

Asst. Prof. Halit HÜLAKO

Personal Information

Email: halithulako@hakkari.edu.tr

Web: <https://avesis.hakkari.edu.tr/halithulako>

International Researcher IDs

ORCID: 0000-0001-8194-5433

Yoksis Researcher ID: 58067

Education Information

Doctorate, Fırat University, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (Dr), Turkey 2015 - 2021

Postgraduate, Gaziantep University, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (YI) (Tezli), Turkey 2012 - 2014

Undergraduate, Gaziantep University, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Turkey 2006 - 2012

Dissertations

Doctorate, Otonom pentapod mini ekskavatör (OPEMEKS), Fırat University, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (Dr), 2021

Postgraduate, Design and construction of a GPS based unmanned ground vehicle (UGV), Gaziantep University, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (YI) (Tezli), 2014

Academic Titles / Tasks

Research Assistant, Fırat University, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2015 - Continues

Research Assistant, Hakkari University, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2013 - Continues

Articles Published in Other Journals

- I. **Sabit Hız İle Yörünge Takibi Sağlayan Dört Çubuk Mekanizmasının Hız Kontrolü**
HÜLAKO H., ÇAKAR O.
Dicle Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Mühendislik Dergisi, 2022 (Peer-Reviewed Journal)
- II. **Düşük Maliyetli GPS Tabanlı Otonom Bir İnsansız Kara Aracının Tasarımı ve Yapılması**
HÜLAKO H., KAPUCU S.
Gazi Üniversitesi Fen Bilimleri Dergisi Part C: Tasarım ve Teknoloji, vol.6, no.4, pp.834-850, 2018 (Peer-Reviewed Journal)

Refereed Congress / Symposium Publications in Proceedings

- I. **BİR PENTAPOD ROBOT İÇİN YÜRÜME ÖRÜNTÜSÜNÜN OLUŞTURULMASI VE KONTROLÜ**
HÜLAKO H., YAKUT O.
Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Diyarbakır, Turkey, 10 - 16 September 2021, pp.246-256
- II. **Design and Construction of an Autonomous Unmanned Ground Vehicle (UGV) and Basic Waypoint**

Trajectory Tracking

HÜLAKO H., KAPUCU S.

International Symposium on Engineering, Artificial Intelligence and Applications, Cyprus (Kktc), 06 November
2013

Metrics

Publication: 4