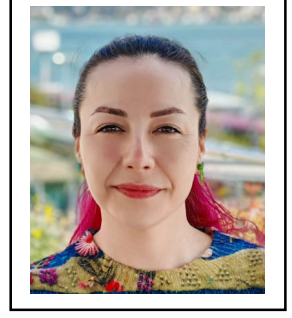


ÖZGEÇMİŞ



1. **Adı Soyadı:** Beste Bahçeci
2. **Doğum Tarihi:** 10.11.1988
3. **Unvanı:** Dr. Öğr. Üyesi
4. **Öğrenim Durumu:**

Derece	Alan	Üniversite	Yıl
Lisans	Mekatronik Mühendisliği	Sabancı Üniversitesi	2011
Y. Lisans	Mekatronik Mühendisliği	Sabancı Üniversitesi	2013
Doktora	Mekatronik Mühendisliği	Sabancı Üniversitesi	2022

5. Akademik Unvanlar:

Dr. Öğr. Üyesi Tarihi : 19.10.2023
Doçentlik Tarihi :
Profesörlük Tarihi :-

6. Yönetilen Yüksek Lisans ve Doktora Tezleri

6.1. Yüksek Lisans Tezleri

1. ALAA HAMEED MOHAMMED MAJMAEE Mcdm-based human-robot social distancing interaction (MCDM-hrsdi) for real-time monitoring and detection 2025
2. OUSSAMA ESSID Path tracking control of an autonomous mobile robot using pid controller & neural network predictive controller 2025
3. MARIE DAMIEN NDZENGUE MEBEBE Path Planning for a surgical robotic arm using an upgraded RRT star algorithm 2025
4. MOHAMMAD AYOUB Underwater self-correcting path (USCP) prediction system for AUV 2025
5. OSAMA T H ALTALMAS Obstacle avoidance path planning for industrial robotic manipulators using improved RRT with Bezier and linear interpolations 2025
6. MUSTAFA ALABDULALI Integration of advanced energy management strategy for optimizing fuel consumption in hybrid electric vehicles 2025

6.2. Doktora Tezleri

7. Yayınlar

7.1. Uluslararası hakemli dergilerde yayınlanan makaleler (SCI & SSCI & Arts and Humanities)

1. B. Bahçeci, O.K. Adak, K. Erbatur, “Push Recovery of a Quadrupedal Robot in the Flight Phase of a Long Jump”, International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, vol. 11(7), pp. 486-493, 2022 (Scimago: Q3).
2. A.S. Pehlivan, D. Kraljevic, I. Triplat, B. Bahçeci, “Critical Speed Calculation of a Refurbishment of 11MW Hydro Power Plant Unit”, Turkish Journal of Electrical Engineering & Computer Sciences, vol. 30(3), pp. 644-658, 2022 (Scimago: Q3).

3. A.S. Pehlivan, B. Bahceci, K. Erbatur, “Genetically Optimized Pitch Angle Controller of a Wind Turbine with Fuzzy Logic Design Approach”, *Energies*, vol. 15(18), 2022 (Scimago: Q1).
4. B. Bahçeci, K. Erbatur, “Balance and Posture Control of Legged Robots: A Survey”, *Journal of Intelligent & Robotic Systems*, vol. 108(2), 2023 (Scimago: Q1).

4.1. Uluslararası diğer hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

4.2. Uluslararası bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında (*Proceedings*) basılan bildiriler

1. M. Sesen, B. Bahceci, A. Kosar, S. Ulun, C.H. Su, H. Y. Acar, “Magnetic Actuation of Nanofluids with Ferromagnetic Particles,” Presented at: The ASME 2010 3rd Joint US-European Fluids Engineering Summer Meeting and 8th International Conference on Nanochannels, Microchannels, and Minichannels (FEDSM2010-ICNMM2010) August 1-5, Montreal, Canada, 2010.
2. A.S. Pehlivan, B. Bahceci, K. Erbatur, “Performance Analysis of a Pitch Angle Controller for 2MW Wind Turbine under Abrupt Wind Speed Conditions”, 2021 International Conference on Electrical, Computer and Energy Technologies (ICECET), Cape Town, South Africa, 2021, pp. 1-5.
3. Ö.K. Adak, B. Bahceci, K. Erbatur, “Hybrid Force-Motion Control for One-Legged Robot in Operational Space”, IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM), Delft, the Netherlands, 2021.122
4. O. K. Adak, B. Bahceci and K. Erbatur, "Whole-Body Pace Gait Control Based on Centroidal Dynamics of a Quadruped Robot," 2022 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM), Sapporo, Japan, 2022, pp. 1677-1682.

4.1. Yazılan uluslararası kitaplar veya kitaplarda bölümler

4.2. Ulusal hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

1. Ö.K. Adak, M. Gülhan, K. Erkekli, B. Bahçeci, K. Erbatur, “Dört bacaklı robotlarda merkezi örüntü üretici ve genetik algoritmalar ile referans sentezi” Presented at: ToRK 2016 National Robotics Conference, Turkey, 2016.
2. T. Akbaş, Ş. E. Eskimez, S. Özel, K. C. Fidan, B. Bahçeci, Ö. K. Adak, M. Gülhan, K. Erkekli, K. Erbatur, “Dört bacaklı robotlar için önizleme kontrolü ve sıfır moment noktası esaslı yürüyüş yörüngesi üretimi” Presented at: ToRK 2016 National Robotics Conference, Turkey, 2016.

3. Ö.K. Adak, B. Bahceci, K. Erbatur, “Operasyonel Uzayda Hibrit Kuvvet-Hareket Kontrolüne Sahip Tek Bacaklı Robot ”, Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Kongresi (TOK 2021), Van, Turkey, 2021 (in Turkish).
4. A.S. Pehlivan, B. Bahceci, K. Erbatur, “2MW Rüzgar Türbini için Kanat Açısı Kontrolörleri P, PI, PID ve Optimize Edilmiş PID’nin Performans Karşılaştırması”, Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Kongresi (TOK 2021), Van, Turkey, 2021 (in Turkish).
5. O. Altalmas, B. Bahceci, “Obstacle Avoidance Path Planning for Industrial Robotic Manipulators Using Improved RRT with Bezier and Linear Interpolations”, Presented at: 2nd International Conference on Engineering, Natural Sciences, and Technological Developments (ICENSTED 2025), Bayburt, Türkiye, 2025.
6. M. D. N. Mebebe, B. Bahceci, “Path Planning for A Surgical Robotic Arm Using an Upgraded RRT* Algorithm”, Presented at: 2nd International Conference on Engineering, Natural Sciences, and Technological Developments (ICENSTED 2025), Bayburt, Türkiye, 2025.
7. M. Alabdulali, B. Bahceci, “Integration of Advanced Energy Management Strategies for Optimizing Fuel Consumption in Hybrid Electric Vehicles”, Presented at: 2nd International Conference on Engineering, Natural Sciences, and Technological Developments (ICENSTED 2025), Bayburt, Türkiye, 2025.
8. M. Alabdulali, B. Bahceci, “Integration of Advanced Energy Management Strategies for Optimizing Fuel Consumption in Hybrid Electric Vehicles”, Presented at: 2nd International Conference on Engineering, Natural Sciences, and Technological Developments (ICENSTED 2025), Bayburt, Türkiye, 2025.

8.1. Ulusal bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında basılan bildiriler

8.2. Diğer yayınlar

8.3. Uluslararası atıflar

9. Ulusal & Uluslararası Projeler

10. İdari Görevler

11. Bilimsel ve Mesleki Kuruluşlara Üyelikler

12. Ödüller

13. Son iki yılda verdiğiniz lisans ve lisansüstü düzeydeki dersler için aşağıdaki tabloyu doldurunuz.

Akademik Yıl	Dönem	Dersin Adı	Haftalık Saati		Öğrenci Sayısı
			Teorik	Uygulama	
2024-2025	Güz	Control Systems	3	2	
		Linear System Design	3		
	İlkbahar	Control Systems	3	2	
2025-2026	Güz	Control Systems	3	2	88
		Linear System Design	3		5
	İlkbahar	Control Systems	3	2	

Not: Açılmışsa, yaz döneminde verilen dersler de tabloya ilave edilecektir.