

Prof. Dr. MEHMET ARİF ADLI

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 312 582 3418](tel:+903125823418)

E-posta: arif.adli@gazi.edu.tr

Diğer E-posta: arif.adli2012@gmail.com

Web: <https://avesis.gazi.edu.tr/arif.adli>

Posta Adresi: arif.adli@gazi.edu.tr

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: b1VlkKAAAAAJ

ORCID: 0000-0002-3223-064X

ScopusID: 6701857904

Yoksis Araştırmacı ID: 118582

Biyografi

ADLI, Mehmet Arif (Dr. Eng.)

Mehmet Arif Adli was graduated from Mechanical Engineering Department, Middle East Technical University (METU), Ankara, Turkey, in 1986. He received his MSc. and Dr. Eng. degrees both in Mechanical Engineering in 1990 and 1993 from Ritsumeikan University, Kyoto, Japan. After completing his Dr. Eng. degree he worked as a frontier researcher from 1993 to 1996 at Bio-Mimetic Control Research Center, affiliated with “The Institute of Physical and Chemical Research (RIKEN)”, Japan.

In June 1997 he joined Marmara University in Istanbul, teaching at Mechanical Engineering Department. From 2006 to 2013 he was with “The Scientific and Technological Research Council of Turkey, TÜBİTAK” where, after working at the Science Fellowships and Grant Programmes Department as an advisor to the president for about a year, he served as the director of Academic Research Funding Program Directorate until 2008. He was appointed as Vice President of TÜBİTAK from 2008, to 2013 responsible from academic and public R&D funding, and fellowship programs. He joined Gazi University, Department of Mechanical Engineering as a full-time professor in 2013. He served as Dean of the Faculty of Applied Sciences between 2016 and 2019. Besides his teaching activities he took part as the board member at Gazi Technopark from 2016-2020.

In March 2019 Dr. Adli was appointed as the Academy Vice-President of Turkish Aerospace Inc.(TAI) responsible from organizing and handling of training and education of TAI employees, mainly engineers. From 2020 to 2022 he was the Vice president of TAI responsible from Human Resources and Talent Management.

Dr. Adli has been the the Turkish delegate in COST (Coordination of Science and Technology in Europe) from 2011 to 2024.

Eğitim Bilgileri

Doktora, Ritsumeikan Üniversitesi, Makina Mühendisliği, Japonya 1990 - 1993

Yüksek Lisans, Ritsumeikan Üniversitesi, Makina Mühendisliği, Japonya 1988 - 1990

Lisans, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1982 - 1986

Yabancı Diller

Japonca, B2 Orta Üstü
İngilizce, C1 İleri

Yaptığı Tezler

Doktora, Analysis and Utilities of Internal Force Effect in Closed Chain Mechanisms, Ritsumeikan Üniversitesi, Makina Mühendisliği, 1993
Yüksek Lisans, Basic Study on the Effect of Internal Forces in a Planar Parallel Manipulator, Ritsumeikan Üniversitesi, Makina Mühendisliği, 1990

Araştırma Alanları

Makina Teorisi ve Dinamiği, Makina Dinamiği, Robotik, Mekatronik

Akademik Unvanlar / Görevler

Prof. Dr., Gazi Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 2011 - Devam Ediyor
Prof. Dr., Marmara Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2007 - 2011
Doç. Dr., Marmara Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1999 - 2007
Yrd. Doç. Dr., Marmara Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1997 - 1998
Araştırma Görevlisi, Ritsumeikan Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Bilgisayar Ve Bilişim Sistemleri Mühendisliği, 1992 - 1992
Araştırma Görevlisi, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1987 - 1988

Akademik İdari Deneyim

Akademik Performans D. Kurulu Üyesi, Gazi Üniversitesi, Rektörlük, 2017 - 2019
Dekan, Gazi Üniversitesi, Uygulamalı Bilimler Fakültesi, 2016 - 2019
Marmara Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2003 - 2005
Frontier Researcher, The Institute of Physical and Chemical Research - RIKEN, Bio-Mimetic Control Center, Laboratory of Bio-Mimetic Control Systems, 1993 - 1996

Verdiği Dersler

ADVANCED ROBOTICS, Doktora, 2022 - 2023, 2021 - 2022
ADVANCED DYNAMICS, Doktora, 2021 - 2022
İLERİ DİNAMİK, Doktora, 2020 - 2021, 2019 - 2020
İLERİ ROBOTİK, Doktora, 2020 - 2021, 2019 - 2020, 2018 - 2019

Yönetilen Tezler

Adlı M. A., Saygın A., Bir füze arayıcı başlığın dinamik modellemesi ve kontrolü, Yüksek Lisans, M.YASİN(Öğrenci), 2022
ADLI M. A., İki Robot Kolu Yardımıyla Sıvı Transferinin Kontrolü, Doktora, B.NASERİ(Öğrenci), 2021
ADLI M. A., Bir itki vektör kontrol performans test sisteminin dinamik incelenmesi, Yüksek Lisans, A.ÜNAL(Öğrenci),

2019

ADLI M. A., Rehabilitasyon amaçlı robotlar için seri elastik eyleyici tasarımı ve empedans kontrolü, Yüksek Lisans, Y.ÜLGER(Öğrenci), 2019

ADLI M. A., ÖZKAN B., Üç serbestlik dereceli paralel eksenli kararlılaştırma platformunun dinamik modellemesi ve kontrolü, Yüksek Lisans, R.UĞUR(Öğrenci), 2019

ADLI M. A., Compliant control of electric power assisted steering systems in vehicles, Doktora, A.EMRE(Öğrenci), 2009

ADLI M. A., Rehabilitasyon amaçlı bir robot kolunun kuvvet ve konumunun zeki kontrolü, Doktora, E.AKDOĞAN(Öğrenci), 2007

ADLI M. A., Modelling of the effect of centrifugal forces on bearings in planetary gear mechanism of a yarn twisting machine, Yüksek Lisans, K.KAAN(Öğrenci), 2005

ADLI M. A., İnsanın iki kolunun ortak hareketi esnasında oluşan eklem momentlerinin elektromyografi sinyalleri yardımıyla analizi, Yüksek Lisans, Y.ZİYA(Öğrenci), 2005

ADLI M. A., Designing and manufacturing of a rehabilitation robot with three degrees of freedom, Yüksek Lisans, V.İLHAN(Öğrenci), 2005

ADLI M. A., Kinematic and dynamic analysis of a curved link robot, Yüksek Lisans, O.CEM(Öğrenci), 2005

ADLI M. A., Computer simulation of granular flows, Yüksek Lisans, N.ETİSOY(Öğrenci), 2003

ADLI M. A., Düzlemsel harekette nesne ile kartezyen robot kolu arasındaki temas kuvvetlerinin kontrolü, Yüksek Lisans, A.EMRE(Öğrenci), 2002

ADLI M. A., Tool management in flexible manufacturing systems, Yüksek Lisans, D.GÖKÇE(Öğrenci), 2000

Jüri Üyelikleri

Doktora Tez İzleme Komitesi (TİK) Üyeliği, Doktora Tez İzleme Komitesi (TİK) Üyeliği, Gazi Üniversitesi, Temmuz, 2021

Doktora Tez İzleme Komitesi (TİK) Üyeliği, Doktora Tez İzleme Komitesi (TİK) Üyeliği, Gazi Üniversitesi, Haziran, 2021

Doktora Tez İzleme Komitesi (TİK) Üyeliği, Doktora Tez İzleme Komitesi (TİK) Üyeliği, Ankara Yıldırım Beyazıt

Üniversitesi, Şubat, 2021

Doktora Tez İzleme Komitesi (TİK) Üyeliği, Doktora Tez İzleme Komitesi (TİK) Üyeliği, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Ocak, 2021

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **An expanded impedance control scheme for slosh-free liquid transfer by a dual-arm cooperative robot**
Soufiani B. N., ADLI M. A.
JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, cilt.27, sa.23-24, ss.2793-2806, 2021 (SCI-Expanded)
- II. **Pole placement and LQR control of slosh-free liquid transportation with dual-arm cooperative robot**
Soufiani B. N., ADLI M. A.
JOURNAL OF THE FACULTY OF ENGINEERING AND ARCHITECTURE OF GAZI UNIVERSITY, cilt.35, sa.4, ss.2255-2267, 2020 (SCI-Expanded)
- III. **Comparative evaluation of EMG signal features for myoelectric controlled human arm prosthetics**
Karabulut D., Ortes F., Arslan Y. Z., ADLI M. A.
BIOCYBERNETICS AND BIOMEDICAL ENGINEERING, cilt.37, sa.2, ss.326-335, 2017 (SCI-Expanded)
- IV. **The design and control of a therapeutic exercise robot for lower limb rehabilitation: Physiotherabot**
AKDOĞAN E., Adli M. A.
MECHATRONICS, cilt.21, sa.3, ss.509-522, 2011 (SCI-Expanded)
- V. **Prediction of externally applied forces to human hands using frequency content of surface EMG signals**
Arslan Y. Z., Adli M. A., Akan A., BASLO M. B.
COMPUTER METHODS AND PROGRAMS IN BIOMEDICINE, cilt.98, sa.1, ss.36-44, 2010 (SCI-Expanded)

- VI. **Implementation and Development of an Adaptive Steering-Control System**
Cetin A. E., Adli M. A., Barkana D. E., KÜÇÜK H.
IEEE TRANSACTIONS ON VEHICULAR TECHNOLOGY, cilt.59, sa.1, ss.75-83, 2010 (SCI-Expanded)
- VII. **Knee rehabilitation using an intelligent robotic system**
AKDOĞAN E., Tacgin E., ADLI M. A.
JOURNAL OF INTELLIGENT MANUFACTURING, cilt.20, sa.2, ss.195-202, 2009 (SCI-Expanded)
- VIII. **Cooperative control of a human and a robot manipulator for positioning a cart on a frictionless plane**
Cetin A. E., Adli M. A.
MECHATRONICS, cilt.16, sa.8, ss.461-469, 2006 (SCI-Expanded)
- IX. **Modelling and analysis of an oscillatory dynamic system using the hybrid state approach: An experimental case**
Adli M. A., Dogruel M.
JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, cilt.12, sa.9, ss.975-993, 2006 (SCI-Expanded)
- X. **Hybrid state approach for modelling electrical and mechanical systems**
DOĞRUEL M., Adli M. A.
MATHEMATICAL AND COMPUTER MODELLING, cilt.41, sa.6-7, ss.759-771, 2005 (SCI-Expanded)
- XI. **CONTRIBUTION OF INTERNAL FORCES TO THE DYNAMICS OF CLOSED CHAIN MECHANISMS**
ADLI M. A., HANAFUSA H.
ROBOTICA, cilt.13, ss.507-514, 1995 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Saf Yönelim Hareketlerini Sağlayan Üç Serbestlik Dereceli Bir Paralel Platformun Kinematik ve Dnamik Analizi**
İNAL R. U., ADLI M. A., ÖZKAN B.
Selçuk Üniversitesi Mühendislik Bilim ve Teknoloji Dergisi, cilt.18, sa.1, ss.14-32, 2019 (Hakemli Dergi)
- II. **Design and Implementation of a Thrust Vector Control (TVC) Test System**
Unal A., Yaman K., Okur E., ADLI M. A.
JOURNAL OF POLYTECHNIC-POLITEKNİK DERGISI, cilt.21, sa.2, ss.497-505, 2018 (ESCI)
- III. **Compliance Control and Selective Compliance Center via Internal Forces in Redundantly Actuated Closed Chain Mechanisms**
Adlı M. A., Hideo H.
Transactions of the Society of Instrument and Control Engineers(SICE), cilt.29, ss.253-262, 1993 (Hakemli Dergi)

Kitap & Kitap Bölümleri

- I. **Robotiğe Giriş : Mekanik ve Kontrol**
ADLI M. A., AKDOĞAN E.
Nobel, Ankara, 2022
- II. **A Human-Machine Interface Design to Control an Intelligent Rehabilitation Robot System**
AKDOĞAN E., ADLI M. A., TAÇGIN E., MN B.
Soft Computing Applications for Database Technologies Techniques and Issues, , Editör, ISBN 978-1-60566-814-7, ss.247-270, 2010

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **HELİKOPTERLER İÇİN MODEL REFERANS UYARLAMALI KONTROL CÜ TASARIMI**

ERTUĞRUL T., ADLI M. A., SALAMCI M. U., KODALAK F.

8.Savunma Teknolojileri Kongresi, Türkiye, 12 - 14 Ekim 2016

II. Saf Yönelim Hareketlerini Sağlayan Üç Serbestlik Dereceli Bir Paralel Platformun Kinematik ve Dinamik Analizi

İnal R. U., ADLI M. A., ÖZKAN B.

20. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Dicle Üniversitesi, Diyarbakır, Türkiye, 15 Eylül 2021

III. Üç Serbestlik Dereceli Küresel Bir Paralel Manipülatörün Kontrolü

İNAL R. U., ADLI M. A., ÖZKAN B.

TOK2019-Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Muğla, Türkiye, 11 - 14 Eylül 2019, ss.209-214

IV. İtke Vektör Kontrolü (İVK) Performans Test Sisteminin Dinamik İncelenmesi

ÜNAL A., OKUR E., YAMAN K., ADLI M. A.

ICCESEN-2017, 4 - 08 Ekim 2017

V. Model Reference Adaptive Control Design For Helicopters Using Gain Scheduled Reference Models

Ertugrul T., ADLI M. A., SALAMCI M. U.

17th IEEE International Carpathian Control Conference (ICCC), Tatranska Lomnica, Slovakya, 29 Mayıs - 01 Haziran 2016, ss.182-187

VI. Compliant control of steer by wire systems

AHMET EMRE Ç., ADLI M. A., EROL BARKANA D., KÜÇÜK H.

2009 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, Singapore, Singapur, 14 - 17 Temmuz 2009, ss.636-643

VII. A human machine interface design for direct rehabilitation using a rehabilitation robot

ADLI M. A., AKDOĞAN E., MN B.

CSTST, Proceedings of the 5th international conference on Soft computing as transdisciplinary science and technology, Pontoise, Fransa, 27 - 31 Ekim 2008, ss.78-83

VIII. Compliant control of electric power assisted steering systems

Cetin A. E., Sinanoglu B., Gungor S., Kanbolat A., ADLI M. A.

Commercial Vehicle Engineering Congress and Exhibition, Chicago, IL, Amerika Birleşik Devletleri, 1 - 03 Kasım 2005

IX. A method for modulating the contact compliance in objects held by dual arm robots

ADLI M. A., ITO K., HANAFUSA H.

Recent Advances in Mechatronics, 14 Ağustos 1995

X. Controlling the contact compliance via internal forces on objects held by dual-arm robots

Adli M. A., Ito K., Hanafusa H.

Proceedings of the 1995 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems. Part 3 (of 3), Pittsburgh, PA, USA, 5 - 09 Ağustos 1995, cilt.1, ss.62-69

XI. Selective compliance center by means of internal forces in redundantly actuated closed chain manipulators

Adli M. A., Nagai K., Hanafusa H.

Proceedings of the 1992 Japan - USA Symposium on Flexible Automation Part 2 (of 2), San-Francisco, Kostarika, 13 - 15 Temmuz 1992, ss.1277-1281

XII. Apparent structural stiffness of closed mechanisms under the effect of internal forces during dynamic motion

ADLI M. A., Nagai K., Miyata K., Hanafusa H.

IEEE/RSJ International Workshop on Intelligent Robot and Systems '91, 3 - 05 Kasım 1991, cilt.2, ss.773-778

XIII. Study on internal forces and their use in compliance control of parallel manipulators

Adli M. A., Nagai K., Miyata K., Hanafusa H.

Proceedings of the 29th SICE Annual Conference, Tokyo, Japonya, 24 - 26 Temmuz 1990, ss.853-856

XIV. Effect of internal forces on the dynamics of the parallel manipulators

ADLI M. A., Nagai K., Miyata K., Hanafusa H.

1990 IEEE International Workshop on Intelligent Motion Control, IMC 1990, İstanbul, Türkiye, 20 - 22 Ağustos 1990, cilt.2, ss.547-550

Metrikler

Yayın: 30

Atıf (WoS): 354

Atıf (Scopus): 471

H-İndeks (WoS): 6

H-İndeks (Scopus): 6

Burslar

Japon Eğitim Bakanlığı (MONBUSHO) Bursu, Yabancı Ülkelerin Resmi Kurumları, 1987 - 1992

Akademi Dışı Deneyim

Tük Havacılık ve Uzay Sanayii (TUSAŞ)

Şirket, TUSAŞ, İnsan Kaynakları ve Yetenek Yönetimi Başkanlığı

Şirket, TUSAŞ, Akademi Başkanlığı

TÜBİTAK

TÜBİTAK, Türkiye Bilimsel ve Teknolojik Araştırma Kurumu , Başkanlık

TÜBİTAK

TÜBİTAK, Türkiye Bilimsel ve Teknolojik Araştırma Kurumu, Araştırma Destek Programları Başkanlığı - ARDEB

TÜBİTAK

TÜBİTAK, Türkiye Bilimsel ve Teknolojik Araştırma Kurumu, Bilim İnsanı Destekleme Daire Başkanlığı - BİDEB

TÜBİTAK

İstanbul Büyükşehir Belediyesi, Ulaşım A.Ş.

Bio-Mimetic Control Research Center, RIKEN, Japonya

Tapu ve Kadastro Genel Müdürlüğü, Konya Kadastro Müdürlüğü