

Öğr. Gör. Dr. HÜR VET SARIKAYA

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 352 437 4937](tel:+903524374937) Dahili: 32054

E-posta: sarikaya@erciyes.edu.tr

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

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0002-7997-8460

Yoksis Araştırmacı ID: 184283

Eğitim Bilgileri

Doktora, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, Türkiye 1990 - 1995

Yüksek Lisans, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, Türkiye 1988 - 1990

Lisans, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, Türkiye 1983 - 1987

Araştırma Alanları

Teknik Bilimler, Makina Mühendisliği, Makina Teorisi ve Dinamiği

Akademik Unvanlar / Görevler

Öğretim Görevlisi Dr., Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, 1996 - Devam Ediyor

Verdiği Dersler

MTU-II, Lisans, 2022 - 2023

Kontrol Sistemleri, Lisans, 2022 - 2023

MTU-I, Lisans, 2022 - 2023

Endüstriyel Gürültü Kontrolü, Lisans, 2022 - 2023

Kontrol Sistemleri, Lisans, 2022 - 2023

Bitirme Ödevi, Lisans, 2022 - 2023

Taşıma Tekniği, Lisans, 2022 - 2023

Makina Laboratuvarı-I, Lisans, 2022 - 2023

Motorlu Taşıtlar-I, Lisans, 2022 - 2023

Motorlu Taşıtlar-I, Lisans, 2022 - 2023

Motorlar-II, Lisans, 2022 - 2023

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

1. 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)

II. 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)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- 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, cilt.21, ss.379-387, 2019 (Hakemli Dergi)
- II. 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)
- III. 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)
- IV. 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)
- V. 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)
- VI. 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)
- VII. 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)

Kitap & Kitap Bölümleri

- 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

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. 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
- 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,, Türkiye, 1 - 04 Eylül 1999, ss.81-91

- III. **Ortak Robotik Manupilasyonda Konum Kontrolü**
SARIKAYA H., UZMAY I.
8. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Elazığ, Türkiye, 17 - 19 Eylül 1997, ss.239-249
- IV. **Ortak Robotik Manupilasyonda Konum Kontrolu**
SARIKAYA H., UZMAY İ.
8. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Elazığ, Türkiye, 17 - 19 Eylül 1997
- V. **Ortak Manipulasyon Modellemesinde Reysa'xx nın Kullanılması**
SARIKAYA H., UZMAY İ.
4. Uluslararası Mekatronik Tasarım ve Modelleme Çalışma Toplantısı, Ankara, Türkiye, 1 - 03 Eylül 1997
- VI. **İki Serbestlikli Düzlemsel Manipulatörlerin Ortak Manipulasyonu**
SARIKAYA H., UZMAY İ.
7. Uluslararası Mak. Tas. ve İm. Kong., Ankara, Türkiye, 11 - 13 Eylül 1996
- VII. **İki serbestlikli Düzlemsel Manipulatörlerin Ortak Manipulasyonu**
SARIKAYA H., UZMAY I.
7. Uluslararası Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Ankara, Türkiye, 11 - 13 Eylül 1996, ss.137-146
- VIII. **Robotik İş Birimlerinin Simülasyonunda Esaslar**
SARIKAYA H., UZMAY İ., YILDIRIM Ş.
5. Ulusal Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Ankara, Türkiye, 16 - 18 Eylül 1992
- IX. **Robotik İş Birimlerinin Simülasyonunda Esaslar**
UZMAY I., YILDIRIM Ş., SARIKAYA H.
5. Ulusal Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Ankara, Türkiye, 16 - 18 Eylül 1992, ss.85-92
- X. **Robot Manipulatörlerde Kontrol Parametreleri**
UZMAY I., SARIKAYA H.
5. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Bursa, Türkiye, 21 - 22 Eylül 1991, ss.99-107
- XI. **Robot Manipulatörlerde Kontrol Parametreleri**
SARIKAYA H., UZMAY İ.
5. Ulusal Mak. Teo. Semp., Türkiye, 12 - 14 Eylül 1991
- XII. **Mühendislikte Dizayn**
UZMAY I., SU Ş., SARIKAYA H.
II. Ulusal Üniversite - Sanayii İş Birliği Sempozyumu, Kayseri, Türkiye, 23 - 25 Haziran 1988, ss.25-30

Metrikler

Yayın: 23

Atıf (WoS): 20

Atıf (Scopus): 26

H-İndeks (WoS): 1

H-İndeks (Scopus): 1