

Dr. Öğr. Üyesi SERTAÇ SAVAŞ

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 352 207 6666](tel:+903522076666) Dahili: 32952

Fax Telefonu: [+90 352 437 5784](tel:+903524375784)

E-posta: sertacsavas@erciyes.edu.tr

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

Posta Adresi: Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü,
38039 Melikgazi/KAYSERİ



Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: [pyIP1BMAAAAJ](https://scholar.google.com/citations?user=pyIP1BMAAAAJ)

ORCID: [0000-0001-8096-1140](https://orcid.org/0000-0001-8096-1140)

Publons / Web Of Science ResearcherID: [ABF-7362-2020](https://publons.com/author/1848484/ABF-7362-2020)

ScopusID: [36905213800](https://scopus.com/authid/detail.url?authorID=36905213800)

Yoksis Araştırmacı ID: 202036

Eğitim Bilgileri

Doktora, Erciyes Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği, Türkiye 2010 - 2019

Yüksek Lisans, Erciyes Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği, Türkiye 2007 - 2010

Lisans Çift Anadal, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Elektronik Mühendisliği, Türkiye 2004 - 2007

Lisans, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği, Türkiye 2003 - 2007

Yabancı Diller

Almanca, A1 Başlangıç

İngilizce, C1 İleri

Sertifika, Kurs ve Eğitimler

Eğitim Yönetimi ve Planlama, Kinematik Sentez Kış Okulu, Erciyes Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Makina Mühendisliği Bölümü, 2014

Bilişim, LabVIEW Core II Certificate of Training, National Instruments Corporation, 2012

Bilişim, LabVIEW Core I Certificate of Training, National Instruments Corporation, 2012

Bilişim, KUKA Basic Robot Programming Sertifikası (KRC V4.1.x, 5.1..5.4), KUKA Aktiengesellschaft, 2008

Bilişim, KUKA Advanced Robot Programming Sertifikası (KRC V4.1.x, 5.1..5.4), KUKA Aktiengesellschaft, 2008

Yaptığı Tezler

Doktora, Görme Engelliler için Mobil Robot Tasarımı, Yörünge Planlaması ve Kontrolü, Erciyes Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, 2019

Yüksek Lisans, Yapay Sinir Ağları Kullanarak Deneysel Bir Mobil Robotun Yörünge Analizi ve Kontrolü, Erciyes Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Mekatronik Mühendisliği, 2010

Araştırma Alanları

Makina Mühendisliği, Makina Teorisi ve Dinamiği, Robotik, Mekatronik, Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Dr. Öğr. Üyesi, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği, 2021 - Devam Ediyor

Araştırma Görevlisi Dr., Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği, 2019 - 2021

Araştırma Görevlisi, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği, 2007 - 2019

Akademik İdari Deneyim

Bölüm Başkan Yardımcısı, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği, 2022 - Devam Ediyor

Erciyes Üniversitesi, 2022 - Devam Ediyor

Erasmus Programı Bölüm Koordinatörü, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği, 2020 -

Devam Ediyor

Bölüm Mezuniyet Komisyonu Üyesi, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği, 2013 - Devam

Ediyor

Mevlana Değişim Programı Bölüm Temsilcisi, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği, 2013

- Devam Ediyor

Bölüm Web Sitesi Yöneticisi, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği, 2007 - 2021

Özürü Öğrenciler Komisyonu Fakülte Temsilcisi, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, 2009 - 2010

Mekatronik Kulübü Danışmanı, Erciyes Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, 2007 - 2008

Verdiği Dersler

Tez Danışmanlığı 2, Yüksek Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022

Olasılık ve İstatistik (İÖ), Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

Olasılık ve İstatistik (NÖ), Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

Tez Çalışması 2, Yüksek Lisans, 2022 - 2023

Uzmanlık Alan Dersi 1, Yüksek Lisans, 2022 - 2023

Tez Çalışması 1, Yüksek Lisans, 2022 - 2023

Robotik (NÖ), Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

Uzmanlık Alan Dersi 2, Yüksek Lisans, 2022 - 2023

Seminer, Yüksek Lisans, 2022 - 2023

Mekatronik Tasarım ve Uygulamaları - I (İÖ), Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2019 - 2020

Robotik (İÖ), Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

Makine Teorisi (İÖ), Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022

Endüstriyel Otomasyon (İÖ), Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021

Temel Elektrik Devre Laboratuvarı (NÖ), Lisans, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

Tez Danışmanlığı 1, Yüksek Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022

Endüstriyel Otomasyon (NÖ), Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021

Makine Teorisi (NÖ), Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021

Bitirme Ödevi (NÖ), Lisans, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

Temel Elektrik Devre Laboratuvarı (İÖ), Lisans, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

Mekatronik Tasarım ve Uygulamaları - I (NÖ), Lisans, 2020 - 2021, 2019 - 2020
Mekatronik Laboratuvarı-1 (NÖ), Lisans, 2021 - 2022, 2020 - 2021
Mekatronik Tasarım ve Uygulamaları - II (İÖ), Lisans, 2020 - 2021
Mekatronik Laboratuvarı-1 (İÖ), Lisans, 2021 - 2022, 2020 - 2021
Grafik Programlama ve Mühendislik Uygulamaları (NÖ), Lisans, 2020 - 2021
Bitirme Ödevi (İÖ), Lisans, 2020 - 2021
Mekatronik Tasarım ve Uygulamaları - II (NÖ), Lisans, 2020 - 2021

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. Fault detection on robot manipulators using artificial neural networks

ESKİ I., Erkaya S., SAVAŞ S., YILDIRIM Ş.

ROBOTICS AND COMPUTER-INTEGRATED MANUFACTURING, cilt.27, sa.1, ss.115-123, 2011 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. Tuning PID controller parameters of the DC motor with PSO algorithm

Yıldırım S., BİNGÖL M. S., SAVAŞ S.

International Review of Applied Sciences and Engineering, 2024 (Scopus)

II. DESIGN OF INTELLIGENT CRUISE CONTROLLER OF MOTOR VEHICLES

YILDIRIM Ş., BİNGÖL M. S., SAVAŞ S.

International Journal of Mechatronics and Applied Mechanics, cilt.2023, sa.13, ss.193-197, 2023 (Scopus)

III. Design of a mobile robot to work in hospitals and trajectory planning using proposed neural networks predictors

YILDIRIM Ş., SAVAŞ S.

International Journal of Mechatronics and Applied Mechanics, cilt.1, sa.9, ss.159-167, 2021 (Scopus)

IV. Control of Quarter Car Model by Co-Simulation with Adams and Matlab

GÜL M., SAVAŞ S., ERGİN Ö. F.

International Journal for Research in Applied Science and Engineering Technology, cilt.6, ss.207-216, 2018 (Hakemli Dergi)

V. A New Fully Automated System Design for Evaluation of Standardized and Reproducible Data in Intraoral Photography of Gingiva

YILDIRIM Ş., GÜRGAN C. A., SARI M. Y., ESİM E., SAVAŞ S., TEMEL T.

International Journal of Advance Computational Engineering and Networking (IJACEN), cilt.3, ss.101-105, 2015 (Hakemli Dergi)

VI. Trajectory control of a mobile robot using neural network for frail blind persons

YILDIRIM Ş., SAVAŞ S.

International Review of Applied Sciences and Engineering, cilt.4, ss.27-34, 2013 (Scopus)

VII. PID Denetim Organı Kullanarak Uçaklarda Kalkış ve İniş Halinde Yunuslama (Pitch) Açısı Kontrolü

YILDIRIM Ş., SAVAŞ S.

Erciyes Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.25, sa.1, ss.287-301, 2009 (Hakemli Dergi)

Kitap & Kitap Bölümleri

I. A Proposed Trajectory Planning Algorithm for Mobile Robot Navigation Based on A* Algorithm

Yıldırım Ş., Savaş S.

Handbook of Research on Advanced Mechatronic Systems and Intelligent Robotics, Maki K. Habib, Editör, IGI GLOBAL, Cairo, ss.361-376, 2019

II. Tracking Control of a Nonholonomic Mobile Robot Using Neural Network

Yıldırım Ş., Savaş S.

Handbook of Research on Advancements in Robotics and Mechatronics, Habib Maki K., Editör, IGI Global, Cairo, ss.631-661, 2015

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Hastanelerde Çalışacak Mobil Robot Tasarımı ve Önerilen Yapay Sinir Ağı Tahmincisi ile Yörünge Planlaması**
Yıldırım Ş., Savaş S., Bingöl M. S., Kırnab A.
20. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu (UMTS 2021), Diyarbakır, Türkiye, 15 - 17 Eylül 2021, ss.214-223
- II. **Mobil Robot Kontrolör Tasarımı ve Kazanç Değerlerinin Yapay Sinir Ağı Tahmincisi ile Belirlenmesi**
Yıldırım Ş., Savaş S., Kırnab A., Bingöl M. S.
20. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu (UMTS 2021), Diyarbakır, Türkiye, 15 - 17 Eylül 2021, ss.206-213
- III. **Tel Erozyon Tezgâh Yatağında Meydana Gelen Kuvvetlerin Yapay Sinir Ağları ile Analizi**
Yıldırım Ş., Bingöl M. S., Savaş S., Kırnab A., Ayne M.
20. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu (UMTS 2021), Diyarbakır, Türkiye, 15 - 17 Eylül 2021, ss.224-230
- IV. **Design of a Mobile Robot to Work in Hospitals and Trajectory Planning Using Proposed Neural Networks Predictors**
YILDIRIM Ş., SAVAŞ S.
THE FIRST INTERNATIONAL CONFERENCE ON RELIABLE SYSTEMS ENGINEERING, Romanya, 09 Eylül 2021
- V. **Controller Gain Tuning of a Nonholonomic Mobile Robot via Neural Network Predictor**
Yıldırım Ş., Savaş S., Andruskene J.
The 25th International Conference ELECTRONICS 2021, Kaunas, Litvanya, 14 - 16 Haziran 2021, ss.1-6
- VI. **Control of Quarter Car Model by Co-Simulation with Adams and Matlab**
GÜL M., ERGİN Ö. F., UZMAY İ., SAVAŞ S.
3rd Internatioal Conference on Advances In Mechanical Engineering, İstanbul, Türkiye, 19 - 21 Aralık 2017
- VII. **Designing and Trajectory Performing of a Mobile Robot That Service to the Patients in Hospitals**
YILDIRIM Ş., SAVAŞ S.
Electrical Engineering and Mechatronics Conference EEMC'17, Debrecen, Macaristan, 9 - 11 Mart 2017, ss.1-10
- VIII. **A New Fully Automated System Design for Evaluation of Standardized and Reproducible Data in Intraoral Photography of Gingiva**
YILDIRIM Ş., GÜRGAN C. A., SARI M. Y., ESİM E., SAVAŞ S., TEMEL T.
International Conference on Medical and Health, Barcelona, İspanya, 1 - 02 Ağustos 2015, ss.72-76
- IX. **Trajectory control of a mobile robot using neural network for frail blind persons**
YILDIRIM Ş., SAVAŞ S.
18th Building Services, Mechanical and Building Industry Days, Debrecen, Macaristan, 11 - 12 Ekim 2012, ss.6-18
- X. **Yapay Sinir Ağları Kullanarak Robot Manipülörlerinde Hata Tespiti**
YILDIRIM Ş., SAVAŞ S., ERKAYA S., ESKİ İ.
15. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu (UMTS 2011), Niğde, Türkiye, 1 - 04 Haziran 2011, ss.325-333
- XI. **Yapay Sinir Ağları Kullanarak Deneysel Bir Mobil Robotun Yörünge Analizi ve Kontrolü**
YILDIRIM Ş., SAVAŞ S.
15. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu (UMTS 2011), Niğde, Türkiye, 1 - 04 Haziran 2011, ss.353-362
- XII. **Vibration Analysis of an Experimental Robot Manipulator Using Neural Network**
ESKİ İ., ERKAYA S., SAVAŞ S., YILDIRIM Ş.
15th Building Services, Mechanical and Building Industry Days, Debrecen, Macaristan, 15 - 16 Ekim 2009, ss.175-185
- XIII. **PID Denetim Organı Kullanarak Uçaklarda Kalkış ve İniş Halinde Yunuslama (Pitch) Açısı Kontrolü**
YILDIRIM Ş., SAVAŞ S.
HaSem'xx08 Kayseri VII. Havacılık Sempozyumu, Niğde, Türkiye, 15 - 16 Mayıs 2008, ss.276-281

Desteklenen Projeler

YILDIRIM Ş., SAVAŞ S., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Görme Engelliler için Mobil Robot Tasarımı, Yörünge Planlaması ve Kontrolü, 2012 - 2019

GÜRGAN C. A., YILDIRIM Ş., ESİM E., TEMEL T., SAVAŞ S., SARI M. Y., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Dişeti Morfometrik Değerlendirmelerinde Bilgisayar Destekli Standardize Dijital Fotografik Görüntüleme Yönteminin Güvenilirlik ve Tutarlılığının Değerlendirilmesi için PLC Kontrollü Tam Otomasyonlu Sistem Tasarımı ve Gerçekleştirilmesi, 2015 - 2017

YILDIRIM Ş., ŞENEL S., KANAAN M., ERKAYA S., SAVAŞ S., YAMAÇLI S., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Hastane Ortamında Hastalara Yardımcı Olacak Bir Mobil Robotun (HAYAMOR) Tasarlanması ve Gerçekleştirilmesi, 2013 - 2016

Bilimsel Hakemlikler

INTELLIGENT SERVICE ROBOTICS, SCI Kapsamındaki Dergi, Aralık 2022

Fırat Üniversitesi Fen ve Mühendislik Bilimleri Dergisi, Hakemli Bilimsel Dergi, Aralık 2022

Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, BAP Diğer, Sivas Bilim Ve Teknoloji Üniversitesi, Türkiye, Nisan 2022

Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, BAP Y.Lisans, Erciyes Üniversitesi, Türkiye, Mart 2022

GAZI UNIVERSITY JOURNAL OF SCIENCE, Hakemli Bilimsel Dergi, Nisan 2021

Handbook of Research on Advanced Mechatronic Systems and Intelligent Robotics, Tanınmış Yayınevleri tarafından basılan bilimsel/mesleki kitapta bölüm, Mayıs 2019

Metrikler

Yayın: 27

Atıf (WoS): 56

Atıf (Scopus): 71

H-İndeks (WoS): 2

H-İndeks (Scopus): 1

Kongre ve Sempozyum Katılımı Faaliyetleri

20. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu (UMTS 2021), Katılımcı, Diyarbakır, Türkiye, 2021

The 25th International Conference ELECTRONICS 2021, Katılımcı, Kaunas, Litvanya, 2021

Metalik Fikirler 4. Ar-Ge Proje Pazarı, Katılımcı, İstanbul, Türkiye, 2014

Proje Park'14 6. Ar-Ge Proje Pazarı, Katılımcı, Kayseri, Türkiye, 2014

15. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Katılımcı, Niğde, Türkiye, 2011

Mekatronik Atölye Çalışması, Katılımcı, İstanbul, Türkiye, 2009

HaSeM'08 Kayseri VII. Havacılık Sempozyumu, Katılımcı, Kayseri, Türkiye, 2008

Ödüller

SAVAŞ S., Makine Mühendisliği Bölümü, Bölüm 2.ligi, Erciyes Üniversite Mühendislik Fakültesi, Haziran 2007

SAVAŞ S., Elektrik ve Elektronik Mühendisliği Bölümü, Bölüm 3.lüğü, Erciyes Üniversite Mühendislik Fakültesi, Haziran 2007