

Ersin Daş

BAŞUZMAN ARAŞTIRMACI

(0090) 5398767486 | ✉ ersindas7@gmail.com | in ersin-das-396a29135



Kariyer Amacı

Yapay zeka, Makine öğrenmesi, Otomatik Kontrol, Robotik ve Optimizasyon alanlarındaki bilgi birikimimi ve tecrübelerimi geliştirerek öğrenciler ve araştırmacılar ile dersler ve projeler yoluyla paylaşmak.

İş Tecrübeleri

TÜBİTAK SAGE

(Savunma Sanayii Araştırma ve Geliştirme Enstitüsü)

BAŞUZMAN ARAŞTIRMACI

Ankara, Türkiye

Mart 2013 - Devam ediyor

- Yapay zeka ve makine öğrenmesi uygulamaları
- Gerçek-zamanlı gürbüz kontrol sistemi tasarımı/Real-time robust control system design
- Sistem tanımlama uygulamaları/System identification applications
- Bozucu ve belirsizlik gözlemcisi tasarımı/Disturbance and uncertainty estimator design
- Döngüde donanım testleri/Hardware in-the-loop testing
- Fırçasız doğru akımı motorlarının modellenmesi ve performans testleri/Performance testing and modeling of a Brushless DC Motor
- Kontrol tahrik sistemleri için mekanizma tasarımı/Mechanism design for control actuation systems

İstanbul Teknik Üniversitesi

ARAŞTIRMA GÖREVLİSİ

İstanbul, Türkiye

Ağustos 2012 - Şubat 2013

- İTÜ Mekatronik Eğitim ve Araştırma Merkezi (İTÜ-MEAM) bünyesinde 6 serbestlik dereceli robotlar için kontrolcü sentezi

Kocaeli Üniversitesi

YARI-ZAMANLI ÖĞRENCİ ASISTANI

Kocaeli, Türkiye

Eylül 2011 - Haziran 2012

- Sensör Tekniği, Otomatik Kontrol Sistemleri, Güç Elektroniği ve Sayısal Elektronik laboruvar derslerine destek sağlamak.

Öğrenim Bilgileri

Hacettepe Üniversitesi

PHD, MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ PROGRAMI

Ankara, Türkiye

Kasım 2019

- Tez Başlığı:** Robust Data-Driven Fixed-Order H^∞ Controller Synthesis Using Convex Optimization (Frekans Bölgesinde Veriye Dayalı Sabit Dereceli Gürbüz H^∞ Kontrolcü Sentezi)
- Tez Danışmanı:** Doç. Dr. S. Çağlar Başlamışlı

İstanbul Teknik Üniversitesi

MSC, MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ PROGRAMI

İstanbul, Türkiye

Mayıs 2014

- Tez Başlığı:** Güdümlü Bir Mühümmit Kanatçık Tahrik Sistemi İçin İki Döngülü Gürbüz (H^∞) Kontrolcü Sentezi
- Tez Danışmanı:** Prof. Dr. A. Leyla Gören

Kocaeli Üniversitesi

LISANS, MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ PROGRAMI

Kocaeli, Türkiye

Haziran 2012

- Bitirme Projesi:** Gerçek zamanlı, Hall-effect sesör tabanlı fırçasız DC (BLDC) motor konum kontrolü
- Danışman:** Doç. Dr. Metin Aydın

Kocaeli Üniversitesi

LISANS, MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ PROGRAMI (ÇAP)

Kocaeli, Türkiye

Haziran 2012

- Bitirme Projesi:** Mineral Dolgu Maddeleri İle Poliolefin Plastik Boruların Kısa Ve Uzun Süreli İç Basınç Performans Özelliklerinin Yapay Sinir Ağları Kullanılarak Optimizasyonu
- Danışman:** Yrd. Doç. Dr. Şenol Şahin

Yabancı dil

- İngilizce

Beceriler

Programlama ve Donanım

- MATLAB (Simulink, Embedded Coder, Simulink Real Time, System Identification Toolbox, Optimization Toolbox, Robust Control Toolbox)
- Python, TensorFlow
- MSC ADAMS
- Siemens NX
- C++
- Visual Basic
- LATEX

Akademik Yayınlar

Makale (SCI ve SCI-E)

- Daş, Ersin, Delice, İ. İlker, and Keleş, Murat. "Analysis and robust position control of an electromechanical control actuation system." Transactions of the Institute of Measurement and Control (2018): 0142331218813421.
- Daş, Ersin, and Başlamışlı, S. Çağlar. "Data-driven fixed-order H^∞ controller synthesis in frequency domain: Closed-loop system approach." Transactions of the Institute of Measurement and Control (2019): 0142331219847741.
- E. Daş and S. Çağlar Başlamışlı, "Robust data-driven fixed-order controller synthesis: Model matching approach." IET Control Theory Application 2020; 1–16. <https://doi.org/10.1049/cth2.12024>
- E. Daş and S. Çağlar Başlamışlı, Two degree of freedom robust data-driven fixed-order controller synthesis using convex optimization. ISA Transactions (2020), <https://doi.org/10.1016/j.isatra.2020.12.028>.
- Keskin, Rıdvan, Alışkan, İbrahim, Daş, Ersin. "Robust Type-III Controller Synthesis for Interleaved Boost Converters using H^∞ Control Method", Transactions of the Institute of Measurement and Control (2021)
- Daş, Ersin. "Combined Design of Robust Controller and Disturbance Observer in Fixed-Order H^∞ Control Framework", IEEE/ASME Transactions on Mechatronics (2021) (submitted)