Doç.Dr. Abdullah BAŞÇİ



Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: +90 442 231 4795
Web: https://avesis.atauni.edu.tr/abasci

Uluslararası Araştırmacı ID'leri
ScholarID: NgbHQxsAAAAJ
ORCID: 0000-0003-4141-2880
ScopusID: 55530972000
Yoksis Araştırmacı ID: 31788

Eğitim Bilgileri

Doktora, Atatürk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik Elektronik Mühendisliği, Türkiye
2009 - 2013
Yüksek Lisans, University of East London, Faculty of Engineering, Computer System Engineering, Birleşik Krallık 2007 - 2008
Lisans, Pamukkale Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik Elektronik Mühendisliği, Türkiye 2000 - 2004

Yaptığı Tezler

Doktora, Otomatik Yönlendirmeli Bir aracın Gövde Hızı ve Gövde Açısının Gerçek Zamanlı kontrolü, Atatürk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik Elektronik Mühendisliği, 2013
Yüksek Lisans, Low Cost IP in the Embedded Processing, University Of East London, Faculty Of Engineering, Computer Systems Engineering, London, 2008

Araştırma Alanları

Elektrik-Elektronik Mühendisliği, Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Doç.Dr., Atatürk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği, 2019 - Devam Ediyor
Yrd.Doç.Dr., Atatürk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği, 2014 - 2019
Araştırma Görevlisi, Atatürk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği, 2011 - 2014
Öğretim Görevlisi, Bingöl Üniversitesi, Rektörlük, Enformatik Bölümü, 2009 - 2011

Akademik İdari Deneyim

Atatürk Üniversitesi, Kontrol Ve Kumanda Sistemleri Bilim Dalı, 2014 - Devam Ediyor
Bölüm Akademik Teşvik Değerlendirme Komisyonu Üyesi, Atatürk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği, 2018 - 2019

Atatürk Üniversitesi, Elektrik Elektronik Mühendisliği , Elektrik Elektronik Mühendisliği , 2017 - 2019
Bingöl Üniversitesi, Enformatik Bölümü, Enformatik Bölümü, 2009 - 2011

Verdiği Dersler

Fund. Of Elec. Circuits , Lisans
Elektrik Elektronik Mühendisliği Seçmeli Tasarımı II, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022
Sayısal Yöntemler, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022
Elektrik Elektronik Mühendisliği Uygulamaları, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022
Bitirme Projesi I, Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023
Kontrol Sistemlerine Giriş , Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023
Otomatik Yönlendirmeli Araçlar ve Kontrol Yöntemleri, Doktora, 2023 - 2024, 2022 - 2023, 2021 - 2022
Kontrol Laboratuvarı, Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023
Bitirme Projesi II, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022
Elektirik Elektronik Mühendisliği Seçmeli Tasarımı I, Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023
Güç Elektroniği, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022
Otomotik Kontrol, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022
Ölçme Ve Enstrumentasyon, Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023
Ayrık Zamanlı Kontrol , Yüksek Lisans, 2021 - 2022

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. **An adaptive-fuzzy fractional-order sliding mode controller design for an unmanned vehicle**
ORMAN K., CAN K., BAŞÇİ A., Derdiyok A.
Elektronika ir Elektrotechnika, cilt.24, sa.2, ss.12-17, 2018 (SCI-Expanded)

II. **Trajectory Tracking Control of a Four Rotor Unmanned Aerial Vehicle Based on Continuous Sliding Mode Controller**
BAŞÇİ A., CAN K., ORMAN K., Derdiyok A.
ELEKTRONIKA IR ELEKTROTECHNIKA, cilt.23, sa.3, ss.12-19, 2017 (SCI-Expanded)

III. **Implementation of an adaptive fuzzy compensator for coupled tank liquid level control system**
BAŞÇİ A., Derdiyok A.
MEASUREMENT, cilt.91, ss.12-18, 2016 (SCI-Expanded)

IV. **Speed estimation of an induction machine based on designed Lyapunov candidate functions**
Derdiyok A., BAŞÇİ A.
ELECTRICAL ENGINEERING, cilt.98, sa.1, ss.67-75, 2016 (SCI-Expanded)

V. **Sensorless velocity and direction angle control of an unmanned vehicle**
BAŞÇİ A., Derdiyok A.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.24, sa.2, ss.580-589, 2016 (SCI-Expanded)

VI. **Speed and Direction Angle Control of Four Wheel Drive Skid-Steered Mobile Robot by Using Fractional Order PI Controller**
ORMAN K., BAŞÇİ A., Derdiyok A.
ELEKTRONIKA IR ELEKTROTECHNIKA, cilt.22, sa.5, ss.14-19, 2016 (SCI-Expanded)

VII. **REAL-TIME VELOCITY AND DIRECTION ANGLE CONTROL OF AN AUTOMATED GUIDED VEHICLE**
BAŞÇİ A., Derdiyok A.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION, cilt.29, sa.3, ss.227-233, 2014 (SCI-Expanded)

VIII. **The application of chattering-free sliding mode controller in coupled tank liquid-level control system**
Derdiyok A., BAŞÇİ A.
KOREAN JOURNAL OF CHEMICAL ENGINEERING, cilt.30, sa.3, ss.540-545, 2013 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. **Position Control of a Ball Beam Experimental Setup Based on Sliding Mode Controller**
CAN K., BAŞÇİ A.
International Journal of Applied Mathematics, Electronics and Computers, cilt.1, ss.29-35, 2017 (Hakemli Dergi)

II. **Real-Time Application of Sliding Mode Controller for Coupled Tank Liquid Level System**
SEKBAN H. T., CAN K., BAŞÇİ A.
International Journal of Applied Mathematics, Electronics and Computers (IJAMEC), cilt.1, ss.301-306, 2016 (Hakemli Dergi)

III. **Fractional Order Control Of A Sinusoidal Output Inverter**
ÇELEBİ M., BAŞÇİ A.
ISTANBUL UNIVERSITY-JOURNAL OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERING, cilt.16, ss.3037-3042, 2016 (ESCI)

IV. **Real Time Trajectory Tracking Control of a Four Rotor UAV with Backstepping Controller**
CAN K., BAŞÇİ A.
Journal of the Institute of Science and Technology, cilt.6, ss.77-85, 2016 (Hakemli Dergi)

V. **Quadrotor'un Yörünge Takibinin Kesir Dereceli PI Kontrolcü ile Gerçek Zamanlı Kontrolü**
BAŞÇİ A.
Iğdır Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.6, ss.49-56, 2016 (Hakemli Dergi)

VI. **Dört Rotorlu bir İHA'nın Geri Adımlamalı Kontrolcü ile Gerçek Zamanlı Yörünge Kontrolü**
Can K., Başçi A.
Iğdır Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.6, ss.77-85, 2016 (Hakemli Dergi)

VII. **REAL TIME FUZZY BASED SPEED AND DIRECTION ANGLE CONTROL OF AN AUTOMATED GUIDED VEHICLE**
BAŞÇİ A., Derdiyok A., Mercan E.
PAMUKKALE UNIVERSITY JOURNAL OF ENGINEERING SCIENCES-PAMUKKALE UNIVERSITESI MUHENDISLIK BILIMLERI DERGISI, cilt.21, sa.2, ss.59-65, 2015 (ESCI)

VIII. **Precision Position Control of the Induction Machine**
DERDİYOK A., BAŞÇİ A.
International Review of Automatic Control, cilt.5, ss.462-468, 2012 (Scopus)

Kitap & Kitap Bölümleri

I. **Bölüm 4 Akışkan Sistemler ve Isıl Sistemlerin Matematiksel Modeli**
Başçi A.
Modern kontrol mühendisliği, Ömer Gündoğdu, Editör, Palme Yayın Dağıtım, İstanbul, ss.100-158, 2018

II. **Bölüm 5 Geçici ve Kararlı Hal Cevap Analizleri**
Başçi A., Ertunç H. M., Kaleli A., Gündoğdu Ö. (Editör)
Modern kontrol mühendisliği, Ömer Gündoğdu, Editör, Palme, İstanbul, ss.159-268, 2018

III. **Bölüm 3 Mekanik Sistemler ve Elektriksel Sistemlerin Matematiksel Modeli**
Gündoğdu Ö., Ertunç H. M., Başçi A., Kaleli A.
Modern kontrol mühendisliği, Gündoğdu Ömer, Editör, Palme Yayınevi, İstanbul, ss.63-99, 2018

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

I. **LMI-based H2 Control of Vertical Nonlinear Coupled-tank System**
Esmaeili J. S., BAŞÇİ A.
3rd International Conference on Control, Automation and Diagnosis, ICCAD 2019, Grenoble, Fransa, 2 - 04 Temmuz 2019

II. **Temperature Control of A Heat Flow Experimental Setup viaFractional-Order PI Controller**
CAN K., BAŞÇİ A.
2nd International Conference on Advanced Engineering Technologies (ICADET 2017), Bayburt, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017, cilt.19, ss.1119-1124

III. **İkili Tank Sıvı-Seviye Sisteminin İki Serbestlik Dereceli PI Kontrolörile Kontrolü ve Performans Analizi**
Can K., Sekban H. T., Başçi A.
2nd International Conference on Advanced Engineering Technologies (ICADET 2017), Bayburt, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017, cilt.19

IV. **Position Control of a Ball Beam Experimental Setup Based on Sliding Mode Controller**
CAN K., BAŞÇİ A.
International Conference on Advanced Technology Sciences (ICAT'17), 19 - 21 Ekim 2017

V. **İkili Tank Sıvı Seviye Sisteminin Kesir Dereceli PI Kontrolcü ile Kontrolü ve Performans Analizi**
SEKBAN H. T., CAN K., BAŞÇİ A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK 2017, İstanbul, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017, ss.126-131

VI. **Comparison of Fractional PI and Classical PI Controller Based Position Control of Ball and Beam System**
CAN K., BAŞÇİ A., SOYSAL B., DERDİYOK A.
5th International Conference on Advanced Technology Sciences (ICAT'17), İstanbul, Türkiye, 9 - 12 Mayıs 2017, ss.601-606

VII. **The Performance Analyze and Control of a Coupled Tank Liquid-Level System via PI Backstepping Controllers**
SEKBAN H. T., CAN K., BAŞÇİ A.
2016 NATIONAL CONFERENCE ON ELECTRICAL, ELECTRONICS AND BIOMEDICAL ENGINEERING (ELECO), Bursa, Türkiye, 1 - 03 Aralık 2016, ss.272-277

VIII. **Dört Rotorlu Bir Mikro İnsansız Hava Aracının (İHA) İki Serbestlik Dereceli PI Kontrolcü ile Yörünge Takibinin Gerçekleştirilmesi**
CAN K., ORMAN K., BAŞÇİ A., DERDİYOK A.
National Conference on Electrical, Electronics and Biomedical Engineering (ELECO 2016), Bursa, Türkiye, 1 - 03 Aralık 2016, ss.682-686

IX. **Trajectory Tracking Control of a Four Rotor Unmanned Aerial Vehicle (UAV) Using Two Degree of Freedom PI Controller**
CAN K., ORMAN K., BAŞÇİ A., DERDİYOK A.
2016 NATIONAL CONFERENCE ON ELECTRICAL, ELECTRONICS AND BIOMEDICAL ENGINEERING (ELECO), Bursa, Türkiye, 1 - 03 Aralık 2016, ss.682-686

X. **İkili Tank Sıvı-Seviye Sisteminin PI ve Geri Adımlamalı KontrolYöntemleri ile Kontrolü ve Performans Analizi**
CAN K., BAŞÇİ A., SEKBAN H. T.
National Conference on Electrical, Electronics and Biomedical Engineering (ELECO 2016), Bursa, Türkiye, 1 - 03 Aralık 2016, ss.272-277

XI. **Real Time Speed Control of BLDC Motor Based On Fractional Sliding Mode Controller**
ORMAN K., CAN K., BAŞÇİ A., DERDİYOK A.
International Conference on Advanced Technology Sciences (ICAT'16), Konya, Türkiye, 1 - 03 Eylül 2016

XII. **Kesir Dereceli PI Kontrolcü ile BLDC Motorun Hız Kontrolü**
ORMAN K., BAŞÇİ A., DERDİYOK A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'2016, Eskişehir, Türkiye, 29 Eylül - 01 Ekim 2016, ss.471-475

XIII. **Dörtlü Tank Sıvı-Seviye Sisteminin Kesir Dereceli PI Kontrolcüile Kontrolü**
CAN K., ORMAN K., BAŞÇİ A., SEKBAN H. T.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'2016, Eskişehir, Türkiye, 29 Eylül - 01 Ekim 2016, ss.634-638

XIV. **Dörtlü Tank Sıvı-Seviye Sisteminin Kayan Kipli Kontrolcü ileKontrolü**
CAN K., BAŞÇİ A., SEKBAN H. T.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'2016, Eskişehir, Türkiye, 29 Eylül - 01 Ekim 2016, ss.303-308

XV. **Dörtlü Tank Sıvı-Seviye Sisteminin Kayan Kipli Kontrolcü ile Kontrolü**
CAN K., SEKBAN H. T., BAŞÇİ A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'2016, Türkiye, 29 Eylül - 01 Ekim 2016, ss.303-308

XVI. **Dörtlü Tank Sıvı-Seviye Sisteminin Kesir Dereceli PI Kontrolcüile Kontrolü**
SEKBAN H. T., CAN K., ORMAN K., BAŞÇİ A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'2016, Türkiye, 29 Eylül - 01 Ekim 2016, ss.634-638

XVII. **Sensorless Control of an Automated Guided Vehicle Based on Extended Kalman Filter Observer**
BAŞÇİ A., Soysal B., Derdiyok A.
23nd Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Malatya, Türkiye, 16 - 19 Mayıs 2015, ss.2666-2669

Metrikler

Yayın: 64
Atıf (WoS): 110
Atıf (Scopus): 135
H-İndeks (WoS): 6
H-İndeks (Scopus): 7

Akademi Dışı Deneyim

Ticari Kuruluş Özel, Altınbasak Tekstil Sanayi Ve Ticaret Anonim Şirketi
ALTINBAŞAK TEKSTİL SAN. VE TİC. A.Ş.