

SARAN SAPMAZ

ÖĞRETİM GÖREVLİSİ

E-Posta Adresi : saran.sapmaz@kavram.edu.tr
Telefon (İş) : -
Telefon (Cep) : 4449134
Adres : OĞUZLAR MAH. 1251/2 SOK. NO:8 35230 KONAK/İZMİR

Öğrenim Bilgisi

Doktora 2023	EGE ÜNİVERSİTESİ/FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ/MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ (DR)/
Yüksek Lisans 2019 25/Ocak/2023	EGE ÜNİVERSİTESİ/FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ/MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ (YL) (TEZLİ)/ Tez adı: Eş zamanlı konum belirleme ve haritalama için bilgisayarlı görü ve sensör tabanlı otonom gezgin robot (2022) Tez Danışmanı:(DOÇ. DR. MAHMUT PEKEDİS)
Lisans 2014 9/Ekim/2019	İZMİR KATİP ÇELEBİ ÜNİVERSİTESİ/MÜHENDİSLİK VE MİMARLIK FAKÜLTESİ/MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ/MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ PR. (İNGİLİZCE)/

Akademik Görevler

ÖĞRETİM GÖREVLİSİ 26.05.2025	İZMİR KAVRAM MESLEK YÜKSEKOKULU/İZMİR KAVRAM MESLEK YÜKSEKOKULU/ELEKTRONİK VE OTOMASYON BÖLÜMÜ/ROBOTİK VE YAPAY ZEKA PR. (TAM BURLU)
---------------------------------	--

İdari Görevler

Program Kalite Temsilcisi 29.08.2025	İZMİR KAVRAM MESLEK YÜKSEKOKULU/İZMİR KAVRAM MESLEK YÜKSEKOKULU/ELEKTRONİK VE OTOMASYON BÖLÜMÜ/ROBOTİK VE YAPAY ZEKA PR. (TAM BURLU)
---	--

D. Ulusal hakemli dergilerde yayımlanan makaleler :

1. SAPMAZ SARAN,PEKEDİS MAHMUT (2025). HECTOR SLAM BASED NAVIGATION WITH INTEGRATED OBJECT DETECTION. Uludağ Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Dergisi, 30(2), 487-500., Doi: 10.17482/uumfd.1592983 (Kontrol No: 9695643)

Sertifika

-
- 719368 Python Eğitimi, Python dilinin temellerini anlatan programdır., Ege Üniversitesi Sürekli Eğitim Merkezi, Sertifika, 01.05.2023 -05.06.2023 (Ulusal)
-
- 719365 ROS SLAM Navigation Stack and Custom Robot, Özel yapım robotların ROS ortamına entegre edilerek navigasyonunun sağlanmasını hedefleyen bir programdır. URDF, Gazebo ve RViz temel kullanımlarından bahseden bir uygulamadır., Udemy, Sertifika, 04.04.2021 -11.04.2021 (Uluslararası)
-
- 719366 ROS for Beginners: Basics, Motion, and OpenCV, ROS1 ortamını en temelden anlatan programdır. Bu program ile ROS 1'e diğer uyumlu uygulamalar ve OpenCV kütüphanesi tanıtılır. Bu programın sonunda Gazebo veya gerçek ortamda robotun hareketi sağlanır., Udemy, Sertifika, 08.11.2020 - 15.11.2020 (Uluslararası)