

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