

## ÖZGEÇMİŞ

1. Adı Soyadı : Ali Ufuk Peker

2. Doğum Tarihi : 26 Şubat 1970

3. Unvanı : Dr.

4. Öğrenim Durumu :

Derece	Alan	Üniversite	Yıl
Lisans	Bilgisayar Mühendisliği	Boğaziçi Üniversitesi	1991
Yüksek Lisans	Bilgisayar Mühendisliği	Boğaziçi Üniversitesi	1993
Doktora	Bilgisayar Mühendisliği	Boğaziçi Üniversitesi	2017

### 5. Akademik Unvanlar

Yardımcı Doçentlik Tarihi : 1.04.2017

### 6. Yönetilen Yüksek Lisans ve Doktora Tezleri

#### 6.1. Yüksek Lisans Tezleri

#### 6.2. Doktora Tezleri

### 7. Yayınlar

#### 7.1. Uluslararası hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

1. Peker, A. U. and T. Acarman, "VANET-assisted Cooperative Vehicle Mutual Positioning: Feasibility Study", IEICE Transactions on Fundamentals of Electronics, Communications and Computer Sciences. Special Issue on ITS, Vol. E100-A, No. 02, 2017.
2. G. Gündüz, Ç. Yaman, A. U. Peker and T. Acarman, "Prediction of Risk Generated by Different Driving Patterns and Their Conflict Redistribution," in IEEE Transactions on Intelligent Vehicles, vol. 3, no. 1, pp. 71-80, March 2018.

#### 7.2. Uluslararası bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında (Proceeding) basılan bildiriler.

1. G. Gündüz, Ç. Yaman, A. U. Peker and T. Acarman, "Driving pattern fusion using Dempster-Shafer theory for fuzzy driving risk level assessment," 2017 IEEE Intelligent Vehicles Symposium (IV), Los Angeles, CA, 2017, pp. 595-599.
2. G. Gündüz, Ç. Yaman, A. U. Peker and T. Acarman, "Comparative Analysis on Information Fusion Conflict Redistribution and Driving Risk Classification" Oct 15, 2017, IEEE 20th International Conference on Intelligent Transportation Systems (ITSC)
3. Peker, A. U., O. Tosun and T. Acarman, "Particle filter vehicle localization and map-matching using map topology", 2011 IEEE Intelligent Vehicles Symposium (IV), pp. 248-253, June 2011.
4. Peker A., U., T. Acarman, C., Yaman and E. Yuksel, "Vehicle localization enhancement with VANETs", 2014 IEEE Intelligent Vehicles Symposium Proceedings, pp. 867-872, 2014

5. Y., C., Yaman, T. Acarman and A. U. Peker, "Multi-channel operation and GNSS correction issues", 2013 13th International Conference on ITS Telecommunications (ITST), pp. 468–473, Nov 2013.
6. Acarman, T., C., Yaman, Y. Peksen and A. U. Peker, "Intersection Based Routing in Urban VANETs", 2015 IEEE 18th International Conference on Intelligent Transportation Systems, pp. 1087-1092, 2015.
7. Peker, A. U., O. Tosun, H. L. Akın and T. Acarman, "Fusion of map matching and traffic sign recognition", 2014 IEEE Intelligent Vehicles Symposium Proceedings, pp. 867–872, June 2014.
8. E. Kaplan, K. Par, U. Peker, and T. Acarman, "Definition of Local Integrity Heat Map", Proceedings of the *IEEE IV'14 (The Intelligent Vehicles International Symposium)*, Dearborn, Michigan, USA, Jun., 2014.
9. R. Scopigno, D. Margaria, T. Acarman, U. Peker, K. Par, and E. Kaplan, "Glove: Leveraging GNSS Time-Space Information to Improve VANETs' Performances and Enrich VANETs' Services", 9<sup>th</sup> ITS European Congress, Dublin, Ireland, Jun. 2013.
10. E. Kaplan, K. Par, U. Peker, and T. Acarman, "Preliminary Results on Driving and Indexing", Proceedings of the *ICCV'14 (The International Conference of Connected Vehicles and Expo)*, Vienna, Austria, Nov., 2014.
11. Peker, A. U., and O. Tosun, "Vision Analysis of Motion on Transputer Network", Proceedings of the *ISCIS IX (The Ninth International Symposium on Computer Information Sciences)*, Antalya, Turkey, Nov., 1994

### **7.3. Yazılan Uluslararası kitaplar veya kitaplarda bölümler.**

### **7.4. Ulusal hakemli dergilerde yayınlanan makaleler**

### **7.5. Ulusal bilimsel toplantılarda sunulan bildiri kitabında basılan bildiriler**

### **7.6 Diğer Yayınlar**

## **8. Projeler**

INDRIVE: Automotive EGNSS Receiver for High Integrity Applications on the Drive, Proje Yürütücüsü, EU H2020 Projesi, Contract No: 687366, 2016-2017.

GLOVE: Joint Galileo Optimization with VANET Enhancements, Proje Yürütücüsü, EU FP7 Projesi, Contract No: 287175, 2013-2015.

İç ve Dış Ortamlar İçin Hassas Konumlandırma ve Zenginleştirilmiş Harita Teknolojilerinin Geliştirilmesi, Araştırmacı TÜBİTAK TEYDEB Projesi, Proje No: 3150402, 2015-2017.

MATCHUP, Makinalar Arası İletişim Odaklı Uygulama Platformu, Araştırmacı, TÜBİTAK TEYDEB Projesi, Proje No: 3140996, 2015-2016.

ADVISE, Konumlandırma ve İletişim Esaslı Ekonomik ve Çevreci Sürüş Destek Sistemi, Araştırmacı, TÜBİTAK TEYDEB Projesi, Proje No: 3130950, 2014-2015.

ADAPT, Aktif Sürücü Davranışları Analizi Platformu, Araştırmacı, TÜBİTAK TEYDEB Projesi, Proje No: 3130807, 2013-2014.

ASUDE, Birbirleri ve Ana Sistem İle Haberleşen Entegre Bir Akıllı Sürücü Destek Sistemi, Proje Yürütücüsü, TÜBİTAK TEYDEB Projesi, Proje No: 3130807, 2013-2014.

Lokasyon Bazlı Uygulama Geliştirme Platformu ve Türkiye için Yerelleştirilmiş Akıllı Adres Geo-Kodlama Sistemi, Araştırmacı, TÜBİTAK TEYDEB Projesi, Proje No: 3120237, 2011-2013.

## 9. İdari Görevler

## 10. Bilimsel Kuruluşlara Üyelikleri

IEEE The Institute of Electrical and Electronics Engineers

## 11. Ödüller

## 12. Son iki yılda verdiği lisans ve lisansüstü düzeyindeki dersler

Akademik Yıl	Dönem	Dersin Adı	Haftalık Saati		Öğrenci Sayısı
			Teorik	Uygulama	
2018-2019	Güz	Data Structures & Algorithms	3		12
	Bahar	Introduction To Self Driving Cars	2	1	8
2019-2020	Güz	Data Structures & Algorithms	3		14
	Bahar	Project Management	3		11
2020-2021	Güz	Data Structures	3	0	15