

Prof.Dr. ARİF ANKARALI



Kişisel Bilgiler

E-posta: aankarali@ybu.edu.tr

Web: <https://avesis.aybu.edu.tr/aankarali>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0002-6559-4394

Yoksis Araştırmacı ID: 27746



Eğitim Bilgileri

Doktora, İstanbul Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Uçak Mühendisliği Anabilim Dalı, Türkiye 1992 - 1997

Yüksek Lisans, Selçuk Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (YI) (Tezli), Türkiye 1988 - 1991

Lisans, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1982 - 1988

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Yaptığı Tezler

Doktora, Elastik şaft ve kola sahip bir manipülatörün dinamik modeli, İstanbul Teknik Üniversitesi, Uçak Ve Uzay Bilimleri Fakültesi, Uçak Mühendisliği Bölümü, 1997

Yüksek Lisans, Charpy cihazı dizaynı imalatı ve 4718 çeliğinin geçiş sıcaklığının belirlenmesi, Selçuk Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (YI) (Tezli), 1991

Araştırma Alanları

Makina Mühendisliği, Havacılık ve Uzay Mühendisliği, Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Prof.Dr., Ankara Yıldırım Beyazıt Üniversitesi, Havacılık Ve Uzay Bilimleri Fakültesi, Havacılık Ve Uzay Mühendisliği Bölümü, 2020 - Devam Ediyor

Doç.Dr., Ankara Yıldırım Beyazıt Üniversitesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Fakültesi, Makine Mühendisliği, 2015 - 2020

Doç.Dr., Karabük Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Anabilim Dalı, 2014 - 2015

Yrd.Doç.Dr., Karabük Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2013 - 2015

Yrd.Doç.Dr., Necmettin Erbakan Üniversitesi, Havacılık Ve Uzay Bilimleri Fakültesi, Uçak Mühendisliği Bölümü, 2012 - 2014

Yrd.Doç.Dr., University of South Florida, College Of Engineering, Electrical Engineering , 2012 - 2013
Yrd.Doç.Dr., The George Washington University, Seas, Mechanical And Aerospace Engineering, 2010 - 2011
Yrd.Doç.Dr., Selçuk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2000 - 2010
Araştırma Görevlisi, Selçuk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1997 - 2000
Araştırma Görevlisi, İstanbul Teknik Üniversitesi, Uçak Ve Uzay Bilimleri, Uçak Mühendisliği, 1992 - 1997
Araştırma Görevlisi, Selçuk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1988 - 1992

Akademik İdari Deneyim

Rektör Yardımcısı, Ankara Yıldırım Beyazıt Üniversitesi, Rektörlük Merkezi, 2022 - Devam Ediyor
Dekan, Ankara Yıldırım Beyazıt Üniversitesi, Şereflikoçhisar Uygulamalı Bilimler Fakültesi, 2022 - Devam Ediyor
Dekan, Ankara Yıldırım Beyazıt Üniversitesi, Mimarlık ve Güzel Sanatlar Fakültesi, 2021 - Devam Ediyor
Dekan Yardımcısı, Ankara Yıldırım Beyazıt Üniversitesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Fakültesi, 2016 - 2018
Bölüm Başkanı, Karabük Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Raylı Sistemler Programı, 2013 - 2015
Bölüm Başkanı, Necmettin Erbakan Üniversitesi, Havacılık Ve Uzay Bilimleri Fakültesi, Uçak Mühendisliği Bölümü, 2013 - 2013
Necmettin Erbakan Üniversitesi, Havacılık Ve Uzay Bilimleri Fakültesi, 2013 - 2013
Bölüm Başkan Yardımcısı, Selçuk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2001 - 2002

Verdiği Dersler

MCE 309 System Dynamics and Control, Lisans, 2017 - 2018
MCE 402 Graduation Project II, Yüksek Lisans, 2017 - 2018
MCE 206 Dynamics, Lisans, 2017 - 2018
MCE 534 Robot Dynamics and Control, Yüksek Lisans, 2017 - 2018
MCE 451 Robotics, Lisans, 2017 - 2018
MCE 470 Hydraulic and Pneumatic Automation, Lisans, 2017 - 2018
MCE 401 Graduation Project I, Lisans, 2017 - 2018
MCE 402 Graduation Project II, Lisans, 2017 - 2018

Yönetilen Tezler

Ankaralı A., SATELLITE ATTITUDE CONTROL BY USING REACTION WHEELS WITH LQR CONTROL METHOD, Yüksek Lisans, M.ATAKAN(Öğrenci), 2022
Ankaralı A., System identification modelling and control of the fin actuation system, Yüksek Lisans, İ.ÖZÇİÇEK(Öğrenci), 2022
Ankaralı A., DESIGN AND CONTROL OF RADOME TRANSMISSIVITY MEASUREMENT TEST SYSTEM, Yüksek Lisans, G.ŞİRİN(Öğrenci), 2022
Ankaralı A., Satellite attitude control: Feedback quaternion PD controller design with fuzzy gain scheduling and an experimental case study on one axis control, Yüksek Lisans, R.YEŞİLAY(Öğrenci), 2021
Ankaralı A., Adaptive trajectory tracking control of a 6R serial manipulator, Yüksek Lisans, O.FAİK(Öğrenci), 2019
Ankaralı A., Multidisciplinary optimization for outer geometry of air-to-air missile, Yüksek Lisans, F.KARAMAN(Öğrenci), 2017
Ankaralı A., Puma tipi bir manipulatörün kontrolü, Yüksek Lisans, M.ALİ(Öğrenci), 2007
Ankaralı A., Scara tip bir robotun yörünge kontrolünde pid kontrol uygulaması, Yüksek Lisans, Y.ŞAHİN(Öğrenci), 2006
Ankaralı A., Scara tipi bir robotun tasarımı ve animasyonu, Yüksek Lisans, Ç.SAYGILI(Öğrenci), 2006
Ankaralı A., 4+1 serbestlik dereceli PUMA tipi bir robotun dinamik analizi, Yüksek Lisans, Y.ÇUHA(Öğrenci), 2002

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Fuzzy logic velocity control of a biped robot locomotion and simulation**
Ankaralı A.
International Journal of Advanced Robotic Systems, cilt.9, 2012 (SCI-Expanded)
- II. **Response spectrum of a coupled flexible shaft-flexible beam system for cycloidal input motion**
Ankaralı A., Mecitoğlu Z., Diken H.
Mechanism and Machine Theory, cilt.47, sa.1, ss.89-102, 2012 (SCI-Expanded)
- III. **Vibration control of a servomotor-driven coupled elastic shaft-elastic beam system**
Diken H., Ankaralı A.
Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part C: Journal of Mechanical Engineering Science, cilt.218, sa.10, ss.1115-1124, 2004 (SCI-Expanded)
- IV. **Mathematical modeling and simulation of a flexible shaft-flexible link system with end mass**
Ankaralı A., Kalyoncu M., Botsali F. M., Şişman T.
Mathematical and Computer Modelling of Dynamical Systems, cilt.10, ss.187-200, 2004 (SCI-Expanded)
- V. **Vibration control of an elastic manipulator link**
Ankaralı A., Diken H.
Journal of Sound and Vibration, cilt.204, sa.1, ss.162-170, 1997 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Zaman gecikmeli kontrolcü sinyalleri bozucu etkilere maruz kalan bir DC servomotorun geribeslemeli kontrolü.**
ANKARALI A., ARSLAN H., Diken H.
SAÜ Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.21, sa.4, ss.576-583, 2017 (Hakemli Dergi)
- II. **ANFIS Inverse Kinematics and Hybrid Control of a Human Leg Gait Model**
ANKARALI A., ÇİLLİ M.
Academic Platform Journal of Engineering and Science, cilt.1, sa.2, ss.34-49, 2013 (Hakemli Dergi)
- III. **Mathematical Modelling Of A Flexible Shaft Link System By Hamilton s Principle**
ANKARALI A., KALYONCU M., BOTSALI F. M.
S.Ü. Müh.-Mim. Fak. Derg., cilt.17, sa.2, ss.85-89, 2002 (Hakemli Dergi)
- IV. **Kırılmanın Kontrolünde Geçiş Sıcaklığı Yaklaşımı ve 4718 Malzemesinin Geçiş Sıcaklığının İncelenmesi**
Gezici R., ÇETİN R., ANKARALI A.
Marmara Üniversitesi Fen Bilimleri Dergisi, cilt.8, sa.1, ss.193-201, 1994 (Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Design and Control of Single Axis Attitude Control System**
Afşar M. A., Ankaralı A., Yeşilay R.
GLOBAL CONFERENCE on ENGINEERING RESEARCH-GLOBECER'21, Balıkesir, Türkiye, 2 - 05 Haziran 2021, ss.567-577
- II. **A Review Paper: The Dynamics, Kinematics, Design and Control Of Satellite Simulators With Spherical Air Bearing**
Yeşilay R., Ankaralı A., Afşar M. A.
GLOBAL CONFERENCE on ENGINEERING RESEARCH - GLOBECER'21, Balıkesir, Türkiye, 2 - 05 Haziran 2021, ss.591-608
- III. **Inverse Kinematic Analysis of IRB120 Robot Arm**
SEVEN O. F., ANKARALI A.

ISAS 2019 3rd International Symposium on Innovative Approaches in Scientific Studies, 19 - 21 Nisan 2019

- IV. **TUNING PID CONTROLLER USING GENETIC ALGORITHM AND PARTICLE SWARM OPTIMIZATION ALGORITHM FOR SINGLE PROPELLER PENDULUM**
GÜNEL O., ANKARALI A.
3rd INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING ISTANBUL 2017, 19 - 21 Aralık 2017
- V. **Outer Geometry Optimization of an Air-to-Air Missile**
KARAMAN F., ANKARALI A.
5th International Symposium on Innovative Technologies in Engineering and Science, Baku, Azerbaycan, 29 - 30 Ekim 2017, ss.1530-1539
- VI. **Camera Captured Data Control of a Robot for Disabled People**
ANKARALI A., ÇİLLİ M.
ISITES 2017, Baku, Azerbaycan, 29 Eylül - 01 Ekim 2017
- VII. **PID Position Control System Design for 2 DOF Propeller Pendulum Actuated by Four Motors**
GÜNEL O., ANKARALI A.
5th International Symposium on Innovative Technologies in Engineering and Science, Baku, Azerbaycan, 29 - 30 Eylül 2017
- VIII. **Active Control of A Quarter car Model Suspension System with Sliding Mode and Pid Control Approaches**
BİÇER O., ANKARALI A.
4th International Symposium on Innovative Technologies in Engineering and Science, 3 - 05 Ekim 2016
- IX. **Feedback Control of a DC Servomotor with Time Delays Subjected to Disturbance Signals**
ANKARALI A., ARSLAN H., DİKEN H.
4th International Symposium on Innovative Technologies in Engineering and Science, Antalya, Türkiye, 3 - 05 Ekim 2016
- X. **Modeling of Basic Propeller Thrust Test System and Thrust Control Using PID method**
GÜNEL O., ANKARALI A.
<http://www.isites.info/PastConferences/ISITES2016/>, 3 - 05 Ekim 2016
- XI. **Fren Sistemi İçeren Bir Hidromotorun Modellenmesi ve PID Kontrolü**
ÖZALP A. F., ANKARALI A., POLAT R.
Uluslararası Katılımlı 17. Makina Teorisi Sempozyumu, İzmir, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, cilt.1, ss.462-467
- XII. **5 Serbestlik Dereceli Robot Kolunun Kinematik Hesaplamaları ve PID ile Yörünge Kontrolü**
PEHLİVAN F., ANKARALI A.
Uluslararası Katılımlı 17. Makina Teorisi Sempozyumu, İzmir, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, cilt.1, ss.367-373
- XIII. **DC Servomotorların Kablosuz Zaman Gecikmeli Kontrolünde Smith Prediktör Uygulaması**
ANKARALI A., ARSLAN H.
UMTS 2013, 16. ULUSAL MAKİNA TEORİSİ SEMPOZYUMU, Türkiye, 12 - 13 Eylül 2013, cilt.1, ss.618-623
- XIV. **ANFIS Inverse Kinematics and Hybrid Control of a Human Leg Gait Model**
ANKARALI A.
ISITES 2013, 1st International Symposium on Innovative Technologies in Engineering and Science, 7 - 09 Haziran 2013, cilt.1, ss.229-246
- XV. **ANFIS inverse kinematics and precise trajectory tracking of a dual arm robot**
ANKARALI A.
International Conference on Modelling, Simulation and Visualization Methods, Las Vegas, Amerika Birleşik Devletleri, 31 Ocak - 02 Şubat 2012, cilt.1, ss.270-274
- XVI. **Trajectory planning and adaptive neural network based interval type 2 fuzzy logic controller design of 3 DOF robot**
ŞAHİN Y., TINKİR M., ANKARALI A.
3rd International Conference on Computer Research and Development (ICCRD), 2011, 11 - 13 Mart 2011, cilt.1, ss.114-119
- XVII. **Neuro Fuzzy trajectory control of a scara robot**

ŞAHİN Y., TINKİR M., ANKARALI A.

The 2nd International Conference on Computer and Automation Engineering (ICCAE), 2010, 11 - 13 Mart 2011, cilt.1, ss.298-302

XVIII. Düzlemsel mekanizmalarda ani invaryantların geometrik olarak hesaplanması

KAVLAK K., ANKARALI A., ŞAKA Z.

UMTS 2009, 14. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Güzelyurt, Kıbrıs (Kkct), 2 - 04 Temmuz 2009, cilt.1, ss.353-360

XIX. Trajectory planning of a PUMA type robot

DURAN M. A., ANKARALI A.

AMSE International Conference on Modeling and Simulation, Konya, Türkiye, 28 - 30 Ağustos 2006, cilt.1, ss.451-456

XX. Dynamic Modeling Of A Flexible Shaft Link System With End Mass

KALYONCU M., ANKARALI A., BOTSALI F. M.

ESDA 2002, 6th Biennial Conference on Engineering System and Analysis, July 8-11, 2002, ITU, İstanbul, İstanbul, Türkiye, 8 - 11 Temmuz 2002, cilt.1, ss.1-8

XXI. Esnek Mile Bağlı Tek Kollu Esnek Manipülatörün Dinamik Analizi II Bölüm Hareket Denklemlerinin Çözümü

ANKARALI A., KALYONCU M., BOTSALI F. M.

UMTS2001, Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Konya, Türkiye, 20 - 22 Eylül 2001, cilt.1, ss.394-399

XXII. Esnek Mile Bağlı Tek Kollu Esnek Manipülatörün Dinamik Analizi I Bölüm Hareket Denklemlerinin Elde Edilmesi

ANKARALI A., KALYONCU M., BOTSALI F. M.

UMTS2001, Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Konya, Türkiye, 20 - 22 Eylül 1995, cilt.1, ss.400-408

XXIII. PLC ve Pnömatik Kontrollü Tam Otomatik Kenar Bantlama Makinası Dizaynı

ANKARALI A.

MDM99, 4th Uluslararası Mekatronik Tasarım ve Modelleme Çalışma Toplantısı, ODTÜ, Ankara, Ankara, Türkiye, 1 - 03 Eylül 1999, cilt.1, ss.123-133

XXIV. Alternative Automotive Fuels and Chatalytic Converters for Reducing the Pollution of Exhaust Emissions on Environment

ANKARALI A., KÖSE F.

1st International Workshop on Environmental Quality and Environmental Engineering in the Middle East Region, Environmental Engineering Department, Selçuk University, Konya, Konya, Türkiye, 5 - 07 Ekim 1998, cilt.1, ss.97-105

XXV. Vibration Control Of An Elastic Shaft And Elastic Link Manipulator

ANKARALI A., MECİTOĞLU Z., DİKEN H.

SES98, The 35th Annual Technical Meeting of the Society of Engineering Science, Washington State University, Pullman, Washington, U.S.A., Washington, Kiribati, 27 - 30 Eylül 1998

XXVI. The Effect of the Dimensions on the Vibration Control of an Elastic Shaft and Elastic Link Manipulator

ANKARALI A., MECİTOĞLU Z., Diken H.

UMTIK98, International Machine Design and Production Conference, ODTÜ, Ankara, Ankara, Türkiye, 9 - 11 Eylül 1998, cilt.1, ss.137-148

XXVII. Elastik Şaft Disk Sistemi Konum Kontrolünde Titreşim Analizi

ANKARALI A., DİKEN H.

1. Sistem Mühendisliği ve Savunma Uygulamaları Sempozyumu , Kara Harp Okulu, Ankara, Türkiye, 12 - 13 Ekim 1995, cilt.1, ss.579-585

XXVIII. Esnek uzuvlu bir manipülatörün dinamik modellenmesi

ANKARALI A., DİKEN H.

7. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Türkiye, 20 - 22 Eylül 1995, cilt.1, ss.377-386

Desteklenen Projeler

ANKARALI A., AFŞAR M. A., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Laboratuvar tipi uydu yönelme kontrol sistemi tasarımı, üretimi ve kontrolü, 2019 - 2023

ANKARALI A., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Robotik ve Kontrol Laboratuvar Alt Yapı, 2017 - 2017

ANKARALI A., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, ISITES2016 4TH INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON INNOVATIVE TECHNOLOGIES IN ENGINEERING AND SCIENCE, 2016 - 2017

ANKARALI A., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Robotik Laboratuvarı Alt Yapı, 2016 - 2017

Metrikler

Yayın: 37

Atıf (Scopus): 54

H-İndeks (Scopus): 4