Öğr.Gör.Dr. HÜRVET SARIKAYA

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: +90 352 437 4937 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

I. **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 Manipulasyonda 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. **Iki 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 Iş 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 Manipülatörlerde 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