

Öğr.Gör. CANER ŞAHİN

Kişisel Bilgiler

E-posta: caner.sahin@medeniyet.edu.tr

Web: <https://avesis.medeniyet.edu.tr/caner.sahin>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: uMnRljAAAAAJ

ORCID: 0000-0002-4591-7168

Publons / Web Of Science ResearcherID: ABS-0159-2022

ScopusID: 57209063338

Biyografi

**** Güncel haberler, ilanlar, ve duyurular için sol menüde yer alan "Duyurular & Dökümanlar" sekmesini seçiniz! ****

Verdiği Dersler:

BİL101 Bilgisayar Programlama (C) (EEM)

BİL202 Nesneye Yönelik Programlama (C++) (EEM)

EEM464 Algoritmalar ve Veri Yapıları (EEM)

EEM494 Elektronik ve Haberleşme Alanında Özel Konular (EEM)

EEM442 Enerji Dönüşüm Temelleri (EEM)

ENF201 Bilgi Teknolojileri (Maliye, İktisat, İşletme, ULİ, SBKY)

Caner Şahin doktora derecesini Imperial College London' dan, Elektrik-Elektronik Mühendisliği bölümünde, makine öğrenimi ve bilgisayarlı görü alanında, [Tae-Kyun \(T-K\) Kim](#) danışmanlığında almıştır. Master eğitimini Sabancı Üniversitesi Mekatronik Mühendisliği bölümünde [Mustafa Ünel](#) danışmanlığında tamamlamıştır. Caner, Yıldız Teknik Üniversitesi çift lisans mezunudur.

Caner, [Gemsas](#)' ın kurucusu ve direktörüdür; İstanbul Medeniyet Üniversitesi [Enformatik Bölümü](#)' nde öğretim görevlisi olarak çalışmaktadır.

Makine öğrenimi (derin öğrenme), bilgisayarlı görü, robotik alanlarında ve bu alanların kesişiminde araştırmalarını sürdürmektedir. Daha özeldir ise nesnelerin tespiti, teşhisi ve tanınması problemi ile ilgilenmektedir. Caner doktora yaptığı yıllarda, lab arkadaşları ve alanın önde gelen bilim insanlarından Carsten Steger, Tae-Kyun Kim, Ales Leonardis,

Vincent Lepetit, Carsten Rother, Jiri Matas ile birlikte IEEE workshop organizasyonlarında yer almıştır. Remote Sensing Journal' inde Topical Advisory Panel üyesidir.

Eğitim Bilgileri

Bütünleşik Doktora, Imperial College of Science, Technology and Medicine, Faculty of Engineering, Department of Electrical and Electronic Engineering, İngiltere 2014 - 2019

Yüksek Lisans, Sabancı Üniversitesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2011 - 2013

Lisans Çift Anadal, Yıldız Teknik Üniversitesi, Elektrik-Elektronik Fakültesi, Elektronik Ve Hab.Müh.Böl, Türkiye 2007 - 2012

Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Makine Fakültesi, Makine Müh.Bölümü, Türkiye 2006 - 2010

Araştırma Alanları

Robotik ve Mekatronik Sistemler, Bilgisayarla Görme, Veritabanı ve Veri Yapıları, Yapay Zeka, Bilgisayarda Öğrenme ve Örüntü Tanıma

Jüri Üyelikleri

Bilirkişi Kurulu, Bilirkişi Kurulu, TPC member at IEEE 4th Int. Workshop on Recovering 6D Object Pose, Eylül, 2018

Bilirkişi Kurulu, Bilirkişi Kurulu, TPC member at IEEE 3rd Int. Workshop on Recovering 6D Object Pose, Ekim, 2017

Bilirkişi Kurulu, Bilirkişi Kurulu, TPC member at IEEE 2nd Int. Workshop on Recovering 6D Object Pose, Ekim, 2016

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **CMD-Net: Self-Supervised Category-Level 3D Shape Denoising through Canonicalization**
Şahin C.
Applied Sciences, cilt.12, sa.20, ss.1-17, 2022 (Hakemli Dergi)
- II. **A review on object pose recovery: From 3D bounding box detectors to full 6D pose estimators**
ŞAHİN C., Garcia-Hernando G., Sock J., Kim T.
IMAGE AND VISION COMPUTING, cilt.96, 2020 (Hakemli Dergi)
- III. **A learning-based variable size part extraction architecture for 6D object pose recovery in depth images**
ŞAHİN C., Kouskouridas R., Kim T.
IMAGE AND VISION COMPUTING, cilt.63, ss.38-50, 2017 (Hakemli Dergi)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. Performance improvement in vSLAM using stabilized feature points

Şahin C., Ünel M.

Mathematical and Computational Applications, cilt.18, sa.3, ss.361-372, 2013 (Hakemli Dergi)

Kitap & Kitap Bölümleri

I. Instance- and Category-Level 6D Object Pose Estimation

Şahin C.

RGB-D Image Analysis and Processing, Paul L. Rosin, Yu-Kun Lai, Ling Shao, Yonghuai Liu, Editör, Springer, London/Berlin, London, ss.243-265, 2019

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

I. Category-Level 6D Object Pose Recovery in Depth Images

Şahin C., Kim T.

15th European Conference on Computer Vision (ECCV), Munich, Almanya, 8 - 14 Eylül 2018, cilt.11129, ss.665-681

II. Recovering 6D Object Pose: A Review and Multi-modal Analysis

Şahin C., Kim T.

15th European Conference on Computer Vision (ECCV), Munich, Almanya, 8 - 14 Eylül 2018, cilt.11134, ss.15-31

III. A Summary of the 4th International Workshop on Recovering 6D Object Pose

Hodan T., Kouskouridas R., Kim T., Tombari F., Bekris K., Drost B., Groueix T., Walas K., Lepetit V., Leonardis A., et al.

15th European Conference on Computer Vision (ECCV), Munich, Almanya, 8 - 14 Eylül 2018, cilt.11129, ss.589-600

IV. Multi-task deep networks for depth-based 6D object pose and joint registration in crowd scenarios

Şahin C.

29th British Machine Vision Conference, BMVC 2018, Newcastle, İngiltere, 3 - 06 Eylül 2018

V. BOP: Benchmark for 6D Object Pose Estimation

Hodan T., Michel F., Brachmann E., Kehl W., Buch A. G., Kraft D., Drost B., Vidal J., Ihrke S., Zabulis X., et al.

15th European Conference on Computer Vision (ECCV), Munich, Almanya, 8 - 14 Eylül 2018, cilt.11214, ss.19-35

VI. Pose Guided RGBD Feature Learning for 3D Object Pose Estimation

Balntas V., Doumanoglou A., ŞAHİN C., Sock J., Kouskouridas R., Kim T.

16th IEEE International Conference on Computer Vision (ICCV), Venice, İtalya, 22 - 29 Ekim 2017, ss.3876-3884

VII. Iterative Hough Forest with Histogram of Control Points for 6 DoF Object Registration from Depth Images

ŞAHİN C., Kouskouridas R., Kim T.

IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), Daejeon, Güney Kore, 9 - 14 Ekim 2016, ss.4113-4118

VIII. Tüm yönlü kamera kullanan bir mobil robot ile araç altı görüntüleme sistemi

Şahin C.

Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi, Malatya, Türkiye, 26 - 28 Eylül 2013, ss.1-6

IX. Under Vehicle Perception for High Level Safety Measures Using A Catadioptric Camera System

ŞAHİN C., Unel M.

39th Annual Conference of the IEEE Industrial-Electronics-Society (IECON), Vienna, Avusturya, 10 - 14 Kasım 2013, ss.4306-4311

X. Görsel tabanlı atalet ölçüm ünitesi ile quadrotor durum tahmini ve navigasyonu

Şahin C.

Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi, Niğde, Türkiye, 11 - 13 Ekim 2012, ss.1-6

Bilimsel Dergilerdeki Faaliyetler

Remote Sensing, Bilim Kurulu Üyeliđi, 2021 - Devam Ediyor

Etkinlik Organizasyonlarındaki Görevler

Şahin C., IEEE 4th International Workshop on Recovering 6D Object Pose, Çalıştay Organizasyonu, Munich, Almanya, Eylül 2018

Şahin C., SIXD Challenge 2017, Çalıştay Organizasyonu, Venice, İtalya, Ekim 2017

Şahin C., IEEE 3rd International Workshop on Recovering 6D Object Pose, Çalıştay Organizasyonu, Venice, İtalya, Ekim 2017

Metrikler

Yayın: 15

Atıf (WoS): 152

Atıf (Scopus): 254

H-İndeks (WoS): 4

H-İndeks (Scopus): 6