

ÖZGEÇMİŞ

- 1. Adı Soyadı** : **Başar ÖZKAN**
- 2. Doğum Tarihi** :
- 3. Unvanı** : **Dr.Öğr.Üyesi**
- 4. Öğrenim Durumu** : **Doktora**
- 5. Çalıştığı Kurum** : **İstanbul Okan Üniversitesi**

Derece	Alan	Üniversite	Yıl
Lisans	MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ	BOĞAZIÇI ÜNİVERSİTESİ	1997
Yüksek Lisans		University of California, Davis, AMERİKA BİRLEŞİK DEVLETLERİ	2001
Doktora		University of California, Davis, AMERİKA BİRLEŞİK DEVLETLERİ	2005

5. Akademik Unvanlar

- Yardımcı Doçentlik Tarihi :
Doçentlik Tarihi :
Profesörlük Tarihi :

6. Yönetilen Yüksek Lisans ve Doktora Tezleri

6.1. Yüksek Lisans Tezleri

ALİ KÖSE, MODELLING AND SIMULATION OF ELECTRIC VEHICLE POWERTRAIN, Okan Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, 2018.

HALİL KILIÇ, Theoretical and experimental analyses of active suspension using IQR, groundhook and skyhook control methods, İstanbul Okan Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, 2019.

KAAN ÇAKIN, OPTIMIZED FOLLOWING DISTANCE WITH ADAPTIVE CRUISE CONTROL AND COOPERATIVE ADAPTIVE CRUISE CONTROL, İstanbul Okan Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, 2020.

ABBAS HUSSEIN HAMMOOD HAMMOOD, Active Control Of In-Wheel Motor Electric Vehicle Suspension Using The Half Car Model, İstanbul Okan Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, 2021.

6.2. Doktora Tezleri

ABDUSSALAM ALI OMAR, Bulanık PID kontrolör kullanarak düzlemsel araç modeli ve tam araç modeli için araç kararlılığının geliştirilmesi, Okan Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, 2017.

MUSTAFA ABDALWAFI ABASALAM EMHEISEN, Active steering control of articulated heavy vehicles for improving lateral performance, İstanbul Okan Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, 2022.

7. Yayınlar

7.1. Uluslararası hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

James Randy,ÖZKAN BAŞAR,Ravani Bahram, Mechanical Design of a Robotic System for Automatic Installation of Magnetic Markers on the Roadway, Journal of Mechanical Design, 2006.

ÖZKAN BAŞAR,Margolis Donald,Pengov Marco, The Controller Output Observer: Estimation of Vehicle Tire Cornering and Normal Forces, Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control, 2008.

ÖZKAN BAŞAR,APTOULA ERCHAN,Heren A Tayfun,Mandaci Hasan, Optimisation of tractor semi-trailer command steering mechanism using a genetic algorithm, International Journal of Vehicle Design, 2016.

7.2. Ulusal hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

7.3. Uluslararası bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında basılan bildiriler

ÖZKAN BAŞAR,Margolis Donald, Estimation of Steering Rack Friction in an Automobile Using a Bond Graph Model, 2007 International Conference on Bond Graph Modeling and Simulation,Society for Computer Simulation,2007.

AKGÜN BEKİR TEVFİK,KOÇ ZEYNEL,GÜNER KOÇ ŞAFAK,ÖZTÜRK SALİH BARIŞ,ÖZKAN BAŞAR,ÜSTÜN ÖZGÜR,TUNCAY RAMAZAN NEJAT,Özgüner Ümit, A study on autonomous vehicle development process at Okan University, 2012 IEEE International Conference on Vehicular Electronics and Safety (ICVES 2012),2012.

Emheisen Mustafa,EMİRLER MUMİN TOLGA,ÖZKAN BAŞAR, Active Steering Control of Articulated Heavy Vehicles for Improving Lateral Performance, 9. Uluslararası Otomotiv Teknolojileri Kongresi-OTEKON,2018.

Gözü Murat,ÖZKAN BAŞAR,EMİRLER MUMİN TOLGA, Tekerlek Kayma Açılarını Değiştirerek Tekerlek-Yol Sürtünme Katsayısının Tahmin Edilmesi, 9. Uluslararası Otomotiv Teknolojileri Kongresi-OTEKON,2018.

Emheisen Mustafa,Emirler Mümin Tolga,ÖZKAN BAŞAR, ACTIVE STEERING CONTROL OF ARTICULATED HEAVY VEHICLES FOR IMPROVING LATERAL PERFORMANCE, 9th International Automotive Technologies Congress, OTEKON 2018,2018.

Gözü Murat,ÖZKAN BAŞAR,Emirler Mümin Tolga, LASTİK KAYMA AÇILARINI DEĞİŞTİREREK LASTİK-YOL SÜRTÜNME KATSAYISININ TAHMİN EDİLMESİ, 9th International Automotive Technologies Congress, OTEKON 2018,2018.

Gözü Murat,ÖZKAN BAŞAR,EMİRLER MUMİN TOLGA, Active Independent Front Steering Based Vehicle Yaw Stability Control, 5th International Conference on Advances in Mechanical Engineering,2019.

7.4. Ulusal bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında basılan bildiriler

7.5. Yazılan uluslararası kitaplar veya kitaplarda bölümler

7.6. Yazılan ulusal kitaplar veya kitaplarda bölümler

7.7. Diğer yayınlar

8. Projeler

Sanal Sensör Projesi, DİĞER, .

Manyetik işaretleyicileri yola yerleştirecek bir robotik sistemin tasarımı, DİĞER, .

Okan Otonom Araç Projesi, DİĞER, .

Otonom Araç (OKANOM), Yükseköğretim Kurumları tarafından destekli bilimsel araştırma projesi, 2011.

Metrobüslerde Akıllı Ulaşım Sistemleri Uygulanması İle Verimlilik Artışı Fizibilite Çalışması, Kalkınma Bakanlığı, 2013.

Yenilikçi ve Sürdürülebilir Elektrikli ve Hibrid Araç Teknolojileri Geliştirme ve Kümelenme Merkezi (TR10/14/YEN/0088), Kalkınma Bakanlığı, 2015.

Yenilikçi Akıllı ve Haberleşen Araç Teknolojileri Geliştirme ve Kümelenme Merkezi (TR10/15/YNK/0022), Kalkınma Bakanlığı, 2016.

Elektronik Motor Destekli Elektro-Hidrolik Direksiyon Sisteminin Geliştirilmesi (TÜBİTAK 1511 - 112038), TÜBİTAK PROJESİ, 2016.

İleri Seviyede Otonom Otobüs Sistemi Geliştirilmesi (TÜBİTAK 1505 - 5170067), - Tübitak 1505, 2021.

9. İdari Görevler

2008 - Bölüm Başkanı, OKAN ÜNİVERSİTESİ

10. Bilimsel ve Mesleki Kuruluşlara Üyelikler

11. Ödüller

12. Son İki Yılda Verdiđi Lisans ve Lisansüstü Düzeydeki Dersler