

## Arş.Gör. Ahmet Kağızman

### Kişisel Bilgiler

E-posta: kagizman@itu.edu.tr

Web: <https://avesis.itu.edu.tr/kagizman>

### Eğitim Bilgileri

Doktora, İstanbul Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği, Türkiye 2018 - Devam Ediyor  
Yüksek Lisans, İstanbul Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği, Türkiye 2014 - 2018  
Lisans, Okan Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi /Mekatronik Mühendisliği, Mekatronik Mühendisliği, Türkiye 2009 - 2014

Lisans, Okan Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi /Endüstri Mühendisliği, Türkiye 2009 - 2014

### Yabancı Diller

İngilizce, B2 Orta Üstü

### Araştırma Alanları

Teknik Bilimler, Bilgi Sistemleri, Haberleşme ve Kontrol Mühendisliği, Robotik ve Mekatronik Sistemler, Mekatronik Sistemler

### Akademik Unvanlar / Görevler

Araştırma Görevlisi, İstanbul Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği, 2017 - Devam Ediyor  
Araştırma Görevlisi, Kırklareli Üniversitesi, Teknoloji Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği, 2016 - 2017

### SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- A modified interval valued intuitionistic fuzzy CODAS method and its application to multi-criteria selection among renewable energy alternatives in Turkey**  
Deveci K., Cin R., Kağızman A.  
Applied Soft Computing Journal, cilt.96, 2020 (SCI Expanded İndekslerine Giren Dergi)

### Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- Otonom Araçlarda Navigasyon İçin Düşük Maliyetli, Taşınabilir ve 360 Görüş Alanına Sahip Yeni Bir 3B LIDAR Sisteminin Geliştirilmesi**  
KAĞIZMAN A., ALTUĞ E.  
Süleyman Demirel Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.23, sa.3, ss.759-769, 2019 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

## **Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar**

- I. **Otonom Araçlar için 2B Lazer Tarayıcı Kullanılarak Yeni 3B LIDAR Sistemi Elde Edilmesi ve Engel Tespiti**  
KAĞIZMAN A., ALTUĞ E.  
Otomatik Kontrol Konferansı, Kayseri, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2018
- II. **Acquiring 3D Point Cloud Data and Object Detection using 2D Laser Scanner (LIDAR) for Autonomous Vehicles**  
KAĞIZMAN A., ALTUĞ E.  
2018 International Automotive Technologies Conference (OTEKON), Bursa, Türkiye, 7 - 08 Mayıs 2018