

Lect. PhD HÜR VET SARIKAYA

Personal Information

Office Phone: [+90 352 437 4937](tel:+903524374937) Extension: 32054

Email: sarikaya@erciyes.edu.tr

Web: <https://avesis.erciyes.edu.tr/sarikaya/>

International Researcher IDs

ORCID: 0000-0002-7997-8460

Yoksis Researcher ID: 184283

Education Information

Doctorate, Erciyes University, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, Turkey 1990 - 1995

Postgraduate, Erciyes University, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, Turkey 1988 - 1990

Undergraduate, Erciyes University, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, Turkey 1983 - 1987

Research Areas

Technical Sciences, Mechanical Engineering, Machine Theory and Dynamics

Academic Titles / Tasks

Lecturer PhD, Erciyes University, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, 1996 - Continues

Courses

MTU-II, Undergraduate, 2022 - 2023

Kontrol Sistemleri, Undergraduate, 2022 - 2023

MTU-I, Undergraduate, 2022 - 2023

Endüstriyel Gürültü Kontrolü, Undergraduate, 2022 - 2023

Kontrol Sistemleri, Undergraduate, 2022 - 2023

Bitirme Ödevi, Undergraduate, 2022 - 2023

Taşıma Tekniği, Undergraduate, 2022 - 2023

Makina Laboratuvarı-I, Undergraduate, 2022 - 2023

Motorlu Taşıtlar-I, Undergraduate, 2022 - 2023

Motorlu Taşıtlar-I, Undergraduate, 2022 - 2023

Motorlar-II, Undergraduate, 2022 - 2023

Published journal articles indexed by SCI, SSCI, and AHCI

1. Robust and adaptive cont of three dimens revolute-jointed cooperative manipulators for handling aut
SARIKAYA H., BURKAN R., UZMAY I.

ROBOTICA, vol.24, pp.163-172, 2006 (SCI-Expanded)

- II. **Application of robust and adaptive control techniques to cooperative manipulation**
Uzmay I., BURKAN R., Sarikaya H.
CONTROL ENGINEERING PRACTICE, vol.12, no.2, pp.139-148, 2004 (SCI-Expanded)

Articles Published in Other Journals

- I. **Ortak Robotik Manipulasyonda Model Esaslı PD Kontrol İle Model Esaslı Adaptif Kontrol Metodlarının Karşılaştırılması**
SARIKAYA H., UZMAY İ.
Doğa-Tr. J. of Engineering and Env. Science, vol.21, pp.379-387, 2019 (Peer-Reviewed Journal)
- II. **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)
- III. **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)
- IV. **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)
- V. **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)
- VI. **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)
- VII. **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)

Books & Book Chapters

- I. **Otomatik Kontrol**
SARIKAYA H., UZMAY I., YILDIRIM Ş.
Erciyes Üniversitesi Yayınları, Kayseri, 2003
- II. **Makina Dinamiği**
UZMAY I., SARIKAYA H.
Erciyes Üniversitesi Yayınları, Kayseri, 1990

Refereed Congress / Symposium Publications in Proceedings

- I. **Üç Boyutlu Uzaysal Manipulatörlerin Ortak Manipülasyonunda Adaptif Yörünge İzleme Kontrolü**
SARIKAYA H., UZMAY İ., BURKAN R.
12. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Kayseri, Turkey, 9 - 11 June 2005
- II. **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

- III. **Ortak Robotik Manupilasyonda Konum Kontrolü**
SARIKAYA H., UZMAY I.
8. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Elazığ, Turkey, 17 - 19 September 1997, pp.239-249
- IV. **Ortak Robotik Manupilasyonda Konum Kontrolu**
SARIKAYA H., UZMAY İ.
8. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Elazığ, Turkey, 17 - 19 September 1997
- V. **Ortak Manipulasyon Modellemesinde Reysa'xx nın Kullanılması**
SARIKAYA H., UZMAY İ.
4. Uluslararası Mekatronik Tasarım ve Modelleme Çalışma Toplantısı, Ankara, Turkey, 1 - 03 September 1997
- VI. **İki Serbestlikli Düzlemsel Manipulatörlerin Ortak Manipulasyonu**
SARIKAYA H., UZMAY İ.
7. Uluslararası Mak. Tas. ve İm. Kong., Ankara, Turkey, 11 - 13 September 1996
- VII. **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
- VIII. **Robotik İş Birimlerinin Simülasyonunda Esaslar**
SARIKAYA H., UZMAY İ., YILDIRIM Ş.
5. Ulusal Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Ankara, Turkey, 16 - 18 September 1992
- IX. **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
- X. **Robot Manipulatörlerde Kontrol Parametreleri**
UZMAY I., SARIKAYA H.
5. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Bursa, Turkey, 21 - 22 September 1991, pp.99-107
- XI. **Robot Manipulatörlerde Kontrol Parametreleri**
SARIKAYA H., UZMAY İ.
5. Ulusal Mak. Teo. Semp., Turkey, 12 - 14 September 1991
- XII. **Mühendislikte Dizayn**
UZMAY I., SU Ş., SARIKAYA H.
II. Ulusal Üniversite - Sanayii İş Birliği Sempozyumu, Kayseri, Turkey, 23 - 25 June 1988, pp.25-30

Metrics

Publication: 23

Citation (WoS): 20

Citation (Scopus): 26

H-Index (WoS): 1

H-Index (Scopus): 1