

Dr. Öğr. Üyesi Halit HÜLAKO

Kişisel Bilgiler

E-posta: halithulako@hakkari.edu.tr

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

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0001-8194-5433

Yoksis Araştırmacı ID: 58067

Eğitim Bilgileri

Doktora, Fırat Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (Dr), Türkiye 2015 - 2021

Yüksek Lisans, Gaziantep Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (Yl) (Tezli), Türkiye 2012 - 2014

Lisans, Gaziantep Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2006 - 2012

Yaptığı Tezler

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

Yüksek Lisans, Design and construction of a GPS based unmanned ground vehicle (UGV), Gaziantep Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (Yl) (Tezli), 2014

Akademik Unvanlar / Görevler

Araştırma Görevlisi, Fırat Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2015 - Devam Ediyor

Araştırma Görevlisi, Hakkari Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2013 - Devam Ediyor

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- Sabit Hız İle Yörünge Takibi Sağlayan Dört Çubuk Mekanizmasının Hız Kontrolü**
HÜLAKO H., ÇAKAR O.
Dicle Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Mühendislik Dergisi, 2022 (Hakemli Dergi)
- 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, cilt.6, sa.4, ss.834-850, 2018 (Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- BİR PENTAPOD ROBOT İÇİN YÜRÜME ÖRÜNTÜSÜNÜN OLUŞTURULMASI VE KONTROLÜ**
HÜLAKO H., YAKUT O.
Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Diyarbakır, Türkiye, 10 - 16 Eylül 2021, ss.246-256
- 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, Kıbrıs (Kktc), 06 Kasım 2013

Metrikler

Yayın: 4