



Kaan Can

Dr. Öğr. Üyesi · Kontrol ve Kumanda Sistemleri Ana Bilim Dalı Başkanlığı

Atatürk Üniversitesi · Mühendislik Fakültesi Dekanlığı · Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü Başkanlığı · Kontrol ve Kumanda Sistemleri Ana Bilim Dalı Başkanlığı

İş telefonu: [04422314752](tel:04422314752) (Dahili 4752) · Ofis: 156

ORCID: [0000-0002-6597-2797](https://orcid.org/0000-0002-6597-2797) · Scopus Yazar ID: [57193653712](https://scopus.org/authid/57193653712) · Publons / ResearcherID: [AAF-2794-2019](https://publons.com/author/AAF-2794-2019) · Google Scholar ID: [cxHoXDgAAAAJ](https://scholar.google.com/citations?user=cxHoXDgAAAAJ) · YÖKSİS Araştırmacı ID: 229215

<https://akademik.atauni.edu.tr/cv/kaan.can>

Genel Bakış

Görev yeri: Dr. Öğr. Üyesi · Mühendislik Fakültesi Dekanlığı · Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü Başkanlığı · Kontrol ve Kumanda Sistemleri Ana Bilim Dalı Başkanlığı

Görevlendirme: Dr. Öğr. Üyesi · Mühendislik Fakültesi Dekanlığı · Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü Başkanlığı

Web of Science Araştırma Alanları: Engineering · Robotics · Automation & Control Systems

Scopus Konu Alanları (ASJC): General Engineering · Control and Systems Engineering

Eğitim ve Yetkinlikler

Eğitim Bilgileri

- Doktora** (2017 – 2023)
Atatürk Üniversitesi · Fen Bilimleri Enstitüsü Müdürlüğü
Türkiye
- Yüksek Lisans** (2015 – 2017)
Atatürk Üniversitesi · Fen Bilimleri Enstitüsü Müdürlüğü · Elektrik Elektronik Mühendisliği Ana Bilim Dalı Başkanlığı
Türkiye
- Lisans** (2009 – 2014)
Niğde Ömer Halisdemir Üniversitesi · Türkiye

Yaptığı Tezler

- İnsansız hava araçlarının formasyon kontrolü için yeni bir adaptif gürbüz kontrolcü tasarımı** (2023)
Kaan Can
Yaptığı Tez · Doktora · Danışman: Abdullah Başçı · Devam ediyor · Atatürk Üniversitesi · Türkiye
- Dört rotorlu bir insansız hava aracının kayan kipli kontrolcü ile yörünge takibinin gerçekleştirilmesi** (2017)
Kaan Can
Yaptığı Tez · Yüksek Lisans · Danışman: Dr. Öğr. Üyesi Abdullah Başçı · Devam ediyor · Atatürk Üniversitesi · Türkiye

Mesleki Deneyim

Akademik Ünvanlar/Görevler

- Dr. Öğr. Üyesi** (2024 – Devam ediyor)
Atatürk Üniversitesi > Mühendislik Fakültesi Dekanlığı > Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü Başkanlığı
- Dr. Öğr. Üyesi** (2015 – Devam ediyor)
Atatürk Üniversitesi > Mühendislik Fakültesi Dekanlığı > Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü Başkanlığı > Kontrol ve Kumanda Sistemleri Ana Bilim Dalı Başkanlığı
- Araştırma Görevlisi** (2015 – 2024)
Atatürk Üniversitesi > Mühendislik Fakültesi Dekanlığı > Elektrik-Elektronik Mühendisliği Bölümü Başkanlığı

Akademik İdari Deneyim

- Akademik İdari Deneyim** (2016 – 2018)
Kaan Can
Akademik İdari Deneyim · Staj Komisyonu Üyesi · Atatürk Üniversitesi · Türkiye
- Akademik İdari Deneyim** (2016 – Devam ediyor)
Kaan Can
Akademik İdari Deneyim · İntibak/Muafiyet Komisyonu Üyesi · Atatürk Üniversitesi · Türkiye

Öğrenci ve Kulüp Danışmanlıkları

- Öğrenci ve Kulüp Danışmanlığı** (2018 – Devam ediyor)
Kaan Can
Öğrenci ve Kulüp Danışmanlığı · Sınıf Danışmanı

Proje & Tasarımlar

- 2nd International Science and Technology Congress ICSAT 2026** (2026)
Hayrunnisa Nadaroğlu, Ebru Bozkurt, Harun Arslan, Özlem Barış, Serkan Yıldırım, Hülya ÖZTÜRK DOĞAN, Mahir Murat Cengiz, **Kaan Can**, Rabiye Kılıç, AZİZE ALAYLI, Hayrunnisa Mazlumoğlu, Çağrı Karaman, Cemil Bayram, Hilal Kübra Sağlam, Emir Çepni, Nurhan Akbulut, Ahmet Tevfik Kıyıcı
Proje · Ulusal · Rol: Araştırmacı · Tamamlandı · Atatürk Üniversitesi · Türkiye
- Afetler İçin Geliştirilen Enkaz Altı Robotik Araç** (2025)
Faruk Baturalp Günay, Bilal Usanmaz, Kadri Vefa Ezirmik, Taha Çağrı Şenocak, Burak HÜLAGÜ, **Kaan Can**
Proje · Ulusal · Rol: Araştırmacı · Devam Ediyor · Atatürk Üniversitesi · Türkiye
- İnsansız Hava Araçlarının Düzen Kontrolü için Yeni Bir Adaptif Gürbüz Kontrolcü Tasarımı** (2023 – 2024)
Abdullah Başçı, **Kaan Can**
Proje · Ulusal · Rol: Araştırmacı · Tamamlandı · Atatürk Üniversitesi · Türkiye
- İnsansız Bir Su Altı Aracının Tasarımı ve Kontrolü** (2020 – 2021)
Abdullah Başçı, FIRAT GÜNEŞ, **Kaan Can**, MUHAMMED EMİN KULA, BÜŞRA YILMAZ, Hayriye Tuğba SEKBAN, MUHAMMET EMİN AYDIN, MEHDİ ŞAHVELET, YASİN BURAK AKPINAR, ONUR TURHAN
Proje · Ulusal · Rol: Araştırmacı · Tamamlandı · Atatürk Üniversitesi · Türkiye

Makaleler

- Bir Grup İHA'nın Yumuşak Doyum Fonksiyonları ile Sınırlandırılmış İzleme Garantili Uyarlanabilir Kazanç Tabanlı Dağıtık Formasyon Kontrolü** (2026)
Kaan Can
Karadeniz Fen Bilimleri Dergisi, Cilt 16, Sayı 2, ss. 972-987 · DOI: [10.31466/kfbd.1817852](https://doi.org/10.31466/kfbd.1817852)
Tam Makale · Ulusal
- Performance Comparison of Different Optimization Techniques for Temperature Control of a Heat-Flow System** (2026)
Ferhan Karadabağ, **Kaan Can**
Applied Sciences (Switzerland), Cilt 16, Sayı 1 · DOI: [10.3390/app16010363](https://doi.org/10.3390/app16010363)
Tam Makale · Uluslararası
- Comparison of Optimization Methods for Temperature Control of a Heat Flow System** (2025)
Ferhan Karadabağ, **Kaan Can**
Erzincan Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi
Tam Makale · Ulusal
- Robust Consensus-based Formation Control of a Group of UAV** (2023)
Kaan Can, Abdullah Başçı
ELEKTRONIKA IR ELEKTROTEHNIKA, Cilt 29, Sayı 4, ss. 4-10, Makale no. 1
Tam Makale · Uluslararası
- Bir Grup İnsansız Hava Aracının Zamanla Değişen Yörünge Boyunca Konsensus Tabanlı Sürü Kontrolü** (2022)
Kaan Can, Abdullah Başçı
Fırat Üniversitesi Uzay ve Savunma Teknolojileri Dergisi, Cilt 1, Sayı 1, ss. 441-448
Tam Makale · Ulusal
- PI+Feed Forward Controller Tuning Based on Genetic Algorithm for Liquid Level Control of Coupled-Tank System** (2021)
Mehmet Yılmaz, **Kaan Can**, Abdullah Başçı
Iğdır Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, Cilt 11, Sayı 2, ss. 1014-1026, Makale no. 1
Tam Makale · Ulusal
- Design, Simulation and Comparison of Controllers for Temperature Profile Tracking Control of a Heat Flow System** (2020)
Kaan Can, Hayriye Tuğba Sekban, Kamil Orman, Abdullah Başçı
Erzincan Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, Cilt 13, Sayı 2, ss. 828-838 · DOI: [10.18185/erzifbed.766645](https://doi.org/10.18185/erzifbed.766645)
Tam Makale · Uluslararası
- Model-based dynamic fractional-order sliding mode controller design for performance analysis and control of a coupled tank liquid-level system** (2020)
Hayriye Tugba Sekban, **Kaan Can**, Abdullah Başçı
Advances in Electrical and Computer Engineering, Cilt 20, ss. 93-100 · DOI: [10.4316/aece.2020.03011](https://doi.org/10.4316/aece.2020.03011)
Tam Makale · Uluslararası

9. **A Fractional-Order Sliding Mode Controller Design for Trajectory Tracking Control of an Unmanned Aerial Vehicle** (2020)

Kaan Can, Kamil Orman, Abdullah Başçı, Adnan Derdiyok

ELEKTRONIKA IR ELEKTROTEHNIKA, Cilt 26, ss. 4-10 · DOI: [10.5755/j01.eie.26.4.25846](https://doi.org/10.5755/j01.eie.26.4.25846)

Tam Makale · Uluslararası

10. **An adaptive-fuzzy fractional-order sliding mode controller design for an unmanned vehicle** (2018)

KAMİL ORMAN, Kaan Can, Abdullah Başçı, Adnan Derdiyok

ELEKTRONIKA IR ELEKTROTEHNIKA, Cilt 24, Sayı 2, ss. 12-17 · DOI: [10.5755/j01.eie.24.2.20630](https://doi.org/10.5755/j01.eie.24.2.20630)

Tam Makale · Uluslararası

11. **Position Control of a Ball Beam Experimental Setup Based on Sliding Mode Controller** (2017)

Kaan Can, Abdullah Başçı

International Journal of Applied Mathematics, Electronics and Computers (IJAMEC), Cilt 1, ss. 29-35 · DOI:

[10.18100/ijamec.2017specialissue30467](https://doi.org/10.18100/ijamec.2017specialissue30467)

Tam Makale · Uluslararası

12. **Trajectory Tracking Control of a Four Rotor Unmanned Aerial Vehicle Based on Continuous Sliding Mode Controller** (2017)

Abdullah Başçı, Kaan Can, KAMİL ORMAN, Adnan Derdiyok

ELEKTRONIKA IR ELEKTROTEHNIKA, Cilt 23, Sayı 3, ss. 12-19 · DOI: [10.5755/j01.eie.23.3.18325](https://doi.org/10.5755/j01.eie.23.3.18325)

Tam Makale · Uluslararası

13. **Real-Time Application of Sliding Mode Controller for Coupled Tank Liquid Level System** (2016)

HAYRİYE TUĞBA SEKBAN, Kaan Can, Abdullah Başçı

International Journal of Applied Mathematics, Electronics and Computers (IJAMEC), Cilt 1, ss. 301-306

Tam Makale · Uluslararası

14. **Dört Rotorlu bir İHA'nın Geri Adımlamalı Kontrolcü ile Gerçek Zamanlı Yörünge Kontrolü** (2016)

Kaan Can, Abdullah Başçı

İğdır Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, Cilt 6, ss. 77-85

Tam Makale · Ulusal

Bildiriler

1. **An Adaptive Control Approach for Robust Trajectory Tracking Against Wind Disturbances in Quadrotor UAVs** (2026)

Yaşar Mutaş, Kaan Can, Hilal Kübra Sağlam

2nd International Congress on Science and Technology (ICSAT 2026), Erzurum, 07.05.2026 – 09.05.2026, ss. 125-132, Tam metin bildiri

Tam Metin Bildiri · Uluslararası · Türkiye

2. **Swarm Control of a Group of Unmanned Aerial Vehicle Under Fixed Consensus Topology** (2022)

Kaan Can, Abdullah Başçı

International Symposium on Aircraft Technology, MRO and Operations ISATECH'22, Belgrade, 14.09.2022 – 16.09.2022, ss. 1-8, Tam metin bildiri

Tam Metin Bildiri · Uluslararası · Sırbistan

3. **Bir grup İnsansız Hava Aracının Zamanla Değişen Yörünge Boyunca Konsensus Tabanlı Sürü kontrolü** (2022)

Abdullah Başçı, Kaan Can

Tok 2022, Elazığ, 12.09.2022 – 15.09.2022, ss. 1-5, Tam metin bildiri

Tam Metin Bildiri · Ulusal · Türkiye

4. **Time-Varying Consensus Formation Control of a Group of Quadrotor System with Collision Avoidance** (2022)
Kaan Can, Abdullah Başçi
International Symposium on Unmanned Systems and the Defense Industry 2022 (ISUDEF), Madrid, 30.05.2022 – 01.06.2022, ss. 1-5, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Uluslararası · İspanya
5. **Leader-Follower Formation Control of Quadrotors: A Simple Virtual Leader Approach** (2021)
Kaan Can, Abdullah Başçi
2nd International Symposium on Applied Science and Engineering (ISASE-2021), Erzurum, 07.04.2021 – 09.04.2021, ss. 1-2, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Uluslararası · Türkiye
6. **Integral Terminal Sliding Mode Controller for Unmanned Ground Vehicle** (2021)
Hayriye Tuğba Sekban, **Kaan Can**, Abdullah Başçi
2nd International Symposium on Applied Science and Engineering (ISASE-2021), Erzurum, 07.04.2021 – 09.04.2021, s. 1, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Uluslararası · Türkiye
7. **An Adaptive Backstepping Controller Design for Trajectory Tracking Control of a Two Link Robot Manipulator** (2018)
Kaan Can, Abdullah Başçi
7th International Conference on Advanced Technologies (ICAT'18), Antalya, 28.04.2018 – 01.05.2018, ss. 260-264, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Uluslararası · Türkiye
8. **Computed Torque Control Design for Path Tracking Control of A Two Link Robot Manipulator** (2018)
Kaan Can, Abdullah Başçi
7th International Conference on Advanced Technologies (ICAT'18), Antalya, 28.04.2018 – 01.05.2018, ss. 265-268, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Uluslararası · Türkiye
9. **Position Control of a Ball Beam Experimental Setup Based on Sliding Mode Controller** (2017)
Kaan Can, Abdullah Başçi
International Conference on Advanced Technology Sciences (ICAT'17), 19.10.2017 – 21.10.2017, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Uluslararası
10. **Temperature Control of A Heat Flow Experimental Setup via Fractional-Order PI Controller** (2017)
Kaan Can, Abdullah Başçi
2nd International Conference on Advanced Engineering Technologies (ICADET 2017), Bayburt, 21.09.2017 – 23.09.2017, ss. 1119-1124, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Uluslararası · Türkiye
11. **İkili Tank Sıvı Seviye Sisteminin Kesir Dereceli PI Kontrolcü ile Kontrolü ve Performans Analizi** (2017)
HAYRİYE TUĞBA SEKBAN, **Kaan Can**, Abdullah Başçi
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK 2017, İstanbul, 21.09.2017 – 23.09.2017, ss. 126-131, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Ulusal · Türkiye

12. **İkili Tank Sıvı-Seviye Sisteminin İki Serbestlik Dereceli PI Kontrolörle Kontrolü ve Performans Analizi** (2017)
Kaan Can, Hayriye Tuğba Sekban, Abdullah Başçı
2nd International Conference on Advanced Engineering Technologies (ICADET 2017), Bayburt, 21.09.2017 - 23.09.2017, Tam metin bildirir
Poster · Uluslararası · Türkiye
13. **Comparison of Fractional PI and Classical PI Controller Based Position Control of Ball and Beam System** (2017)
Kaan Can, Abdullah Başçı, Birol SOYSAL, ADNAN DERDİYOK
5th International Conference on Advanced Technology Sciences (ICAT'17), İstanbul, 09.05.2017 - 12.05.2017, ss. 601-606, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Uluslararası · Türkiye
14. **İkili Tank Sıvı-Seviye Sisteminin PI ve Geri Adımlamalı KontrolYöntemleri ile Kontrolü ve Performans Analizi** (2016)
Kaan Can, Abdullah Başçı, HAYRİYE TUĞBA SEKBAN
National Conference on Electrical, Electronics and Biomedical Engineering (ELECO 2016), Bursa, 01.12.2016 - 03.12.2016, ss. 272-277, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Ulusal · Türkiye
15. **Dört Rotorlu Bir Mikro İnsansız Hava Aracının (İHA) İki Serbestlik Dereceli PI Kontrolcü ile Yörünge Takibinin Gerçekleştirilmesi** (2016)
Kaan Can, KAMİL ORMAN, Abdullah Başçı, ADNAN DERDİYOK
National Conference on Electrical, Electronics and Biomedical Engineering (ELECO 2016), Bursa, 01.12.2016 - 03.12.2016, ss. 682-686, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Ulusal · Türkiye
16. **Dörtlü Tank Sıvı-Seviye Sisteminin Kayan Kipli Kontrolcü ile Kontrolü** (2016)
Kaan Can, Abdullah Başçı, HAYRİYE TUĞBA SEKBAN
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'2016, Eskişehir, 29.09.2016 - 01.10.2016, ss. 303-308, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Ulusal · Türkiye
17. **Dörtlü Tank Sıvı-Seviye Sisteminin Kesir Dereceli PI Kontrolcü ile Kontrolü** (2016)
HAYRİYE TUĞBA SEKBAN, **Kaan Can**, KAMİL ORMAN, Abdullah Başçı
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK'2016, 29.09.2016 - 01.10.2016, ss. 634-638, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Ulusal · Türkiye
18. **Real Time Speed Control of BLDC Motor Based On Fractional Sliding Mode Controller** (2016)
KAMİL ORMAN, **Kaan Can**, Abdullah Başçı, ADNAN DERDİYOK
International Conference on Advanced Technology Sciences (ICAT'16), Konya, 01.09.2016 - 03.09.2016, Tam metin bildirir
Tam Metin Bildiri · Uluslararası · Türkiye