



Dr. Öğr. Üyesi Erkin Dinçmen

Işık Üniversitesi
Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü
erkin.dincmen@isikun.edu.tr

1. Doğum Tarihi: 21.06.1978

2. Öğrenim Durumu:

Derece	Alan	Üniversite	Yıl
Lisans	Makina Mühendisliği	İstanbul Teknik Üniversitesi	2000
Y. Lisans	Makina Mühendisliği	İstanbul Teknik Üniversitesi	2003
Doktora	Makina Mühendisliği	İstanbul Teknik Üniversitesi	2011

3. Akademik Unvanlar

Ünvan	Ünvanın Alındığı Tarih	Bölüm	Üniversite
Yard.Doç.Dr.	2011	Makine Mühendisliği	Işık Üniversitesi

4. Yönetilen Yüksek Lisans ve Doktora Tezleri

4.1. Yüksek Lisans Tezleri: “Optimal ABS Kontrolcüsü Geliştirilmesi”, Tunç Altınel, İstanbul Teknik Üniversitesi-Fen Bilimleri Enstitüsü, Mayıs 2015.

5. Yayınlar

5.1. Uluslararası hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

Dincmen, E., 2018, Extremum seeking dead-zone pre-compensator for an industrial control system, *Automatisierungstechnik*, 66(6), 471-482.

Dincmen, E., Altinel, T., 2018, An emergency braking controller based on extremum seeking with experimental implementation, *International Journal of Dynamics and Control*. 6(1), 270-283.

Dincmen, E., 2017, Design of a global extremum seeking algorithm for an omni-directional robot model, *Journal of Control Engineering and Applied Informatics*, vol. 19, no. 2, pp. 111-121.

Dincmen, E., 2017, Extremum seeking control of uncertain systems, *TWMS J. of Appl. and Eng. Math*, vol. 7, no. 1, pp. 131-141.

Dincmen, E., 2017, A Gain-Switched Self Optimizer for Braking Controller, *International Journal of Adaptive Control and Signal Processing*, vol. 31, no. 6, pp. 953-968

Dincmen, E., Guvenc, B. A., Acarman T., 2014, Extremum Seeking Control of ABS Braking in Road Vehicles with Lateral Force Improvement, *IEEE Transactions on Control Systems Technology*, vol. 22, no:1, pp. 230-237.

Dincmen, E., Guvenc, B. A., 2012, A Control Strategy for Parallel Hybrid Electric Vehicles Based On Extremum Seeking, *Vehicle System Dynamics*, vol. 50, no. 2, pp. 199-227.

Aytekin, B., **Dincmen, E.,** Guvenc, B. A., Altug, E., Guvenc, L., Danis, S., Acarman, T., Sezer, V., Ararat, O., Oncu, S., 2010, Framework For Development of Driver Adaptive Warning and Assistance Systems That Will Be Triggered By a Driver Inattention Monitor, *International Journal of Vehicle Design*, vol. 52, no: 1/2/3/4, pp. 20-37.

5.2. Uluslararası bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında (Proceedings) basılan bildiriler.

Dincmen, E., 2016, A Global Optimal Control Methodology and its Application to a Mobile Robot Model, *MECHATRONICS 2016: 7th IFAC Symposium on Mechatronic Systems & 15th Mechatronics Forum International Conference*, 5th - 8th September, Loughborough, England.

Dincmen, E., Altinel, T., 2015, Self Optimizing ABS Control Algorithm with Application, *6th International Conference on Modeling, Simulation and Applied Optimization*, May 27-29, Istanbul, Turkey.

Dincmen, E., 2014, Adaptive Extremum Seeking Scheme for ABS Control, *Proceedings of the 13th International Workshop on Variable Structure Systems VSS2014*, July 30-Aug 2, Nantes, France.

Dincmen, E., Uygan, İ. M. C., Guvenc, B. A., Acarman, T., 2010, Powertrain Control of Parallel Hybrid Electric Vehicles via Extremum Seeking Algorithm, *Proceedings of the ASME 2010 10th Biennial Conference on Engineering Systems Design and Analysis ESDA2010*, July 12-14, Istanbul, Turkey, pp. 147-156.

Dincmen, E., Acarman, T., Guvenc, B. A., 2010, ABS Control Algorithm via Extremum Seeking Method with Enhanced Lateral Stability, *Proceedings of the 6th IFAC Symposium Advances in Automotive Control*, July 12-14, Munich, Germany.

Dincmen, E., Acarman, T., 2009, ABS Control via Extremum Seeking with Parameter Tuning, *Proceedings of the 2009 European Control Conference, August 23-26, Budapest, Hungary*, pp. 2664-2669.

Dincmen, E., Acarman, T., 2008, Active Coordination of the Individually Actuated Wheel Braking and Steering To Enhance Vehicle Lateral Stability and Handling, *Proceedings of the 17th IFAC World Congress, Seoul, Korea, July 6-11*, pp. 10738-10743.

Dincmen, E., Acarman, T., 2007, Application of Vehicle Dynamics Active Control to a Realistic Vehicle Model, *Proceedings of the 2007 American Control Conference, July 11-13, New York City, USA*, pp. 200-205.

Dincmen, E., Acarman, T., 2007, Enhancement of Handling and Cornering Capability for Individual Wheel Braking Actuated Vehicle Dynamics, *Proceedings of the 2007 Intelligent Vehicles Symposium, June 13-15, Istanbul, Turkey*, pp. 888-893.

6. Projeler

Projenin Adı	Optimal ABS Frenleme Kontrolcüsünün Geliştirilmesi
Hangi Kuruluş Adına Yapıldığı (Destekleyen Kuruluş)	TÜBİTAK
Proje tipi, kodu	3501-Kariyer Geliştirme Projesi, 112E267
Süresi-Bütçesi (toplam ve Işık Üniv. payı)	24 ay (Nisan 2013-Nisan 2015), 102030 TL, Tamamı TÜBİTAK
Ortak-partner var mı? (varsa belirtiniz)	Yok
Projedeki Görev	Proje Yürütücüsü

Projenin Adı	Kayma Kipli Kontrol Teorisi ve Uygulamaları
Hangi Kuruluş Adına Yapıldığı	TÜBİTAK

(Destekleyen Kuruluş)	
Proje tipi, kodu	3501-Kariyer Geliştirme Projesi, 106E121
Süresi-Bütçesi	36 ay (Şubat 2007-Şubat 2010), 109740 TL, Tamamı TÜBİTAK
Ortak-partner var mı? (varsa belirtiniz)	Yok
Projedeki Görev	Doktora Bursiyer

Projenin Adı	DriveSafe
Hangi Kuruluş Adına Yapıldığı (Destekleyen Kuruluş)	Devlet Planlama Teşkilatı DPT
Proje tipi, kodu	
Süresi-Bütçesi	24 Ay (2005-2007), 1026212 TL
Ortak-partner var mı? (varsa belirtiniz)	OTAM, Sabancı Üniversitesi, Koç Üniversitesi, İstanbul Teknik Üniversitesi, Ford Otomotiv Sanayii A.Ş., Oyak Renault A.Ş., Tofaş A.Ş.
Projedeki Görev	Doktora Bursiyer

7. Verilen Dersler

- Electric and Hybrid Vehicle Technology
- Vehicle Dynamics
- Modeling and Control of Dynamic Systems
- Computational Methods in Engineering

- Machine Theory
- Introduction to Robotics
- Mechatronics
- Introduction to Solid Mechanics.

8. Araştırma Konuları

Ekstremum Arama Kontrol, Kayma Kipli Kontrol, Otomotiv Kontrol Sistemleri, Makine Öğrenmesi.

9. Üyelikler

- IFAC (International Federation of Automatic Control) Technical Committee 7.1
- Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi (TOK)
- TMMOB Makine Mühendisleri Odası