

## ÖZGEÇMİŞ

- 1. Adı Soyadı** : Ali Ufuk PEKER
- 2. Doğum Tarihi** :
- 3. Unvanı** : Dr.Öğr.Üyesi
- 4. Öğrenim Durumu** : Doktora
- 5. Çalıştığı Kurum** : İstanbul Okan Üniversitesi

Derece	Alan	Üniversite	Yıl
Lisans	BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ	BOĞAZIÇI ÜNİVERSİTESİ	1991
Yüksek Lisans	BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ (YL) (TEZLİ)	BOĞAZIÇI ÜNİVERSİTESİ	1993
Doktora	BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ (DR)	BOĞAZIÇI ÜNİVERSİTESİ	2017

### 5. Akademik Unvanlar

- Yardımcı Doçentlik Tarihi :  
Doçentlik Tarihi :  
Profesörlük Tarihi :

### 6. Yönetilen Yüksek Lisans ve Doktora Tezleri

6.1. Yüksek Lisans Tezleri

6.2. Doktora Tezleri

### 7. Yayınlar

7.1. Uluslararası hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

PEKER ALİ UFUK,ACARMAN TANKUT, VANET-Assisted Cooperative Vehicle Mutual Positioning: Feasibility Study, IEICE TRANSACTIONS ON FUNDAMENTALS OF ELECTRONICS COMMUNICATIONS AND COMPUTER SCIENCES, 2017.

Gündüz Gültekin,Yaman Çağdaş,PEKER ALİ UFUK,ACARMAN TANKUT, Prediction of Risk Generated by Different Driving Patterns and Their Conflict Redistribution, IEEE Transactions on Intelligent Vehicles, 2018.

7.2. Ulusal hakemli dergilerde yayınlanan makaleler

7.3. Uluslararası bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında basılan bildiriler

PEKER ALİ UFUK, Particle Filter Vehicle Localization and Map-Matching Using Map Topology, 2011 IEEE INTELLIGENT VEHICLES SYMPOSIUM (IV),2011.

PEKER ALİ UFUK,AKIN HÜSEYİN LEVENT,ACARMAN TANKUT, Fusion of Map Matching And Traffic Sign Recognition, 2014 IEEE INTELLIGENT VEHICLES SYMPOSIUM PROCEEDINGS,2014.

PEKER ALİ UFUK,ACARMAN TANKUT, Vehicle Localization Enhancement with VANETs, 2014 IEEE INTELLIGENT VEHICLES SYMPOSIUM PROCEEDINGS,2014.

Gündüz Gültekin,Çağdaş Yaman,PEKER ALİ UFUK,ACARMAN TANKUT, Driving pattern fusion using Dempster-Shafer theory for fuzzy driving risk level assessment, 2017 IEEE Intelligent Vehicles Symposium (IV),2017.

Gündüz Gültekin,Yaman Çağdaş,PEKER ALİ UFUK,ACARMAN TANKUT, Comparative Analysis on Information Fusion Conflict Redistribution and Driving Risk Classification, 2017 IEEE 20th International Conference on Intelligent Transportation Systems (ITSC),2017.

**7.4.** Ulusal bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitabında basılan bildiriler

**7.5.** Yazılan uluslararası kitaplar veya kitaplarda bölümler

**7.6.** Yazılan ulusal kitaplar veya kitaplarda bölümler

**7.7.** Diğer yayınlar

## **8. Projeler**

GLOVE: Joint Galileo Optimization with VANET Enhancements, Avrupa Birliği, 2015.

InDrive - Automotive EGNSS Receiver for High Integrity Applications on the Drive, H2020, 2018.

INDRIVE: Automotive EGNSS Receiver for High Integrity Applications on the Drive, Avrupa Birliği, 2018.

## **9. İdari Görevler**

## **10. Bilimsel ve Mesleki Kuruluşlara Üyelikler**

## **11. Ödüller**

## **12. Son İki Yılda Verdiği Lisans ve Lisansüstü Düzeydeki Dersler**

- DATA STRUCTURES AND ALGORITHMS, Lisans, 2017-2018, Ders Saati: 3
- INTERNET PROGRAMMING, Lisans, 2017-2018, Ders Saati: 3

- DATA STRUCTURES AND ALGORITHMS, Lisans, 2018-2019, Ders Saati: 3
- Introduction to self driving, Lisans, 2018-2019, Ders Saati: 3
- DATA STRUCTURES AND ALGORITHMS, Lisans, 2019-2020, Ders Saati: 3