

GÖKHAN KORAY GÜLTEKİN (Ph.D)

Adres(İş): Ankara Yıldırım Beyazıt Üni. Elektrik-Elektronik Müh. ANKARA **Tel(İş):** 0312 906 2321

ÖĞRENİM

Doktora:

ODTÜ Elektrik-Elektronik Mühendisliği / 2016

Yüksek Lisans:

ODTÜ Elektrik-Elektronik Mühendisliği / 2010

Lisans:

Başkent Üniversitesi Elektrik-Elektronik Mühendisliği / 2007 (Bölüm İkincisi)

İŞ TECRÜBESİ

Şubat 2019 – Halen, Ankara Yıldırım Beyazıt Üniversitesi,
Elektrik-Elektronik Müh. Bölümü, Dr. Öğretim Üyesi

Ekim 2016 – Halen, Orta Doğu Teknik Üniversitesi,
OGAM (ODTÜ Görüntü Analizi Araştırma ve Uygulama Merkezi), Bilimsel Proje Uzmanı

Şubat 2018 – Haziran 2018, Orta Doğu Teknik Üniversitesi KKTC
Kampüsü, Bilgisayar Mühendisliği Bölümü, Yarı Zamanlı Öğretim Üyesi

Eylül 2017 – Ocak 2019, Ankara Yıldırım Beyazıt Üniversitesi,
Elektrik-Elektronik Müh. Bölümü, Yarı Zamanlı Öğretim Üyesi

Şubat 2017 – Haziran 2017, Orta Doğu Teknik Üniversitesi,
Elektrik-Elektronik Müh. Bölümü, Yarı Zamanlı Öğretim Üyesi

Eylül 2009 – Ekim 2016, Orta Doğu Teknik Üniversitesi,
Elektrik-Elektronik Müh. Bölümü, Araştırma Görevlisi

Ekim 2010 – Ekim 2013, TÜBİTAK 1001 Lisansüstü Bursiyer Araştırmacı,
"Kıvrak Bacaklı Robotlarda Gürbüz Görsel Algının İşitsel Algı Desteğinde Geliştirilmesi Ve Otonom Navigasyon Amaçlı Uygulanması"

Eylül 2008 – Aralık 2009, TÜBİTAK 1001 Lisansüstü Bursiyer Araştırmacı,
"Bacaklı robotlarda mobil arazi uygulamalarına yönelik öz durum kestirimi ve geri beslemeli dinamik davranışlar"

Ocak 2008 – Haziran 2008, TÜBİTAK 1001 Gönüllü Araştırmacı, "Çok Maksatlı Ulusal İnsansız Sualtı Aracı Projesi (ULİSAR)"

Eylül 2007 – Eylül 2008, Başkent Üniversitesi,
Elektrik-Elektronik Müh. Bölümü, Araştırma Görevlisi

LİSAN BİLGİSİ

İNGİLİZCE,

YDS 2016 Mayıs: 90/100

KPDS 2013 Mayıs: 94/100

YAZILIM TECRÜBESİ

C, C++, C#, CUDA, Python Programlama Dilleri
Matlab/Simulink (Image Acquisition & Processing Toolbox)
Verilog HDL, Quartus II
Altium Designer, Proteus, Solidworks

ÖDÜLLER

1. ODTÜ GRW(Graduate Research Workshop) 2016:
36 Master/Doktora çalışması arasından **en iyi poster** ve **en iyi ikinci sözlü sunum** ödülleri

2. ODTÜ GRW(Graduate Research Workshop) 2015:
45 Master/Doktora çalışması arasından **en iyi poster** ve **en iyi ikinci sözlü sunum** ödülleri

3. Ulusal Robot Yarışmalarında Kazanılan Ödüller:

MEB Robot Yarışması 2007, **3.'lük ödülü**

ODTÜ Robot Günleri 2006, **1.'lik ödülü**

ODTÜ Robot Günleri 2005, **2.'lik ödülü**

ABU-Robocon 2005, Türkiye elemeleri **2.'lik ödülü**

4. Uluslararası Robot Yarışmalarında Kazanılan Ödüller:
IEEE R8 Student Robotics Contest 2006, Hollanda, **1.'lik ödülü**

DESTEKLER

- 1. TÜBİTAK 2211/C** Öncelikli Alanlara Yönelik Doktora Araştırma Bursu (2013-2016)
- 2. ODTÜ BAP** (Bilimsel Araştırma Projeleri) Desteği (2013-2014)
- 3. TÜBİTAK 1001-110E120** Araştırma Burs Desteği (2010-2013)
- 4. TÜBİTAK 1001-106E089** Araştırma Burs Desteği (2009-2010)
- 5. TÜBİTAK 2210/A** Yüksek Lisans Bursu (2007-2009)

**BİLİMSEL DERGİ
HAKEMLİKLERİ**

Journal of Electronic Imaging
Microprocessors and Microsystems Journal
Journal of Signal Processing Systems
Journal of Electrical Engineering and Electronic Technology
Turkish Journal Of Electrical Engineering & Computer Sciences

**BİLİMSEL
ORGANİZASYONLAR**

1. The International Conference on Engineering and Technology 2017,
Antalya, Organizasyon Komitesi Üyeliği
<http://www.iares.net/Committee/ICET2017>

BİLİMSEL YAYINLAR

G.K.Gultekin, A.Saranli, "Feature Detection Performance Based Benchmarking of Motion Deblurring Methods: Applications to Vision for Legged Robots", Image and Vision Computing, Volume 82,Pages 26-38, 2019, ISSN 0262-8856, <https://doi.org/10.1016/j.imavis.2019.01.002>.

G.K.Gultekin, A.Saranli, "Multi-Frame Motion Deblurring of Video Using the Natural Oscillatory Motion of Dexterous Legged Robots", IET Image Processing, 2019

G.K.Gultekin, A.Saranli, "An FPGA based high performance optical flow hardware design for computer vision applications", Microprocessors and Microsystems, Volume 37, Issue 3, May 2013, Pages 270-286, ISSN 0141-9331, 10.1016/j.micpro.2013.01.001.

G.K.Gultekin, A.Saranli, Motion deblurring utilizing the variable speed egomotion of camera and comparison based on corner feature points. In Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), 2017

G.K.Gültekin, M.O.Oğücü, E.Saygıner, A.Saranlı, "A Genetic Algorithm Based Solution to Constrained Component Placement of a Mobile Robot", International Symposium on INnovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA), 2012

G.K.Gultekin, H.Boyacı, M.D.Özkan, D.Sargun, A.Saranli, "Bacaklı Robotlarda Hareket Bulanıklığının Ölçülmesine Yönelik Deneysel Bir Yaklaşım", Türkiye Otonom Robotlar Konferansı, 2014

H.Boyacı, M.D.Özkan, D.Sargun, **G.K.Gultekin**, A.Saranli, "An Experimental Approach to Motion Blur Estimation in Legged Mobile Robot Platforms", International Symposium on Innovative Technologies in Engineering and Science, 2014

E.Ege, **G.K.Gultekin**, A.Saranli, "A Statistical Predictive Model for Legged Robot Motion: Application to Pose Estimation", International Conference on Applied and Computational Mathematics, 2012

H.Erdem, **G.K.Gultekin**, "Araba Benzeri Gezgin Robotun Köşe Dönmesinin Bulanık Mantıkla Denetimi", Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Sempozyumu(ASYU), 2008

H.Erdem, **G.K.Gultekin**, "Design of an Intelligent Wrestling Sumo Robot", International Symposium on INnovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA), pp. 164-168, 2007