

# ÖZGEÇMİŞ

- 1. Adı Soyadı:** Mehmet Serdar Güzel
- 2. Doğum Tarihi:** 04/02/1980
- 3. Ünvanı:** Yrd Doç Dr.
- 4. Öğrenim Durumu:** Doktora

Derece	Bölüm/Program	Üniversite	Yıl
Lisans	Bilgisayar Mühendisliği	Başkent Üniversitesi	2004
Y. Lisans	Bilgisayar Mühendisliği	Ankara Üniversitesi	2008
Doktora	Mekanik ve Sistem Müh.	Newcastle University, İngiltere	2012

## 5. Akademik Ünvanlar:

Görev Ünvanı	Görev Yeri	Yıl
Ar.Gör.	Mühendislik Fakültesi, Ankara Üniversitesi	2006-2012
Dr.Ar.Gör.	Mühendislik Fakültesi, Ankara Üniversitesi	2012-2014
Yrd.Doç.Dr.	Mühendislik Fakültesi, Ankara Üniversitesi	2014-

## 6. Yönetilen Yüksek Lisans ve Doktora Tezleri:

### 6.1 Yüksek Lisans Tezleri

Dülger E., "Ekonomide Öncü Göstergeler ile Büyüme Tahmini", Ankara Üniversitesi, 2015.

Meral E., "Gerçek Zamanlı Konum Uygulaması", Ankara Üniversitesi, 2016.

Kara M., "Oğul Robotların Görev Paylaşımı", Ankara Üniversitesi 2016.

Ünal F. Z., "Derin Öğrenme ile Yüz Tanıma", Ankara Üniversitesi 2017.

Soylu B. E., "İnsanın Yüz Mimiklerinden Durum Analizi Yapma", Ankara Üniversitesi 2017.

Beyazkılıç, M. S., "Karancı Kolonisi Optimizasyon Kullanılarak Kapasite ve Zaman Kısıtlı Araç Rotalama Probleminin Çözümü ve Görselleştirmesi", Ankara Üniversitesi, Devam Ediyor

Karaca, M., "Yapay Zeka Destekli Güvenlik Çözümü", Ankara Üniversitesi Devam Ediyor

## 7. Yayınlar

### 7.1 Uluslararası hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

Guzel, M.S., Kara, M and Beyazkılıç M. S., "An adaptive framework for mobile robot navigation", *Adaptive Behaviour*, 25(1), 30-39, 2017. **(SCI)**.

Sevinç, Ö., Güzel, M. S and Askerbeyli, İ., " Predicting the future trends by mining the social web: A Survey", *International Journal of Research and Reviews in Applied Sciences* 31(2), 54-61, 2017.

Nattharith, P. and Guzel, M.S., "Machine Vision and Fuzzy Logic based Navigation Control of a Goal-oriented Mobile Robot", *Adaptive Behavior*, 24(3), 168-180, 2017. **(SCI)**.

Guzel, M.S., " Performance evaluation for feature extractors on street view images", *The Imaging Science Journal*, 2015. **(SCI)**.

Beguim Mutlu, Murat Hacioeroglu, Mehmet Serdar Guzel, Mehmet Dikmen and Hayri Sever, "Silhouette Extraction from Street View Images", *Int J Adv Robot Syst*, 2014, 11:114. doi: 10.5772/58740 **(SCI)**.

Güzel, M. S., "A Hybrid Feature Extractor using Fast Hessian Detector and SIFT", *Technologies*, 3(2), 103-110, 2015.

Güzel, M.S., " A Flexible Framework for Vision based Obstacle Avoidance Problem", *International Journal of Science and Advanced Technology* 4(2), 5-12, 2014.

Güzel, M.S., " A Software Framework for Dynamic Modelling DC motors at robot Joints, *International Journal of Research in Engineering and Technology* 3 (4), 612 – 617, 2014.

Güzel, M.S and Zakaria W., "A Hybrid Architecture for Vision-Based Obstacle Avoidance," *Advances in Mechanical Engineering*, vol. 2013, Article ID 697415, 11 pages , 2013, **(SCI)**.

Güzel, M.S., "Autonomous Vehicle Navigation Using Vision and Mapless Strategies: A Survey," *Advances in Mechanical Engineering*, vol. 2013, Article ID 697415, 11 pages , 2013, **(SCI)**.

Güzel, M.S. and Hınıslıoğlu, Y., "A robotic software for intelligent applications" *Artificial Life and Robotics*, Springer, 2013, vol 1, pp 1-7.

Guzel, M.S. and Bicker, R., "A behaviour-based architecture for Mapless Navigation Using Vision" *International Journal of Advanced Robotic Systems* , 2012, vol 9, pp 1-13. **(SCI)**.

Koyuncu, B., M. Güzel: Software development for the Kinematic analysis of a Lynx 6 Robot arm. *International Journal of Engineering and Applied Science (ijoas)*, 2008, vol 4, no 4, pp 230-236.

Koyuncu, B., M. Güzel: Chess board application of 6 axes robot arm by using inverse kinematic equations., *Computer Engineering* , vol 1 , no 1 , 2007 , pp 59-67.

## **7.2 Uluslararası bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında (Proceedings) basılan bildiriler:**

Güzel, M.S., et al., "An adaptive pattern formation approach for swarm robots", *4th International Conference on Electrical and Electronic Engineering (ICEEE)*, 194-198 , 2017

*Dalgıç, H. Ö., Bostancı, E and Güzel, M.S., "Genetic Algorithm Based Floor Planning System", ICAIE, 924-928, 2017.*

*Bostancı, E., Kanwal, N., Bostacı, B and Güzel, M.S., "Finding Minimum Area Ellipse for Data Points using a Genetic Algorithm", 15th International Geometry Symposium Amasya University, Amasya, Turkey, 2017.*

*Güzel, M.S., et al., "A mobile robot navigation system using a map-building based approach", 41st International Conference on Science, Engineering & Technology - ICSET 2017*

*Guzel, M.S., Kayakökü, H and Ajabshir V. B, " A Robotic Simulator for Mobile Robots", 4th International Symposium on Innovative Technologies in Engineering and Science 3-5 November (ISITES2016), 1175-1181.*

*Guzel M. S and Çelik, İ. B.," A Multi-Agent Robot Coordination Framework for Goal Based Navigation Problem", 2. IPCT Conference, Rome, Italy, 19-20 April, 2015.*

*Guzel, M. S., Nattharith, P. and Duran, A. S., "A Goal Oriented Navigation System using Vision", 2nd Advancement on Information Technology International Conference (ADV CIT 2015).3rd - 5th December 2015, Krabi, THAILAND*

*Guzel M.S and Nattharith P., "A New Technique for Distance Estimation using SIFT for mobile robots," International Electrical Engineering Congress (iEECON2014), on March 19-21 2014 (EI).*

*Nattharith P. and Guzel M. S., "An indoor mobile robot development: a low cost platform for robotics research,"International Electrical Engineering Congress (iEECON2014), on March 19-21 2014 (EI).*

*Guzel, M.S. and Bicker, R., "Optical flow based system design for mobile robots," Robotics Automation and Mechatronics (RAM), 2010 IEEE Conference, pp.545-550, 28-30 June 2010. (EI).*

*Güzel M., Hınıslioğlu, Y:An Artificial low cost robot arm system playing tic-tac-toe, 9th Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions, Robotica, Branco, Portugal,7-8 May 2009.*

*Koyuncu,B.,Güzel, M: A visual Tool for Kinematics Analyses of Lynx-6 Robot Arms together with dynamic modeling of dc motors at robot joints ,International conference on Automation, Robotics and control systems, arcs-08 ,Florida,USA,July 2008, pp 145-150.*

*Koyuncu,B., Güzel, M: Software Analysis of Lynx 6 Robot Arm , International conference on Automation, Robotics and Control systems , arcs-08 , Florida,USA, July 2008, proceedings pp 1-8.*

### 7.3 Yazılan uluslararası kitaplar veya kitaplarda bölümler

Guzel, M.S. and Bicker, R., "Vision based obstacle avoidance techniques", *Recent Advances in Mobile Robotics*, "Dr. Andon Topalov (Ed.)", ISBN: 978-953-307-909-7, 2011, pp 83-108.

Güzel, M.S and Kayakökü, H., "A Collective Behaviour Framework for Multi-Agent Systems", *Mechatronics and Robotics Engineering for Advanced and Intelligent Manufacturing, Part 1*, pp 61-71.

### 7.4 Ulusal hakemli dergilerde yayımlanan makaleler:

Başkır, M. B., Küçükönder, H., Çelik, N and Güzel, M.S., " Öğretim Kalitesi Değerlendirmesine Yeni Bir Yaklaşım: Bartın Üniversitesi Örneği, Bartın Üniversitesi Eğitim Fakültesi Dergisi, 6(2), 468-485, 2017.

### 7.5 Ulusal bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında basılan bildiriler

Guzel, M.S, "Mobile robot navigation using a vision based approach", *postgraduate conference in school of mechanical and systems engineering, Newcastle University, UK, April 2009.*

Güzel M., Hınıslioğlu, Y, "Windows Mobile işletim sistemleri için veri giriş yazılımı", *Elektrik-Elektronik-Bilgisayar Mühendisliği 12. Ulusal kongresi, 2007.*

Baskır, M. B., AKDOĞAN Ü. F, GÜZEL, M. S, 2008, "Yüzfelci Teshisinde Kullanılan Tanı Yöntemlerinin k-Ortalama Algoritması ve Bulanık Öbek Ortalamaları Algoritması ile Sınıflandırılması", *6. İstatistik Günleri Sempozyumu Bildiriler Kitabı, s. 514-522, Samsun (28-30 Ağustos).*

## 8. Projeler:

Proje Başlığı	Türü	Destekleyen Kuruluş ve Sözleşme Numarası	Projedeki Rol / Sorumluluk	Proje Süresi
Kentsel Kaşif (Urban Explorer)	TÜBİTAK/ŞİRKET	NETCAD'e ait TEYDEB-3140566 proje	Proje Danışmanı	01.09.2015-30.09.2016
Sürü Zekası Algoritmaları İle Görüntü Tabanlı Robot Navigasyonu	3501 Araştırma	TÜBİTAK 114E648	Proje Yürütücüsü	01.05.2015-01.11.2017

Proje Başlığı	Türü	Destekleyen Kuruluş ve Sözleşme Numarası	Projedeki Rol / Sorumluluk	Proje Süresi
Green Travelling	TÜBİTAK/ŞİRKET	MANTİS'e ait ERA-NET projesi	Proje Danışmanı	01.07.2014-01.07.2017

### 9. İdari Görevler :

Bölüm Başkan Yardımcılığı – Ankara Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Bilgisayar Mühendisliği Bölümü 2014 – Devam ediyor

### 10.Son iki yılda verdiği lisans ve lisansüstü düzeydeki dersler:

Akademik Yıl	Dönem	Dersin Adı	Haftalık Saati		Öğrenci Sayısı
			Teorik	Uygulama	
2015-2016	Güz	COM241 Programming Languages	3	2	40
		COM491 Araştırma Teknikler 1	3		5
		826505 Sayısal Görüntü İşleme	3		10
	Bahar	COM491 Araştırma Teknikler 2	3		5
		COM343 Object Oriented Programming Languages	3	2	40
		COM364 Automata Theory	3	2	40
2016-2017	Güz	COM241 Programming Languages	3	2	50
		COM491 Araştırma Teknikler 1	3		10
		COM367, Algoritmalar 1	3		40
	Bahar	COM491 Araştırma Teknikler 2	3		10
		COM343 Object Oriented Programming Languages	3	2	50
		826505 Sayısal Görüntü İşleme	3		38