



CAN YILMAZ

BİLGİSAYAR MÜHENDİSİ | COMPUTER ENGINEER

canyilmaz552@gmail.com

0 (531) 528 89 10

[LinkedIn](#)

[Github](#)

EĞİTİM

ONDOKUZ MAYIS ÜNİVERSİTESİ

Bilgisayar Mühendisliği

2020-2025

Ortalama: 2.89/4

DİLLER

- İngilizce *B2 seviye*
- Almanca *A1 seviye*

YETENEKLER PROGLAMLAMA DİLLERİ

- Python
- C++
- C#
- Java
- Ruby

VERİTABANLARI

- Microsoft SQL Server

ARAÇLAR VE TEKNOLOJİLER

- Docker
- Unity
- MS Office
- Wireshark
- Contiki
- Scikit-learn
- Zemberek NLP
- BeautifulSoup
- Tkinter
- JSBSim
- JADX-GUI
- Android Studio
- PyQt5, 6
- FlightGear
- MissionPlanner
- MAVLink
- OpenCV
- PX4 + ArduPilot
- Gazebo
- YOLO

HAKKIMDA

Merhaba, ben Can Yılmaz. 24 yaşındayım. İlkokul ve ortaokul eğitimimi burslu olarak Doğa Kolejinde tamamladım, lise eğitimimi Final Okullarında bitirdim. Çocukluğumdan bu yana bilgisayara ve bilgisayar oyunlarına ilgi duymaktayım. Bu ilgi teknolojinin yanı sıra kişisel gelişim ve dil gelişimim üzerinde de büyük bir etki sağladı. Bu sebeple tercih etmiş olduğum Bilgisayar Mühendisliği bölümünü 2020-2025 yılları arasında Ondokuz Mayıs Üniversitesinde tamamladım. Yeni şeyler öğrenmeye ve keşfetmeye hevesli bir bireyim. Mesleğimde başarılı ve aktif olabilmek için gelişime önem veren, ekip çalışmasına değer veren, öğrenmeye ve gelişime açık, yenilikleri takip edebileceğim ve yeniliklere şekil verebileceğim kurumlarda/şirketlerde tam zamanlı çalışmak istiyorum.

İŞ GEÇMİŞİ

Şirket Adı

DROHYTECH Teknoloji ~ 16.05.2025 -

Pozisyon

Software Development Engineer

Açıklama

Sabit kanatlı insansız hava araçları(IHA) üzerinde çalışan bir mühendis olarak, uçuş kontrol, simülasyon ve yer kontrol istasyonu (GCS) geliştirme süreçlerine hakimim.

Görüntü işleme, makine öğrenimi ve otonom karar verme sistemlerini uçuş yazılımlarına entegre ederek gerçek zamanlı görev yürütme kabiliyeti kazandıran projeler geliştirdim.

FlightGear, JSBSim, ArduPilot, PX4 ve Gazebo tabanlı simülasyonlarla aerodinamik ve sensör testlerini otomasyon sistemleriyle entegre ettim; ayrıca uçuş güvenliği kapsamında Flight Termination Algorithm (FTA) tasarladım.

Savunma sanayi odaklı hibrit mimariler (C++ / Python / QML) üzerinde profesyonel GCS geliştirme çalışmalarımı sürdürüyorum.

Şirket Adı

BITES Defence & Aerospace ~ 31.07.2023 - 26.09.2023

Pozisyon

Stajyer

Açıklama

BITES'te yaptığım staj projemde C# kullanarak Primary Flight Display uygulaması geliştirdim.

ÇALIŞMALAR/PROJELER

Görüntü İşleme ve AI (Computer Vision & AI)

- YOLOv5, v7, v8, v11 tabanlı nesne tespiti ve takip sistemleri geliştirdim.
- Veri seti toplama, etiketleme, model eğitimi ve test süreçlerini yönettim.
- OpenCV ile görüntü işleme, maskeleme ve gerçek zamanlı video akışı üzerinde nesne takibi gerçekleştirdim.
- Geliştirilen modelleri MAVLink tabanlı Ground Control Station(GCS) Software sistemine entegre ederek gerçek zamanlı hedef tanıma ve otonom karar verme süreçlerinde kullandım.
- AI modülleri, uçuş sırasında görev değişimlerini ve hedef önceliklendirmelerini otonom olarak yönetilebilecek şekilde tasarladım

Uçuş Simülasyonu ve Aerodinamik Testleri (FlightGear Simulation & Automation)

- ArduPilot + FlightGear / JSBSim ortamında sabit kanatlı İHA (fixed-wing) modelinde HIL/SIL testleri gerçekleştirdim.
- Aerodinamik davranışları analiz ederek otonom kontrol sistemleriyle entegre ettim.
- Otonom görev yürütme senaryoları için Flight Termination Algorithm (FTA) tasarladım; kontrol kaybı veya risk durumlarında güvenli uçuş sonlandırma mekanizması geliştirdim.
- Simülasyon ortamında FTA performansını ölçmek için MAVLink protokolüyle GCS ve uçuş kontrolcüsü arasında veri akışını yönettim.

PX4 & Gazebo Entegrasyonu (Sistem ve Sensör Simülasyonu)

- PX4 tabanlı uçuş kontrol sistemiyle Gazebo ortamını entegre ederek donanım/sensör simülasyonları gerçekleştirdim.
- IMU, GPS, barometre ve lidar sensör modelleriyle sistem testleri yaptım.
- Kamera entegrasyonu sağlayarak simülasyon ortamında görüntü akışı üzerinden OpenCV tabanlı görüntü işledim ve YOLO ile nesne tespiti gerçekleştirdim.

Yer Kontrol İstasyonu (Ground Control Station) (Geliştirme Aşaması)

- Qt ve C++ tabanlı profesyonel bir GCS geliştiriyorum; modüler ve hibrit mimariye (C++ / Python / QML) sahip.
- Canlı video akışı ve AI tabanlı nesne takibi (YOLO entegre) ile İHA üzerindeki görüntülerin gerçek zamanlı analizi yapılıyor.
- Kayıtlı video analizi ile geçmiş uçuş verileri üzerinde takip ve inceleme yapılabilir.
- İHA komut kontrol arayüzü ile görev planlama, otonom ve manuel komut gönderimi sağlanabilir.
- MAVLink protokolü üzerinden çift yönlü veri iletişimi ile telemetri ve kontrol sinyalleri yönetiliyor.