

## Dr. Öğr. Üyesi HALİT HÜLAÇO

### Kişisel Bilgiler

E-posta: halithulako@hakkari.edu.tr

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

### Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: DQO-Xm4AAAAJ

ORCID: 0000-0001-8194-5433

Publons / Web Of Science ResearcherID: W-1769-2018

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 (YI) (Tezli) (İngilizce), Türkiye 2012 - 2014

Lisans, Gaziantep Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü (İngilizce), 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 (YI) (Tezli), 2014

### Akademik Unvanlar / Görevler

Dr. Öğr. Üyesi, Hakkari Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, 2013 - Devam Ediyor

### Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- Noktasal Konağa Sahip Zıplayan Robotta Duruş Anında Dengenin Sağlanması**  
HÜLAÇO H.  
Fırat Üniversitesi Mühendislik Bilimleri Dergisi, cilt.36, sa.2, ss.593-607, 2024 (Hakemli Dergi)
- Sabit Hız İle Yörünge Takibi Sağlayan Dört Çubuk Mekanizmasının Hız Kontrolü**  
HÜLAÇO H., ÇAKAR O.  
Dicle Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Mühendislik Dergisi, 2022 (Hakemli Dergi)
- Düşük Maliyetli GPS Tabanlı Otonom Bir İnsansız Kara Aracının Tasarımı ve Yapılması**  
HÜLAÇO 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

**I. 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

**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, Kıbrıs (Kktc), 06 Kasım 2013

**Metrikler**

Yayın: 5