

Dr. Öğr. Üyesi SEZCAN YILMAZ

Kişisel Bilgiler

E-posta: sezcan@ogu.edu.tr

Diğer E-posta: sezcan@gmail.com

Web: <https://avesis.ogu.edu.tr/sezcanılmaz>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: uPJvy7kAAAAJ

ORCID: 0000-0001-9329-5423

Publons / Web Of Science ResearcherID: AAF-9792-2020

ScopusID: 35410899900

Yoksis Araştırmacı ID: 55110

Eğitim Bilgileri

Doktora, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2008 - 2014

Yüksek Lisans, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2003 - 2006

Yüksek Lisans, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ, Endüstri Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2003 - 2004

Lisans, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1998 - 2002

Yaptığı Tezler

Doktora, Deforme olabilen yüzeylerle gerçekçi haptik etkileşim, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Makine Mühendisliği Bölümü, 2014

Yüksek Lisans, Parmak hareketlerini takip eden mekatronik bir sistemin dizaynı ve gerçekleştirilmesi, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, Makine Mühendisliği Bölümü, 2006

Araştırma Alanları

Makina Dinamiği, Mekanizmalar, Robotik, Mekatronik, Biyomekanik

Akademik Unvanlar / Görevler

Dr. Öğr. Üyesi, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2016 - Devam Ediyor

Araştırma Görevlisi, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2003 - 2016

Akademik İdari Deneyim

Bölüm Başkan Yardımcısı, Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, MÜHENDİSLİK-MİMARLIK FAKÜLTESİ, MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ, 2021 - 2021

Verdiği Dersler

Mekanizma Tekniği, Lisans, 2020 - 2021, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018, 2016 - 2017

İleri Mühendislik Dinamiği, Doktora, 2020 - 2021, 2019 - 2020, 2018 - 2019

Kontrol Sistemleri, Lisans, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018, 2016 - 2017

Uzmanlık Alan Dersi, Yüksek Lisans, 2020 - 2021, 2019 - 2020

Makine Mühendisliğinde Tasarım II, Lisans, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018, 2016 - 2017

Makine Dinamiği, Lisans, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018, 2016 - 2017

Dinamik, Lisans, 2020 - 2021, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018

Robotik Sistem Araştırmaları, Lisans, 2020 - 2021, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018, 2016 - 2017

Robot Manipülatörlerinin Kontrolü, Yüksek Lisans, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018

Mekatronik, Lisans, 2017 - 2018

Yönetilen Tezler

Yılmaz S., İnsansız Hava Araçlarında İniş Takımı Optimizasyonu, Yüksek Lisans, B.DİKİLİTAŞ(Öğrenci), 2024

Yılmaz S., Tekne Motoru Şaft Pervane Sisteminde Balanssızlık Etkisi ile Oluşan Titreşimlerin Sonlu Elemanlar Analizi, Yüksek Lisans, A.OSMAN(Öğrenci), 2024

Yılmaz S., Bataryalı vidalama aletinin dinamik analizi, Yüksek Lisans, B.ÖZTÜRK(Öğrenci), 2022

Gündoğdu Ö., Yılmaz S., Elle Yük Kaldırma İşleminin Üç Boyutta Modellenmesi, Benzetimi ve Cinsiyet Davranış Farklılığının Deneysel Olarak Değerlendirilmesi, Doktora, M.YANIKÖREN(Öğrenci), 2020

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Determining sex-related behavioral differences in manual material lifting and lowering movements during daily life**
Yanıkören M., Yılmaz S., Gündoğdu Ö.
SCIENTIA IRANICA INTERNATIONAL JOURNAL OF SCIENCE & TECHNOLOGY, cilt.32, ss.1-18, 2024 (SCI-Expanded)
- II. **3D biomechanical model that can perform dynamic analysis of the upper extremity and L5/S1 joints without the use of force sensor**
Yanıkören M., Yılmaz S., Gündoğdu Ö.
Sadhana - Academy Proceedings in Engineering Sciences, cilt.49, sa.3, 2024 (SCI-Expanded)
- III. **Frictional Compliant Haptic Contact and Deformation of Soft Objects**
Zafer N., Yılmaz S.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS, cilt.13, 2016 (SCI-Expanded)
- IV. **Nonlinear viscoelastic contact and deformation of freeform virtual surfaces**
Zafer N., Yılmaz S.
ADVANCED ROBOTICS, cilt.30, ss.246-257, 2016 (SCI-Expanded)
- V. **Haptic exploration of highly curved compliant surfaces**
Zafer N., Yılmaz S.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, cilt.229, sa.10, ss.949-956, 2015 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Giyilebilir Hareket Sensörü Kullanılarak Dinamik Model ile Üst Uzuv Eklemleri Üzerine Etkiyen Kuvvetlerin ve Torkların Belirlenmesi**
Yanıkören M., Yılmaz S., Usanmaz B., Tezgel S., Yazar M., Gündoğdu Ö.
İğdır Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.10, sa.4, ss.2850-2859, 2020 (Hakemli Dergi)
- II. **Bakım Uygulamalarında Robotların Yardımcı Ekipman Olarak Kullanılması**
Yılmaz S.
Mühendis ve Makina, cilt.61, sa.699, ss.132-143, 2020 (Hakemli Dergi)
- III. **Haptik Etkileşimin Medikal Uygulamaları**
Yılmaz S.
ESOGÜ BİLİM KÜLTÜR SANAT, sa.2, ss.35-37, 2019 (Hakemsiz Dergi)
- IV. **Mobile Robot Localization via Outlier Rejection in Sonar Range Sensor Data**
YILMAZ S., Kayir H. E., KALECİ B., PARLAKTUNA O.
ISTANBUL UNIVERSITY-JOURNAL OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERING, cilt.12, sa.1, ss.1457-1464, 2012 (ESCI)
- V. **Amerika Birleşik Devletlerin de Makine Mühendisliği Eğitimi**
ALTUN Ö., TİMURALP Ç., YILMAZ S., ULUTAN M.
Mühendis ve Makine, cilt.52, sa.621, ss.36-42, 2011 (Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Factors Effective in Landing Gear Type Selection for Fixed Wing Unmanned Aerial Vehicles: A Review**
DİKİLİTAŞ B., YILMAZ S.
5th International Azerbaijan Congress on Life, Engineering, and Applied Sciences, Baku, Azerbaycan, 24 - 26 Ocak 2024, ss.177-178
- II. **Dynamic Analysis of Tree Branch Shaker Machine**
YILMAZ S., ÖZTÜRK B.
2nd International Izmir Congress on Life Engineering and Applied Sciences, İzmir, Türkiye, 14 - 16 Ekim 2023, ss.103
- III. **Design and Implementation of Experimental Setup for Performance Measurement of Battery Powered Screwdriver Tools**
ÖZTÜRK B., YILMAZ S.
2nd International Izmir Congress on Life Engineering and Applied Sciences, İzmir, Türkiye, 14 - 16 Ekim 2023, ss.102
- IV. **Evaluation of Critical Factors in Mechanically Extrusion Based Syringe Driver System Design for 3D Bioprinters**
ÖZTÜRK B., YILMAZ S.
3rd Global Conference on Engineering Research (GLOB CER'23), Bandırma, Türkiye, 13 - 16 Eylül 2023, ss.522-523
- V. **Possible Problems with Multi-DOF Force/Torque Sensor Designed and Built Using Cost-Effective Load Cells**
ÖZTÜRK B., YILMAZ S.
3rd Global Conference on Engineering Research (GLOB CER'23), Bandırma, Türkiye, 13 - 16 Eylül 2023, ss.524-525
- VI. **Elektrikli İtki Sistemine Sahip İnsansız Deniz Araçlarında Pervanede Oluşan Fiziksel Hasarların Yataklardan Ölçülen İvme ile Belirlenebilirliği**
BAYIR A. O., YILMAZ S.
1.Bilsel Uluslararası Ahlat Bilimsel Araştırmalar Kongresi, Bitlis, Türkiye, 15 - 16 Ağustos 2023, ss.464-466
- VII. **Tekneler için Elektrikli İtki Sistemi Dizaynında Şaft Uzunluğu ve Yatak Sayısının Titreşim Karakteristiği Üzerindeki Etkisinin Sonlu Elemanlar Metodu ile Tespiti**

BAYIR A. O., YILMAZ S.

1.Bilisel Uluslararası Ahlat Bilimsel Araştırmalar Kongresi, Bitlis, Türkiye, 15 - 16 Ağustos 2023, ss.461-463

VIII. **Batarya Destekli Elektrikli Vidalama Aletlerinin Matlab Simscape Kütüphanesi Kullanılarak Dinamik Analizi**

ÖZTÜRK B., YILMAZ S.

3. Uluslararası Mühendislik Bilimleri ve Multidisipliner Yaklaşımlar Kongresi, İstanbul, Türkiye, 10 - 11 Şubat 2022, ss.747

IX. **Creating and Realizing 3D Human Body Dynamic Model for Biomechanical Applications**

Yanıkören M., Yılmaz S., Gündoğdu Ö.

Congress on Movement and Motor Control, Eskişehir, Türkiye, 21 - 25 Mayıs 2021, ss.50-51

X. **Development of a 3D Full Body Kinematic Model for the Human Skeletal System**

Yanıkören M., Yılmaz S., Gündoğdu Ö.

Congress on Movement and Motor Control, Eskişehir, Türkiye, 21 - 25 Mayıs 2021, ss.52-53

XI. **Bakım Uygulamalarında Robotların Yardımcı Ekipman Olarak Kullanılması**

YILMAZ S.

IX. Uluslararası Bakım Teknolojileri Kongresi ve Sergisi, Denizli, Türkiye, 26 - 28 Eylül 2019, ss.93-99

XII. **Haptik Cihazların Kinematik Yapılarına Göre Değerlendirilmesi**

YILMAZ S., ZAFER N.

The International Conference on Materials Science, Mechanical and Automotive Engineerings and Technology (IMSMATEC 2019), Kapadokya, Nevşehir, Türkiye, 21 - 23 Haziran 2019, ss.930-935

XIII. **A New Method for Detecting Finger Joint Gestures Using Raw Data Obtained from The Leap Motion Sensor**

YILMAZ S.

The International Conference on Materials Science, Mechanical and Automotive Engineerings and Technology (IMSMATEC 2019), Kapadokya, Nevşehir, Türkiye, 21 - 23 Haziran 2019, ss.1288

XIV. **Determination of Orientation Data in Positioning Mobile Robots**

YILMAZ S.

The International Conference on Materials Science, Mechanical and Automotive Engineerings and Technology (IMSMATEC 2019), Kapadokya, Nevşehir, Türkiye, 21 - 23 Haziran 2019, ss.1289

XV. **Path Planning Methods in Unmanned Aerial Vehicles**

TÜZÜN S., YILMAZ S.

6th International Symposium on Academic Studies in Science, Engineering and Architecture Sciences, Ankara, Türkiye, 13 - 15 Haziran 2019, ss.705-713

XVI. **A Low Cost Six Degree of Freedom Haptic Device**

YILMAZ S.

6th International Symposium on Academic Studies in Science, Engineering and Architecture Sciences, Ankara, Türkiye, 13 - 15 Haziran 2019, ss.86

XVII. **Sanal Cisimlerin Sürtünmeli Temas Altında Haptik Deformasyonu**

ZAFER N., YILMAZ S.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Denizli, Türkiye, 10 - 12 Eylül 2015, ss.879-883

XVIII. **Parmak Hareketlerini Takip Eden Mekatronik Bir Sistem**

ZAFER N., YILMAZ S.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Denizli, Türkiye, 10 - 12 Eylül 2015, ss.343-347

XIX. **Mobile robot localization via outlier rejection in sonar range sensor data**

Yılmaz S., Ezercan Kayır H. H., Kaleci B., Parlaktuna O.

2011 7th International Conference on Electrical and Electronics Engineering (ELECO), Bursa, Türkiye, 1 - 04 Aralık 2011, cilt.2, ss.434-438

XX. **Parçacık Süzgeci Tabanlı Konumlandırma Yöntemi için Yeni Bir Algılayıcı Modeli**

YILMAZ S., EZERCAN KAYIR H. H., KALECİ B., PARLAKTUNA O.

Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi – Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Gebze-Kocaeli, Türkiye, 21 - 23 Eylül 2010, ss.298-303

- XXI. **Repealing Range Sensor Model Approach for Particle Filter Based Mobile Robot Localization Using Sonar Data**
YILMAZ S., EZERCAN KAYIR H. H., KALECİ B., PARLAKTUNA O.
International Symposium on INnovations in Intelligent SysTems and Applications, Kayseri, Türkiye, 21 - 24 Haziran 2010, ss.476-480
- XXII. **An Application on Line and Corner Detection Method by Using Laser Beams**
Demir G., YILMAZ S., EZERCAN KAYIR H. H., KALECİ B., YAZICI A., PARLAKTUNA O.
1st International Symposium on Computing in Science and Engineering, 3 - 05 Haziran 2010
- XXIII. **A New Sensor Model for Particle-Filter Based Localization in the Partially Unknown Environments**
YILMAZ S., Kayir H. E., KALECİ B., PARLAKTUNA O.
IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, İstanbul, Türkiye, 10 - 13 Ekim 2010
- XXIV. **A New Approach to Improve the Success Ratio and Localization Duration of a Particle Filter Based Localization for Mobile Robots**
YILMAZ S., KALECİ B., EZERCAN KAYIR H. H., PARLAKTUNA O.
6th International Conference On Electrical and Electronics Engineering, Bursa, Türkiye, 5 - 08 Kasım 2009, cilt.2, ss.370-374
- XXV. **Gezgin Robotlarda Parçacık Süzgeci Tabanlı Konumlandırma ve Seyrüsefer Yöntemi**
YILMAZ S., EZERCAN KAYIR H. H., KALECİ B., PARLAKTUNA O.
Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi – Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, İstanbul, Türkiye, 13 - 16 Ekim 2009, ss.354-359
- XXVI. **Gezgin Robotlarda Parçacık Süzgeci Tabanlı Konumlandırma Yönteminde Algılayıcı Veri Hassasiyeti Analizi**
YILMAZ S., EZERCAN KAYIR H. H., KALECİ B., PARLAKTUNA O.
Elektrik, Elektronik, Bilgisayar, Biyomedikal Mühendisliği 13. Ulusal Kongresi, Ankara, Türkiye, 23 - 26 Aralık 2009, ss.145-150
- XXVII. **A Robotic Exoskeleton Tracking Human Hand Motion**
KASAP M., ZAFER N., YILMAZ S.
1st Cappadocia International Mechanical Engineering Symposium, Cappadocia, Türkiye, 14 - 16 Temmuz 2004, cilt.2, ss.764-766

Desteklenen Projeler

Yılmaz S., Zafer N., Ertan H., TÜBİTAK Projesi, Özel Yapım Bir Kara Kanosunun Geliştirilmesi ve Kürek Çekiş Biyomekaniğinin Araştırılması, 2022 - 2025

Dutağacı H., Kaleci B., Yılmaz S., Gürel U., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Deprem Sonrası Bina İçi Ortamlarda Kara ve Hava Robotları Kullanılarak Keşif ve Haritalama, 2014 - 2017

Yıldırım S., Yıldız K., Zafer N., TÜBİTAK Projesi, Gerçek zaman ölçümlerine dayalı bilgisayar kontrollü geri beslemeli otomatik köklendirme sisteminin tasarımı geliştirilmesi ve karadutun çoğaltılmasında test edilmesi TÜBİTAK 108 O 424, 2008 - 2010

Bilimsel Hakemlikler

GÜMÜŞHANE ÜNİVERSİTESİ FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ DERGİSİ, Hakemli Bilimsel Dergi, Temmuz 2020

GÜMÜŞHANE ÜNİVERSİTESİ FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ DERGİSİ, Hakemli Bilimsel Dergi, Haziran 2020

Kırklareli Üniversitesi Mühendislik ve Fen Bilimleri Dergisi, Diğer Dergiler, Aralık 2019

TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, SCI-E Kapsamındaki Dergi, Aralık 2018

PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART H-JOURNAL OF ENGINEERING IN MEDICINE, SCI-E Kapsamındaki Dergi, Haziran 2018

Bilecik Şeyh Edebali Üniversitesi Fen Bilimleri Dergisi, Hakemli Bilimsel Dergi, Aralık 2017

DOKUZ EYLÜL ÜNİVERSİTESİ MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ FEN VE MÜHENDİSLİK DERGİSİ, Hakemli Bilimsel Dergi, Kasım 2017

Anadolu University Journal of Science and Technology A- Applied Sciences and Engineering, Diğer İndekslerce Taranan Dergi, Haziran 2017

Etkinlik Organizasyonlarındaki Görevler

Yılmaz S., Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi – Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Bilimsel Kongre / Sempozyum Organizasyonu, Eskişehir, Türkiye, Ekim 2016

Metrikler

Yayın: 37

Atıf (WoS): 2

Atıf (Scopus): 7

H-İndeks (WoS): 1

H-İndeks (Scopus): 1

Kongre ve Sempozyum Katılımı Faaliyetleri

Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi – Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Oturum Başkanı, Eskişehir, Türkiye, 2016