

## Prof. Dr. İBRAHİM UZMAY

### Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 352 207 6666](tel:+903522076666) Dahili: 32050

E-posta: [iuzmay@erciyes.edu.tr](mailto:iuzmay@erciyes.edu.tr)

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

### Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0002-7017-2241

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

ScopusID: 6603308442

Yoksis Araştırmacı ID: 4261

### Eğitim Bilgileri

Post Doktora, The University of Birmingham, Mechanical Engineering, Mechanical Eng. Dept., Robotic Research, Birleşik Krallık 1987 - 1988

Doktora, İstanbul Teknik Üniversitesi, Fen Bil., Makina Müh., Türkiye 1981 - 1984

Yüksek Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Makina, Makina Müh., Türkiye 1978 - 1980

Lisans, Yıldız Teknik Üniversitesi, Makina, Makina Müh., Türkiye 1973 - 1978

### Yabancı Diller

İngilizce, B2 Orta Üstü

### Araştırma Alanları

Makina Mühendisliği, Makina Teorisi ve Dinamiği, Makina Dinamiği, Mekanizmalar, Robotik, Mekanik Titreşimler, Mühendislik ve Teknoloji

### Akademik Unvanlar / Görevler

Prof. Dr., Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1994 - Devam Ediyor

Doç. Dr., Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1988 - 1994

Yrd. Doç. Dr., Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1985 - 1988

Öğretim Görevlisi, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1982 - 1985

Araştırma Görevlisi, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1980 - 1982

### Akademik İdari Deneyim

Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 1985 - Devam Ediyor

Erciyes Üniversitesi, Makina Müh., 2002 - 2014

Erciyes Üniversitesi, 2004 - 2012

Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fak., 1994 - 1997

## Yönetilen Tezler

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

## SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- 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, cilt.28, sa.8, ss.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, cilt.39, sa.2, ss.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, cilt.46, sa.1, ss.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, cilt.46, sa.1, ss.336-344, 2013 (SCI-Expanded)
- V. **Passive balancing of a rotating mechanical system using genetic algorithm**  
TAPLAK H., Erkaya S., UZMAY I.  
SCIENTIA IRANICA, cilt.19, sa.6, ss.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, cilt.19, sa.3, ss.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, cilt.24, sa.1, ss.81-102, 2010 (SCI-Expanded)

- VIII. **Investigation on effect of joint clearance on dynamics of four-bar mechanism**  
 Erkaya S., UZMAY I.  
 NONLINEAR DYNAMICS, cilt.58, ss.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, cilt.37, sa.5, ss.493-508, 2009 (SCI-Expanded)
- X. **Noise and Vibration Analysis of Car Engines using Proposed Neural Network**  
 YILDIRIM Ş., Erkaya S., ESKİ İ., UZMAY I.  
 JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, cilt.15, sa.1, ss.133-156, 2009 (SCI-Expanded)
- XI. **Determining link parameters using genetic algorithm in mechanisms with joint clearance**  
 Erkaya S., UZMAY I.  
 MECHANISM AND MACHINE THEORY, cilt.44, sa.1, ss.222-234, 2009 (SCI-Expanded)
- XII. **A neural-genetic (NN-GA) approach for optimising mechanisms having joints with clearance**  
 Erkaya S., UZMAY I.  
 MULTIBODY SYSTEM DYNAMICS, cilt.20, sa.1, ss.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 I.  
 JOURNAL OF SCIENTIFIC & INDUSTRIAL RESEARCH, cilt.67, sa.5, ss.340-347, 2008 (SCI-Expanded)
- XIV. **Dynamic analysis of a slider-crank mechanism with eccentric connector and planetary gears**  
 Erkaya S., Su S., Uzmay I.  
 MECHANISM AND MACHINE THEORY, cilt.42, sa.4, ss.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 I.  
 EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL, cilt.12, sa.2, ss.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 I.  
 ROBOTICA, cilt.24, ss.163-172, 2006 (SCI-Expanded)
- XVII. **An artificial neural network application to fault detection of a rotor bearing system**  
 Taplak H., Uzmay I., Yildirim S.  
 INDUSTRIAL LUBRICATION AND TRIBOLOGY, cilt.58, sa.1, ss.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 I.  
 JOURNAL OF MECHANICAL SCIENCE AND TECHNOLOGY, cilt.19, sa.10, ss.1875-1884, 2005 (SCI-Expanded)
- XIX. **Logarithmic based robust approach to parametric uncertainty for control of robot manipulators**  
 BURKAN R., Uzmay I.  
 INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL, cilt.15, sa.10, ss.427-436, 2005 (SCI-Expanded)
- XX. **Design of artificial neural networks for rotor dynamics analysis of rotating machine systems**  
 Taplak H., Uzmay I., Yildirim S.  
 JOURNAL OF SCIENTIFIC & INDUSTRIAL RESEARCH, cilt.64, sa.6, ss.411-419, 2005 (SCI-Expanded)
- XXI. **A model of parameter adaptive law with time varying function for robot control**  
 BURKAN R., Uzmay I.  
 APPLIED MATHEMATICAL MODELLING, cilt.29, sa.4, ss.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, cilt.38, sa.3, ss.53-63, 2004 (SCI-Expanded)
- XXIII. **Application of robust and adaptive control techniques to cooperative manipulation**  
 Uzmay I., BURKAN R., Sarikaya H.  
 CONTROL ENGINEERING PRACTICE, cilt.12, sa.2, ss.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, cilt.7, sa.3, ss.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, cilt.45, sa.2, ss.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, cilt.37, sa.4, ss.427-442, 2003 (SCI-Expanded)
- XXVII. **Neural network applications to vehicle's vibration analysis**  
Yildirim S., Uzmay I.  
MECHANISM AND MACHINE THEORY, cilt.38, sa.1, ss.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, cilt.20, ss.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, cilt.15, sa.4, ss.419-427, 2001 (SCI-Expanded)
- XXX. **GEOMETRIC AND ALGEBRAIC APPROACH TO THE INVERSE KINEMATICS OF 4-LINK MANIPULATORS**  
UZMAY I., YILDIRIM Ş.  
ROBOTICA, cilt.12, ss.59-64, 1994 (SCI-Expanded)

## **Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler**

- I. **Difleksiyon hareketinde kasların moment taşıma karakteristiklerinin incelenmesi**  
PARLAK M., UZMAY İ.  
Konya mühendislik bilimleri dergisi (Online), cilt.7, ss.924-932, 2019 (Hakemli Dergi)
- II. **Dirsek Fleksiyon Hareketinde Kasların Moment Taşıma Karakteristiklerinin İncelenmesi**  
Parlak M., Uzmay İ.  
Konya Mühendislik Bilimleri Dergisi, cilt.7, ss.924-932, 2018 (Hakemli Dergi)
- 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, cilt.5, sa.9, ss.140-145, 2017  
(Hakemli Dergi)
- IV. **Dört-çubuk mekanizmasının yörüngesi ve iletim kalitesi üzerine eklem boşluğunun etkileri**  
ERKAYA S., UZMAY İ.  
Mühendis ve Makina, cilt.50, sa.588, ss.27-35, 2009 (Hakemli Dergi)
- V. **YAPAY SİNİR AĞLARI KULLANARAK DOKUMA MAKİNALARINDA TIĞ MEKANİZMALARININ KİNEMATİK ANALİZİ**  
YILDIRIM Ş., SU Ş., UZMAY İ.  
ERCİYES ÜNİVERSİTESİ FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ DERGİSİ, cilt.20, ss.13-19, 2004 (Hakemli Dergi)
- VI. **Yapay Sinir Ağı Kullanarak Concorde Uçaklarının Kontrolü**  
YILDIRIM Ş., ERKAYA S., UZMAY I.  
Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, cilt.20, ss.1-12, 2004 (Hakemli Dergi)
- VII. **Düzlemsel Ortak Robotik Manipulasyonda Yörünge İzlemede Robust Kontrol Uygulaması**  
SARIKAYA H., UZMAY I., BURKAN R.

- Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, cilt.19, ss.1-10, 2003 (Hakemli Dergi)
- 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, cilt.5, sa.27, ss.315-331, 2003 (Hakemli Dergi)
- IX. **Düzlemsel Ortak Robotik Manipülasyonda Yörünge İzlemede Robust Kontrol Uygulaması**  
SARIKAYA H., UZMAY İ., BURKAN R.  
Erciyes Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.19, 2003 (Hakemli Dergi)
- 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, cilt.18, ss.12-17, 2002 (Hakemli Dergi)
- XI. **Mekatronik ve Makine Mühendisliği**  
UZMAY I.  
Makina Bülteni ( TMMOB Makina Mühendisleri Odası Kayseri Şubesi), cilt.17, ss.38-40, 1999 (Hakemsiz Dergi)
- XII. **Dynamic model for high speed pushing as a manipulator operation**  
SU Ş., UZMAY İ.  
Robotics and Automation, 1998 (Hakemli Dergi)
- XIII. **The Effect of Manipulator Dynamics on Force Control Parameters**  
SARIKAYA H., UZMAY I.  
Ç.Ü. J.Fac.of Eng and Arc, cilt.11, sa.2, ss.199-209, 1996 (Hakemli Dergi)
- XIV. **Optimal Structural Features Of Composite Flywheels**  
UZMAY I., ÇAĞLIÖZ I., SARIKAYA H.  
J.Fac.of Eng and Arc., cilt.8, sa.1, ss.69-76, 1993 (Hakemli Dergi)
- XV. **Influence of Inertial Forces on Planar Pushing Mechanics**  
UZMAY I., SU Ş.  
Doğa-Tr.J.of Engineering and Env. Sciences, cilt.17, ss.23-27, 1993 (Hakemli Dergi)
- XVI. **Endüstriyel Otomasyonda Tek Nokta Mesnetli İtme Modeli**  
UZMAY I., SU Ş.  
Ç.Ü. Müh.- Mim Fak.Derg, cilt.8, sa.2, ss.79-86, 1993 (Hakemli Dergi)
- XVII. **Robotiğin Temel Prensipleri**  
UZMAY I.  
TMMOB Kayseri Mak. Müh. Odası Makina Bülteni, cilt.1, ss.7-9, 1992 (Hakemsiz Dergi)
- XVIII. **Drive Frequency In Design Of Vibratory Feeders**  
UZMAY I., SU Ş.  
Ç.Ü. J.Fac.of Eng. and Arc., cilt.7, sa.2, ss.173-178, 1992 (Hakemli Dergi)
- XIX. **Konveyörler Arasında Parça Naklinde Yararlanılan Kol-Sarkaç Kol Mekanizmasının Dizaynı**  
UZMAY I., YILDIRIM Ş., SARIKAYA H.  
Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, cilt.6, sa.1, ss.989-997, 1990 (Hakemli Dergi)
- XX. **Endüstriyel Otomasyon ve Enerji Tasarrufu**  
UZMAY I., SU Ş., SARIKAYA H.  
Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, cilt.5, sa.1, ss.823-830, 1989 (Hakemli Dergi)
- XXI. **Ultrasonik Titreşim Yardımıyla Metallerin Çekilmesi**  
UZMAY I.  
Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, cilt.2, sa.1, ss.99-108, 1986 (Hakemli Dergi)
- XXII. **Tarımda Enerji Tüketimi**  
UZMAY I.  
Erciyes Üniversitesi Fen Bilimleri Enst.Dergisi, cilt.1, sa.1, ss.108-112, 1985 (Hakemli Dergi)

## Kitap & Kitap Bölümleri

- 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.

Dynamic Balancing of Mechanisms and Synthesizing of Parallel Robots, Zhang, D. and Wei, B., Editör, 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

## **Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar**

**I. Kol-Kızak Mekanizmasının Dinamiği ve Dönme Düzgünsüzlüğü Analizi**

SEVİM Ç., UZMAY İ.

19. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Hatay, Türkiye, 4 - 06 Eylül 2019

**II. Dirsek fleksiyon hareketinde kasların moment taşıma karakteristiklerinin incelenmesi**

PARLAK M., UZMAY İ.

19. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Türkiye, 4 - 06 Eylül 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 Aralık 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, Türkiye, 19 - 21 Aralık 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, Türkiye, 19 - 21 Aralık 2017

**VI. Vibration Analysis of Wire Cutting Machine**

GÜL M., UZMAY I., ERGİN Ö. F.

International Conference on Advances in Science 2017, İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Eylül 2017, ss.100-106

**VII. Design and Anaysis of Underactuated Finger Mechanism**

ERGİN Ö. F., SU Ş., UZMAY I., GÜL M.

International Conference on Advances in Science (ICAS2017), İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Eylül 2017, ss.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, Türkiye, 5 - 07 Temmuz 2017, ss.170-176

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

## **Simülasyonu**

PARLAK M., UZMAY I.

18. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Trabzon, Türkiye, 5 - 07 Temmuz 2017, ss.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, Türkiye, 13 - 15 Mayıs 2017, ss.70-80
- XI. **DESIGN OF COMPLIANT BISTABLE MECHANICAL SYSTEM**  
GÜL M., SU Ş., UZMAY I.  
2ND INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING, İstanbul, Türkiye, 10 - 13 Mayıs 2016, ss.239-244
- XII. **Bükülme Hareketinde Dirsek Mekanizmasının Biyomekanik Modeli ve Uygun Kas Kuvvetlerinin Belirlenmesi**  
PARLAK M., UZMAY I.  
Uluslararası Katılımlı 17. Makina Teorisi Sempozyumu, İzmir, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, ss.766-771
- XIII. **Tel Testere ile Taş Kesiminin Titreşim Analizi**  
GÜL M., UZMAY I.  
Uluslararası Katılımlı 17. Makina Teorisi Sempozyumu, İzmir, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, ss.887-891
- XIV. **Az tahrikli Parmak Mekanizmasının Kinematik ve Kinetik Analizi**  
ERGİN Ö. F., UZMAY I., SU Ş.  
UMTS2016 - 16.Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Erzurum, Türkiye, 12 - 13 Eylül 2013, ss.435-444
- XV. **ÇİFT KARARLI KONUMA SAHİP UYUMLU MEKANİK SİSTEMİN TASARIMI**  
GÜL M., SU Ş., UZMAY I.  
16. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Erzurum, Türkiye, 12 - 13 Eylül 2013, ss.387-394
- XVI. **Manyeto-Reolojik Sönümleyiciler ve Raylı Sistem Araçlarında Kullanımı**  
PARLAK M., UZMAY I.  
16. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Erzurum, Türkiye, 1 - 04 Eylül 2013, ss.325-334
- XVII. **Tek Tahrikli Çok Serbestlikli Parmağın Kinematik Analizi**  
ERGİN Ö. F., SU Ş., UZMAY İ.  
15.Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Niğde, Türkiye, 16 - 18 Haziran 2011, cilt.1, ss.489-495
- XVIII. **Tek Tahrikli Çok Serbestlikli Parmağın Kinematik Analizi**  
ERGİN Ö. F., UZMAY I., SU Ş.  
UMTS2015 - 15.Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Niğde, Türkiye, 16 - 18 Haziran 2011, ss.489-495
- XIX. **Tek Tahrikli Çok Serbestlikli Parmak Mekanizması**  
ERGİN Ö. F., SU Ş., UZMAY İ.  
15.Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Türkiye, 16 - 18 Haziran 2011
- XX. **Krank-Biyel Mekanizmasında Eklem Boşluğu Kaynaklı Titreşimlerin Deneysel Analizi**  
ERKAYA S., UZMAY İ.  
15. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Niğde, Türkiye, 1 - 04 Haziran 2011, ss.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, Türkiye, 1 - 04 Haziran 2011, ss.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, Türkiye, 1 - 04 Haziran 2011, ss.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), Türkiye, 1 - 04 Haziran 2011, ss.747-757
- XXIV. **Mekanizmalarda Eklem Boşluğuna Dayalı Dinamik Analiz Ve Tasarım**  
ERKAYA S., UZMAY İ.  
15. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Niğde, Türkiye, 1 - 04 Haziran 2011, ss.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, Türkiye, 1 - 04 Haziran 2011, ss.305-310
- XXVI. **YUMUŞAK DOKULAR VE BEYİN BÖLGESİ MEKANİK ÖZELLİKLERİ**  
TAŞDEMİR F., UZMAY İ.  
15. ULUSAL MAKİNA TEORİSİ SEMPOZYUMU, Türkiye, 1 - 04 Haziran 2011, ss.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, İtalya, 8 - 10 Mart 2011, ss.31-38
- XXVIII. **Experimental analysisi of Primer Air Vettilator System?s Virations for Failure Diagnosis**  
YILDIRIM Ş., UZMAY İ., KALKAT M.  
16th Building Services, Mechanical and Building Industry Days, Macaristan, 1 - 04 Ekim 2010, ss.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, Macaristan, 1 - 04 Ekim 2010, ss.463-476
- XXX. **Eklem Boşluğu ve Uzun Esnekliğinin Mekanizmaların Kinematiğine ve Dinamiğine Etkisi**  
ERKAYA S., UZMAY İ.  
14. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Ankara, Türkiye, 1 - 04 Temmuz 2009, ss.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, Türkiye, 1 - 04 Temmuz 2009, ss.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, Türkiye, 1 - 04 Kasım 2007, ss.199-209
- XXXIII. **Eklem boşluğunun krank-biyel mekanizmasının kinematiğine etkisi**  
ERKAYA S., UZMAY İ.  
13. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Sivas, Türkiye, 1 - 04 Haziran 2007, ss.179-186
- XXXIV. **Eklem boşluğu dikkate alınarak dört çubuk mekanizmasının uygun tasarım parametrelerinin belirlenmesi**  
ERKAYA S., UZMAY İ.  
13. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Sivas, Türkiye, 1 - 04 Haziran 2007, ss.169-177
- XXXV. **Havaaracı pervane sistemlerinde PID kontrol organı ile hatve açısı konum kontrolü**  
SOYLAK M., UZMAY İ., DEMİRTAŞ H.  
Kayseri VI. Havaçılık Sempozyumu, Kayseri, Türkiye, 12 - 14 Mayıs 2006, cilt.1, ss.262-265
- XXXVI. **Eksanterli Krank-Biyel Mekanizmasının Tasarımı ve Analizi**  
ERKAYA S., SU Ş., UZMAY İ.  
III. Makina Tasarım ve İmalat Teknolojileri Kongresi, Konya, Türkiye, 1 - 04 Eylül 2005, ss.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, Türkiye, 9 - 11 Haziran 2005
- XXXVIII. **Üç Boyutlu Uzaysal Manipülatörlerin Ortak Manipülasyonunda Adaptif Yörünge İzleme Kontrolü**  
SARIKAYA H., UZMAY İ., BURKAN R.  
12. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Kayseri, Türkiye, 9 - 11 Haziran 2005
- XXXIX. **Biyomekanik El Tasarım İlkeleri**  
SOYLAK M., UZMAY İ.  
12. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu (UMTS 2005), Kayseri, Türkiye, 9 - 11 Haziran 2005, cilt.2, ss.565-572
- XL. **Eksantrik Biyelli Krank-Biyel Mekanizmasının Analizi**  
ERKAYA S., SU Ş., UZMAY İ.  
12. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Kayseri, Türkiye, 1 - 04 Haziran 2005, ss.47-56



- XLI. Biyomekanik el tasarım ilkeleri**  
SOYLAK M., UZMAY İ.  
12.Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Kayseri, Türkiye, 9 Haziran - 11 Mayıs 2005, cilt.2, ss.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, Türkiye, 14 - 16 Temmuz 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, Türkiye, 14 - 16 Temmuz 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, Türkiye, 1 - 04 Temmuz 2004, ss.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), Türkiye, 1 - 04 Temmuz 2004, ss.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, Türkiye, 1 - 04 Eylül 2003, ss.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, Türkiye, 1 - 04 Eylül 2003, ss.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, Türkiye, 1 - 04 Eylül 2003, ss.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, Türkiye, 4 - 06 Eylül 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), Türkiye, 1 - 04 Eylül 2002, ss.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, Türkiye, 1 - 04 Eylül 2002, ss.179-193
- LII. Kestirimci Bakım Tekniği Kullanarak Rulman Arıza Frekanslarının Analizi**  
TAPLAK H., UZMAY İ., KALKAT M.  
10. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Konya, Türkiye, 12 - 14 Eylül 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, Türkiye, 1 - 04 Ekim 1999, ss.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, Türkiye, 1 - 04 Eylül 1999, ss.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,, Türkiye, 1 - 04 Eylül 1999, ss.81-91
- LVI. Dynamic model for high-speed pushing as a manipulator operation**  
Su S., Uzman I.  
IEEE International Conference on Robotics and Automation, Leuven, Belçika, 16 - 20 Mayıs 1998, ss.850-855
- LVII. Ortak Robotik Manipulasyonda Konum Kontrolü**  
SARIKAYA H., UZMAY İ.  
8. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Elazığ, Türkiye, 17 - 19 Eylül 1997
- LVIII. Ortak Robotik Manipulasyonda Konum Kontrolü**  
SARIKAYA H., UZMAY İ.  
8. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Elazığ, Türkiye, 17 - 19 Eylül 1997, ss.239-249
- LIX. Ortak Manipulasyon Modellemesinde Reysa'ın Kullanılması**  
SARIKAYA H., UZMAY İ.  
4. Uluslararası Mekatronik Tasarım ve Modelleme Çalışma Toplantısı, Ankara, Türkiye, 1 - 03 Eylül 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, Singapur, 3 - 06 Aralık 1996, ss.206-210
- LXI. İki Serbestlikli Düzlemsel Manipulatörlerin Ortak Manipulasyonu**  
SARIKAYA H., UZMAY İ.  
7. Uluslararası Mak. Tas. ve İm. Kong., Ankara, Türkiye, 11 - 13 Eylül 1996
- LXII. İki serbestlikli Düzlemsel Manipulatörlerin Ortak Manipulasyonu**  
SARIKAYA H., UZMAY İ.  
7. Uluslararası Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Ankara, Türkiye, 11 - 13 Eylül 1996, ss.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,, Türkiye, 1 - 04 Haziran 1996, cilt.2, ss.799-807
- LXIV. Robotik İş Birimlerinin Simülasyonunda Esaslar**  
UZMAY İ., YILDIRIM Ş., SARIKAYA H.  
5. Ulusal Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Ankara, Türkiye, 16 - 18 Eylül 1992, ss.85-92
- LXV. Robotik İş Birimlerinin Simülasyonunda Esaslar**  
SARIKAYA H., UZMAY İ., YILDIRIM Ş.  
5. Ulusal Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Ankara, Türkiye, 16 - 18 Eylül 1992
- LXVI. Robot Manipulatörlerde Kontrol Parametreleri**  
UZMAY İ., SARIKAYA H.  
5. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Bursa, Türkiye, 21 - 22 Eylül 1991, ss.99-107
- LXVII. Robot Manipulatörlerde Kontrol Parametreleri**  
SARIKAYA H., UZMAY İ.  
5. Ulusal Mak. Teo. Semp., Türkiye, 12 - 14 Eylül 1991
- LXVIII. Manipulatör İvers Kinematiğine Geometrik Yaklaşım**  
YILDIRIM Ş., UZMAY İ.  
5. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu(UMTS1991), Uludağ, Bursa, Türkiye, 1 - 04 Eylül 1991, ss.0-1
- LXIX. Killerin Vakum Presinde Ekztrüzyonu İle Şekillendirilmesinde Kuvvet Analizi**  
Uzman İ., Odabaş D., Bakır Y.  
4. Ulusal Makina Tasarım Ve İmalat Kongresi, Ankara, Türkiye, 19 - 21 Kasım 1990, ss.265-274
- LXX. Mühendislikte Dizayn**  
UZMAY İ., SU Ş., SARIKAYA H.  
II. Ulusal Üniversite - Sanayi İş Birliği Sempozyumu, Kayseri, Türkiye, 23 - 25 Haziran 1988, ss.25-30
- LXXI. Robotik Sistemlerde İş Yeri Düzenleri ve Uygulamaları**

Uzmay İ., Odabaş D., Su Ş.

II.Ulusal-Sanayii İş birliği Sempozyumu, Kayseri, Türkiye, 23 - 25 Haziran 1988, ss.72

**LXXII. Motorlu taşıtlarda döküm malzemelerinin çeşitli yönlerden incelenmesi**

UZMAY İ., KARAMIŞ M. B.

Motor ve Taşıt Sanayi Kongresi, İstanbul, Türkiye, 1 - 04 Kasım 1984, ss.1

## Diğer Yayınlar

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

SU Ş., ERKAYA S., UZMAY İ.

Diğer, ss.106-113, 2007

## Desteklenen Projeler

UZMAY İ., SU Ş., ERKAYA S., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, ARAŞTIRMA VE ENDÜSTRİYEL AMAÇLI OLARAK TİTREŞİM VE GÜRÜLTÜ ÖLÇÜMLERİNİN/ANALİZLERİNİN YAPILABİLECEĞİ LABORATUAR KULUMASI, 2006 - Devam Ediyor

UZMAY İ., SELÇUKLU A., TANRIVERDİ F., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Kafaya Gelen Darbelerin Hipotalamus Bölgesindeki Salgı Değişimine Olan Etkisini İncelemek İçin Beyin Mekanik Özelliklerinin Belirlenmesi, 2012 - 2017

UZMAY İ., YILDIZ M., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, ESNEK UZUVLU VE EKLEM BOŞLUKLU DÜZLEMSEL KRANK-BİYEL MEKANİZMASININ DİNAMİK ANALİZİ VE TİTREŞİM KARAKTERİSTİĞİNİN İNCELENMESİ, 2009 - 2011

UZMAY İ., Diğer Resmi Kurumlarca Desteklenen Proje, Mekatronik Mühendisliği Bölümü Endüstriyel Teknolojiler Araştırma, Uygulama ve Eğitim Merkezi Altyapı Projesi, 2007 - 2010

UZMAY İ., ERKAYA S., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, MODELLENEMEYEN MEKANİK PARAMETRELERİN YÜKSEK HIZDA ÇALIŞAN MEKANİZMALAR ÜZERİNE ETKİLERİNİN TEORİK VE BİLGİSAYAR DESTEKLİ ANALİZİ GÜÇLENDİRİLMİŞ MEKANİZMA TASARIM YAKLAŞIMLARI, 2007 - 2009

UZMAY İ., ERKAYA S., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, 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., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, MEKATRONİK MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ ENDÜSTRİYEL TEKNOLOJİLER ARAŞTIRMA, UYGULAMA VE EĞİTİM MERKEZİ ALT YAPI PROJESİ., 2007 - 2008

UZMAY İ., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, EKSANTERLİ KRANK-BİYEL MEKANİZMASINDAN OLUŞAN TEK SİLİNDİRLİ BİR MOTORA İLİŞKİN DİNAMİK ANALİZ TASARIM VE SİMÜLASYONUN YAPILMASI VE PROTOTİP İMALATI, 2005 - 2008

UZMAY İ., Diğer Resmi Kurumlarca Desteklenen Proje, Çok Fonksiyonlu Robotik Esnek İmalat Sistemi Tasarım, İmalat ve Kontrolü, 2005 - 2007

UZMAY İ., SOYLAĞ M., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, 3 SERBESTLİK DERECELİ DÜZLEMESİ İŞ TABLASI VE MOBİL SCARA ROBOTUN ORTAK MANİPULASYONU VE KONTROLÜ., 2005 - 2007

UZMAY İ., ESKİ İ., SOYLAĞ M., YILMAZ M., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, ÇOK SERBESTLİK DERECELİ PROTEZ EL TASARIM, İMALAT VE KONTROLÜ, 2004 - 2007

## Bilimsel Dergilerdeki Faaliyetler

International Review Of Applied Sciences and Engineering, Editörler Kurulu Üyesi, 2011 - Devam Ediyor

## Bilimsel Hakemlikler

Arabian Journal for Science and Engineering, SCI Kapsamındaki Dergi, Aralık 2017

Journal of Sound and Vibration, SCI Kapsamındaki Dergi, Haziran 2017  
Structural and Multidisciplinary Optimization, SCI Kapsamındaki Dergi, Mayıs 2017  
The Journal of Engineering, Design and Technology, SCI Kapsamındaki Dergi, Mart 2014  
Scientia Iranica, SCI Kapsamındaki Dergi, Mart 2014  
ASME Journal of Dynamic Systems, SCI Kapsamındaki Dergi, Şubat 2014  
Mechanism and Machine Theory, SCI Kapsamındaki Dergi, Eylül 2013  
JOURNAL OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERING RESEARCH, SCI Kapsamındaki Dergi, Haziran 2013  
The Arabian Journal for Science and Engineering, SCI Kapsamındaki Dergi, Haziran 2013  
Engineering Applications of Artificial Intelligence, SCI Kapsamındaki Dergi, Şubat 2013  
Journal of Mechanical Science and Technology, SCI Kapsamındaki Dergi, Ocak 2013  
Advances in Mechanical Engineering, SCI Kapsamındaki Dergi, Kasım 2012  
The Journal of Engineering, Design and Technology, SCI Kapsamındaki Dergi, Temmuz 2012  
Mechanism and Machine Theory, SCI Kapsamındaki Dergi, Nisan 2012  
Robotica, SCI Kapsamındaki Dergi, Ocak 2012  
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING & COMPUTER SCIENCES, Hakemli Bilimsel Dergi, Ocak 2012  
Mechanism and Machine Theory, SCI Kapsamındaki Dergi, Kasım 2011  
Applied Physics & Engineering, SCI Kapsamındaki Dergi, Ağustos 2011  
Nonlinear Dynamics, SCI Kapsamındaki Dergi, Haziran 2011  
International Journal of Automation and Computing, SCI Kapsamındaki Dergi, Şubat 2011  
Meccanica, SCI Kapsamındaki Dergi, Şubat 2011  
Robotica, SCI Kapsamındaki Dergi, Ocak 2011  
Journal of Computational and Nonlinear Dynamics, SCI Kapsamındaki Dergi, Ocak 2011  
International Journal of Engineering, Science and Technology, SCI Kapsamındaki Dergi, Ekim 2010  
Indian Journal of Engineering & Materials Sciences, SCI Kapsamındaki Dergi, Ekim 2010  
International Journal of Vehicle Autonomous Systems, SCI Kapsamındaki Dergi, Ağustos 2010  
Materials Science and Engineering C., SCI Kapsamındaki Dergi, Temmuz 2010  
Mechanism and Machine Theory, SCI Kapsamındaki Dergi, Nisan 2010  
International Review of Applied Sciences and Engineering, SCI Kapsamındaki Dergi, Nisan 2010  
International Journal of Modern Physics, SCI Kapsamındaki Dergi, Ağustos 2009  
Journal of Multi-body Dynamics, SCI Kapsamındaki Dergi, Ağustos 2009  
Journal of Engineering, Design and Technology, SCI Kapsamındaki Dergi, Nisan 2009  
Journal of Advanced Research in Optimization, SCI Kapsamındaki Dergi, Mart 2009  
Applied Mathematical Modelling, SCI Kapsamındaki Dergi, Mart 2009  
Mathematical Problems in Engineering, SCI Kapsamındaki Dergi, Mart 2009  
Mechatronics, SCI Kapsamındaki Dergi, Şubat 2009  
The Journal of Engineering, Design and Technology, SCI Kapsamındaki Dergi, Ocak 2009  
Robotics and Computer Integrated Manufacturing, SCI Kapsamındaki Dergi, Temmuz 2007  
Journal of King Abdulaziz University, SCI Kapsamındaki Dergi, Kasım 2006  
IRANIAN JOURNAL OF SCIENCE AND TECHNOLOGY, SCI Kapsamındaki Dergi, Kasım 2006

## **Bilimsel Araştırma / Çalışma Grubu Üyelikleri**

Makina Teorisi Derneği, ORTA DOĞU TEKNİK ÜNİVERSİTESİ, Türkiye, [www.makted.org.tr](http://www.makted.org.tr), 2012 - Devam Ediyor

## **Metrikler**

Yayın: 133

Atf (WoS): 867

Atf (Scopus): 976

H-İndeks (WoS): 14

H-İndeks (Scopus): 14