

Dr.Öğr.Üyesi Kaan CAN

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 442 231 4752](tel:+904422314752) Dahili: 4752

Web: <https://avesis.atauni.edu.tr/kaan.can>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: cxHoXDgAAAAJ

ORCID: 0000-0002-6597-2797

Publons / Web Of Science ResearcherID: AAF-2794-2019

Yoksis Araştırmacı ID: 229215



Eğitim Bilgileri

Doktora, Atatürk Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektrik Elektronik Mühendisliği

Anabilim Dalı, Türkiye 2017 - 2023

Yüksek Lisans, Atatürk Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektrik-Elektronik Mühendisliği,

Türkiye 2015 - 2017

Lisans, Niğde Ömer Halisdemir Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik

Mühendisliği, Türkiye 2009 - 2014

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Yaptığı Tezler

Doktora, İnsansız hava araçlarının formasyon kontrolü için yeni bir adaptif gürbüz kontrolcü tasarımı, Atatürk

Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektrik Elektronik Mühendisliği Anabilim Dalı, 2023

Yüksek Lisans, Dört rotorlu bir insansız hava aracının kayan kipli kontrolcü ile yörünge takibinin gerçekleştirilmesi,

Atatürk Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Elektrik-Elektronik Mühendisliği/ Kontrol Ve Kumanda Sistemleri , 2017

Araştırma Alanları

Elektrik-Elektronik Mühendisliği, Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Dr.Öğr.Üyesi, Atatürk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği, 2024 - Devam Ediyor

Araştırma Görevlisi, Atatürk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği, 2015 - 2024

Akademik İdari Deneyim

İntibak/Muafiyet Komisyonu Üyesi, Atatürk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği, 2016 - Devam Ediyor
Staj Komisyonu Üyesi, Atatürk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektrik-Elektronik Mühendisliği, 2016 - 2018

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Robust Consensus-based Formation Control of a Group of UAV**
Can K., Başçi A.
ELEKTRONIKA IR ELEKTROTECHNIKA, cilt.29, sa.4, ss.4-10, 2023 (SCI-Expanded)
- II. **A Fractional-Order Sliding Mode Controller Design for Trajectory Tracking Control of an Unmanned Aerial Vehicle**
Can K., Orman K., Başçi A., Derdiyok A.
ELEKTRONIKA IR ELEKTROTECHNIKA, cilt.26, ss.4-10, 2020 (SCI-Expanded)
- III. **Model-based dynamic fractional-order sliding mode controller design for performance analysis and control of a coupled tank liquid-level system**
Sekban H. T., Can K., Başçi A.
Advances in Electrical and Computer Engineering, cilt.20, ss.93-100, 2020 (SCI-Expanded)
- IV. **An adaptive-fuzzy fractional-order sliding mode controller design for an unmanned vehicle**
ORMAN K., CAN K., BAŞÇI A., DERDİYOK A.
Elektronika ir Elektrotehnika, cilt.24, sa.2, ss.12-17, 2018 (SCI-Expanded)
- V. **Trajectory Tracking Control of a Four Rotor Unmanned Aerial Vehicle Based on Continuous Sliding Mode Controller**
BAŞÇI A., CAN K., ORMAN K., DERDİYOK A.
ELEKTRONIKA IR ELEKTROTECHNIKA, cilt.23, sa.3, ss.12-19, 2017 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Bir Grup İnsansız Hava Aracının Zamanla Değişen Yörünge Boyunca Konsensus Tabanlı Sürü Kontrolü**
Can K., Başçi A.
Fırat Üniversitesi Uzay ve Savunma Teknolojileri Dergisi, cilt.1, sa.1, ss.441-448, 2022 (Hakemli Dergi)
- II. **PI+Feed Forward Controller Tuning Based on Genetic Algorithm for Liquid Level Control of Coupled-Tank System**
Yılmaz M., Can K., Başçi A.
İğdır Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.11, sa.2, ss.1014-1026, 2021 (Hakemli Dergi)
- III. **Design, Simulation and Comparison of Controllers for Temperature Profile Tracking Control of a Heat Flow System**
Can K., Sekban H. T., Orman K., Başçi A.
Erzincan Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.13, sa.2, ss.828-838, 2020 (Hakemli Dergi)
- IV. **Position Control of a Ball Beam Experimental Setup Based on Sliding Mode Controller**
CAN K., BAŞÇI A.
International Journal of Applied Mathematics, Electronics and Computers, cilt.1, ss.29-35, 2017 (Hakemli Dergi)
- V. **Real-Time Application of Sliding Mode Controller for Coupled Tank Liquid Level System**
SEKBAN H. T., CAN K., BAŞÇI A.
International Journal of Applied Mathematics, Electronics and Computers (IJAMEC), cilt.1, ss.301-306, 2016 (Hakemli Dergi)
- VI. **Dört Rotorlu bir İHA'nın Geri Adımlamalı Kontrolcü ile Gerçek Zamanlı Yörünge Kontrolü**
Can K., Başçi A.
İğdır Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.6, ss.77-85, 2016 (Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Bir grup İnsansız Hava Aracının Zamanla Değişen Yörünge Boyunca Konsensus Tabanlı Sürü kontrolü**
Başçi A., Can K.
Tok 2022, Elazığ, Türkiye, 12 - 15 Eylül 2022, ss.1-5
- II. **Swarm Control of a Group of Unmanned Aerial Vehicle Under Fixed Consensus Topology**
Can K., Başçi A.
International Symposium on Aircraft Technology, MRO and Operations ISATECH'22, Belgrade, Sırbistan, 14 - 16 Eylül 2022, ss.1-8
- III. **Time-Varying Consensus Formation Control of a Group of Quadrotor System with Collision Avoidance**
Can K., Başçi A.
International Symposium on Unmanned Systems and the Defense Industry 2022 (ISUDEF), Madrid, İspanya, 30 Mayıs - 01 Haziran 2022, ss.1-5
- IV. **Integral Terminal Sliding Mode Controller for Unmanned Ground Vehicle**
Sekban H. T., Can K., Başçi A.
2nd International Symposium on Applied Science and Engineering (ISASE-2021), Erzurum, Türkiye, 7 - 09 Nisan 2021, cilt.1, sa.1, ss.1
- V. **Leader-Follower Formation Control of Quadrotors: A Simple Virtual Leader Approach**
Can K., Başçi A.
2nd International Symposium on Applied Science and Engineering (ISASE-2021), Erzurum, Türkiye, 7 - 09 Nisan 2021, cilt.12, sa.1, ss.1-2
- VI. **An Adaptive Backstepping Controller Design for Trajectory Tracking Control of a Two Link Robot Manipulator**
Can K., Başçi A.
7th International Conference on Advanced Technologies (ICAT'18), Antalya, Türkiye, 28 Nisan - 01 Mayıs 2018, ss.260-264
- VII. **Computed Torque Control Design for Path Tracking Control of A Two Link Robot Manipulator**
Can K., Başçi A.
7th International Conference on Advanced Technologies (ICAT'18), Antalya, Türkiye, 28 Nisan - 01 Mayıs 2018, ss.265-268
- VIII. **Temperature Control of A Heat Flow Experimental Setup via Fractional-Order PI Controller**
CAN K., BAŞÇI A.
2nd International Conference on Advanced Engineering Technologies (ICADET 2017), Bayburt, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017, cilt.19, ss.1119-1124
- IX. **İkili Tank Sıvı-Seviye Sisteminin İki Serbestlik Dereceli PI Kontrolör ile 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
- X. **Position Control of a Ball Beam Experimental Setup Based on Sliding Mode Controller**
CAN K., BAŞÇI A.
International Conference on Advanced Technology Sciences (ICAT'17), 19 - 21 Ekim 2017
- XI. **İkili Tank Sıvı Seviye Sisteminin Kesir Dereceli PI Kontrolcü ile Kontrolü ve Performans Analizi**
SEKBAN H. T., CAN K., BAŞÇI A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK 2017, İstanbul, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2017, ss.126-131
- XII. **Comparison of Fractional PI and Classical PI Controller Based Position Control of Ball and Beam System**
CAN K., BAŞÇI A., SOYSAL B., DERDİYOK A.
5th International Conference on Advanced Technology Sciences (ICAT'17), İstanbul, Türkiye, 9 - 12 Mayıs 2017,

ss.601-606

- XIII. **İkili Tank Sıvı-Seviye Sisteminin PI ve Geri Adımlamalı Kontrol Yöntemleri ile Kontrolü ve Performans Analizi**
CAN K., BAŞÇI A., SEKBAN H. T.
National Conference on Electrical, Electronics and Biomedical Engineering (ELECO 2016), Bursa, Türkiye, 1 - 03 Aralık 2016, ss.272-277
- XIV. **Dört Rotorlu Bir Mikro İnsansız Hava Aracının (İHA) İki Serbestlik Dereceli PI Kontrolcü ile Yörünge Takibinin Gerçekleştirilmesi**
CAN K., ORMAN K., BAŞÇI A., DERDİYOK A.
National Conference on Electrical, Electronics and Biomedical Engineering (ELECO 2016), Bursa, Türkiye, 1 - 03 Aralık 2016, ss.682-686
- XV. **Real Time Speed Control of BLDC Motor Based On Fractional Sliding Mode Controller**
ORMAN K., CAN K., BAŞÇI A., DERDİYOK A.
International Conference on Advanced Technology Sciences (ICAT'16), Konya, Türkiye, 1 - 03 Eylül 2016
- XVI. **Dörtlü Tank Sıvı-Seviye Sisteminin Kayan Kipli Kontrolcü ile Kontrolü**
CAN K., BAŞÇI A., SEKBAN H. T.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'2016, Eskişehir, Türkiye, 29 Eylül - 01 Ekim 2016, ss.303-308
- XVII. **Dörtlü Tank Sıvı-Seviye Sisteminin Kesir Dereceli PI Kontrolcü ile Kontrolü**
SEKBAN H. T., CAN K., ORMAN K., BAŞÇI A.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'2016, Türkiye, 29 Eylül - 01 Ekim 2016, ss.634-638

Metrikler

Yayın: 28

Atıf (WoS): 29

Atıf (Scopus): 32

H-İndeks (WoS): 4

H-İndeks (Scopus): 4