

ÖZGEÇMİŞ

1. **Adı Soyadı** : Dilek Tükel
2. **Doğum Tarihi** : 28.11.1965
3. **Unvanı** : Dr.
4. **Öğrenim Durumu** : Doktora
5. **Çalıştığı Kurum** : Doğuş Üniversitesi

Derece	Alan	Üniversite	Yıl
Lisans	Elektrik-Elektronik Mühendisliğı	Boğaziçi Üniversitesi	1987
Y. Lisans	Elektrik-Elektronik Mühendisliğı	Boğaziçi Üniversitesi	1990
Doktora	Elektro-Mekanik	Katholieke Universiteit Leuven	1997

6. Akademik Unvanlar

Atanma Tarihi : Doğuş Üniversitesi- 2009

7. Yayınlar

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

- Optimal robot excitation and identification, IEEE Transactions on Robotics and Automation, Vol. 13(5), 1997, 730-740.(J. Swevers, C. Ganseman, J De Schutter, H Van Brussel ile)
- Synchronized Dancing of an Industrial Manipulator with Humans on Arbitrary Music, Acta Polytechnica Hungarica, Volume 14,Issue Number 2,2017,151-169, (Figen Özen, Georgi Dimirovski ile)

7.3. Uluslararası bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında basılan bildiriler

- VSS of a redundant manipulator in a cluttered environment, IEEE International Workshop on Variable Structure Systems and Their Applications, Sarajevo, pp: 127-139,1990 (O. Kaynak, A. Denker ile)
- Predictive control of a manipulator in a cluttered environment, IFAC Sym. on Robot Control, Vienna, pp:771-774, 1991 (O. Kaynak, A. Denker ile)
- Variable structure and predictive control of a manipulator in an arbitrary workspace, IFAC Sym. on Robot Control, Vienna, pp:771-774, 1991, (A. Denker , O. Kaynak ile)
- Optimal periodic excitation for maximum likelihood robot identification, 7th International conference on advanced robotics (ICAR),1995 (J. Swevers, C Ganseman, J. De Schutter , H. Van Brussel ile)
- Generation of periodic trajectories for optimal excitation, 14th BENELUX Meeting on System and Control, Houthalen, Belgium, 1995 (C. Ganseman, J. Swevers, J. De Schutter, H. Van Brussel ile)
- Experiments with teleoperated control of two coordinated industrial robots, International Conference on Recent Advances in Mechatronics, Istanbul, 1995 (S. Dutre , J. De Schutter ile)

- Robotized Palletizing of wine glasses, 2nd International Conference on recent advances in mechatronics ICRAM, 1999, pp:175-180 (H. Altinay, C. Bayar, G. Gök, G. Hurmalı, A. Şimşek ile)
- ROBOPAINT: Multi-Robot Painting system for glass bricks, 2nd International Conference on recent advances in mechatronics ICRAM, 1999, pp:425-429(N. Kurtuldu, H. Altinay, C. Bayar, G. Gök , G. Hurmalı, A. Şimşek, E. Tahrali ile)
- The rear axle production line for Clio and new modus, 37th international symposium on Robotics, ISR 2006 (Ö. Eminoğlu, A.K.Ayar ile)
- Robotized Underbody Production Line for Automotive Industry , The 21st DAAAM International Symposium Intelligent Manufacturing & Automation: Interdisciplinary Solutions, 2010 (T. Talu ile)
- Automation and Optimization of Glass Manufacturing Line, ETAI 2011, X International Conference, 2011 (Taner İncirci ile)
- Automation of Patterned and Solar Glass Cutting and Stacking Line, ETFA 2011, Emerging Technologies and Factory Automation, 2011(Taner İncirci ile)
- An Intelligent Fuzzy-Petri Reasoning Supervisory Control for FMS Manufacturing Plants, 6th IEEE International Conference on Intelligent Systems IS'12, 2012 (Goran Vladev, Tatjana Kolemisevska-Gugulovska ile)
- FMS Intelligent Supervision and Control 2: Communications among Machines under FPSC, 6th IEEE International Conference on Intelligent Systems IS'12, 2012 (Goran Vladev, Vesna Ojleska, Tatjana Kolemisevska-Gugulovska ile)
- Human- Computer Interface for Dogus Unmanned Sea Vehicle, The 5th International Robotic Sailing Conference, Cardiff, 2012, (Samet Bati, Hamdi Atacan Ogul, Cengiz Karacizmeli ile)
- DOĞUŞ-USV Unmanned Sea Vehicle: Obstacle Localization With Stereo Vision And Path Planning, ETAI 2013, XI International Conference, 2013, (Ebru Dağlı, Caner Civan ile)
- Dynamic Compensation Synthesis For Nonlinearly Interconnected Similarity Generalized Linear Systems, ETAI 2013, (Georgi Dimirovski ile)
- Dance with the robot, ETAI 2015, (Can Orhan, Umur Küntan, Georgi Dimirovski ile)
- Cooperative Dancing with an Industrial Manipulator: Computational Cybernetics Complexities, SMC 2016 (Figen Özen, Kübra Tural ile)
- Robot-Music Synchronization:Self-Designed Dance, EUROCON 2017, (Figen Özen, Umur Küntan ile)
- Kinect Controlled Chess Playing Robot, EUROCON 2017, (Senem Tanberk ile)

7.5. Ulusal hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

- Çok robotlu endüstriyel sistemler, Otomasyon, Mart 1999
- ALTINAY Ayaklı Bardak Paletleme Sistemi, Endüstri&Otomasyon, Ekim 1999,(Gökhan Gök ile)
- Dünya Robot Nüfusu-1997, Makine Magazin, Mart 1998, pp:89-94 (Kurtuldu N ile)
- Çok robotlu endüstriyel sistemler, Ambalaj-Plastik, Kasım-Aralık 2013, pp:80-84 (Ağşan Şimşek ile)
- Bugün ve yakın gelecekte Robotik, Endüstri&Otomasyon, 2015

7.6. Ulusal bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında basılan bildiriler

- Robotlu Kaynak Üretim Hattı Tasarımı, Akıllı Sistemlerde Yenilikler ve Uygulamaları, ASYU 2010 (Talu T. ile)
- El İşaretleriyle Robot Kontrolü, Endüstriyel Otomasyon Sempozyumu, ENDOT 2011 (Çoşkun İ. ile)
- Robotlu Üretim Hattı Entegrasyonu , Endüstriyel Otomasyon Sempozyumu, ENDOT 2011
- DOĞUŞ-USV İnsansız Deniz Aracı: Stereo Görüş İle Haritalandırma , Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK 2013, (Ebru Dağlı, Caner Civan, Sercan Şöhmelioglu,Fazıl Emre Ediş ile) ,
- Genelleştirilmiş Birbirine Bağlı Benzer Sistemler: Dağıtılmış Çıkış Takip Kontrolü, Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK 2013 (Georgi Dimirovski ile)
- Robotik El Projesi, IEEE 22. Sinyal İşleme ve İletişim Uygulamaları Kurultayı, SIU 2014, (Cengiz Çizmeli, Gökçe Çakır ile)
- Robotik Hat Modernizasyonu, TOK 2015, (Kerem İzgöl, Senem Tanberk, Georgi Dimirovski ile)
- Robotla Dans, TOK 2015, (Can Orhan, Umur Küntan, Figen Özen ile)
- Simülasyondan Robotlu Uygulamaya Robotic Line Retrofit : Application To Simulation, (Senem Tanberk, Kerem İzgöl, Özgür Acar ile), EEMKON 2015
- 3Boyutlu Yazıcı 3D Printer, (Özgür Acar, Sultan Kalyoncuoğlu ile), EEMKON 2015
- CNC Torna ve İşleme Merkezi Kontrol Sistem Tasarımı CNC Turning & Milling Machine Control System Design, Özgür Acar, Dilek Bilgin Tükel, EEMKON 2015
- Kinect Kontrollü Robot Simülatörü ile Satranç, TOK 2016 (Senem Tanberk ile)
- Robotla Dans ve Müzik Senkronizasyonu, TOK 2016 (Figen Özen, Georgi Dimirovski ile)

8. Projeler

- Şişecam (Mersin) Robotlu Cam Tuğla Boyama Hattı (1997)
- Şişecam (Kırklareli) Robotlu Ayaklı Bardak Toplama Hattı
- Arçelik (2000) 5 eksenli mastik sıkma robotu
- Renault (2002) Megane II kaput ve bagaj kapağı mastik ve birleştirme sistemi
- Renault (2002) Arka dingil üretim hattı
- Mustafa Nevzat (2004) Otomatik depolama sistemi
- Ford Otosan Gövde ve Motaj binaları otomasyonu (2003-2004)
- Toyota Kaynak&Montaj P&F transfer sistemi (2005)
- Renault (2004-2005) Clio arka dingil üretim hattı
- Renault (2004-2005) Motor beşiği punta kaynak hattı
- Renault (2004-2005) Arka taban ve kapılar spot kaynak, mastik hattı
- Tofaş (Fiat) (2006-2008) Hareketli parçalar üretim hattı
- Toyota (2007-2008) Ön taban, torpido, yan parçalar kaynak hattı
- Doğuş Üniversitesi (2014-) Robot Teknoloji ve Endüstriyel Otomasyon Eğitim Merkezi

9. İdari Görevler

- 2009 Doğuş Üniversitesi Kontrol ve Otomasyon Mühendisliği Bölüm Başkanı

10. Bilimsel ve Mesleki Kuruluşlara Üyelikler

- IEEE Senior Member, 2012
- TOK, 2013

11. Ödüller

- Türk Eğitim Vakfı Bursu
- Tübitak Bursu
- Sabancı Bursu
- KU Leuven Araştırma Bursu

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

Akademik Yıl	Dönem	Dersin Adı	Haftalık Saati		Öğrenci Sayısı
			Teorik	Uygulama	
2018-2019	Güz	Control System Design Project	2	3	
		Power Electronic Circuits	3		
		Graduation Project			
	Bahar	Motion Control Systems	3		
		Principles of Industrial Automation	2	2	
		Graduation Project			
2017-2018	Güz	Power Electronic Circuits	2	2	
		Control System Design Project	2	3	
		Graduation Project			
	Bahar	Electrical Measurements & Sensors	2	2	
		Principles of Industrial Automation	2	2	
		Graduation Project			