

Prof.Dr. ERHAN İLHAN KONUKSEVEN

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 312 210 5242](tel:+903122105242)

Fax Telefonu: [+90 312 210 2536](tel:+903122102536)

E-posta: konuk@metu.edu.tr

Web: <https://me.metu.edu.tr/tr/kisi/erhan-ilhan-konukseven>

Posta Adresi: Mechanical Engineering Department Middle East Technical University Dumlupınar Bulvarı No. 1 Çankaya, 0680 Ankara Turkey

Eğitim Bilgileri

Doktora, Carnegie Mellon University, Makina Mühendisliği Bölümü, Amerika Birleşik Devletleri 1996 - 1997

Doktora, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1989 - 1996

Yüksek Lisans, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1986 - 1989

Lisans, İstanbul Teknik Üniversitesi, Makine Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1982 - 1986

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Yaptığı Tezler

Doktora, Doktora Sonrası Çalışmalar (Post-Doc) - Mobile Robot Navigation, Sensor Based Path Planning, Carnegie Mellon University, Makina Mühendisliği Bölümü, 1996

Doktora, Moving part recognition and automatic pick and place using an industrial robot, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1996

Yüksek Lisans, Graphical Simulation and Programming of Robots, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1989

Araştırma Alanları

Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Doç.Dr., Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği Bölümü, 2012 - 2019

Yrd.Doç.Dr., Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2002 - 2012

Öğretim Görevlisi Dr., Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1995 - 2002

Öğretim Görevlisi Dr., Carnegie Mellon University, Makina Mühendisliği Bölümü, 1996 - 1997

Araştırma Görevlisi, Universität Karlsruhe, Fakultät Für Informatik Institut Für Prozessrechentechnik Und Robotik, 1991 - 1996

Araştırma Görevlisi, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1988 - 1995

Araştırma Görevlisi, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, 1986 - 1988

Yönetilen Tezler

- Konukseven E. İ. , Koku A. B. , OBSTACLE AVOIDANCE CONTROL FOR A HUMAN-OPERATED MOBILE ROBOT, Yüksek Lisans, Y.MOHAMADI(Öğrenci), 2019
- Konukseven E. İ. , Koku A. B. , HUMAN AWARE NAVIGATION OF A MOBILE ROBOT IN CROWDED DYNAMIC ENVIRONMENTS, Doktora, A.HACINECİPOĞLU(Öğrenci), 2019
- Konukseven E. İ. , Design and control of a 2 DOF stabilizer, Yüksek Lisans, Z.KILIÇ(Öğrenci), 2019
- KONUKSEVEN E. İ. , Mechanical properties of ti6al4v parts produced by electron beam melting and topology optimization in different building directions, Yüksek Lisans, S.TEMEL(Öğrenci), 2018
- KONUKSEVEN E. İ. , Control of a helicopter during autorotation, Yüksek Lisans, K.ŞANSAL(Öğrenci), 2018
- KONUKSEVEN E. İ. , Development of high performance grinding process using hybrid redundant manipulator, Doktora, M.LATIFI(Öğrenci), 2018
- KONUKSEVEN E. İ. , ONLINE TRAJECTORY PLANNING FOR NONSTIFF ROBOTIC DEBURRING MACHINES BASED ON DYNAMIC MOVEMENT PRIMITIVES METHOD, Yüksek Lisans, M.ÇAĞRI(Öğrenci), 2018
- KONUKSEVEN E. İ. , KOKU A. B. , Slippage estimation of a two wheeled mobile robot using deep neural network, Yüksek Lisans, İ.ÖZÇİL(Öğrenci), 2018
- KONUKSEVEN E. İ. , KUVVET-GERİ-BESLEMELİ SİSTEMLER İÇİN SAĞINIMLI DÖNER MANYETO-REOLOJİK FREN GELİŞTİRİLMESİ, Doktora, O.TOPÇU(Öğrenci), 2018
- KONUKSEVEN E. İ. , Demonstration of robotic deburring process motor skills from motion primitives of human skill model, Yüksek Lisans, P.PARVIZI(Öğrenci), 2018
- KONUKSEVEN E. İ. , KOKU A. B. , Realization of virtual fluid environment on a robotic gait trainer for therapeutic purposes, Yüksek Lisans, T.EFE(Öğrenci), 2017
- KONUKSEVEN E. İ. , Active compliance control structure design for a robotic-grinding machine, Yüksek Lisans, A.DÖNDER(Öğrenci), 2017
- KONUKSEVEN E. İ. , KOKU A. B. , Adaptive structured and unstructured road detection using LIDAR and dome-camera, Yüksek Lisans, S.ÖZGÜN(Öğrenci), 2017
- KONUKSEVEN E. İ. , KOKU A. B. , A CONDITIONAL COVERAGE PATH PLANNING METHOD FOR AN AUTONOMOUS LAWN MOWER, Yüksek Lisans, A.KAROL(Öğrenci), 2016
- KONUKSEVEN E. İ. , Modelling, simulation and testing of artificial neural network augmented kalman filter for ins/gps and magnetometer integration, Yüksek Lisans, D.YILDIZ(Öğrenci), 2016
- KONUKSEVEN E. İ. , Off-line nominal path generation of 6-dof robotic manipulator for edge finishing and inspection processes, Yüksek Lisans, M.H.M.(Öğrenci), 2016
- KONUKSEVEN E. İ. , Konukseven E., Yapay sinir ağları ile genişletilmiş kalman filtresinin bütünleştirilmiş ANS/KKS ve manyetometre ile modellenmesi simülasyonu ve test edilmesi., Yüksek Lisans, D.Yıldız(Öğrenci), 2016
- KONUKSEVEN E. İ. , Semi Elliptical Surface Crack Simulation by Using Ansys, Yüksek Lisans, E.GÖZDE(Öğrenci), 2016
- KONUKSEVEN E. İ. , Prediction of the cutting forces for robotic grinding processes with abrasive mounted bits, Yüksek Lisans, K.AÇIKGÖZ(Öğrenci), 2015
- KONUKSEVEN E. İ. , Development of an autonomous lawn mower with minimalist hardware approach, Yüksek Lisans, S.ÇİÇEK(Öğrenci), 2014
- KONUKSEVEN E. İ. , KOKU A. B. , GPU-accelerated adaptive unstructured road detection using close range stereo vision, Yüksek Lisans, K.BUĞRA(Öğrenci), 2013
- KONUKSEVEN E. İ. , BALKAN R. T. , Development of an optical system calibration and alignment methodology using Shack-Hartmann wavefront sensor, Yüksek Lisans, F.ZEHRA(Öğrenci), 2013
- KONUKSEVEN E. İ. , Improved positioning by distance-based differential GPS, Yüksek Lisans, M.GHAZIANI(Öğrenci), 2013
- KONUKSEVEN E. İ. , KOKU A. B. , Development of a mobile robot platform to be used in mobile robot research, Yüksek Lisans, M.KASIM(Öğrenci), 2013
- KONUKSEVEN E. İ. , Design and implementation of a head tracking controlled pan and tilt vision system, Yüksek Lisans, H.ÖLMEZ(Öğrenci), 2013
- KONUKSEVEN E. İ. , Design & implementation of a scanning platform for mobile robotics, Yüksek Lisans, G.ASLAN(Öğrenci), 2012
- KONUKSEVEN E. İ. , ÖZGÖREN M. K. , Kalman süzgeci kullanarak bir paletli araçüzzerinde çok algılayıcı körd adımı

seyrüsefer., Yüksek Lisans, S.Kırımhoğlu(Öğrenci), 2012

KONUKSEVEN E. İ. , Transparency and stability performance improvement in haptic devices, Doktora, Ö.BAŞER(Öğrenci), 2012

KONUKSEVEN E. İ. , BALKAN R. T. , Identification of kinematic parameters using pose measurements and building a flexible interface, Yüksek Lisans, A.BAYRAM(Öğrenci), 2012

KONUKSEVEN E. İ. , KOKU A. B. , Bir insansız kara aracının kuvvet geri besleme destekli uzaktan kontrolü için elektrik ve kontrol sisteminin geliştirilmesi, Yüksek Lisans, A.Hacinecipoglu(Öğrenci), 2012

KONUKSEVEN E. İ. , KOKU A. B. , Mobil robotlar için tarama platformunun tasarımı ve uygulaması, Yüksek Lisans, G.Aslan(Öğrenci), 2012

KONUKSEVEN E. İ. , KOKU A. B. , Unstructured road recognition and following for mobile robots via image processing using anns, Yüksek Lisans, R.AŞKIN(Öğrenci), 2010

KONUKSEVEN E. İ. , Endüstriyel robotların tam poz ölçümleri ve eniyelenmiş pozlar kullanılarak kinematik kalibrasyonu, Yüksek Lisans, B.Yurttagül(Öğrenci), 2010

KONUKSEVEN E. İ. , Passive haptic robotic arm design, Yüksek Lisans, S.YILMAZ(Öğrenci), 2010

KONUKSEVEN E. İ. , Development of a material cutting model for haptic rendering applications, Yüksek Lisans, G.ÜNER(Öğrenci), 2007

KONUKSEVEN E. İ. , Bir boyutlu kas modelinin simulink ortamında simülasyonu, Yüksek Lisans, Z.Uygur(Öğrenci), 2007

KONUKSEVEN E. İ. , Dış ortamlarda çalışan bir hareketli robotun eş zamanlı konumlandırma ve haritalanması, Yüksek Lisans, E.Sezginalp(Öğrenci), 2007

KONUKSEVEN E. İ. , Dış hekimliği eğitim simülatörü geliştirilmesi, Yüksek Lisans, U.Koçak(Öğrenci), 2007

KONUKSEVEN E. İ. , Bir haptik cihaz için kontrol sistemi tasarımı, Yüksek Lisans, S.Bideci(Öğrenci), 2007

KONUKSEVEN E. İ. , Haptik cihaz tasarımı, Yüksek Lisans, Ö.Başer(Öğrenci), 2006

KONUKSEVEN E. İ. , Data acquisition and processing interface development for 3D laser rangefinder, Yüksek Lisans, O.ÇEVİKBAŞ(Öğrenci), 2006

KONUKSEVEN E. İ. , Improving performance of a remote robotic teleoperation over the internet, Yüksek Lisans, M.SELÇUK(Öğrenci), 2005

KONUKSEVEN E. İ. , Görüntü güdümlü robotik montaj, Yüksek Lisans, O.Şeran(Öğrenci), 2003

KONUKSEVEN E. İ. , Bilinmeyen bir ortamın haritasını çıkartması ve kendi yerini doğrulaması için, gezici bir robotun hassasiyetinin geliştirilmesi, Yüksek Lisans, G.Gümrükcü(Öğrenci), 2003

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Electrophysiologic vestibular evaluation in type 2 diabetic and prediabetic patients: Air conduction ocular and cervical vestibular evoked myogenic potentials**
Konukseven O., Polat S. K. B. , KARAHAN S., Konukseven E., Ersoy R., Cakir B., Kutluhan A., AKSOY S.
INTERNATIONAL JOURNAL OF AUDIOLOGY, cilt.54, sa.8, ss.536-543, 2015 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- II. **In Vivo Performance of Poly(epsilon-caprolactone) Constructs Loaded with Gentamicin Releasing Composite Microspheres for Use in Bone Regeneration**
Sezer U. A. , BİLLUR D., HURİ G., Huri P. Y. , AKSOY E. A. , Terzioğlu H., Konukseven E., Hasirci V., HASIRCI N.
JOURNAL OF BIOMATERIALS AND TISSUE ENGINEERING, cilt.4, sa.10, ss.786-795, 2014 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Product Based Material Testing for Hyperelastic Suspension Jounce Bumper Design with FEA**
ÇALIŞKAN K., KONUKSEVEN E. İ. , ÜNLÜSOY Y. S.
KEY ENGINEERING MATERIALS, cilt.450, ss.119-123, 2011 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- II. **Product-oriented material testing and FEA for hyperelastic suspension jounce bumper design**
Caliskan K., KONUKSEVEN E. İ. , Unlusoy Y. S.

International Journal of Design Engineering, cilt.3, sa.4, ss.374-391, 2010 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

III. **Web Based Education Support Tools Used for Teaching the Engineering Graphics Course**
KONUKSEVEN E. İ.

Key Engineering Materials, cilt.419, ss.777-780, 2009 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Uncertainty Analysis Methods for the Measurements of Coordinate Measuring Machines**
SÖZAK A., KONUKSEVEN E. İ. , DÖLEN M.
ULUSLARARASI MAKİNA TASARIMI VE İMALATI KONGRESİ (UMTİK), Güzelyurt, Kıbrıs (Kktc), 29 Haziran - 02 Temmuz 2010, cilt.1, ss.505-524
- II. **An Uncertainty Analysis Software for CMM Measurements**
SÖZAK A., KONUKSEVEN E. İ. , DÖLEN M.
International Conference on Advanced Design and Manufacture (ADM), Harbin, Çin, 24 - 26 Eylül 2009, cilt.1, ss.67-70
- III. **Uncertainty Analysis Methods for CMM Measurements**
SÖZAK A., KONUKSEVEN E. İ. , DÖLEN M.
International Conference on Advanced Design and Manufacture (ADM), Harbin, Çin, 24 - 26 Eylül 2009, cilt.1, ss.63-66

Bilirkişi Raporları

- I. **MERCEDES BENZ TÜRK A.Ş. Mercedes Benz E350 CDI 4MATIC Binek Aracın Karıştığı Trafik Kazası Esnasında Hava Yastıklarının Açılıp Açılmamasını İnceleyen Uzman Raporu**
Bayer Ö., Balkan R. T. , Konukseven E. İ.
Mercedes Benz Türk, ss.8, Ankara, 2018
- II. **TÜBİTAK proje başvurularının incelenmesi**
KONUKSEVEN E. İ. , BAYER Ö., YAMAN U.
ANKARA 7. I-DARE MAHKEMESİ, ss.8, Ankara, 2017
- III. **Yürüyen merdiven sisteminin onarım firması tarafından yenisi ile değiştirilip değiştirilmediğinin tespiti**
Yaman U., Balkan R. T. , Konukseven E. İ.
ANADOLU ANONİM TÜRK SİGORTA ŞİRKETİ, ss.5, Ankara, 2017
- IV. **"NWL Diamond Reaming Shell (Step Profile) – Elmaslı Portkron" isimli parçanın incelenmesi**
YAMAN U., KONUKSEVEN E. İ. , YAMAN U.
Barkom Grup Sondaj Mak. Ve Ekip. San. Tic. Ltd. Şti., ss.4, Ankara, 2016

Kontrata Dayalı Araştırmalar

KONUKSEVEN E. İ. , Renault Üretim Hattındaki Kaynak Robotlarında Oluşan Yörünge/Eksen Kayma Nedenlerinin Tespiti/Giderilmesi, 2009 - 2009

KONUKSEVEN E. İ. , Renault Üretim Hattındaki Kaynak Robotlarında Oluşan Yörünge ve Eksen Kaymalarının Nedenlerinin Tespiti .., 2008 - 2009

Bilimsel Dergilerdeki Faaliyetler

International journal of Design Engineering, Editörler Kurulu Üyesi, 2013 - Devam Ediyor
Makina Tasarım ve İmalat Dergisi, Baş Editör, 1998 - Devam Ediyor

Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):297

h-indeksi (WOS):9