

Dr. Öğr. Üyesi Kutluk Bilge Arıkan

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 312 585 0236](tel:+903125850236)

E-posta: kutluk.arikan@tedu.edu.tr

Web: <https://avesis.tedu.edu.tr/kutluk.arikan>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0003-2093-1577

Yoksis Araştırmacı ID: 109760

Biyografi

Dr. Kutluk Bilge Arıkan, lisans, yüksek lisans ve doktora derecelerini Orta Doğu Teknik Üniversitesi Makina Mühendisliği Bölümünden sırasıyla 1997, 2000 ve 2008 yıllarında almıştır. 1997-2003 yılları arasında aynı bölümde araştırma görevlisi olarak çalışmıştır. 2003-2017 yılları arasında Atılım Üniversitesi Mekatronik Mühendisliği Bölümünde görev yapmıştır. 2017 Eylül ayından itibaren TED Üniversitesi Makina Mühendisliği Bölümünde öğretim üyesi olarak göreve başlayan Çeşitli TÜBİTAK Projelerinde yürütücü ve araştırmacı olarak yer almıştır. Otomotiv ve robotik alanında pek çok sanayi projesinde de danışman olarak hizmet vermiştir.

Akademik Unvanlar / Görevler

Dr. Öğr. Üyesi, TED Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2017 - Devam Ediyor
Atılım Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü, 2008 - 2017
Öğretim Görevlisi, Atılım Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü, 2003 - 2008
Araştırma Görevlisi, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1997 - 2003

Akademik İdari Deneyim

Bölüm Tanıtım ve Mezunlarla İlişkiler Komisyonu Üyesi, TED Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2022 - Devam Ediyor
Program Akreditasyonu-Özdeğerlendirme Komisyonu Üyesi, TED Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2020 - Devam Ediyor
İnsan Araştırmaları Etik Kurulu, 2020 - 2023
Mekatronik Mühendisliği Yüksek Lisans Programı Anabilim Dalı Başkanı, 2018 - 2021

Verdiği Dersler

Dinamik, Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2019 - 2020
Mekatronik, Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018
Dinamik Sistemlerin Modellenmesi ve Denetimi, Lisans, 2022 - 2023, 2020 - 2021, 2018 - 2019, 2017 - 2018
Yüksek Lisans Tezi I, Yüksek Lisans, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020
Modern Kontrol Mühendisliği, Yüksek Lisans, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020, 2018 - 2019
Yüksek Lisans Tezi II, Yüksek Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020
Yüksek Lisans Tezi I, Yüksek Lisans, 2021 - 2022

Yüksek Lisans Tezi II, Yüksek Lisans, 2022 - 2023

Ölçme ve Ölçme Düzenekleri, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018

Kara Taşıtlarının Dinamiği ve Kontrolü, Lisans, 2021 - 2022

Mekatronik Sistemler, Yüksek Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021

Teze Hazırlık Semineri, Yüksek Lisans, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

Mühendislikte Sayısal Yöntemler, Lisans, 2021 - 2022

Bitirme Projesi, Lisans, 2020 - 2021, 2018 - 2019, 2017 - 2018

Flying Robotics, Yüksek Lisans, 2020 - 2021, 2019 - 2020

Mekanik Titreşimler, Lisans, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018

Jüri Üyelikleri

Tez Savunma (Doktora), Tez Savunma (Doktora), Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Eylül, 2022

Tez Savunma (Yüksek Lisans), Tez Savunma (Yüksek Lisans), Gebze Teknik Üniversitesi, Ağustos, 2022

Tez Savunma (Yüksek Lisans), Tez Savunma (Yüksek Lisans), Hacettepe Üniversitesi, Ağustos, 2022

Tez Savunma (Doktora), Tez Savunma (Doktora), Hacettepe Üniversitesi, Haziran, 2022

Tez Savunma (Yüksek Lisans), Tez Savunma (Yüksek Lisans), Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Şubat, 2022

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayımlanan Makaleler

- I. **Performance assessment of tripping and drilling operations controllers on an experimental drilling rig prototype**
Nobahar A., Arıkan K. B., Özbek M. E., Naseri B.
Geoenergy Science and Engineering, cilt.226, 2023 (SCI-Expanded)
- II. **Modelling and controlling of drill string stick slip vibrations in an oil well drilling rig**
Noabahar Sadeghi A., Arıkan K. B., Özbek M. E.
Journal of Petroleum Science and Engineering, cilt.216, 2022 (SCI-Expanded)
- III. **Torsional model of the drill string, and real-time prediction of the bit rotational speed and the torque on bit, in an oil well drilling tower**
Sadeghi A. N., Arıkan K. B., Özbek M. E.
Journal of Petroleum Science and Engineering, cilt.195, 2020 (SCI-Expanded)
- IV. **Evaluation of the Disturbance Rejection Performance of an Aerial Manipulator**
Aydemir M., Arıkan K. B.
Journal of Intelligent and Robotic Systems: Theory and Applications, cilt.97, sa.3-4, ss.451-469, 2020 (SCI-Expanded)
- V. **Robust and adaptive control design of a drilling rig during the operating modes**
Nobahar Sadeghi A., Arıkan K. B., Özbek M. E., Baranoğlu B.
Measurement and Control (United Kingdom), cilt.52, sa.5-6, ss.702-719, 2019 (SCI-Expanded)
- VI. **Anticipatory effect of execution on observation: An approach using exopinch finger robot**
Arıkan K. B., Zadeh H. G. M., TURGUT A. E., ZİNNUROĞLU M., Bayer G., GÜNENDİ Z., CENGİZ B.
Turkish Journal of Medical Sciences, cilt.49, sa.4, ss.1054-1067, 2019 (SCI-Expanded)
- VII. **Analysis of mirror neuron system activation during action observation alone and action observation with motor imagery tasks**
CENGİZ B., VURALI D., ZİNNUROĞLU M., Bayer G., Golmohammadzadeh H., GÜNENDİ Z., TURGUT A. E., İrfanoğlu B., Arıkan K. B.
Experimental Brain Research, cilt.236, sa.2, ss.497-503, 2018 (SCI-Expanded)
- VIII. **Evaluation and optimization of nonlinear central pattern generators for robotic locomotion**
Elbori A., Turan M., Arıkan K. B.
Control Engineering and Applied Informatics, cilt.20, sa.3, ss.89-98, 2018 (SCI-Expanded)

- IX. **Modelling and optimisation of an 8 × 8 heavy duty vehicle's hydro-pneumatic suspension system**
Küçük K., Yurt H. K., Arıkan K. B., Imrek H.
International Journal of Vehicle Design, cilt.71, sa.1, ss.122-138, 2016 (SCI-Expanded)
- X. **Cue-based aggregation with a mobile robot swarm: A novel fuzzy-based method**
Arvin F., TURGUT A. E., Bazyari F., Arıkan K. B., Bellotto N., Yue S.
Adaptive Behavior, cilt.22, sa.3, ss.189-206, 2014 (SCI-Expanded)
- XI. **A test bench to study bioinspired control for robot walking**
Arıkan K. B., Irfanoğlu B.
Control Engineering and Applied Informatics, cilt.13, sa.2, ss.76-80, 2011 (SCI-Expanded)
- XII. **Identification of linear handling models for road vehicles**
Arıkan K. B., ÜNLÜSOY Y. S., Korkmaz I., Çelebi A.
Vehicle System Dynamics, cilt.46, sa.7, ss.621-645, 2008 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **The link between learning performance, immobility in the forced swim test, and hippocampal glia**
Özcan T., SARA M. Y., Arıkan K. B., Ünal B., ÜNAL Ç. T.
Experimental Biomedical Research, cilt.5, 2022 (Hakemli Dergi)
- II. **A Novel Navigation Algorithm for Mapping Indoor Environments with a Quadrotor**
ORAL Ö., TURGUT A. E., ARIKAN K. B.
Hittite Journal of Science and Engineering, cilt.7, sa.2, ss.125-134, 2020 (Hakemli Dergi)
- III. **Decoupled Cascaded PID Control of an Aerial Manipulation System**
Bulut N., Turgut A. E., Arıkan K. B.
Hittite Journal of Science and Engineering, cilt.6, sa.4, ss.251-259, 2019
- IV. **İki tekerlekli ve tek kollu robotik platformun kayan kipli denetimi ve parametre optimizasyonu**
KARA S. E., ARIKAN K. B.
Dicle Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Mühendislik Dergisi, cilt.10, sa.2, ss.591-601, 2019 (Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Experimental and numerical results of a flapping wing four bar mechanism**
Senol M., Arıkan K. B., KURTULUŞ D. F.
55th AIAA Aerospace Sciences Meeting, Texas, Amerika Birleşik Devletleri, 9 - 13 Ocak 2017
- II. **Attitude and altitude stabilization of a fixed wing VTOL unmanned air vehicle**
Güçlü A., Arıkan K. B., KURTULUŞ D. F.
AIAA Modeling and Simulation Technologies Conference, 2016, Washington, Amerika Birleşik Devletleri, 13 - 17 Haziran 2016
- III. **Development of a single degree of freedom inertial measurement system**
Kara S. E., Golmohammedzadeh H., Arıkan K. B.
20th Annual International Conference on Mechatronics and Machine Vision in Practice, M2VIP 2013, Ankara, Türkiye, 20 Eylül 2013, ss.153-158
- IV. **Disturbance rejection control of a quadrotor equipped with A 2 DOF manipulator**
Aydemir M., Arıkan K. B., Irfanoğlu B.
20th Annual International Conference on Mechatronics and Machine Vision in Practice, M2VIP 2013, Ankara, Türkiye, 20 Eylül 2013, ss.26-32

Bilimsel Hakemlikler

TÜBİTAK Projesi, 1512 - Girişimcilik Aşamalı Destek Programı, TED Üniversitesi, Türkiye, Ekim 2022

JOURNAL OF INTELLIGENT AND ROBOTIC SYSTEMS THEORY AND APPLICATIONS, SCI-E Kapsamındaki Dergi, Eylül 2022

TÜBİTAK Projesi, 1001 - Bilimsel ve Teknolojik Araştırma Projelerini Destekleme Programı, TED Üniversitesi, Türkiye, Mart 2022

ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, Ağustos 2021

JOURNAL OF MECHANICAL SCIENCE AND TECHNOLOGY, Nisan 2021

TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, Şubat 2021

Journal of Aerospace Science and Technology, Temmuz 2020

TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, Mayıs 2020

AEROSPACE SCIENCE AND TECHNOLOGY, Eylül 2019

PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS, PART D: JOURNAL OF AUTOMOBILE ENGINEERING, Nisan 2019

MEASUREMENT AND CONTROL, Ocak 2019

Bilimsel Danışmanlıklar

Nurol Makina, Ted Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye, 2019 - 2020

Etkinlik Organizasyonlarındaki Görevler

ARIKAN K. B., ICCMA 2019, Kasım 2019

Bilimsel Araştırma / Çalışma Grubu Üyelikleri

"Bioinspired robot navigation by hippocampal and striatal contributions" MSc Thesis of Youness Lahdili in the Mechatronics Engineering Graduate Program, 2019 - Devam Ediyor

Ödüller

ARIKAN K. B., 55. Ulusal Nöroloji Kongresinde En İyi İkinci Poster Ödülü, 55. Nöroloji Kongresi, Kasım 2019