

## Prof.Dr. ARIF ANKARALI

### Kişisel Bilgiler

E-posta: [aankarali@ybu.edu.tr](mailto:aankarali@ybu.edu.tr)

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

### Eğitim Bilgileri

Doktora, İstanbul Teknik Üniversitesi, Uçak Ve Uzay Bilimleri Fakültesi, Uçak Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1992 - 1997  
Yüksek Lisans, Selçuk Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (YL) (Tezli), Türkiye 1988 - 1991  
Lisans, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, 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 (YL) (Tezli), 1991

### Araştırma Alanları

Mühendislik ve Teknoloji

### Akademik Unvanlar / Görevler

Doç.Dr., Yıldırım Beyazıt Üniversitesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2015 - Devam Ediyor  
Yrd.Doç.Dr., Karabük Üniversitesi, Hemşirelik, 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., Selçuk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2011 - 2012  
Araştırma Görevlisi, Selçuk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1997 - 2012  
Araştırma Görevlisi, İstanbul Teknik Üniversitesi, Uçak Ve Uzay Bilimleri Fakültesi, Uçak Mühendisliği Bölümü, 1992 - 2012  
Araştırma Görevlisi, Selçuk Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1988 - 2012  
Yrd.Doç.Dr., The George Washington University, Seas, Mechanical And Aerospace Engineering, 2010 - 2011

## AKADEMİK İDARI DENEYİM

Yıldırım Beyazıt Üniversitesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Fakültesi, 2016 - 2018

Bölüm Başkanı, Karabük Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Raylı Sistemler Mühendisliği, 2013 - 2015

Necmettin Erbakan Üniversitesi, Havacılık Ve Uzay Bilimleri Fakültesi, Uçak Mühendisliği Bölümü, 2013 - 2013

Necmettin Erbakan Üniversitesi, Havacılık Ve Uzay Bilimleri Fakültesi, 2013 - 2013

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

## 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 İndekslerine Giren Dergi)
- 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 İndekslerine Giren Dergi)
- 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 İndekslerine Giren Dergi)
- 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 İndekslerine Giren Dergi)
- 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 İndekslerine Giren Dergi)

## 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 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- 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 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- 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 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

**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 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

## **Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar**

- I. **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
- II. **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
- III. **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
- IV. **Camera Captured Data Control of a Robot for Disabled People**  
ANKARALI A., ÇİLLİ M.  
ISITES 2017, Baku, Azerbaycan, 29 Eylül - 01 Ekim 2017
- V. **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
- VI. **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
- VII. **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
- VIII. **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
- IX. **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
- X. **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
- XI. **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
- XII. **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

- XIII. **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
- XIV. **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
- XV. **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
- XVI. **Düzlemsel mekanizmalarda ani invaryantların geometrik olarak hesaplanması**  
KAVLAK K., ANKARALI A., ŞAKA Z.  
UMTS 2009, 14. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Güzelyurt, Kıbrıs (Kktc), 2 - 04 Temmuz 2009, cilt.1, ss.353-360
- XVII. **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
- XVIII. **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
- XIX. **Esnek Mile Bağlı Tek Kollu Esnek Manipülâtörün 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
- XX. **Esnek Mile Bağlı Tek Kollu Esnek Manipülâtörün 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
- XXI. **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
- XXII. **Alternative Automotive Fuels and Catalytic 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
- XXIII. **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
- XXIV. **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

**XXV. 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

**XXVI. 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 - Devam Ediyor

ANKARALI A., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Robotik ve Kontrol Laboratuvarı 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