

ÖZGEÇMİŞ

1. **Adı Soyadı:** Yakup Eroğlu
2. **Doğum Tarihi:** 25/09/1987
3. **Unvanı:** Öğretim Görevlisi
4. **Öğrenim Durumu:** Doktora Öğrencisi

Derece	Alan	Üniversite	Yıl
Lisans	Elektronik ve Haberleşme Mühendisliği(%100 İng.)	İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü	2009-2014
Y. Lisans	Elektrik ve Bilgisayar Mühendisliği(%100 İng.)	Abdullah Gül Üniversitesi	2014-2016
Doktora	Elektrik ve Bilgisayar Mühendisliği(%100 İng.)	Abdullah Gül Üniversitesi	2016- (Devam ediyor)

5. Akademik Unvanlar:

Yardımcı Doçentlik Tarihi :
Doçentlik Tarihi :
Profesörlük Tarihi :

6. Lisansüstü Tezleri

6.1. Yüksek Lisans Tezi

Y. Eroğlu, *Manyetik Levitasyon Sisteminin Kayan Kip ve PID Temelli Referans Takip Kontrolü ve Donanım İçeren Benzetim Testleri*, Yüksek Lisans Tezi, Abdullah Gül Üniversitesi, Elektrik ve Bilgisayar Mühendisliği(%100 İng.), Ocak 2016.

6.2. Doktora Tezi

Doktora Tez Önerisi: Mikropartiküllerin dayanıklı kontrol ve manyetik çalıştırma tabanlı mikromanipülasyonu

7. Yayınlar

7.1. Uluslararası hakemli dergilerde yayınlanan makaleler (SCI & SSCI & Arts and Humanities)

1. M. Büyük, Y. Eroğlu, G. Ablaş and K. İçöz, "Feedback Controller Designs for an Electromagnetic Micromanipulator", Proc IMechE Part I: Journal of Systems and Control Engineering, vol., no., pp., 2019. DOI: <https://doi.org/10.1177/0959651819871783>.
2. Y. Eroğlu and G. Ablaş, "Cascade sliding mode based robust tracking control of a magnetic levitation system", Journal of Systems and Control Engineering, 2016, 230, 851-860.

7.2. Uluslararası diğer hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

Y. Eroğlu and G. Ablaş, "Integral sliding mode control of DC servo-driven conveyor system," Applied Mechanics and Materials, vol. 799-800, pp. 1177-1182, 2015.

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

1. G. Ablaş, Y. Eroğlu, M. Büyük, K. İçöz "A backstepping based contactless manipulation of a magnetic microparticle," International Conference on Material Science and Technology (IMSTEC'19), Ankara, Turkey, 2019.
2. G. Ablaş, K. İçöz, M. Büyük, Y. Eroğlu, "On the Magnetic Tweezer Design and Modeling," International Eurasian Conference on Biological and Chemical Sciences (EURASIANBIOCHEM 2019), Ankara, Turkey, 2019.

3. G. Ablay, M. Büyük, Y. Eroğlu, K. İçöz, "A horizontal magnetic tweezer for single molecule micromanipulations," International Symposium on Multidisciplinary Studies and Innovative Technologies (ISMSIT 2018), Ankara, Turkey, 2018.
4. G. Ablay, M. Büyük, Y. Eroğlu, K. İçöz, "Active control of magnetic particles with a horizontal magnetic tweezer," International Mediterranean Science and Engineering Congress (IMSEC 2018), Adana, Turkey, 2018.
5. Y. Eroğlu and G. Ablay, "Cascade control of magnetic levitation with sliding modes," International Conference on Control, Mechatronics and Automation (ICCMA 2015), Barcelona, Spain, 2015.
6. Y. Eroğlu and G. Ablay, "PI-V plus sliding mode based cascade control of magnetic levitation," International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ELECO 2015), pp. 785-789, Bursa, Turkey, 2015.
7. Y. Eroğlu and G. Ablay, "Integral sliding mode control of DC servo-driven conveyor system," International Conference on Automatic Control (ICOAC 2015), Ankara, Turkey, 2015.

7.4. Yazılan uluslararası kitaplar veya kitaplarda bölümler

7.5. Ulusal hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

7.6. Ulusal bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında basılan bildiriler

1. G. Ablay, Y. Eroğlu, M. Büyük, K. İçöz, "Geriadımlamalı Yaklaşım ile Bir Manyetik Mikromanipülatörün Kontrolü, Control of a Magnetic Micromanipulator with the Backstepping Technique," Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK2019, Muđla, pp. 221-224, 2019.
2. G. Ablay, M. Büyük and Y. Eroğlu, "Manyetik Bir Mikromanipulator ve Kontrolü," International Conference on Human-Computer Interaction, Optimization and Robotic Applications (HORA 2019), Nevşehir, Turkey 2019.
3. Y. Eroğlu ve G. Ablay, "Prosesler için değişken yapılı kontrolörler," Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK 2015, Denizli, pp. 268-273, 2015.

7.7. Diğer yayınlar

8. Projeler

1. Bursiyer, Elektromanyetik Levitasyon Temelli Biyosensör- Mikrorobot Sistemlerinin Geliştirilmesi ve Kontrolü, TÜBİTAK projesi, Proje No:116E168, 2017-2020.
2. Bursiyer, Proses kontrol sistemleri için kayan kipli kontrol geliştirilmesi ve FPGA-temelli pratik uygulanması, TÜBİTAK projesi, Proje No:113E329, Ekim 2014-Ocak 2016.

9. İdari Görevler

10. Bilimsel ve Mesleki Kuruluşlara Üyelikler

11. Ödüller