİ 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., SALAMCİ M. U.
XXVI International Conference on Information, Communication and Automation Technologies (ICAT), Sarajevo, Bosna-Hersek, 26 - 28 Ekim 2017

Desteklenen Projeler

KOCAGİL B. M., ARICAN A. Ç., SALAMCİ M. U., Diğer Resmi Kurumlarca Desteklenen Proje, Optimum Nonlineer Kazanç Katsayısı Kullanılarak Helikopter Rotor Kontrolcü Tasarımı, 2015 - 2018

Metrikler

Yayın: 6

Atıf (WoS): 10

Atıf (Scopus): 25

H-İndeks (WoS): 2

H-İndeks (Scopus): 4