

Lect. PhD HÜRRET SARIKAYA

Personal Information

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

Email: sarikaya@erciyes.edu.tr

Web: <http://aves.erciyes.edu.tr/sarikaya/>

Education Information

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

Post Graduate, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, Turkey 1988 - 1990

Under Graduate, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, Turkey 1983 - 1987

Research Areas

Technical Sciences, Mechanical Engineering, Machine Theory and Dynamics

Academic Titles / Tasks

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

Articles Published in Journals That Entered SCI, SSCI and AHCI Indexes

- I. **Robust and adaptive control of three dimensional revolute-jointed cooperative manipulators for handling**
aut
SARIKAYA H., BURKAN R., UZMAY I.
ROBOTICA, vol.24, pp.163-172, 2006 (Journal Indexed in SCI Expanded)
- II. **Application of robust and adaptive control techniques to cooperative manipulation**
Uzmay I., BURKAN R., Sarikaya H.
CONTROL ENGINEERING PRACTICE, vol.12, pp.139-148, 2004 (Journal Indexed in SCI)

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 (Refereed Journals of Other Institutions)
- II. **Düzlemsel Ortak Robotik Manipulasyonda Yörünge İzlemede Robust Kontrol Uygulaması**
SARIKAYA H., UZMAY İ., BURKAN R.
Erciyes Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, vol.19, 2003 (Other Refereed National Journals)
- III. **Düzlemsel Ortak Robotik Manipulasyonda Yörünge İzlemede Robust Kontrol Uygulaması**
SARIKAYA H., UZMAY İ., BURKAN R.
Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, vol.19, pp.1-10, 2003 (National Refereed University 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, pp.199-209, 1996 (National Refreed University 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 (Refereed Journals of Other Institutions)

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, pp.989-997, 1990 (National Refreed University Journal)

VII. **Endüstriyel Otomasyon ve Enerji Tasarrufu**

UZMAY I., SU Ş., SARIKAYA H.

Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, vol.5, pp.823-830, 1989 (National Refreed University 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 Manipulasyonda Konum Kontrolü**

SARIKAYA H., UZMAY I.

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

IV. **Ortak Robotik Manipulasyonda Konum Kontrolü**

SARIKAYA H., UZMAY İ.

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

V. **Ortak Manipulasyon Modellemesinde Reysa'ın 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

Citations

Total Citations (WOS):20

h-index (WOS):1