



ÖZGEÇMİŞ

Adı ve Soyadı: Kansu Oğuz CANBEK
Akademik Unvanı: Öğretim Görevlisi
İş Adresi:
E-postası: kcanbek@biruni.edu.tr
Bildiği Yabancı Diller (Puan ve Yılı): İngilizce, C1 İleri, 2025
İngilizce, C1 İleri, 2024
Uzmanlık Alanı: Bilgi Sistemleri, Haberleşme ve Kontrol Mühendisliği
Kontrol ve Sistem Mühendisliği
Mühendislik ve Teknoloji
Robotik ve Mekatronik Sistemler

Derece	Bölüm/Program	Üniversite	Yıl
Doktora	MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ (DR)	Yıldız Teknik Üniversitesi	Devam Ediyor
Yüksek Lisans	MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ (YL) (TEZLİ)	İstanbul Teknik Üniversitesi	2019
Lisans	Mekatronik Mühendisliği	Bahçeşehir Üniversitesi	2015

Yüksek Lisans Tez Başlığı (özeti ekte) ve Tez Danışman(lar)ı:

Positional drift compensation of mecanum wheeled robots using artificial neural networks

Görev Unvanı	Görev Yeri	Yıl
Öğretim Görevlisi	Biruni Üniversitesi	2025-Devam Ediyor
Araştırma Görevlisi	İstanbul Bilgi Üniversitesi	2017-2024

İdari Görevler:

1. Bölüm Başkanı - Biruni Üniversitesi (2025 - Devam Ediyor)

ESERLER

A. Uluslararası hakemli dergilerde yayımlanan makaleler:

A1. Canbek K. O., Ulu C., "Learning-Based Dynamic Takagi-Sugeno Fuzzy Modeling of Nonlinear Systems", *International Journal of Fuzzy Systems*, 2025.

A2. Canbek K. O., Yalçın H., Baran A. E., "Drift compensation of a holonomic mobile robot using recurrent neural networks", *Intelligent Service Robotics*, vol. 15, 2022.

A3. Alhalabi A., Ezim M., Canbek K. O., Baran A. E., "A multiple sensor fusion based drift compensation algorithm for mecanum wheeled mobile robots", *TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING & COMPUTER SCIENCES*, vol. 29, no. 2, pp. 704-716, 2021.

B. Uluslararası bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitaplarında (proceedings) basılan bildiriler:

- B1.** Canbek K. O., Ulu C., Dynamic Takagi-Sugeno Fuzzy Modeling of Nonlinear Systems Using Semi-Gradient N-Step Sarsa Method, In: *2025 Innovations in Intelligent Systems and Applications Conference (ASYU)*, Bursa, Türkiye, 2025.
- B2.** Pehn Mayo F. P. L., Canbek K. O., Ayyıldız M., Development and Characterization of a Wearable Ring Providing Haptic Feedback, In: *Innovations in Intelligent Systems and Applications Conference (ASYU)*, Türkiye, 2022.
- B3.** Canbek K. O., Öniz Y., Trajectory Tracking of a Quadcopter Using Fuzzy-PD Controller, In: *13th International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ELECO)*, Türkiye, 2022.
- B4.** Canbek K. O., Öniz Y., Real-Time Implementation of an Interval Type-2 Fuzzy Logic Controller for the Trajectory Tracking of an UAV, In: *5th International Symposium on Multidisciplinary Studies and Innovative Technologies (ISMSIT)*, Türkiye, 2021.
- B5.** Akay E. Ö., Canbek K. O., Öniz Y., Automated Student Attendance System Using Face Recognition, In: *4th International Symposium on Multidisciplinary Studies and Innovative Technologies (ISMSIT)*, Türkiye, 2020.