

Özgeçmiş

Ankara, Türkiye

- Doğum Tarihi ve Yeri: 07 April 1992, Ankara, Türkiye
- E-posta: fnsen@thk.edu.tr ▪ Cinsiyet: F



EDUCATION

Doktora (2019-Devam), Makine Mühendisliği Bölümü, Hacettepe Üniversitesi, Ankara, Türkiye

Danışman: Dr.Öğr.Üyesi. Selcuk HİMMETOĞLU

Çalışma Alanları: Araç Güvenliği, Yaralanma Önleme, Kadın İnsan Modelleme, Çarpışma Simülasyonu, Yolcu Koltuğu, Tasarımı

Yüksek Lisans 2019, Mekatronik Mühendisliği Bölümü, Çankaya Üniversitesi, Ankara, Türkiye

Danışman: Dr.Öğr.Üyesi. Ulaş BELDEK

Çalışma Alanları: Control Teorileri, Genetik Algoritma Optimizasyonu,

Tez Başlığı: Design and Implementation of Control Algorithms for Stabilization of Rotary Inverted Pendulum

GPA: 3.71/4.00

Lisans 2015, Makine Mühendisliği Bölümü, Atılım Üniversitesi, Ankara, Türkiye

GPA: 3.74/4.00 (Birincilikle)

İŞ TECRÜBELERİ

Türk Hava Kurumu Üniversitesi, Ankara, Türkiye

Araştırma Görevlisi, Makine Mühendisliği Bölümü (Eylül 2020-)

Araştırma Görevlisi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü (Ocak 2020 – Eylül 2020)

Çankaya Üniversitesi, Ankara, Türkiye

Araştırma Görevlisi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü (Aralık 2017 – Eylül 2019)

Novumek Mühendislik, Ankara, Türkiye

Makine Mühendisi, Ar-Ge Bölümü (Eylül 2015- Eylül 2016)

Atılım Üniversitesi, Ankara, Türkiye

Öğrenci Asistanlığı, Makine Mühendisliği Bölümü, (2014-2015)

ÖDÜLLER

Makine Mühendisliği Bölüm Birinciliği, Atılım Üniversitesi, 2015

Yüksek Şeref Öğrenci Ödülü, Makine Mühendisleri Odası, 2015

“İlk 50 Öğrenci”, Atılım Üniversitesi, 2014

“Gelecek Vaadeden Bitirme Projesi “, Atılım Üniversitesi, 2014

DİL

Türkçe (Ana Dil), İngilizce (İleri), Almanca(Orta)

KONFERANS ve YAYINLAR

Female Modelling and Protection in Road-Traffic Accidents

Proceedings of 26th International Scientific Conference. Transport Means 2022. 5-7 Ekim 2022
(Konuşmacı)

State Feedback's Gains Limitations with Routh Hurwitz Criteria for Controlling Rotary Inverted Pendulum İkinci Uluslararası Mühendislik ve Doğa Bilimleri Çalışmaları Konferansı 5 Mayıs
(Konuşmacı)

Genetic Algorithm Based Stabilization of Rotary Inverted Pendulum by State Feedback Ön Basım
<https://doi.org/10.21203/rs.3.rs-2373423/v1>

“Design of Active Disturbance Rejection Based Controller for a Mobile Assembly Positioner “17.
Uluslararası Makine Tasarım ve İmalat Konferansı (UMTIK-2016), Bursa, Türkiye, 2016

17. Uluslararası Makine Tasarım ve İmalat Konferansı (UMTIK-2016), Bursa, Türkiye,
2016(Konuşmacı)

İstanbul İnovasyon Haftası Türkiye, 2014 (Bitirme Projesi Sunumu)

PROJELER

“Mobil Montaj Tezgahının Tasarlanması”, FNSS - TÜBİTAK
Bitirme Projesi, “Ultra Hafif Elektrikli Bisiklet”