

Prof. İBRAHİM UZMAY

Personal Information

Office Phone: [+90 352 207 6666](tel:+903522076666) Extension: 32050

Email: iuzmay@erciyes.edu.tr

Web: <https://me.erciyes.edu.tr/uzmay>

International Researcher IDs

ORCID: 0000-0002-7017-2241

Publons / Web Of Science ResearcherID: AAA-1996-2021

ScopusID: 6603308442

Yoksis Researcher ID: 4261

Education Information

Post Doctorate, The University of Birmingham, Mechanical Engineering, Mechanical Eng. Dept., Robotic Research, United Kingdom 1987 - 1988

Doctorate, Istanbul Technical University, Fen Bil., Makina Müh., Turkey 1981 - 1984

Postgraduate, Yildiz Technical University, Makina, Makina Müh., Turkey 1978 - 1980

Undergraduate, Yildiz Technical University, Makina, Makina Müh., Turkey 1973 - 1978

Foreign Languages

English, B2 Upper Intermediate

Research Areas

Mechanical Engineering, Machine Theory and Dynamics, Machine Dynamics, Mechanisms, Robotics, Mechanical Vibrations, Engineering and Technology

Academic Titles / Tasks

Professor, Erciyes University, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1994 - Continues

Associate Professor, Erciyes University, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1988 - 1994

Assistant Professor, Erciyes University, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1985 - 1988

Lecturer, Erciyes University, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1982 - 1985

Research Assistant, Erciyes University, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1980 - 1982

Academic and Administrative Experience

Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1985 - Continues

Erciyes Üniversitesi, Makina Müh., 2002 - 2014

Erciyes Üniversitesi, 2004 - 2012

Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fak., 1994 - 1997

Advising Theses

- UZMAY I., Makinaların dinamik modellenmesi ve hareket denkleminin çözümü, Doctorate, Ç.Sevim(Student), Continues
- UZMAY I., İnsan kolunun hareket kontrolü için kontrolör tasarımı, Doctorate, M.Gül(Student), Continues
- UZMAY I., KOLUN BİYOMEKANİK MODELİNİN OLUŞTURULMASI VE DİNAMİK ANALİZİ, Doctorate, M.PARLAK(Student), Continues
- UZMAY I., Çok uzuvlu süspansiyon geometrilerinin sentezi analizi optimizasyonu ve karşılaştırılması, Doctorate, Ö.Faruk(Student), Continues
- UZMAY I., Başın Mekanik Modelinin Çıkarılması ve Kuvvet-Darbe İletimi, Doctorate, F.TAŞDEMİR(Student), 2016
- UZMAY I., LAZER TAKİP SİSTEMİ TASARIMI VE PROTOTİP UYGULAMASI, Postgraduate, H.ÖZDEM(Student), 2012
- UZMAY I., Eklem Boşluklu Mekanizmalar İçin Gürbüz Tasarım Yaklaşımları, Doctorate, S.ERKAYA(Student), 2009
- UZMAY I., Esnek Rotorlarda Aktif Dengeleme, Doctorate, D.ERDEM(Student), 2008
- UZMAY I., ÇOK SERBESTLİK DERECELİ DÜZLEMSEL İŞ TABLASI VE TABLA ÜZERİNDE HAREKET EDEN ROBOTUN EŞ ZAMANLI MANİPÜLASYONU VE GERÇEK ZAMANLI KONTROLÜ, Doctorate, M.SOYLAK(Student), 2008
- UZMAY I., Titreşim Parametrelerinin Dönen Mekanik Sistem Dinamiğine Etkilerinin Araştırılması, Doctorate, H.TAPLAK(Student), 2003
- UZMAY I., Robot Kontrolünde Parametre Belirsizliğine Yönelik Yeni Yaklaşımlar, Doctorate, R.BURKAN(Student), 2002
- UZMAY I., ESNEK İMALAT SİSTEMLERİNDE ÜÇ SERBESTLİKLİ MANİPÜLATÖR TASARIMI VE KONTROLÜ, Doctorate, S.AKMERMER(Student), 1997
- UZMAY I., MONTAJ HATLARININ OPTİMİZASYONU VE SİMÜLASYONU, Doctorate, İ.ÇAĞLIÖZ(Student), 1997
- UZMAY I., DİNAMİK DENGESİZLİKLERİN MEKANİK SİSTEM TİTREŞİMLERİNE ETKİLERİ, Doctorate, M.KALKAT(Student), 1995
- UZMAY I., TEK KOLLU ESNEK MANİPÜLATÖRLERDE UÇ SAPMALARININ SİMÜLASYONU, Doctorate, H.ALİ(Student), 1995
- UZMAY I., İKİ SERBESTLİKLİ DÜZLEMSEL MANİPULATÖRLERİN ORTAK MANİPÜLASYONU, Doctorate, H.SARIKAYA(Student), 1995
- UZMAY I., SABİT TEMASLI İTMEDE TEK VE ÇOK MESNETLİ İTME MEKANİĞİ, Doctorate, Ş.SU(Student), 1992

Published journal articles indexed by SCI, SSCI, and AHCI

- I. **Modeling and simulation of joint clearance effects on mechanisms having rigid and flexible links**
Erkaya S., UZMAY I.
JOURNAL OF MECHANICAL SCIENCE AND TECHNOLOGY, vol.28, no.8, pp.2979-2986, 2014 (SCI-Expanded)
- II. **The Use of Neural Network Predictors for Analyzing the Elevator Vibrations**
TAPLAK H., Erkaya S., YILDIRIM Ş., UZMAY I.
ARABIAN JOURNAL FOR SCIENCE AND ENGINEERING, vol.39, no.2, pp.1157-1170, 2014 (SCI-Expanded)
- III. **Experimental analysis on fault detection for a direct coupled rotor-bearing system**
TAPLAK H., Erkaya S., UZMAY I.
MEASUREMENT, vol.46, no.1, pp.336-344, 2013 (SCI-Expanded)
- IV. **Exp. analysis on fault detection for a direct coupled rotor-bearing system**
TAPLAK H., ERKAYA S., UZMAY I.
MEASUREMENT, vol.46, no.1, pp.336-344, 2013 (SCI-Expanded)
- V. **Passive balancing of a rotating mechanical system using genetic algorithm**
TAPLAK H., Erkaya S., UZMAY I.
SCIENTIA IRANICA, vol.19, no.6, pp.1502-1510, 2012 (SCI-Expanded)
- VI. **Effects of balancing and link flexibility on dynamics of a planar mechanism having joint clearance**
Erkaya S., UZMAY I.
SCIENTIA IRANICA, vol.19, no.3, pp.483-490, 2012 (SCI-Expanded)
- VII. **Experimental investigation of joint clearance effects on the dynamics of a slider-crank mechanism**
Erkaya S., UZMAY I.

- MULTIBODY SYSTEM DYNAMICS, vol.24, no.1, pp.81-102, 2010 (SCI-Expanded)
- VIII. **Investigation on effect of joint clearance on dynamics of four-bar mechanism**
Erkaya S., UZMAY I.
NONLINEAR DYNAMICS, vol.58, pp.179-198, 2009 (SCI-Expanded)
- IX. **Optimization of transmission angle for slider-crank mechanism with joint clearances**
Erkaya S., UZMAY I.
STRUCTURAL AND MULTIDISCIPLINARY OPTIMIZATION, vol.37, no.5, pp.493-508, 2009 (SCI-Expanded)
- X. **Noise and Vibration Analysis of Car Engines using Proposed Neural Network**
YILDIRIM Ş., Erkaya S., ESKİ İ., UZMAY İ.
JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, vol.15, no.1, pp.133-156, 2009 (SCI-Expanded)
- XI. **Determining link parameters using genetic algorithm in mechanisms with joint clearance**
Erkaya S., UZMAY İ.
MECHANISM AND MACHINE THEORY, vol.44, no.1, pp.222-234, 2009 (SCI-Expanded)
- XII. **A neural-genetic (NN-GA) approach for optimising mechanisms having joints with clearance**
Erkaya S., UZMAY İ.
MULTIBODY SYSTEM DYNAMICS, vol.20, no.1, pp.69-83, 2008 (SCI-Expanded)
- XIII. **Design of neural predictor for noise analysis of passenger car's engines**
Yildirim S., Erkaya S., ESKİ İ., UZMAY İ.
JOURNAL OF SCIENTIFIC & INDUSTRIAL RESEARCH, vol.67, no.5, pp.340-347, 2008 (SCI-Expanded)
- XIV. **Dynamic analysis of a slider-crank mechanism with eccentric connector and planetary gears**
Erkaya S., Su S., Uzmay İ.
MECHANISM AND MACHINE THEORY, vol.42, no.4, pp.393-408, 2007 (SCI-Expanded)
- XV. **Appl of logarithmic-based parameter and upper bounding estimation rules to adaptive-robust control of robot**
BURKAN R., UZMAY İ.
EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL, vol.12, no.2, pp.156-170, 2006 (SCI-Expanded)
- XVI. **Robust and adaptive cont of three dimens revolute-jointed cooperative manipulators for handling aut**
SARIKAYA H., BURKAN R., UZMAY İ.
ROBOTICA, vol.24, pp.163-172, 2006 (SCI-Expanded)
- XVII. **An artificial neural network application to fault detection of a rotor bearing system**
Taplak H., Uzmay İ., Yildirim S.
INDUSTRIAL LUBRICATION AND TRIBOLOGY, vol.58, no.1, pp.32-44, 2006 (SCI-Expanded)
- XVIII. **Design of neural networks model for transmission angle of a modified mechanism**
Yildirim S., Erkaya S., Su S., Uzmay İ.
JOURNAL OF MECHANICAL SCIENCE AND TECHNOLOGY, vol.19, no.10, pp.1875-1884, 2005 (SCI-Expanded)
- XIX. **Logarithmic based robust approach to parametric uncertainty for control of robot manipulators**
BURKAN R., Uzmay İ.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL, vol.15, no.10, pp.427-436, 2005 (SCI-Expanded)
- XX. **Design of artificial neural networks for rotor dynamics analysis of rotating machine systems**
Taplak H., Uzmay İ., Yildirim S.
JOURNAL OF SCIENTIFIC & INDUSTRIAL RESEARCH, vol.64, no.6, pp.411-419, 2005 (SCI-Expanded)
- XXI. **A model of parameter adaptive law with time varying function for robot control**
BURKAN R., Uzmay İ.
APPLIED MATHEMATICAL MODELLING, vol.29, no.4, pp.361-371, 2005 (SCI-Expanded)
- XXII. **Design of Neural Controller System for Concorde Aircraft**
YILDIRIM Ş., ERKAYA S., UZMAY İ.
Journal of Automatic Control and Computer Sciences, vol.38, no.3, pp.53-63, 2004 (SCI-Expanded)
- XXIII. **Application of robust and adaptive control techniques to cooperative manipulation**
Uzmay İ., BURKAN R., Sarikaya H.

- CONTROL ENGINEERING PRACTICE, vol.12, no.2, pp.139-148, 2004 (SCI-Expanded)
- XXIV. **Titreşim Parametrelerinin Dönen Mekanik Sistem Dinamiğine Etkilerinin Araştırılması**
TAPLAK H., UZMAY İ.
ENGINEERING SCIENCE AND TECHNOLOGY-AN INTERNATIONAL JOURNAL-JESTECH, vol.7, no.3, pp.427-434, 2004 (SCI-Expanded)
- XXV. **Upper bounding estimation for robustness to the parameter uncertainty in trajectory control of robot arm**
BURKAN R., Uzmay I.
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, vol.45, no.2, pp.99-110, 2003 (SCI-Expanded)
- XXVI. **Variable upper bounding approach for adaptive-robust control in robot control**
BURKAN R., Uzmay I.
JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS, vol.37, no.4, pp.427-442, 2003 (SCI-Expanded)
- XXVII. **Neural network applications to vehicle's vibration analysis**
Yildirim S., Uzmay I.
MECHANISM AND MACHINE THEORY, vol.38, no.1, pp.27-41, 2003 (SCI-Expanded)
- XXVIII. **Parameter estimation and upper bounding adaptation in adaptive-robust control approaches for trajectory control of robots**
Uzmay I., BURKAN R.
ROBOTICA, vol.20, pp.653-660, 2002 (SCI-Expanded)
- XXIX. **Statistical analysis of vehicles' vibration due to road roughness using radial basis artificial neural network**
Yildirim S., Uzmay I.
APPLIED ARTIFICIAL INTELLIGENCE, vol.15, no.4, pp.419-427, 2001 (SCI-Expanded)
- XXX. **GEOMETRIC AND ALGEBRAIC APPROACH TO THE INVERSE KINEMATICS OF 4-LINK MANIPULATORS**
UZMAY I., YILDIRIM Ş.
ROBOTICA, vol.12, pp.59-64, 1994 (SCI-Expanded)

Articles Published in Other Journals

- I. **Difleksiyon hareketinde kasların moment taşıma karakteristiklerinin incelenmesi**
PARLAK M., UZMAY İ.
Konya mühendislik bilimleri dergisi (Online), vol.7, pp.924-932, 2019 (Peer-Reviewed Journal)
- II. **Investigation of Moment Carrying Characteristics of Muscles in Elbow Flexion Movement**
Parlak M., Uzmay İ.
Konya Mühendislik Bilimleri Dergisi, vol.7, pp.924-932, 2018 (Peer-Reviewed Journal)
- III. **Parameters That Effect Diamond Wire Cutting Process**
GÜL M., ERGİN Ö. F., UZMAY I.
International Journal for Research in Applied Science and Engineering Technology, vol.5, no.9, pp.140-145, 2017 (Peer-Reviewed Journal)
- IV. **Dört-çubuk mekanizmasının yörüngesi ve iletim kalitesi üzerine eklem boşluğunun etkileri**
ERKAYA S., UZMAY İ.
Mühendis ve Makina, vol.50, no.588, pp.27-35, 2009 (Peer-Reviewed Journal)
- V. **YAPAY SİNİR AĞLARI KULLANARAK DOKUMA MAKİNALARINDA TIĞ MEKANİZMALARININ KİNEMATİK ANALİZİ**
YILDIRIM Ş., SU Ş., UZMAY İ.
ERCIYES ÜNİVERSİTESİ FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ DERGİSİ, vol.20, pp.13-19, 2004 (Peer-Reviewed Journal)
- VI. **Yapay Sinir Ağı Kullanarak Concorde Uçaklarının Kontrolü**
YILDIRIM Ş., ERKAYA S., UZMAY I.
Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, vol.20, pp.1-12, 2004 (Peer-Reviewed Journal)
- VII. **Düzlemsel Ortak Robotik Manipulasyonda Yörünge İzlemede Robust Kontrol Uygulaması**

SARIKAYA H., UZMAY I., BURKAN R.

Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, vol.19, pp.1-10, 2003 (Peer-Reviewed Journal)

- VIII. **A Comparison of Different Control Laws in Trajectory Control for a Revolute-Jointed Manipulator**
BURKAN R., UZMAY I.
Turkish J. of Engineering & Env. Science, vol.5, no.27, pp.315-331, 2003 (Peer-Reviewed Journal)
- IX. **Düzlemsel Ortak Robotik Manipülasyonda Yörünge İzlemede Robust Kontrol Uygulaması**
SARIKAYA H., UZMAY İ., BURKAN R.
Erciyes Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, vol.19, 2003 (Peer-Reviewed Journal)
- X. **Radyal Esaslı Yapay Sinir Ağları Kullanarak Bir Savaş Uçağının İniş Takımı Titreşim Analizi**
YILDIRIM Ş., TAPLAK H., UZMAY I.
Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, vol.18, pp.12-17, 2002 (Peer-Reviewed Journal)
- XI. **Mekatronik ve Makine Mühendisliği**
UZMAY I.
Makina Bülteni (TMMOB Makina Mühendisleri Odası Kayseri Şubesi), vol.17, pp.38-40, 1999 (Non Peer-Reviewed Journal)
- XII. **Dynamic model for high speed pushing as a manipulator operation**
SU Ş., UZMAY İ.
Robotics and Automation, 1998 (Peer-Reviewed Journal)
- XIII. **The Effect of Manipulator Dynamics on Force Control Parameters**
SARIKAYA H., UZMAY I.
Ç.Ü. J.Fac.of Eng and Arc, vol.11, no.2, pp.199-209, 1996 (Peer-Reviewed Journal)
- XIV. **Optimal Structural Features Of Composite Flywheels**
UZMAY I., ÇAĞLIÖZ I., SARIKAYA H.
J.Fac.of Eng and Arc., vol.8, no.1, pp.69-76, 1993 (Peer-Reviewed Journal)
- XV. **Influence of Inertial Forces on Planar Pushing Mechanics**
UZMAY I., SU Ş.
Doğa-Tr.J.of Engineering and Env. Sciences, vol.17, pp.23-27, 1993 (Peer-Reviewed Journal)
- XVI. **Endüstriyel Otomasyonda Tek Nokta Mesnetli İtme Modeli**
UZMAY I., SU Ş.
Ç.Ü. Müh.- Mim Fak.Derg, vol.8, no.2, pp.79-86, 1993 (Peer-Reviewed Journal)
- XVII. **Robotiğin Temel Prensipleri**
UZMAY I.
TMMOB Kayseri Mak. Müh. Odası Makina Bülteni, vol.1, pp.7-9, 1992 (Non Peer-Reviewed Journal)
- XVIII. **Drive Frequency In Design Of Vibratory Feeders**
UZMAY I., SU Ş.
Ç.Ü. J.Fac.of Eng. and Arc., vol.7, no.2, pp.173-178, 1992 (Peer-Reviewed Journal)
- XIX. **Konveyörler Arasında Parça Naklinde Yararlanılan Kol-Sarkaç Kol Mekanizmasının Dizaynı**
UZMAY I., YILDIRIM Ş., SARIKAYA H.
Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, vol.6, no.1, pp.989-997, 1990 (Peer-Reviewed Journal)
- XX. **Endüstriyel Otomasyon ve Enerji Tasarrufu**
UZMAY I., SU Ş., SARIKAYA H.
Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, vol.5, no.1, pp.823-830, 1989 (Peer-Reviewed Journal)
- XXI. **Ultrasonik Titreşim Yardımıyla Metallerin Çekilmesi**
UZMAY I.
Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, vol.2, no.1, pp.99-108, 1986 (Peer-Reviewed Journal)
- XXII. **Tarımda Enerji Tüketimi**
UZMAY I.
Erciyes Üniversitesi Fen Bilimleri Enst.Dergisi, vol.1, no.1, pp.108-112, 1985 (Peer-Reviewed Journal)

Books & Book Chapters

- I. **Mekanik Makina Dinamiği**
Uzmay İ.
Papatya Yayıncılık, Ankara, 2022
- II. **Balancing of Planar Mechanisms Having Imperfect Joints Using Neural Network-Genetic Algorithm (NN-GA) Approach**
ERKAYA S., UZMAY I.
in: Dynamic Balancing of Mechanisms and Synthesizing of Parallel Robots, Zhang, D. and Wei, B. , Editor, Springer, London/Berlin , London, 2016
- III. **Otomatik Kontrol**
SARIKAYA H., UZMAY I., YILDIRIM Ş.
Erciyes Üniversitesi Yayınları, Kayseri, 2003
- IV. **Taşıma Tekniği**
UZMAY I., YILDIRIM Ş.
Geçit Yayınları, Kayseri, 1998
- V. **Makina Dinamiği**
UZMAY I., SARIKAYA H.
Erciyes Üniversitesi Yayınları, Kayseri, 1990
- VI. **Mekanizma Tekniği**
UZMAY I., SU Ş.
Erciyes Üniversitesi Yayınları, Kayseri, 1989

Refereed Congress / Symposium Publications in Proceedings

- I. **Kol-Kızak Mekanizmasının Dinamiği ve Dönme Düzgünsüzlüğü Analizi**
SEVİM Ç., UZMAY İ.
19. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Hatay, Turkey, 4 - 06 September 2019
- II. **Dirsek fleksiyon hareketinde kasların moment taşıma karakteristiklerinin incelenmesi**
PARLAK M., UZMAY İ.
19. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Turkey, 4 - 06 September 2019
- III. **OPTIMIZATION OF UNDERACTUATED FINGER MECHANISM**
ERGİN Ö. F., GÜL M., UZMAY İ.
THIRD INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING: ICAME 2017, 19 - 21 December 2017
- IV. **CONTROL OF HUMAN ARM MOVEMENT**
GÜL M., ERGİN Ö. F., UZMAY İ.
THIRD INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING: ICAME 2017, İstanbul, Turkey, 19 - 21 December 2017
- V. **Control of Quarter Car Model by Co-Simulation with Adams and Matlab**
GÜL M., ERGİN Ö. F., UZMAY İ., SAVAŞ S.
3rd International Conference on Advances In Mechanical Engineering, İstanbul, Turkey, 19 - 21 December 2017
- VI. **Vibration Analysis of Wire Cutting Machine**
GÜL M., UZMAY I., ERGİN Ö. F.
International Conference on Advances in Science 2017, İstanbul, Turkey, 13 - 15 September 2017, pp.100-106
- VII. **Design and Analysis of Underactuated Finger Mechanism**
ERGİN Ö. F., SU Ş., UZMAY I., GÜL M.
International Conference on Advances in Science (ICAS2017), İstanbul, Turkey, 13 - 15 September 2017, pp.70-80
- VIII. **Omuzun Biyomekanik Modellenmesi ve Scapulo-Humeral Ritim Davranışına Uygun Olarak Simulasyonu**

PARLAK M., UZMAY İ.

UMTS 2017 18. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Turkey, 5 - 07 July 2017, pp.170-176

IX. Omuzun Biyomekanik Modellenmesi ve Scapulo-Humeral Ritim Davranışına Uygun Olarak Simülasyonu

PARLAK M., UZMAY İ.

18. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Trabzon, Turkey, 5 - 07 July 2017, pp.1-7

X. Design and Analysis of Underactuated Finger Mechanism

ERGİN Ö. F., SU Ş., UZMAY İ., GÜL M.

International Conference on Advances in Science 2017, İstanbul, Turkey, 13 - 15 May 2017, pp.70-80

XI. DESIGN OF COMPLIANT BISTABLE MECHANICAL SYSTEM

GÜL M., SU Ş., UZMAY İ.

2ND INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING, İstanbul, Turkey, 10 - 13 May 2016, pp.239-244

XII. Bükülme Hareketinde Dirsek Mekanizmasının Biyomekanik Modeli ve Uygun Kas Kuvvetlerinin Belirlenmesi

PARLAK M., UZMAY İ.

Uluslararası Katılımlı 17. Makina Teorisi Sempozyumu, İzmir, Turkey, 14 - 17 June 2015, pp.766-771

XIII. Tel Testere ile Taş Kesiminin Titreşim Analizi

GÜL M., UZMAY İ.

Uluslararası Katılımlı 17. Makina Teorisi Sempozyumu, İzmir, Turkey, 14 - 17 June 2015, pp.887-891

XIV. Az tahrikli Parmak Mekanizmasının Kinematik ve Kinetik Analizi

ERGİN Ö. F., UZMAY İ., SU Ş.

UMTS2016 - 16.Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Erzurum, Turkey, 12 - 13 September 2013, pp.435-444

XV. ÇİFT KARARLI KONUMA SAHİP UYUMLU MEKANİK SİSTEMİN TASARIMI

GÜL M., SU Ş., UZMAY İ.

16. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Erzurum, Turkey, 12 - 13 September 2013, pp.387-394

XVI. Manyeto-Reolojik Sönümleyiciler ve Raylı Sistem Araçlarında Kullanımı

PARLAK M., UZMAY İ.

16. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Erzurum, Turkey, 1 - 04 September 2013, pp.325-334

XVII. Tek Tahrikli Çok Serbestlikli Parmağın Kinematik Analizi

ERGİN Ö. F., SU Ş., UZMAY İ.

15.Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Niğde, Turkey, 16 - 18 June 2011, vol.1, pp.489-495

XVIII. Tek Tahrikli Çok Serbestlikli Parmağın Kinematik Analizi

ERGİN Ö. F., UZMAY İ., SU Ş.

UMTS2015 - 15.Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Niğde, Turkey, 16 - 18 June 2011, pp.489-495

XIX. Tek Tahrikli Çok Serbestlikli Parmak Mekanizması

ERGİN Ö. F., SU Ş., UZMAY İ.

15.Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Turkey, 16 - 18 June 2011

XX. Krank-Biyel Mekanizmasında Eklem Boşluğu Kaynaklı Titreşimlerin Deneysel Analizi

ERKAYA S., UZMAY İ.

15. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Niğde, Turkey, 1 - 04 June 2011, pp.525-532

XXI. Asansör Titreşimlerinin Yapay Sinir Ağı ile Analizi

YILDIRIM Ş., UZMAY İ., ERKAYA S., TAPLAK H.

15. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu (UMTS 2011), Niğde, Turkey, 1 - 04 June 2011, pp.627-634

XXII. Asansör Titreşimlerinin Yapay Sinir Ağı (YSA) İle Analizi

TAPLAK H., ERKAYA S., YILDIRIM Ş., UZMAY İ.

15. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Niğde, Turkey, 1 - 04 June 2011, pp.627-634

XXIII. Model Based Control of Aircrafts Using Artificial Neural Networks

YILDIRIM Ş., UZMAY İ., ERKAYA S.

Proceedings of the First Cappadocia International Mechanical Engineering Symposium (CMES'04), Turkey, 1 - 04 June 2011, pp.747-757

- XXIV. **Mekanizmalarda Eklem Boşluğuna Dayalı Dinamik Analiz Ve Tasarım**
ERKAYA S., UZMAY İ.
15. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Niğde, Turkey, 1 - 04 June 2011, pp.235-242
- XXV. **Model Esaslı Uyarlamalı Kontrol ile Elektrohidrolik Servo Sistemin Pozisyon Kontrolü**
YILDIRIM Ş., ERKAYA S., UZMAY İ.
15. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu (UMTS 2011), Niğde, Turkey, 1 - 04 June 2011, pp.305-310
- XXVI. **YUMUŞAK DOKULAR VE BEYİN BÖLGESİ MEKANİK ÖZELLİKLERİ**
TAŞDEMİR F., UZMAY İ.
15. ULUSAL MAKİNA TEORİSİ SEMPOZYUMU, Turkey, 1 - 04 June 2011, pp.112-123
- XXVII. **A neural based position controller for an electrohydraulic servo system**
YILDIRIM Ş., Erkaya S., UZMAY İ., Kalkat M.
11th WSEAS International Conference on Robotics, Control and Manufacturing Technology, ROCOM'11, 11th WSEAS International Conference on Multimedia Systems and Signal Processing, MUSP'11, Venice, Italy, 8 - 10 March 2011, pp.31-38
- XXVIII. **Experimental analysis of Primer Air Vettlator System's Vibrations for Failure Diagnosis**
YILDIRIM Ş., UZMAY İ., KALKAT M.
16th Building Services, Mechanical and Building Industry Days, Hungary, 1 - 04 October 2010, pp.497-508
- XXIX. **Design of A Modified Linear Quadratic Regulator for Vibration Control of Suspension System**
YILDIRIM Ş., UZMAY İ., KALKAT M., Geza H.
16th Building Services, Mechanical and Building Industry Days, Hungary, 1 - 04 October 2010, pp.463-476
- XXX. **Eklem Boşluğu ve Uzun Esnekliğinin Mekanizmaların Kinematiğine ve Dinamiğine Etkisi**
ERKAYA S., UZMAY İ.
14. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Ankara, Turkey, 1 - 04 July 2009, pp.511-520
- XXXI. **Çok Diskli Dönen Mekanik Sistemlerin Yatak Titreşimleri ve Optimum Dengelenmesi**
UZMAY İ., ERKAYA S., TAPLAK H.
14. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Ankara, Turkey, 1 - 04 July 2009, pp.145-151
- XXXII. **YSA-GA tekniği kullanılarak eklem boşluğunun mekanizmanın kinematiğine etkisinin araştırılması**
ERKAYA S., UZMAY İ.
IV. Makina Tasarım ve İmalat Teknolojileri Kongresi, Konya, Turkey, 1 - 04 November 2007, pp.199-209
- XXXIII. **Eklem boşluğunun krank-biyel mekanizmasının kinematiğine etkisi**
ERKAYA S., UZMAY İ.
13. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Sivas, Turkey, 1 - 04 June 2007, pp.179-186
- XXXIV. **Eklem boşluğu dikkate alınarak dört çubuk mekanizmasının uygun tasarım parametrelerinin belirlenmesi**
ERKAYA S., UZMAY İ.
13. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Sivas, Turkey, 1 - 04 June 2007, pp.169-177
- XXXV. **Havaaracı pervane sistemlerinde PID kontrol organı ile hatve açısı konum kontrolü**
SOYLAK M., UZMAY İ., DEMİRTAŞ H.
Kayseri VI. Havacılık Sempozyumu, Kayseri, Turkey, 12 - 14 May 2006, vol.1, pp.262-265
- XXXVI. **Eksanterli Krank-Biyel Mekanizmasının Tasarımı ve Analizi**
ERKAYA S., SU Ş., UZMAY İ.
III. Makina Tasarım ve İmalat Teknolojileri Kongresi, Konya, Turkey, 1 - 04 September 2005, pp.131-138
- XXXVII. **Farklı İşletme Şartlarında Çalışan Mil-Disk-Yatak Sisteminde Mekanik Gevşeklik Arızasının Tespiti**
TAPLAK H., UZMAY İ.
12. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Kayseri, Turkey, 9 - 11 June 2005
- XXXVIII. **Üç Boyutlu Uzaysal Manipülatörlerin Ortak Manipülasyonunda Adaptif Yörünge İzleme Kontrolü**
SARIKAYA H., UZMAY İ., BURKAN R.
12. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Kayseri, Turkey, 9 - 11 June 2005
- XXXIX. **Biyomekanik El Tasarım İlkeleri**
SOYLAK M., UZMAY İ.
12. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu (UMTS 2005), Kayseri, Turkey, 9 - 11 June 2005, vol.2, pp.565-572

- XL. **Eksantrik Biyelli Krank-Biyel Mekanizmasının Analizi**
ERKAYA S., SU Ş., UZMAY İ.
12. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Kayseri, Turkey, 1 - 04 June 2005, pp.47-56
- XLI. **Biyomekanik el tasarım ilkeleri**
SOYLAK M., UZMAY İ.
12. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Kayseri, Turkey, 9 June - 11 May 2005, vol.2, pp.565-572
- XLII. **Machine Diagnosis of Primer Air Fan**
TAPLAK H., KALKAT M., UZMAY İ.
Proceedings of the First Cappadocia International Mechanical Engineering Symposium, Ürgüp, Turkey, 14 - 16 July 2004
- XLIII. **Vibration Response of Rotor-Bearing System to Mechanical Fault-Based Excitations**
TAPLAK H., KALKAT M., UZMAY İ.
Proceedings of the First Cappadocia International Mechanical Engineering Symposium, Ürgüp, Turkey, 14 - 16 July 2004
- XLIV. **Design of Neural Predictor for Force Analysis of Slider Crank Mechanisms**
YILDIRIM Ş., ESKİ İ., Uzmay İ.
The First Cappadocia International Mechanical Engineering Symposium, Turkey, 1 - 04 July 2004, pp.656-665
- XLV. **Kinematic Analysis of a Slider-Crank mechanism with Eccentric Connector**
SU Ş., ERKAYA S., UZMAY İ.
Proceedings of the First Cappadocia International Mechanical Engineering Symposium (CMES'04), Turkey, 1 - 04 July 2004, pp.717-722
- XLVI. **Model Esaslı Yapay Sinir Ağları Denetimcisi Kullanarak Concorde Tipi Uçakların Kontrolü**
YILDIRIM Ş., ERKAYA S., UZMAY İ.
11. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Kayseri, Turkey, 1 - 04 September 2003, pp.599-607
- XLVII. **Sinir Ağları Kullanarak Krank-Biyel Mekanizmalarının Kuvvet Analizi**
YILDIRIM Ş., UZMAY İ., ESKİ İ.
11. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, UMTS 2003, Gazi Üniversitesi, Ankara, Ankara, Turkey, 1 - 04 September 2003, pp.643-650
- XLVIII. **Sinir Ağları Kullanarak Model Esaslı Adaptif Kontrol ile Concorde Tipi Uçakların Burun eğimi Kontrolü**
YILDIRIM Ş., ERKAYA S., UZMAY İ.
11. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, UMTS 2003, Gazi Üniversitesi, Ankara, Ankara, Turkey, 1 - 04 September 2003, pp.599-608
- XLIX. **Dönen Mekanik Sistemlerde Dinamik Davranışın Deneysel Olarak İncelenmesi**
TAPLAK H., KALKAT M., UZMAY İ.
6. Uluslararası Mekatronik Tasarım ve Modelleme Kongresi, Ürgüp, Turkey, 4 - 06 September 2002
- L. **Design of a Neural Network Predictor for Vibration Analysis of Mechanical Systems**
YILDIRIM Ş., KALKAT M., UZMAY İ.
In proceedings of the 6th International Conference on Mechatronic Design and Modeling (MDM 2002), Turkey, 1 - 04 September 2002, pp.151-162
- LI. **Design of Artificial Neural Network for Fault Detection in a Rotor-Bearing System**
YILDIRIM Ş., UZMAY İ.
In proceedings of 6th International Conference on Mechatronic Design and Modeling (MDM 2002), Cappadocia-Turkey, Turkey, 1 - 04 September 2002, pp.179-193
- LII. **Kestirimci Bakım Tekniği Kullanarak Rulman Arıza Frekansların Analizi**
TAPLAK H., UZMAY İ., KALKAT M.
10. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Konya, Turkey, 12 - 14 September 2001
- LIII. **Yapay Sinir Ağları Kullanarak Dokuma Makinalarında Tıg Tahrik Mekanizmalarının Kuvvet Analizi**
YILDIRIM Ş., UZMAY İ., SU Ş.
1. Ulusal Çukrova Tekstil Kongresi (UÇTEK'99), Adana, Turkey, 1 - 04 October 1999, pp.412-422
- LIV. **Vertical Vibration Analysis of Vehicles Due to Road Roughness Using Radial Basis Neural Network**

YILDIRIM Ş., UZMAY İ.

Proc. of the Sixth International Conference on Mechatronics and Machine Vision in Practice, Turkey, 1 - 04 September 1999, pp.63-70

LV. Ortak Manipülasyon Modellenmesinde Reysa'nın Kullanılması

YILDIRIM Ş., SARIKAYA H., UZMAY İ.

Proc. of the Sixth International Conference on Mechatronics and Machine Vision in Practice,, Turkey, 1 - 04 September 1999, pp.81-91

LVI. Dynamic model for high-speed pushing as a manipulator operation

Su S., Uzmay I.

IEEE International Conference on Robotics and Automation, Leuven, Belgium, 16 - 20 May 1998, pp.850-855

LVII. Ortak Robotik Manipulasyonda Konum Kontrolü

SARIKAYA H., UZMAY İ.

8. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Elazığ, Turkey, 17 - 19 September 1997

LVIII. Ortak Robotik Manipulasyonda Konum Kontrolü

SARIKAYA H., UZMAY I.

8. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Elazığ, Turkey, 17 - 19 September 1997, pp.239-249

LIX. Ortak Manipulasyon Modellemesinde Reysa'nın Kullanılması

SARIKAYA H., UZMAY İ.

4. Uluslararası Mekatronik Tasarım ve Modelleme Çalışma Toplantısı, Ankara, Turkey, 1 - 03 September 1997

LX. Non model based robust robot control using RHNN

YILDIRIM Ş., ASLANTAŞ V., Sukkar M., UZMAY İ.

4th Int. Conference on Control, Automation, Robotics and Vision, Singapore, 3 - 06 December 1996, pp.206-210

LXI. İki Serbestlikli Düzlemsel Manipulatörlerin Ortak Manipulasyonu

SARIKAYA H., UZMAY İ.

7. Uluslararası Mak. Tas. ve İm. Kong., Ankara, Turkey, 11 - 13 September 1996

LXII. İki serbestlikli Düzlemsel Manipulatörlerin Ortak Manipulasyonu

SARIKAYA H., UZMAY I.

7. Uluslararası Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Ankara, Turkey, 11 - 13 September 1996, pp.137-146

LXIII. A Recurrent Alopex Neural Network for Control of a Robot

YILDIRIM Ş., UZMAY İ., ASLANTAŞ V.

In Proceedings of the 7th Int. Machine Design and Production Conference,, Turkey, 1 - 04 June 1996, vol.2, pp.799-807

LXIV. Robotik İş Birimlerinin Simülasyonunda Esaslar

UZMAY I., YILDIRIM Ş., SARIKAYA H.

5. Ulusal Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Ankara, Turkey, 16 - 18 September 1992, pp.85-92

LXV. Robotik İş Birimlerinin Simülasyonunda Esaslar

SARIKAYA H., UZMAY İ., YILDIRIM Ş.

5. Ulusal Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Ankara, Turkey, 16 - 18 September 1992

LXVI. Robot Manipulatörlerde Kontrol Parametreleri

UZMAY I., SARIKAYA H.

5. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Bursa, Turkey, 21 - 22 September 1991, pp.99-107

LXVII. Robot Manipulatörlerde Kontrol Parametreleri

SARIKAYA H., UZMAY İ.

5. Ulusal MakTeo.Semp., Turkey, 12 - 14 September 1991

LXVIII. Manipulatör İnvers Kinematiğine Geometrik Yaklaşım

YILDIRIM Ş., UZMAY İ.

5. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu(UMTS1991), Uludağ, Bursa, Turkey, 1 - 04 September 1991, pp.0-1

LXIX. Killerin Vakum Presinde Ekstrüzyonu İle Şekillendirilmesinde Kuvvet Analizi

Uzmay İ., Odabaş D., Bakır Y.

4. Ulusal Makina Tasarım Ve İmalat Kongresi, Ankara, Turkey, 19 - 21 November 1990, pp.265-274

LXX. Mühendislikte Dizayn

UZMAY I., SU Ş., SARIKAYA H.

II. Ulusal Üniversite - Sanayii İş Birliği Sempozyumu, Kayseri, Turkey, 23 - 25 June 1988, pp.25-30

LXXI. Robotik Sistemlerde İş Yeri Düzenleri ve Uygulamaları

Uzmay İ., Odabaş D., Su Ş.

II.Ulusal-Sanayii İş birliği Sempozyumu, Kayseri, Turkey, 23 - 25 June 1988, pp.72

LXXII. Motorlu taşıtlarda döküm malzemelerinin çeşitli yönlerden incelenmesi

UZMAY İ., KARAMIŞ M. B.

Motor ve Taşıt Sanayi Kongresi, İstanbul, Turkey, 1 - 04 November 1984, pp.1

Other Publications

I. Transmission quality and kinematics of a new slider-crank mechanism

SU Ş., ERKAYA S., UZMAY İ.

Other, pp.106-113, 2007

Supported Projects

UZMAY İ., SU Ş., ERKAYA S., Project Supported by Higher Education Institutions, ARAŞTIRMA VE ENDÜSTRİYEL AMAÇLI OLARAK TİTREŞİM VE GÜRÜLTÜ ÖLÇÜMLERİNİN/ANALİZLERİNİN YAPILABİLECEĞİ LABORATUAR KULUMASI, 2006 - Continues

UZMAY İ., SELÇUKLU A., TANRIVERDİ F., Project Supported by Higher Education Institutions, Kafaya Gelen Darbelerin Hipotalamus Bölgesindeki Salgı Değişimine Olan Etkisini İncelemek İçin Beyin Mekanik Özelliklerinin Belirlenmesi, 2012 - 2017

UZMAY İ., YILDIZ M., Project Supported by Higher Education Institutions, ESNEK UZUVLU VE EKLEM BOŞLUKLU DÜZLEMSEL KRANK-BİYEL MEKANİZMASININ DİNAMİK ANALİZİ VE TİTREŞİM KARAKTERİSTİĞİNİN İNCELENMESİ, 2009 - 2011

UZMAY I., Project Supported by Other Official Institutions, Mekatronik Mühendisliği Bölümü Endüstriyel Teknolojiler Araştırma, Uygulama ve Eğitim Merkezi Altyapı Projesi, 2007 - 2010

UZMAY İ., ERKAYA S., Project Supported by Higher Education Institutions, MODELLENEMEYEN MEKANİK PARAMETRELERİN YÜKSEK HIZDA ÇALIŞAN MEKANİZMALAR ÜZERİNE ETKİLERİNİN TEORİK VE BİLGİSAYAR DESTEKLİ ANALİZİ GÜÇLENDİRİLMİŞ MEKANİZMA TASARIM YAKLAŞIMLARI, 2007 - 2009

UZMAY İ., ERKAYA S., Project Supported by Higher Education Institutions, MAFSAL BOŞLUĞU VE UZUV ESNEKLİĞİ GİBİ PARAMETRELERİN MEKANİZMALARIN KİNEMATİĞİ VE DİNAMİĞİ ÜZERİNE ETKİLERİNİN DENEYSEL OLARAK ARAŞTIRILMASI, 2007 - 2009

UZMAY İ., YILDIRIM Ş., ERKAYA S., ESKİ İ., Project Supported by Higher Education Institutions, MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ ENDÜSTRİYEL TEKNOLOJİLER ARAŞTIRMA, UYGULAMA VE EĞİTİM MERKEZİ ALT YAPI PROJESİ, 2007 - 2008

UZMAY İ., Project Supported by Higher Education Institutions, EKSANTERLİ KRANK-BİYEL MEKANİZMASINDAN OLUŞAN TEK SİLİNDİRLİ BİR MOTORA İLİŞKİN DİNAMİK ANALİZ TASARIM VE SİMÜLASYONUN YAPILMASI VE PROTOTİP İMALATI, 2005 - 2008

UZMAY I., Project Supported by Other Official Institutions, Çok Fonksiyonlu Robotik Esnek İmalat Sistemi Tasarım, İmalat ve Kontrolü, 2005 - 2007

UZMAY İ., SOYLAK M., Project Supported by Higher Education Institutions, 3 SERBESTLİK DERECELİ DÜZLEMESİ İŞ TABLASI VE MOBİL SCARA ROBOTUN ORTAK MANİPULASYONU VE KONTROLÜ, 2005 - 2007

UZMAY İ., ESKİ İ., SOYLAK M., YILMAZ M., Project Supported by Higher Education Institutions, ÇOK SERBESTLİK DERECELİ PROTEZ EL TASARIM, İMALAT VE KONTROLÜ, 2004 - 2007

Activities in Scientific Journals

Scientific Refereeing

Arabian Journal for Science and Engineering, SCI Journal, December 2017
Journal of Sound and Vibration, SCI Journal, June 2017
Structural and Multidisciplinary Optimization, SCI Journal, May 2017
The Journal of Engineering, Design and Technology, SCI Journal, March 2014
Scientia Iranica, SCI Journal, March 2014
ASME Journal of Dynamic Systems, SCI Journal, February 2014
Mechanism and Machine Theory, SCI Journal, September 2013
JOURNAL OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERING RESEARCH, SCI Journal, June 2013
The Arabian Journal for Science and Engineering, SCI Journal, June 2013
Engineering Applications of Artificial Intelligence, SCI Journal, February 2013
Journal of Mechanical Science and Technology, SCI Journal, January 2013
Advances in Mechanical Engineering, SCI Journal, November 2012
The Journal of Engineering, Design and Technology, SCI Journal, July 2012
Mechanism and Machine Theory, SCI Journal, April 2012
Robotica, SCI Journal, January 2012
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING & COMPUTER SCIENCES, National Scientific Refreed Journal, January 2012
Mechanism and Machine Theory, SCI Journal, November 2011
Applied Physics & Engineering, SCI Journal, August 2011
Nonlinear Dynamics, SCI Journal, June 2011
International Journal of Automation and Computing, SCI Journal, February 2011
Meccanica, SCI Journal, February 2011
Robotica, SCI Journal, January 2011
Journal of Computational and Nonlinear Dynamics, SCI Journal, January 2011
International Journal of Engineering, Science and Technology, SCI Journal, October 2010
Indian Journal of Engineering & Materials Sciences, SCI Journal, October 2010
International Journal of Vehicle Autonomous Systems, SCI Journal, August 2010
Materials Science and Engineering C., SCI Journal, July 2010
Mechanism and Machine Theory, SCI Journal, April 2010
International Review of Applied Sciences and Engineering, SCI Journal, April 2010
International Journal of Modern Physics, SCI Journal, August 2009
Journal of Multi-body Dynamics, SCI Journal, August 2009
Journal of Engineering, Design and Technology, SCI Journal, April 2009
Journal of Advanced Research in Optimization, SCI Journal, March 2009
Applied Mathematical Modelling, SCI Journal, March 2009
Mathematical Problems in Engineering, SCI Journal, March 2009
Mechatronics, SCI Journal, February 2009
The Journal of Engineering, Design and Technology, SCI Journal, January 2009
Robotics and Computer Integrated Manufacturing, SCI Journal, July 2007
Journal of King Abdulaziz University, SCI Journal, November 2006
IRANIAN JOURNAL OF SCIENCE AND TECHNOLOGY, SCI Journal, November 2006

Scientific Research / Working Group Memberships

Makina Teorisi Derneği, ORTA DOĞU TEKNİK ÜNİVERSİTESİ, Turkey, www.makted.org.tr, 2012 - Continues

Metrics

Publication: 133

Citation (WoS): 867

Citation (Scopus): 976

H-Index (WoS): 14

H-Index (Scopus): 14