

## Harun Yetkin

Öğretim Görevlisi Doktor  
Mekatronik Mühendisliği Bölümü  
Bartın Üniversitesi  
e-posta: [hyetkin@bartin.edu.tr](mailto:hyetkin@bartin.edu.tr)

### Eğitim Bilgileri:

Doktora: (2018) Elektrik – Bilgisayar Mühendisliği, Virjinya Politeknik Enstitüsü ve Eyalet Üniversitesi

Danışman: Prof. Daniel Stilwell | Autonomous Systems and Control Lab  
Tez konusu: Gerçek zamanlı robotik arama algoritmaları

Master: (2013) Elektrik – Bilgisayar Mühendisliği, Ohio Eyalet Üniversitesi

Danışman: Prof. Ümit Özgüner | Control and Intelligent Transportation Lab  
Tez konusu: Jiroskop yardımıyla bisikletin dengede tutulması

Lisans: (2008) Elektrik – Elektronik Mühendisliği, Selçuk Üniversitesi

### Ünvan:

2018 – halen Öğretim Görevlisi Doktor, Bartın Üniversitesi Mühendislik Fakültesi

2014 – 2018 Araştırma Asistanı, Virjinya Politeknik Enstitüsü ve Eyalet Üniversitesi (Office of Naval Research ödeneği ile)

2013 – 2014 Öğretim Asistanı, Virjinya Politeknik Enstitüsü ve Eyalet Üniversitesi (Elektrik – Bilgisayar Mühendisliği Bölümü ödeneği ile)

2011 – 2013 Araştırma Asistanı, Ohio Eyalet Üniversitesi (Milli Eğitim Bakanlığı bursu ile)

### Yer Aldığı Projeler:

- Çoklu Otonom Sualtı Robotlarıyla Arama Faliyetleri ve Optimum Haberleşme (Destekleyen: Office of Naval Research, USA | Grant: N00014-16-1-2092)
- Otonom Sualtı Robotuyla Çevresel Faktörlerin Gerçek Zamanlı Tespiti (Destekleyen: Office of Naval Research, USA | Grant: N00014-12-1-0055)
- Shell Ocean Discovery XPRIZE (Virginia Tech ekibi olarak katılım gösterildi)
- Formula-G Güneş Arabası Yarışları (Selçuk Üniversitesi ekip sorumlusu)

### Araştırma Konuları:

Olasılıksal arama teorisi (probabilistic search theory), Optimum örnekleme (optimal sampling), Oryantirik problemler (orienteering problems), Sualtı ve hava robotlarıyla arama çalışmaları

## **Makaleler:**

**H. Yetkin**, C. Lutz and D. J. Stilwell, “A decision-theoretic approach to acquire environmental information for improved subsea search performance”, Ocean Engineering (Submitted)

**H. Yetkin**, J. McMahon and D. J. Stilwell, “Occasional assesment of sensor performance improves search efficiency”, Journal of Oceanic Engineering (Submitted)

## **Konferans Bildirileri:**

**H. Yetkin**, J. McMahon, N. Topin, A. Wolek, Z. Waters and D. J. Stilwell, “Online planning for unmanned vehicles performing information gathering tasks in large state spaces”, 2019 IEEE/RSJ International Conference on Robots and Systems (Submitted) \*\*

B. Biggs, D. J. Stilwell, **H. Yetkin** and J. McMahon, “Performance guarantees for receding horizon search with terminal cost”, 2019 IEEE/RSJ International Conference on Robots and Systems (Submitted) \*\*

J. McMahon, **H. Yetkin**, A. Wolek, Z. Waters and D. J. Stilwell, “Towards real-time search planning in subsea environments”, in Proceedings of IEEE/RSJ International Conference on Robotics and Automation. Vancouver, BC, CA, 2017 \*\*

**H. Yetkin**, C. Lutz and D. J. Stilwell, “Acquiring environmental information yields better anticipated search performance”, in Proceedings of IEEE/OCEANS. Monterey, CA, USA, 2016

**H. Yetkin**, C. Lutz and D. J. Stilwell, “Utility based adaptive path planning for subsea search”, in Proceedings of IEEE/OCEANS. Washington DC, USA, 2015

**H. Yetkin**, S. Kalouche, M. Vernier, G. Colvin, K. Redmill and U. Ozguner, “Gyroscopic stabilization of unmanned bicycle”, in Proceedings of IEEE American Control Conference. Portland, OR, USA, 2014 \*\*

**H. Yetkin** and U. Ozguner, “Stabilizing control of an autonomous bicycle”, in Proceedings of IEEE Asian Control Conference. Istanbul, Turkey, 2013

\*\* top conferences in robotics and control