

Öğr.Gör.Dr. HÜRRET SARIKAYA

Kişisel Bilgiler

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

E-posta: sarikaya@erciyes.edu.tr

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

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

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

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

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 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- II. **Düzlemsel Ortak Robotik Manipulasyonda Yörünge İzlemede Robust Kontrol Uygulaması**
SARIKAYA H., UZMAY İ., BURKAN R.
Erciyes Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.19, 2003 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- 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 Üniversite Dergisi)
- IV. **The Effect of Manipulator Dynamics on Force Control Parameters**

SARIKAYA H., UZMAY I.

Ç.Ü. J.Fac.of Eng and Arc, cilt.11, ss.199-209, 1996 (Hakemli Üniversite Dergisi)

V. **Optimal Structural Features Of Composite Flywheels**

UZMAY I., ÇAĞLIÖZ I., SARIKAYA H.

J.Fac.of Eng and Arc., cilt.8, no.1, ss.69-76, 1993 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

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, ss.989-997, 1990 (Hakemli Üniversite Dergisi)

VII. **Endüstriyel Otomasyon ve Enerji Tasarrufu**

UZMAY I., SU Ş., SARIKAYA H.

Erciyes Üniversitesi Fen Bil.Enst. Dergisi, cilt.5, ss.823-830, 1989 (Hakemli Üniversite Dergisi)

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 Manipulatörlerin 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 Manipülasyonda Konum Kontrolü**

SARIKAYA H., UZMAY I.

8. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Elazığ, Türkiye, 17 - 19 Eylül 1997, ss.239-249

IV. **Ortak Robotik Manipülasyonda Konum Kontrolü**

SARIKAYA H., UZMAY İ.

8. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Elazığ, Türkiye, 17 - 19 Eylül 1997

V. **Ortak Manipülasyon Modellemesinde Reysa'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 Manipülasyonu**

SARIKAYA H., UZMAY İ.

7. Uluslararası Mak. Tas. ve İm. Kong., Ankara, Türkiye, 11 - 13 Eylül 1996

VII. **İki serbestlikli Düzlemsel Manipulatörlerin Ortak Manipülasyonu**

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

Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):20

h-indeksi (WOS):1