

ÖZGEÇMİŞ VE ESERLER LİSTESİ

ÖZGEÇMİŞ

Adı ve Soyadı: Nihal ALTUNTAŞ

Akademik Unvanı: Dr.

Cep Telefonu:

E-postası: naltuntas@gelisim.edu.tr

Bildiği Yabancı Diller (Puan ve Yılı): İngilizce (86.25 YDS 2019)

Uzmanlık Alanı: Robotik, Yapay Zeka, Görüntü İşleme

Derece	Bölüm/Program	Üniversite	Yıl	Ortalama
Doktora	Bilgisayar Mühendisliği	Yıldız Teknik Üniversitesi	2013 - 2020	4.0/4.0
Y. Lisans	Bilgisayar Mühendisliği	Fatih Üniversitesi	2011 - 2013	3.94/4.0
Lisans	Bilgisayar Mühendisliği	Fatih Üniversitesi	2005 - 2010	4.0/4.0

Yüksek Lisans Tez Başlığı: Reinforcement Learning Based Mobile Robot Navigation

Doktora Tez Başlığı: Derinlik Karoları ile Görsel Odometri

Akademik Görevler:

Görev Unvanı	Görev Yeri	Yıl
Arş. Grv.	Yıldız Teknik Üniversitesi / Elektrik – Elektronik Fakültesi / Bilgisayar Mühendisliği Bölümü / Bilgisayar Donanımı Anabilim Dalı	2014 – 2019
Dr. Öğr. Üyesi	İstanbul Gelişim Üniversitesi / Mühendislik ve Mimarlık Fakültesi / Bilgisayar Mühendisliği Bölümü	2020 – Devam

Projelerde Yaptığı Görevler:

Derinlik Karoları ile Görsel Odometri, Yükseköğretim Kurumları tarafından destekli bilimsel araştırma projesi, Yürütücü: Mehmet Fatih AMASYALI, Araştırmacı: Nihal ALTUNTAŞ, 08/09/2017 - 08/03/2020 (ULUSAL)

Gerçek Robot Platformu ile Tasarlanmış ve Tasarlanmamış Engebeli Alanda Otonom Gezinim, Yükseköğretim Kurumları tarafından destekli bilimsel araştırma projesi, Yürütücü: Erkan USLU, Araştırmacılar: Sırma YAVUZ, Mehmet Fatih AMASYALI, Nihal ALTUNTAŞ, Furkan ÇAKMAK, Bursiyerler: Attila AKINCI, Salih MARANGOZ, 26/01/2015 - 17/04/2018 (ULUSAL)

Kısıtlı İletişime Sahip Robot Takımları İçin Otonom Keşif Algoritmalarının Tasarlanması, Yükseköğretim Kurumları tarafından destekli bilimsel araştırma projesi, Yürütücü: Mehmet Fatih AMASYALI, Araştırmacılar: Furkan ÇAKMAK, Erkan USLU, Nihal ALTUNTAŞ, Sırma YAVUZ, 01/04/2015 - 29/12/2017 (ULUSAL)

Otonom Arama Kurtarma Robotları için Keşif, Haritalama ve Afetzedede Tespit Algoritmalarının Geliştirilmesi Projesi, TÜBİTAK PROJESİ, Yürütücü: Sırma YAVUZ, Araştırmacılar: Erkan USLU, Mehmet Fatih AMASYALI, Bursiyerler: Nihal ALTUNTAŞ, Attila AKINCI, Furkan ÇAKMAK, 01/10/2013 - 01/12/2016 (ULUSAL)

İdari Görevler:

İstanbul Gelişim Üniversitesi, Lisansüstü Eğitim Enstitüsü Müdür Yardımcısı, 2020 – Devam

İstanbul Gelişim Üniversitesi Bilgisayar Teknolojileri Robotik, Uygulama ve Araştırma Merkezi, Yönetim Kurulu Üyesi, 2020 – Devam

İstanbul Gelişim Üniversitesi Siber Güvenlik Araştırma Merkezi, Yönetim Kurulu Üyesi, 2020 – Devam

Ödüller:

En İyi Bildiri Ödülü, Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamalar (ASYU) Konferansı, Ekim 2017

Rescue Robot League Best Outdoor CarryBot (Arama Kurtarma Liginde En İyi Dış Ortam Taşıma Robotu), NIST - RoboCup, Nagoya Japonya, Temmuz 2017

Rescue Simulation League Virtual Robot Contest 1st Place (Arama Kurtarma Simülasyon Ligi'nde 1.lik), NIST - RoboCup, Nagoya Japonya, Temmuz 2017

Rescue Robot League Best in Class Autonomy Autonomy (Arama Kurtarma Liginde En İyi Otonom Robot), NIST - RoboCup, Nagoya Japonya, Temmuz 2017

Rescue Robot League Best in Class Exploration (Arama Kurtarma Liginde En İyi Keşif Robotu), NIST - RoboCup, Nagoya Japonya, Temmuz 2017

Rescue Robot League Best in Class Small Robot Exploration (Arama Kurtarma Liginde En İyi Küçük Keşif Robotu), NIST - RoboCup, Nagoya Japonya, Temmuz 2017

Rescue Virtual Robot League Best Autonomous Navigation (Sanal Arama Kurtarma Liginde En İyi Otonom Navigasyon Robotu), NIST - RoboCup IranOpen, Tahran İran, Nisan 2017

Rescue Simulation League Virtual Robot Contest 1st Place (Arama Kurtarma Simülasyon Ligi'nde 1.lik), NIST - RoboCup, Leipzig Almanya, Temmuz 2016

Rescue Robot League Best in Class Small Robot Exploration (Arama Kurtarma Liginde En İyi Küçük Keşif Robotu), NIST - RoboCup, Leipzig Almanya, Temmuz 2016

Son iki yılda verdiği / asiste ettiği lisans dersleri:

Akademik Yıl	Dönem	Dersin Adı	Haftalık Saati		Öğrenci Sayısı
			Teorik	Uygulama	
2020 - 2021	Güz	Nesne Yönelimli Programlama	42	28	154
		Mikroişlemciler	28	28	49
		Yapay Zekaya Giriş	42		59
		Bilgisayar Projesi		28	11
	Bahar	Mikroişlemciler	42	28	82
		Mikrodenetleyiciler	28	28	33
		Bilgisayar Mimarisi	28	28	109
		Bitirme Projesi		28	10
2019 - 2020	Yaz	Mikroişlemciler	28	28	27

Akademik Yıl	Dönem	Dersin Adı	Haftalık Saati		Öğrenci Sayısı
			Teorik	Uygulama	
2018-2019	Güz	Mikroişlemci Sistemleri		36	168
	Bahar	Devre Teorisi		30	203
		Elektronik Devreler		32	91
		Robot Teknolojisine Giriş		16	60

Üniversite Dışı Deneyim:

Kıdemli Arge Yazılım Uzmanı (Part-time), Polonom Teknoloji ve Sanayi A.Ş., 2019 - 2020

ESERLER

A. Uluslararası hakemli dergilerde yayımlanan makaleler (SCI, SCI-E):

A1. Nihal ALTUNTAŞ, Mehmet Fatih AMASYALI (2019). DepthTiling: A novel way to increase visual SLAM performance in featureless environments. *Electronics Letters*, 55(25), 1338-1340, Doi: 10.1049/el.2019.1384

A2. Salih MARANGOZ, Mehmet Fatih AMASYALI, Erkan USLU, Furkan ÇAKMAK, Nihal ALTUNTAŞ, Sırma YAVUZ (2019). More scalable solution for multi-robot-multi-target assignment problem. *ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS*, 113, 174-185, Doi: 10.1016/j.robot.2019.01.005

A3. Erkan USLU, Furkan ÇAKMAK, Nihal ALTUNTAŞ, Salih MARANGOZ, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (2017). An architecture for multi-robot localization and mapping in the Gazebo/Robot Operating System simulation environment. *SIMULATION-TRANSACTIONS OF THE SOCIETY FOR MODELING AND SIMULATION INTERNATIONAL*, 93(9), 771-780, Doi: 10.1177/0037549717710098

A4. Nihal ALTUNTAŞ, Erkan İMAL, Nahit EMANET, Ceyda Nur ÖZTÜRK (2016). Reinforcement learning based mobile robot navigation. *TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING & COMPUTER SCIENCES*, 24, 1747-1767, Doi: 10.3906/elk-1311-129

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

B1. Edibe EGİL, Nihal ALTUNTAŞ (2021). Derin Öğrenme Modelleri Kullanılarak Periapikal Lezyonların Tespitinin Değerlendirilmesi: Pilot Çalışma. II. Uluslararası Sağlıkta Yapay Zeka Kongresi, 81. (Özet Bildiri)

B2. Nurgül YÜZBAŞIOĞLU, Nihal ALTUNTAŞ (2018). AVESİS için Akademik Ontoloji. 2018 3rd International Conference on Computer Science and Engineering (UBMK), 569-573, Doi: 10.1109/UBMK.2018.8566391 (Tam Metin Bildiri)

B3. Nihal ALTUNTAŞ, Erkan USLU, Furkan ÇAKMAK, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (2017). Comparison of 3-Dimensional SLAM Systems: RTAB-Map vs. Kintinuous. 2017 International Conference on Computer Science and Engineering (UBMK), 99-103, Doi: 10.1109/UBMK.2017.8093567 (Tam Metin Bildiri)

B4. Mustafa Burak DİLAVER, Erkan USLU, Furkan ÇAKMAK, Nihal ALTUNTAŞ, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (2017). Design and Implementation of an Outdoor Line Follower Robot for RoboCup Search and Rescue League. 25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), 1-4, Doi: 10.1109/SIU.2017.7960294 (Tam Metin Bildiri)

B5. Numan KESKİN, Erkan USLU, Furkan ÇAKMAK, Nihal ALTUNTAŞ, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (2017). Autonomous Mobile Robot Exploration in Negative Obstacle Environment. 25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), 1-4, Doi: 10.1109/SIU.2017.7960260 (Tam Metin Bildiri)

B6. Salih MARANGOZ, Ezgi Ekin ERGÜN, Mehmet Fatih AMASYALI, Erkan USLU, Furkan ÇAKMAK, Nihal ALTUNTAŞ, Sırma YAVUZ (2017). A Fast 3D Exploration Algorithm for Autonomous Aerial Robots. 25th Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), 1-4, Doi: 10.1109/SIU.2017.7960298 (Tam Metin Bildiri)

B7. Muhammet BALCILAR, Erkan USLU, Furkan ÇAKMAK, Nihal ALTUNTAŞ, Salih MARANGOZ, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (2016). An Architecture for Multi Robot Hector Mapping. 2016 International Symposium on INnovations in Intelligent SysTems and Applications (INISTA), Doi: 10.1109/INISTA.2016.7571842 (Tam Metin Bildiri)

B8. Nihal ALTUNTAŞ, Furkan ÇAKMAK, Erkan USLU, Muhammet BALCILAR, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (2016). 3 Dimensional Thermal Mapping. 2016 24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Doi: 10.1109/SIU.2016.7495961 (Tam Metin Bildiri)

B9. Furkan ÇAKMAK, Erkan USLU, Nihal ALTUNTAŞ, Salih MARANGOZ, Muhammet BALCILAR, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (2016). Deformable Part Model and Deep Learning Comparison on Victim Detection. 2016 24th Signal Processing and Communication Application Conference (SIU), Doi: 10.1109/SIU.2016.7496039 (Tam Metin Bildiri)

B10. Furkan ÇAKMAK, Erkan USLU, Sırma YAVUZ, Mehmet Fatih AMASYALI, Muhammet BALCILAR, Nihal ALTUNTAŞ (2014). Using Range and Inertia Sensors for Trajectory and Pose Estimation. 2014 22nd Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), Doi: 10.1109/SIU.2014.6830276 (Tam Metin Bildiri)

D. Ulusal hakemli dergilerde yayımlanan makaleler:

D1. Mustafa Burak DİLAVER, Furkan ÇAKMAK, Erkan USLU, Nihal ALTUNTAŞ, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (Mayıs 2019). RoboCup RRL Manevra 2 Alanı için Otonom Gezinim Algoritması (Autonomous Navigation Algorithm for RoboCup RRL Maneuvering 2 Field). Akıllı Sistemler ve Uygulamaları Dergisi, 1(2), 213-216

D2. Azad YAŞAR, Erkan USLU, Furkan ÇAKMAK, Nihal ALTUNTAŞ, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (Mayıs 2018). Tasarlanmış Engebeli Ortamda Otonom Mobil Robot Gezinimi (Autonomous Mobile Robot Navigation in Structured Rough Terrain). Akıllı Sistemler ve Uygulamaları Dergisi, 1(1) 67-74

E. Ulusal bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitaplarında basılan bildiriler:

E1. Uygur KÖROĞLU, Usame İSLAMOĞLU, Erkan USLU, Furkan ÇAKMAK, Nihal ALTUNTAŞ, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (2019). Otonom Efektif Alan Tarayıcı Robot Tasarımı Design of an Autonomous Effective Area Scanning Robot. 2019 Innovations in Intelligent Systems and Applications Conference (ASYU), Doi: 10.1109/ASYU48272.2019.8946410 (Tam Metin Bildiri)

E2. Fatih BAYGÜL, Erkan USLU, Furkan ÇAKMAK, Nihal ALTUNTAŞ, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (2019). Holonomik Robot ile Dar Alanlarda Gezinim (Holonomic Robot Navigation in Narrow Spaces). 5. Türkiye Robotbilim Konferansı (ToRK 2019), 16-21. (Tam Metin Bildiri)

E3. Azad YAŞAR, Erkan USLU, Furkan ÇAKMAK, Nihal ALTUNTAŞ, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (2017). Tasarlanmış Engebeli Ortamda Otonom Mobil Robot Gezinimi. Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Konferansı, 37-37. (Özet Bildiri)

E4. Mustafa Burak DİLAVER, Furkan ÇAKMAK, Erkan USLU, Nihal ALTUNTAŞ, Mehmet Fatih AMASYALI, Sırma YAVUZ (2017). RoboCup RRL Manevra 2 Alanı için Otonom Gezinim Algoritması. Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları Konferansı, 71-71. (Özet Bildiri)

E5. Zeynep ORHAN, Ceyda Nur ÖZTÜRK, Nihal ALTUNTAŞ (2008). SınavYazar: İlköğretim için Otomatik Sınav ve Çözüm Üretme Aracı. Elektrik-Elektronik-Bilgisayar Mühendisliği Sempozyumu ve Fuarı (Tam Metin Bildiri)

G. Diğer Yayınlar:

Patent:

G1. Altuntaş N., Çakmak F., Yavuz S., Amasyalı M.F., Uslu E., KONUM BELİRLEYEN BİR CİHAZ VE OTONOM BİR HARİTALAMA VE KONUM BELİRLEME YÖNTEMİ, Patent, BÖLÜM G Fizik, İlk Tescil, 2020