

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

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: [vMleW2kAAAAJ](https://scholar.google.com/citations?user=vMleW2kAAAAJ)

ORCID: [0000-0002-3597-4222](https://orcid.org/0000-0002-3597-4222)

Publons / Web Of Science ResearcherID: [V-2044-2019](https://publons.com/author/urn:lsid:imsl.org:V-2044-2019)

ScopusID: [8304608400](https://scopus.com/authid/detail.uri?authorid=8304608400)

Yoksis Araştırmacı ID: [201280](https://yoksis.metu.edu.tr/yoksis/arastrmaci/201280)

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

Prof. Dr., Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği Bölümü, 2019 - Devam Ediyor

Doç. Dr., Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği Bölümü, 2012 - 2019
Yrd. Doç. Dr., Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği Bölümü, 2002 - 2012
Öğretim Görevlisi Dr., Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina 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, Makina Mühendisliği Bölümü, 1988 - 1995
Araştırma Görevlisi, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Presidency Office, 1986 - 1988

Verdiği Dersler

Collaborative Design 1, Lisans, 2016 - 2017
Computer Aided Design and Manufacturing, Doktora, 2013 - 2014
Engineering Graphics, Lisans, 2003 - 2004
Computer Aided Engineering Drawing II, Lisans, 1993 - 1994
Computer Aided Engineering Drawing I, Lisans, 1993 - 1994

Yönetilen Tezler

KONUKSEVEN E. İ., MECHANICAL PROPERTIES COMPARISON OF STRUT-BASED AND TPMS LATTICE STRUCTURES PRODUCED BY EBM, Yüksek Lisans, B.SOKOLLU(Öğrenci), 2022
KONUKSEVEN E. İ., Inertial-navigation-system aiding by combining data link and seeker measurements, Yüksek Lisans, E.HAN(Öğrenci), 2022
KONUKSEVEN E. İ., Dynamic modeling and analysis of 6x6 skid steered military vehicle with articulated double-acting hydro-pneumatic suspension system, Yüksek Lisans, D.TÜREDİ(Öğrenci), 2022
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., Control of a helicopter during autorotation, Yüksek Lisans, K.ŞANSAL(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., 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
KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., Slippage estimation of a two wheeled mobile robot using deep neural network, Yüksek Lisans, İ.ÖZÇİL(Öğrenci), 2018
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., KUVVET-GERİ-BESLEMELİ SİSTEMLER İÇİN SAĞINIMLI DÖNER MANYETO-REOLOJİK FREN GELİŞTİRİLMESİ, Doktora, O.TOPÇU(Öğrenci), 2018
KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., Adaptive structured and unstructured road detection using LIDAR and dome-camera, Yüksek Lisans, S.ÖZGÜN(Öğrenci), 2017
KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., 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., 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., 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., Off-line nominal path generation of 6-dof robotic manipulator for edge finishing and inspection processes, Yüksek Lisans, M.H.M.(Öğrenci), 2016

KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., A CONDITIONAL COVERAGE PATH PLANNING METHOD FOR AN AUTONOMOUS LAWN MOWER, Yüksek Lisans, A.KAROL(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

BALKAN R. T., KONUKSEVEN E. İ., Development of an optical system calibration and alignment methodology using Shack-Hartmann wavefront sensor, Yüksek Lisans, F.ZEHRA(Öğrenci), 2013

KONUKSEVEN E. İ., Design and implementation of a head tracking controlled pan and tilt vision system, Yüksek Lisans, H.ÖLMEZ(Öğrenci), 2013

KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., GPU-accelerated adaptive unstructured road detection using close range stereo vision, Yüksek Lisans, K.BUĞRA(Öğrenci), 2013

KONUKSEVEN E. İ., Improved positioning by distance-based differential GPS, Yüksek Lisans, M.GHAZIANI(Öğrenci), 2013

KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ., Development of a mobile robot platform to be used in mobile robot research, Yüksek Lisans, M.KASIM(Öğrenci), 2013

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.Hacnecipoğlu(Öğrenci), 2012

KONUKSEVEN E. İ., ÖZGÖREN M. K., Kalman süzgeci kullanarak bir paletli araçüzzerinde çok algılayıcı kör adımı seyrüsefer., Yüksek Lisans, S.Kırımlioğlu(Öğrenci), 2012

KONUKSEVEN E. İ., Design & implementation of a scanning platform for mobile robotics, Yüksek Lisans, G.ASLAN(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., BALKAN R. T., Identification of kinematic parameters using pose measurements and building a flexible interface, Yüksek Lisans, A.BAYRAM(Öğrenci), 2012

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

KONUKSEVEN E. İ., Endüstriyel robotların tam poz ölçümleri ve eniyilenmiş 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., 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., Bir boyutlu kas modelinin simulink ortamında simülasyonu., Yüksek Lisans, Z.Uygur(Öğrenci), 2007

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

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

KONUKSEVEN E. İ., Bir haptik cihaz için kontrol sistemi tasarımı., Yüksek Lisans, S.Bideci(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., 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 Yayımlanan Makaleler

- I. **Mechanical properties comparison of strut-based and triply periodic minimal surface lattice structures produced by electron beam melting**
Sokollu B., Gulcan O., KONUKSEVEN E. İ.
ADDITIVE MANUFACTURING, cilt.60, 2022 (SCI-Expanded)
- II. **Multiple human trajectory prediction and cooperative navigation modeling in crowded scenes**
Hacinecipoglu A., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
INTELLIGENT SERVICE ROBOTICS, cilt.13, sa.4, ss.479-493, 2020 (SCI-Expanded)
- III. **Fast head detection in arbitrary poses using depth information**
HACINECİPOĞLU A., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
SENSOR REVIEW, cilt.40, sa.2, ss.175-182, 2020 (SCI-Expanded)
- IV. **Off-line nominal path generation of 6-DoF robotic manipulator for edge finishing and inspection processes**
Nemer M., KONUKSEVEN E. İ.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED MANUFACTURING TECHNOLOGY, cilt.99, ss.85-96, 2018 (SCI-Expanded)
- V. **Realization of human gait in virtual fluid environment on a robotic gait trainer for therapeutic purposes**
Ertop T. E., Yuksel T., KONUKSEVEN E. İ.
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, cilt.105, ss.59-68, 2018 (SCI-Expanded)
- VI. **High-performance parallel hexapod-robotic light abrasive grinding using real-time tool deflection compensation and constant resultant force control**
Latifinavid M., Donder A., KONUKSEVEN E. İ.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED MANUFACTURING TECHNOLOGY, cilt.96, ss.3403-3416, 2018 (SCI-Expanded)
- VII. **Design and multi-physics optimization of rotary MRF brakes**
Topcu O., TAŞCIOĞLU Y., KONUKSEVEN E. İ.
RESULTS IN PHYSICS, cilt.8, ss.805-818, 2018 (SCI-Expanded)
- VIII. **Modeling and experimental evaluation of a rotary peristaltic magnetorheological fluid device with low off-state torque for haptic interfaces**
Topcu O., TAŞCIOĞLU Y., KONUKSEVEN E. İ.
JOURNAL OF THE BRAZILIAN SOCIETY OF MECHANICAL SCIENCES AND ENGINEERING, cilt.40, sa.1, 2018 (SCI-Expanded)
- IX. **Hybrid model based on energy and experimental methods for parallel hexapod-robotic light abrasive grinding operations**
Latifinavid M., KONUKSEVEN E. İ.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED MANUFACTURING TECHNOLOGY, cilt.93, ss.3873-3887, 2017 (SCI-Expanded)
- X. **Optical alignment procedure utilizing neural networks combined with Shack-Hartmann wavefront sensor**
Adil F. Z., Konukseven E. I., Balkan T., Adila O. F.
OPTICAL ENGINEERING, cilt.56, sa.5, 2017 (SCI-Expanded)
- XI. **Improving the trajectory tracking performance of autonomous orchard vehicles using wheel slip compensation**
BAYAR G., Bergerman M., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.

BIOSYSTEMS ENGINEERING, cilt.146, ss.149-164, 2016 (SCI-Expanded)

- XII. **Fast and accurate semiautomatic haptic segmentation of brain tumor in 3D MRI images**
Latifi-Navid M., Bilen M., KONUKSEVEN E. İ., Dogan M., Altun A.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.24, sa.3, ss.1397-1412, 2016 (SCI-Expanded)
- XIII. **Dynamic modeling and parameter estimation for traction, rolling, and lateral wheel forces to enhance mobile robot trajectory tracking**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
ROBOTICA, cilt.33, sa.10, ss.2204-2220, 2015 (SCI-Expanded)
- XIV. **Localization and control of an autonomous orchard vehicle**
BAYAR G., Bergerman M., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
COMPUTERS AND ELECTRONICS IN AGRICULTURE, cilt.115, ss.118-128, 2015 (SCI-Expanded)
- XV. **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-Expanded)
- XVI. **Optimal posture control algorithm to improve the stability of redundant haptic devices**
Baser O., KONUKSEVEN E. İ.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, cilt.228, sa.4, ss.599-610, 2014 (SCI-Expanded)
- XVII. **Hybrid control algorithm to improve both stable impedance range and transparency in haptic devices**
Baser O., Gurocak H., KONUKSEVEN E. İ.
MECHATRONICS, cilt.23, sa.1, ss.121-134, 2013 (SCI-Expanded)
- XVIII. **7-DOF Haptic device and interface design**
Baser O., KONUKSEVEN E. İ.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.21, sa.2, ss.493-499, 2013 (SCI-Expanded)
- XIX. **Kinematic model calibration of a 7-DOF capstan-driven haptic device for pose and force control accuracy improvement**
Baser O., KONUKSEVEN E. İ.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, cilt.227, ss.1328-1340, 2013 (SCI-Expanded)
- XX. **Utilization of motor current based torque feedback to improve the transparency of haptic interfaces**
Baser O., KONUKSEVEN E. İ.
MECHANISM AND MACHINE THEORY, cilt.52, ss.78-93, 2012 (SCI-Expanded)
- XXI. **Passive Haptic Interface with MR-Brakes for Dental Implant Surgery**
Senkal D., Gurocak H., KONUKSEVEN E. İ.
PRESENCE-TELEOPERATORS AND VIRTUAL ENVIRONMENTS, cilt.20, sa.3, ss.207-222, 2011 (SCI-Expanded)
- XXII. **Development of a Visio-Haptic Integrated Dental Training Simulation System**
Konukseven E. İ., Önder M. E., Mumcuoğlu Ü. E., Kişnişçi R. S.
JOURNAL OF DENTAL EDUCATION, cilt.74, ss.880-891, 2010 (SCI-Expanded)
- XXIII. **Theoretical and experimental determination of capstan drive slip error**
Baser O., Konukseven E. İ.
MECHANISM AND MACHINE THEORY, cilt.45, ss.815-827, 2010 (SCI-Expanded)
- XXIV. **Multisensor controlled robot system for recognizing and tracking moving multiple objects**
Konukseven I., Kaftanoglu B.
JOURNAL OF ROBOTIC SYSTEMS, cilt.16, sa.11, ss.651-665, 1999 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **AĞIRLIK AZALTMA AMACIYLA ELEKTRON İŞİNİ İLE ERGİTME YÖNTEMİYLE ÜRETİLEN BİR UÇAK PARÇASININ TASARIMI, TOPOLOJİ OPTİMİZASYONU VE TESTİ**
Gülcan O., Sokollu B., Temel Yiğitbaşı S., Konukseven E. i.
International Journal of 3D Printing Technologies and Digital Industry, cilt.6, sa.2, ss.207-217, 2022 (Hakemli Dergi)
- II. **Elektron Işınıyla Ergitme Yöntemiyle Üretilen Ti6Al4V Parçalarının Mekanik Özellikleri Üzerinde İnşa Yönünün Etkisi**
Konukseven E. I., Gülcan O., Temel Yiğitbaşı S.
Makina Tasarım ve İmalat Dergisi, cilt.1, sa.19, ss.1-9, 2021 (Hakemli Dergi)
- III. **Pose invariant people detection in point clouds for mobile robots**
Hacinecipoglu A., Konukseven E. İ., Koku A. B.
International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, cilt.9, ss.709-715, 2020 (Scopus)
- IV. **Design and implementation of a 3D range scanner for mobile robots**
ASLAN G., KONUKSEVEN E. İ., Koku B.
Key Engineering Materials, cilt.572, sa.1, ss.644-647, 2014 (Scopus)
- V. **A control system for hydraulic single axis durability test rig**
ÇALIŞKAN H., Balkan T., Platin B. E., Konukseven I. E.
ASME 2012 5th Annual Dynamic Systems and Control Conference Joint with the JSME 2012 11th Motion and Vibration Conference, DSCC 2012-MOVIC 2012, cilt.1, ss.723-732, 2012 (Scopus)
- VI. **Mechanical Properties Identification of Viscoelastic/Hyperelastic Materials Using Haptic Device Based Experimental Setup**
Tabakci A., KONUKSEVEN E. İ.
ADVANCED DESIGN AND MANUFACTURE IV, cilt.486, ss.115-118, 2011 (Scopus)
- VII. **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 (Scopus)
- VIII. **Kinematic Calibration of PHANTOM Premium 1.516DOF Haptic Device**
Baser O., KONUKSEVEN E. İ.
ADVANCED DESIGN AND MANUFACTURE IV, cilt.486, ss.205-208, 2011 (Scopus)
- IX. **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 (Hakemli Dergi)
- X. **Web Based Education Support Tools Used for Teaching the Engineering Graphics Course**
KONUKSEVEN E. İ.
Key Engineering Materials, cilt.419, ss.777-780, 2009 (Scopus)
- XI. **Design of a Configurable All Terrain Mobile Robot Platform**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
International Journal of Mathematical Models and Methods in Applied Sciences, cilt.3, ss.366-373, 2009 (Scopus)
- XII. **Control of a differentially driven mobile robot using radial basis function based neural networks**
Bayar G., KONUKSEVEN E. İ., Buğra Koku A.
WSEAS Transactions on Systems and Control, cilt.3, sa.12, ss.1002-1013, 2008 (Scopus)
- XIII. **ATV Tabanlı İnsansız Kara Aracı Geliştirilmesi**
BAYAR G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B., BALKAN R. T.
Makina Tasarım ve İmalat Dergisi, cilt.9, ss.55-66, 2007 (Hakemli Dergi)
- XIV. **Dokunsal Kuvvet Geri Beslemeli Cihaz Tasarımı**
BAŞER Ö., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
Makina Tasarım ve İmalat Dergisi, cilt.7, ss.68-78, 2005 (Hakemli Dergi)
- XV. **Robot end-effector based sensor integration for tracking moving parts**
KONUKSEVEN E. İ., Kaftanoglu B.

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Design and Implementation of Leveling and Balancing Algorithm for 6x6 Electric Unmanned Ground Vehicle with Active Hydro-Pneumatic Suspension System**
Besir M., Ulusoy K. B., Alkan A., KONUKSEVEN E. İ.
3rd International Conference on Innovations and Development of Information Technologies and Robotics, IDITR 2024, Hong Kong, Çin, 23 - 25 Mayıs 2024, ss.37-41
- II. **A Comprehensive Analysis of LDA, SVM, and Neural Network Algorithms in Multiclass Myoelectric Identification of Limb Movements**
Evcı F., Efe E., KONUKSEVEN E. İ.
11th International Conference on Control, Dynamic Systems, and Robotics, CDSR 2024, Toronto, Kanada, 10 - 12 Haziran 2024
- III. **1D Simulation of a Single Engined VLA Class Aircraft's Fuel System**
Senel E. B., Boncu E., Suat Y., KONUKSEVEN E. İ.
10th International Conference on Recent Advances in Air and Space Technologies, RAST 2023, İstanbul, Türkiye, 7 - 09 Haziran 2023
- IV. **Modeling and Simulation of Active Double-Acting Hydro-Pneumatic Suspension System Using Fuzzy Logic Controller for 6x6 Terrain Vehicle**
Ulusoy K. B., Değirmenci B., Türedi D., Karaman M., Alkan A. H., KONUKSEVEN E. İ.
The 19 th International Conference on Machine Design and Production, Cappadocia, Türkiye, 31 Ağustos 2022, ss.409-422
- V. **Modeling and Simulation of Double Acting Hydro-Pneumatic Suspension System for 6x6 Terrain Vehicle with Different Performance Parameters**
Ulusoy K. B., Değirmenci B., Türedi D., Filiz E., Karaman M., KONUKSEVEN E. İ.
International Symposium on Unmanned Systems and The Defence Industry, Madrid, İspanya, 30 Mayıs 2022, ss.1-8
- VI. **Automatic Extraction of the Non-Urban Roads from Satellite Images using Artificial Neural Network**
GHAZİANİ M., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
8th International Symposium on Innovative Technologies in Engineering and Science, Bursa, Türkiye, 23 - 25 Ekim 2020, cilt.3, sa.96, ss.491-500
- VII. **Slippage Estimation of Two Wheeled Mobile Robot Using Recurrent Deep Neural Network**
Özçil O., Koku A. B., Konukseven E. İ.
2019 International Conference on Artificial Intelligence, Robotics and Control, AIRC 2019, Cairo, Mısır, 14 - 16 Aralık 2019, ss.7-13
- VIII. **Pose Invariant People Detection in Point Clouds for Mobile Robots**
Hacınecipoğlu A., Konukseven E. İ., Koku A. B.
2019 The 3rd International Conference on Advances in Artificial Intelligence (ICAAI 2019), İstanbul, Türkiye, 26 - 28 Ekim 2019, ss.1-7
- IX. **6x6 Taktik Tekerlekli Askeri Kara Platformu Üzerinde Kullanılacak Hidropnömatik Süspansiyon Sisteminin Modellenmesi ve Sistem Elemanlarının Sönümlemeye Etkisinin İncelenmesi - Modeling of Hydropneumatic Suspension System to be used on 6x6 Tactical Wheeled Military Land Platform and Investigation of the Effect of System Elements on Damping**
Kocakulak T., Çokgünlü S. A., Konukseven E. İ.
INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON AUTOMOTIVE SCIENCE AND TECHNOLOGY, Ankara, Türkiye, 5 - 06 Eylül 2019, ss.98-110
- X. **Behavior-Based Approach for Cooperative Control of a Haptic-driven Mobile Robot**
Mohamadi Y., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
23rd International Conference on Mechatronics Technology (ICMT), Salerno, İtalya, 23 - 26 Ekim 2019

- XI. **Slippage Estimation of a two wheeled Mobile Robot using Feedforward Deep Neural Network**
ÖZÇİL İ., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
ICCAMMEN 2018, 1st International Conference on Advances in Mechanical and Mechatronics Engineering, Ankara, Türkiye, 8 - 09 Kasım 2018
- XII. **Control of a Helicopter during Autorotation**
ŞANSAL K., KONUKSEVEN E. İ., NALBANTOĞLU V.
ARF 2018 - 7th Asian/Australian Rotocraft Forum, JEJU, Güney Kore, 29 Ekim - 01 Kasım 2018
- XIII. **Cyber Security Issues in The Control of UAV's Robotic and IoT Systems**
BAŞARAN D., KONUKSEVEN E. İ.
DTSS 2018, International Conference Exhibition on Digital Transformation Smart Systems, Ankara, Türkiye, 24 - 26 Ekim 2018, ss.13-16
- XIV. **Grinding Operation of a Workpiece with an Unknown Shape Considering Tool Deflection Compensation**
DÖNDER A., LATIFI NAVID M., KONUKSEVEN E. İ.
The 18th International Conference on Machine Design and Production (UMTIK 2018), Eskişehir, Türkiye, 3 - 06 Temmuz 2018
- XV. **Fully autonomous mini/micro scale UAV field experiences and image processing applications Tam Otonom Mini/Mikro Ölçekli IHA Saha Deneyimleri ve Görüntü İşleme Uygulamaları**
Bil D. B., KONUKSEVEN E. İ.
26th IEEE Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2018, İzmir, Türkiye, 2 - 05 Mayıs 2018, ss.1-4
- XVI. **Optik Fare Algılayıcılarının Mobil Robotlarda Kullanılarak Konum Tahminlerinin İyileştirilmesi**
ÖZÇİL İ., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
TORK 2018, Türkiye Robot Bilim Konferansı, İstanbul, Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018
- XVII. **Lazer Mesafe Ölçümü ve Görsel Veri Kullanarak Adaptif Yol Bulma**
DEMİR S. Ö., ERTOP t. e., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
Türkiye Robotbilim Konferansı - TORK 2018, İstanbul, Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018
- XVIII. **Lazer Mesafe Ölçümü ve Görsel Veri Kullanarak Adaptif Yol Bulma**
DEMİR S. Ö., ERTOP T. E., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
TORK 2018 Türkiye Robotbilim Konferansı, İstanbul, Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018
- XIX. **Design and Evaluation of a Rotary Magnetorheological Fluid Device Featuring a Flexible Cartridge**
TAŞCIOĞLU Y., TOPÇU O., KONUKSEVEN E. İ.
ICMSCE 2018 2018 2nd International Conference on Mechatronics Systems and Control Engineering, Amsterdam, Hollanda, 21 - 23 Şubat 2018
- XX. **Dynamic Movement Primitives and Force Feedback: Teleoperation in Precision Grinding Process**
AÇIKGÖZ K., Parvizi P., Donder A., Ugurlu M. C., KONUKSEVEN E. İ.
10th International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ELECO), Bursa, Türkiye, 30 Kasım - 02 Aralık 2017, ss.722-726
- XXI. **An Adaptive Approach for Road Boundary Detection Using 2D LIDAR Sensor**
Demir S. O., Ertop T. E., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI), Daegu, Güney Kore, 16 - 18 Kasım 2017, ss.206-211
- XXII. **Contour Tracking by Hybrid Force/Velocity Controlled Grinding: Comparison of Controllers ADRC - PID**
Donder A., KONUKSEVEN E. İ.
World Congress on Engineering and Computer Science, WCES 2017, San-Francisco, Kostarika, 25 - 27 Ekim 2017, ss.760-765
- XXIII. **Parametrization of Robotic Deburring Process with Motor Skills from Motion Primitives of Human Skill Model**
Parvizi P., Ugurlu M. C., AÇIKGÖZ K., KONUKSEVEN E. İ.
22nd International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics (MMAR), Miedzyzdroje,

Polonya, 28 - 31 Ağustos 2017, ss.373-378

- XXIV. **Retraction Free Motion Approach and Its Application in Automated Robotic Edge Finishing and Inspection Processes**
NEMER M., KONUKSEVEN E. İ.
ICMMME 2016 : 18th International Conference on Mechanical, Mechatronics and Materials Engineering, Sydney, Avustralya, 15 - 16 Aralık 2016, cilt.10, ss.1836-1842
- XXV. **Simulation of Fluid Environment using a Robotic Orthosis on Human Lower Extremity for Therapeutic Purposes**
Ertop T. E., Yuksel T., KONUKSEVEN E. İ.
38th Annual International Conference of the IEEE-Engineering-in-Medicine-and-Biology-Society (EMBC), Florida, Amerika Birleşik Devletleri, 16 - 20 Ağustos 2016, ss.5015-5018
- XXVI. **Spectral Coherence Analysis between Grinding Interaction Forces and the Relative Motion of the Workpiece and the Cutting Tool**
DÖNDER A., KONUKSEVEN E. İ.
ICMMM 2016 : 18th International Conference on Machining and Machinability of Materials, Venice, İtalya, 8 - 09 Ağustos 2016, cilt.10, ss.1490-1496
- XXVII. **Active Compliance Control Structure Design for a Robotic Grinding Machine Using a Piezo Actuator**
DÖNDER A., KONUKSEVEN E. İ.
The 17th International Conference on Machine Design and Production, Bursa, Türkiye, 12 - 15 Temmuz 2016
- XXVIII. **A Conditional Coverage Path Planning Method for an Autonomous Lawn Mower**
KAROL A., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B., ÇİÇEK S.
17. Uluslararası Makina Tasarım ve İmalat Kongresi, Bursa, Türkiye, 12 - 15 Temmuz 2016
- XXIX. **A NOVEL ROTARY MAGNETO-RHEOLOGICAL DAMPER FOR HAPTIC INTERFACES**
Topcu O., TAŞCIOĞLU Y., KONUKSEVEN E. İ.
ASME International Mechanical Engineering Congress and Exposition (IMECE2015), Texas, Amerika Birleşik Devletleri, 13 - 19 Kasım 2015
- XXX. **New Parameter Estimation Method of Linear Adaptive Filter for Modeling Kinematic Motion Primitive of Effective DOF of Hand**
Lahroodi M., KONUKSEVEN E. İ.
IEEE Conference on Control and Applications (CCA), Sydney, Avustralya, 21 - 23 Eylül 2015, ss.157-162
- XXXI. **Presentation of Wrist Motion Characteristics Using the Axis of Rotation**
LAHROODI M., KONUKSEVEN E. İ.
39th Annual Meeting of the American Society of Biomechanics, Columbus, Ohio, Amerika Birleşik Devletleri, 5 - 08 Ağustos 2015, ss.677-678
- XXXII. **Design and Analysis of a Lightweight Disc-Type Magnetorheological Device**
Topcu O., TAŞCIOĞLU Y., KONUKSEVEN E. İ.
World Congress on Engineering (WCE 2015), London, Kanada, 1 - 03 Temmuz 2015, ss.1292-1295
- XXXIII. **Üç Boyutlu Haritalama ve Konumlama Uygulamaları için Donanım ve Yazılım Platformu Geliştirilmesi**
HACINECİPOĞLU A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK14), Kocaeli, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2014, ss.573-577
- XXXIV. **2 Boyutlu ve 3 Boyutlu Görsel Geri Beslemenin ve Ekran Büyüklüğünün Uzaktan Araç Kontrolü Üzerindeki Etkisi**
ÖLMEZ H., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK14), Kocaeli, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2014, ss.523-527
- XXXV. **Manuel Sürülen Platform Üzerinde SLAM Uygulaması**
HACINECİPOĞLU A., DEMİR S. Ö., UĞURLU M. Ç., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Türkiye Otonom Robotlar Konferansı (TORK), Türkiye, 01 Ocak 2014
- XXXVI. **Hareketli Robot Dinamik Modelinin Tekerlek Kuvvetleri Kullanılarak İyileştirilmesi**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK13), Malatya, Türkiye, 26 - 28 Eylül 2013
- XXXVII. **A Comparative Study on Distance Metrics in Self- Supervised Unstructured Road Detection Domain**

- ÖZÜTEMİZ K. B., HACINECİPOĞLU A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Mechatronics and Machine Vision in Practice, M2VIP, 2013, Ankara, Türkiye, 20 Eylül 2013
- XXXVIII. **Histogram-Based Thresholding Method for Extracting Non- Urban Roads from Satellite Images**
GHAZİANİ M., MOHAMADİ Y., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
Mechatronics and Machine Vision in Practice, M2VIP, 2013, Ankara, Türkiye, 20 Eylül 2013
- XXXIX. **A Histogram-based Thresholding Method for Extracting non-urban Roads from Satellite Images**
GHAZİANİ M., MOHAMADİ Y., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
The 20th Int. Conf. on Mechatronics and Machine Vision in Practice- M2ViP, 18 - 20 Eylül 2013
- XL. **Adaptive unstructured road detection using close range stereo vision**
ÖZÜTEMİZ K. B., Hacinecipoglu A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
2013 9th Asian Control Conference, ASCC 2013, İstanbul, Türkiye, 23 - 26 Haziran 2013
- XLI. **Self-learning Road Detection with Stereo Vision**
Ozudemiz K. B., Hacinecipoglu A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
21st Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU), CYPRUS, 24 - 26 Nisan 2013
- XLII. **Stereo Görüntü ile Kendi Kendine Öğrenen Yol Saptama**
ÖZÜTEMİZ K. B., HACINECİPOĞLU A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU13), Girne, Kıbrıs (Kktc), 23 - 25 Nisan 2013
- XLIII. **Extraction of unstructured roads from satellite images using binary image segmentation**
GHAZİANİ M., MOHAMADİ Y., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
Signal Processing and Communications Applications Conference (SIU13), Girne, Kıbrıs (Kktc), 23 - 25 Nisan 2013
- XLIV. **Evaluation of Haptic Feedback Cues on Vehicle Teleoperation Performance in an Obstacle Avoidance Scenario**
HACINECİPOĞLU A., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
IEEE World Haptics Conference (WHC), Daejeon, Güney Kore, 14 - 18 Nisan 2013, ss.689-694
- XLV. **Stability and transparency improvement in haptic device employing both MR-brake and active actuator**
Baser O., KONUKSEVEN E. İ., Gurocak H.
2012 21st IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, RO-MAN 2012, Paris, Fransa, 9 - 13 Eylül 2012, ss.12-18
- XLVI. **Transparency improvement in haptic devices with a torque compensator using motor current**
Baser O., KONUKSEVEN E. İ., Gurocak H.
International Conference on Haptics: Perception, Devices, Mobility, and Communication, EuroHaptics 2012, Tampere, Finlandiya, 13 - 15 Haziran 2012, ss.37-46
- XLVII. **Mobil Robotlar için Tarama Platformunun Tasarımı ve Uygulaması**
ASLAN G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
TİMAK 2012 - Tasarım İmalat ve Analiz Kongresi, Balıkesir, Türkiye, 29 - 30 Kasım 2012
- XLVIII. **A CONTROL SYSTEM FOR HYDRAULIC SINGLE AXIS DURABILITY TEST RIG**
ÇALIŞKAN H., BALKAN R. T., PLATİN B. E., KONUKSEVEN E. İ.
5th Annual Dynamic Systems and Control Division Conference / 11th JSME Motion and Vibration Conference, Florida, Amerika Birleşik Devletleri, 17 - 19 Ekim 2012, ss.723-732
- XLIX. **Kinematic calibration of a 7 DoF haptic device**
Baser O., KONUKSEVEN E. İ.
IEEE 15th International Conference on Advanced Robotics: New Boundaries for Robotics, ICAR 2011, Tallinn, Estonya, 20 - 23 Haziran 2011, ss.217-222
- L. **Mechanical brake design for passive haptic device**
Yilmaz S., KONUKSEVEN E. İ., Gurocak H.
IEEE 15th International Conference on Advanced Robotics: New Boundaries for Robotics, ICAR 2011, Tallinn, Estonya, 20 - 23 Haziran 2011, ss.335-340
- LI. **Dağ Treni Hidrolik Fırlatma Sistemi Tasarımı**
YAMAN U., KONUKSEVEN E. İ., AKOVA H. U., DEMİRER S.
VI. Ulusal Hidrolik Pnömatik Kongresi, İzmir, Türkiye, 12 - 15 Ekim 2011, ss.3-12

- LII. **Comparison of Kinect and Bumblebee2 in Indoor Environments**
TARÇIN S., ÖZÜTEMİZ K. B., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
12th International Workshop on Research and Education in Mechatronics (REM), Kocaeli, Türkiye, 15 - 16 Eylül 2011
- LIII. **Rapid training data generation from image sequences for pattern recognition**
DİLAN R. A., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
2011 IEEE International Conference on Mechatronics, ICM 2011, İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Nisan 2011, ss.457-462
- LIV. **Decoding Process and Characterization Studies of a 2D Laser Scanning Range Finder**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
AzC IFToMM 2010 International Symposium of Mechanism and Machine Science, İzmir, Türkiye, 5 - 08 Ekim 2010, ss.295-299
- LV. **Theoretical and experimental determination of dynamic friction coefficient for a cable-drum system**
BAYAR G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
3rd European Conference on Mechanism Science, EUCOMES 2010, Cluj-Napoca, Romanya, 14 - 18 Eylül 2010, cilt.5, ss.345-352
- LVI. **Product Based Material Testing for Hyperelastic Suspension Jounce Bumper Design with FEA**
Caliskan K., KONUKSEVEN E. İ., ÜNLÜSOY Y. S.
3rd International Conference on Advanced Design and Manufacture, Nottingham, Birleşik Krallık, 8 - 10 Eylül 2010, cilt.450, ss.119-120
- LVII. **Sliding Mode Control of a Power Screw Driven Positioning Table**
BAYAR G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
3rd International Conference on Advanced Design and Manufacture, Nottingham, Birleşik Krallık, 8 - 10 Eylül 2010, cilt.450, ss.325-328
- LVIII. **An Enhanced Adaptive Windowing Technique for Velocity and Acceleration Estimation using Incremental Position Encoders**
Kilic E., Baser O., DÖLEN M., KONUKSEVEN E. İ.
International Conference on Signals and Electronic Systems (ICSSES), Gliwice, Polonya, 7 - 10 Eylül 2010, ss.61-64
- LIX. **Optimum Design of 6R Passive Haptic Robotic Arm for Implant Surgery**
Yılmaz S., KONUKSEVEN E. İ., Gurocak H.
EuroHaptics International Conference on Generating and Perceiving Tangible Sensations, Amsterdam, Hollanda, 8 - 10 Temmuz 2010, cilt.6191, ss.105-106
- LX. **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
- LXI. **Development of a Steered Unmanned Ground Electric Vehicle Research Platform**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
International Unmanned Vehicles Workshop, İstanbul, Türkiye, 10 Haziran 2010, ss.117-124
- LXII. **Hareketli Bir Platform İçin Yüzey Değişimlerinin Kayma Geçişleri Kullanılarak Bulunması**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
5. Otomotiv Teknolojileri Kongresi OTEKON 2010, Bursa, Türkiye, 7 - 08 Haziran 2010
- LXIII. **Web-Based Education Support Tools Used for Teaching the "Engineering Graphics" Course**
KONUKSEVEN E. İ.
2nd International Conference on Advanced Design and Manufacture, Harbin, Çin, 24 - 26 Eylül 2009, ss.777-780
- LXIV. **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
- LXV. **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

- LXVI. **CoMoRAT: A Configurable All Terrain Mobile Robot**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
11th WSEAS International Conference on AUTOMATIC CONTROL, MODELLING and SIMULATION (ACMOS 'xx09), İstanbul, Türkiye, 30 Mayıs - 01 Haziran 2009, cilt.507
- LXVII. **Mobile Robot Heading Adjustment Using Radial Basis Function Neural Networks Controller and Reinforcement Learning**
BAYAR G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
4TH WSEAS/IASME INTERNATIONAL CONFERENCE ON DYNAMICAL SYSTEMS AND CONTROLS, 26 - 28 Ekim 2008, ss.169-174
- LXVIII. **Optimal posture control for a 7 DOF haptic device based on power minimization**
Baser O., KONUKSEVEN E. İ., BALKAN R. T.
6th EuroHaptics International Conference, Madrid, İspanya, 10 - 13 Haziran 2008, cilt.5024, ss.555-560
- LXIX. **i-RoK: A Human Like Robotic Head**
ÖLÇÜCÜOĞLU O., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
7th IEEE/RAS International Conference on Humanoid Robots, Pennsylvania, Amerika Birleşik Devletleri, 29 Eylül - 01 Aralık 2007, ss.442-446
- LXX. **Askeri Amaçlı Hareketli Robot Platformu Tasarımı**
BAYAR G., KONUKSEVEN E. İ., KOKU A. B.
3. Savunma Teknolojileri Kongresi SAVTEK 06, Ankara, Türkiye, 29 - 30 Haziran 2006
- LXXI. **ARAŞTIRMA AMAÇLI MODULER BİR HAREKETLİ ROBOT PLATFORMU TASARIMI**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
TİMAK 2006 - Tasarım İmalat ve Analiz Kongresi ve CAD-CAM Günleri 'xx06, Balıkesir, Türkiye, 26 - 28 Nisan 2006
- LXXII. **Antropomorfik Bir Robot Boyun/Baş Tasarımı**
ÖLÇÜCÜOĞLU O., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
TİMAK 2006 - Tasarım İmalat ve Analiz Kongresi ve CAD-CAM Günleri 'xx06, Balıkesir, Türkiye, 26 - 28 Nisan 2006
- LXXIII. **Arastirma Amaçlı Modüler bir Hareketli Robot Platformu Tasarımı**
BAYAR G., KOKU A. B., KONUKSEVEN E. İ.
TİMAK-Tasarım İmalat Analiz Kongresi, Balıkesir, Türkiye, 26 - 28 Nisan 2006, ss.443-451
- LXXIV. **WEB-based education: Teaching the "Computer Aided Engineering Drawing" course with WEB**
Konukseven E.
International Conference on Education and Information Systems - Technologies and Application, Florida, Amerika Birleşik Devletleri, 21 - 25 Temmuz 2004, ss.220-224
- LXXV. **Development of man machine interface software for an industrial robot**
Konukseven E., Abidi A.
IEEE Symposium on Virtual Environments, Human-Computer Interfaces and Measurement Systems (VECIMS 2004), Massachusetts, Amerika Birleşik Devletleri, 12 - 14 Temmuz 2004, ss.49-53
- LXXVI. **Robot end-effector based sensor integration for tracking moving parts**
Konukseven E., Kaftanoglu B.
4th International Conference on Knowledge-Based Intelligent Engineering Systems and Allied Technologies, Brighton, Birleşik Krallık, 30 - 31 Ağustos 2000, ss.628-634
- LXXVII. **Sensor based planning: A control law for generating the generalized Voronoi graph**
Choset H., Konukseven I., Rizzi A.
8th International Conference on Advanced Robotics (ICAR 97), Monterrey, Meksika, 7 - 09 Temmuz 1997, ss.333-338
- LXXVIII. **Mobile robot navigation: Issues in implementing the generalized Voronoi graph in the plane**
Choset H., Konukseven I., Burdick J.
Proceedings of the 1996 IEEE/SICE/RSJ International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems, Washington, Kiribati, 8 - 11 Aralık 1996, ss.241-248
- LXXIX. **Multisensor controlled robotic tracking and automatic pick and place**
Konukseven I., Kaftanoglu B., Balkan T.

- 1997 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robot and Systems - Innovative Robotics for Real-World Applications (IROS 97), Grenoble, Fransa, 7 - 11 Eylül 1997, ss.1356-1362
- LXXX. **Mobile robot navigation: Implementing the GVG in the presence of sharp corners**
KONUKSEVEN E. İ., Choset H.
1997 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robot and Systems - Innovative Robotics for Real-World Applications (IROS 97), Grenoble, Fransa, 7 - 11 Eylül 1997, ss.1218-1223
- LXXXI. **Moving part recognition and automatic pick and place using an industrial robot**
Konukseven I., Kaftanoglu B.
1997 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robot and Systems - Innovative Robotics for Real-World Applications (IROS 97), Grenoble, Fransa, 7 - 11 Eylül 1997
- LXXXII. **Mobile robot navigation: Issues in implementating the generalized Voronoi graph in the plane**
Choset H., Konukseven I., Burdick J.
1996 IEEE/SICE/RSJ International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems, Washington, Kiribati, 8 - 11 Aralık 1996, ss.241-248

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

Desteklenen Projeler

- Kurtuluş D. F., Tekinalp O., Kayran A., Yaman Y., Gürses E., Çöker D., Yavrucuk I., Leblebicioğlu M. K., Konukseven E. İ., Aksel M. H., et al., Şirket, ODTÜ-TAİ VLA projesi 1. faz, 2017 - 2022
- KONUKSEVEN E. İ., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Yeni Nesil Güneş Enerjili Araçlar İçin Gövde Optimizasyonu., 2011 - 2022
- KONUKSEVEN E. İ., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Uzaktan Etkileşimli Yarı Otonom İnsansız Kara Aracı Platformunun Etkileşimli Kontrolü., 2010 - 2022
- KONUKSEVEN E. İ., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, SIMULATION OF FLUID ENVIRONMENTS ON ROBOTIC ORTHOSES FOR REHABILITATION PURPOSES, 2017 - 2017
- KONUKSEVEN E. İ., TÜBİTAK Projesi, Kuvvet-Geri-Beslemeli Haptik Cihazlar İçin Döner Manyetoreolojik Sönümleyici Geliştirilmesi, 2015 - 2017
- KONUKSEVEN E. İ., TÜBİTAK Projesi, Yüksek Hassasiyetli Hibrit Robotik Çapak Alma Sistemi Geliştirilmesi, 2014 - 2017

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, Editör, 2013 - Devam Ediyor

Makina Tasarım ve İmalat Dergisi, Baş Editör, 1998 - Devam Ediyor

Metrikler

Yayın: 128

Atıf (WoS): 356

Atıf (Scopus): 581

H-İndeks (WoS): 10

H-İndeks (Scopus): 11

Akademi Dışı Deneyim

METU (Mechanical Engineering Department)

METU (Mechanical Engineering Department)

CMU Carnegie Mellon University, Mechanical Eng. Univ.

METU (Mechanical Engineering Department)

METU (Graduate School of Natural and Applied Science)