

Prof. Dr. LEVENT MALGACA

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 232 301 9212](tel:+902323019212)

E-posta: levent.malgaca@deu.edu.tr

Web: <https://avesis.deu.edu.tr/levent.malgaca>

Posta Adresi: Dokuz Eylül Üniversitesi Makina Mühendisliği Bölümü – Tınaztepe Yerleşkesi Adatepe Mah. Doğu Cad. NO: 207
E 35390 Buca-İzmir/Türkiye

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: 9H7zluUAAAAJ

ORCID: 0000-0003-2019-8758

Publons / Web Of Science ResearcherID: O-9543-2019

ScopusID: 57200591597

Yoksis Araştırmacı ID: 19376

Biyografi

Levent Malgaca

- I. works at the **Department of Mechanical Engineering** of Dokuz Eylul University (DEU).
- II. is **Head of the Department of Mechatronics Engineering/** The Graduate School of Natural and Applied Sciences.
- III. focuses research on **active and passive vibration control** of flexible structures/manipulators, **smart structures**, and **suspension systems** of vehicles.
- IV. teaches **MEE 3017 System Modeling and Analysis, MEE 3026 Control Systems, MAK 4049 Measurement and Signal Analysis**, and **MEE 4076 Pneumatics and Hydraulics Systems** in Mechanical Engineering/undergraduate program.
- V. teaches **MEE 5113 Analysis of Vibration Signals** and **MEE 5070 Actuators and Sensors in Mechanical Engineering** in the graduate program.
- VI. is a supervisor for Master's and Doctoral theses in the Department of Mechanical Engineering, Machine Theory and Dynamics program, and Mechatronics Engineering Department.
- VII. is currently in charge of the Automation Systems Laboratory at DEU.
- VIII. received the title of **Professor** in the Department of Machine Theory and Dynamics in **2020**, Associate Professor in **2014**, and Assistant Professor in **2010**.
- IX. started to work at DEU in 1997 as a Research Assistant. He received his MSc degree in 2001 and his Ph.D. degree in 2007 from the same department.

Araştırma Alanları

Mekatronik Sistemler, Sistem Dinamiği ve Kontrolü, Mekanik Titreşimler

Verdiği Dersler

Yüksek Lisans

ACTUATORS AND SENSORS IN MECHANICAL SYSTEMS, Yüksek Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 -

2020

ANALYSIS OF VIBRATION SIGNALS, Yüksek Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021

ANALYSIS OF VIBRATION SIGNALS, Yüksek Lisans, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2013 - 2014

Lisans

ÖLÇME VE SİNYAL ANALİZİ, Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018, 2016 - 2017, 2015 - 2016, 2014 - 2015, 2013 - 2014, 2012 - 2013, 2011 - 2012, 2010 - 2011

CONTROL SYSTEMS, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

PNEUMATIC AND HYDRAULIC SYSTEMS, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

ARAŞTIRMA PROJESİ, Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

SYSTEM MODELING AND ANALYSIS, Lisans, 2023 - 2024, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020, 2018 - 2019, 2017 - 2018, 2016 - 2017, 2014 - 2015, 2013 - 2014, 2012 - 2013, 2011 - 2012, 2010 - 2011

BİTİRME PROJESİ, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

KONTROL SİSTEMLERİ, Lisans, 2019 - 2020

PNÖMATİK VE HİDROLİK SİSTEMLER, Lisans, 2019 - 2020

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Hybrid passive vibration control of lightweight manipulators**
Malgaca L., Vatan Can S.
Mechanical Systems and Signal Processing, cilt.220, 2024 (SCI-Expanded)
- II. **Analysis of an actively controlled composite box manipulator without external actuator**
Lök Ş. İ., MALGACA L., Uyar M.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, cilt.238, sa.3, ss.504-520, 2024 (SCI-Expanded)
- III. **Experimental modal analysis of a single-link flexible robotic manipulator with curved geometry using applied system identification methods**
Pappalardo C. M., Lök Ş. İ., Malgaca L., Guida D.
MECHANICAL SYSTEMS AND SIGNAL PROCESSING, cilt.200, 2023 (SCI-Expanded)
- IV. **Implementation of Active and Passive Vibration Control of Flexible Smart Composite Manipulators with Genetic Algorithm**
Uyar M., Malgaca L.
ARABIAN JOURNAL FOR SCIENCE AND ENGINEERING, 2022 (SCI-Expanded)
- V. **Measurement and modeling of a flexible manipulator for vibration control using five-segment S-curve motion**
MALGACA L., LÖK Ş. İ.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.44, sa.8, ss.1545-1556, 2022 (SCI-Expanded)
- VI. **Hybrid vibration control of a flexible composite box cross-sectional manipulator with piezoelectric actuators**
MALGACA L., Uyar M.
COMPOSITES PART B-ENGINEERING, cilt.176, 2019 (SCI-Expanded)
- VII. **Sensing and Control of Thermally Induced Vibrations of Stationary Blades Using Piezoelectric Materials**
Al-Athel K. S., Al-Qahtani H. M., Sunar M., MALGACA L., Omar A.
ARABIAN JOURNAL FOR SCIENCE AND ENGINEERING, cilt.43, sa.3, ss.1301-1311, 2018 (SCI-Expanded)
- VIII. **Effect of joint flexibility on vibration characteristics of a composite box manipulator**
MALGACA L., Dogan H., Akdag M., YAVUZ Ş., Uyar M., Bidikli B.
COMPOSITE STRUCTURES, cilt.183, ss.271-277, 2018 (SCI-Expanded)
- IX. **Estimating elasticity modulus of the piezo ceramic disc (PCD) using basic mathematical modelling**
PARALI L., SARI A., MALGACA L., Pechousek J., Latal F.

OPTIK, cilt.173, ss.146-156, 2018 (SCI-Expanded)

- X. **Vibration control of a two-link flexible manipulator**
KARAGÜLLE H., MALGACA L., Dirilmis M., Akdag M., YAVUZ Ş.
JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, cilt.23, sa.12, ss.2023-2034, 2017 (SCI-Expanded)
- XI. **Analysis of active vibration control of multi-degree-of-freedom flexible systems by Newmark method**
YAVUZ Ş., MALGACA L., KARAGÜLLE H.
SIMULATION MODELLING PRACTICE AND THEORY, cilt.69, ss.136-148, 2016 (SCI-Expanded)
- XII. **Residual vibration control of a single-link flexible curved manipulator**
MALGACA L., YAVUZ Ş., AKDAĞ M., KARAGÜLLE H.
SIMULATION MODELLING PRACTICE AND THEORY, cilt.67, ss.155-170, 2016 (SCI-Expanded)
- XIII. **Vibration control of a single-link flexible composite manipulator**
YAVUZ Ş., MALGACA L., KARAGÜLLE H.
COMPOSITE STRUCTURES, cilt.140, ss.684-691, 2016 (SCI-Expanded)
- XIV. **The effect of ride frequency to the dynamic characteristics of a military truck**
MALGACA L., Gogen E.
INTERNATIONAL JOURNAL OF HEAVY VEHICLE SYSTEMS, cilt.23, sa.3, ss.283-302, 2016 (SCI-Expanded)
- XV. **Vibration Control of Rotating Blades Using Root-Embedded Piezoelectric Materials**
MALGACA L., Al-Qahtani H., Sunar M.
Arabian Journal for Science and Engineering, cilt.40, sa.5, ss.1487-1495, 2015 (SCI-Expanded)
- XVI. **Kinematic-Kinetic-Rigidity Evaluation of a Six Axis Robot Performing a Task**
KARAGÜLLE H., Amindari A., Akdag M., MALGACA L., YAVUZ Ş.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS, cilt.9, 2012 (SCI-Expanded)
- XVII. **An integrated approach for simulation of mechatronic systems applied to a hexapod robot**
Akdag M., KARAGÜLLE H., MALGACA L.
MATHEMATICS AND COMPUTERS IN SIMULATION, cilt.82, sa.5, ss.818-835, 2012 (SCI-Expanded)
- XVIII. **Integration of active vibration control methods with finite element models of smart laminated composite structures**
MALGACA L.
COMPOSITE STRUCTURES, cilt.92, sa.7, ss.1651-1663, 2010 (SCI-Expanded)
- XIX. **Experimental Investigation of the Dynamic Response of a Symmetric Laminated Composite Beam Via Laser Vibrometry**
KIRAL Z., MALGACA L., AKDAĞ M., GÖREN KIRAL B.
JOURNAL OF COMPOSITE MATERIALS, cilt.43, sa.24, ss.2943-2962, 2009 (SCI-Expanded)
- XX. **Numerical and experimental study on integration of control actions into the finite element solutions in smart structures**
MALGACA L., Karaguelle H.
SHOCK AND VIBRATION, cilt.16, sa.4, ss.401-415, 2009 (SCI-Expanded)
- XXI. **Simulation and experimental analysis of active vibration control of smart beams under harmonic excitation**
MALGACA L., Karaguelle H.
SMART STRUCTURES AND SYSTEMS, cilt.5, sa.1, ss.55-68, 2009 (SCI-Expanded)
- XXII. **Analysis of end point vibrations of a two-link manipulator by integrated CAD/CAE procedures**
KARAGÜLLE H., MALGACA L.
FINITE ELEMENTS IN ANALYSIS AND DESIGN, cilt.40, sa.15, ss.2049-2061, 2004 (SCI-Expanded)
- XXIII. **Analysis of active vibration control in smart structures by ANSYS**
KARAGÜLLE H., MALGACA L., Oktem H.
SMART MATERIALS AND STRUCTURES, cilt.13, sa.4, ss.661-667, 2004 (SCI-Expanded)

- I. **Modeling and Vibration Reduction of a Flexible Planar Manipulator with Experimental System Identification**
MALGACA L., LÖK Ş. İ., UYAR M.
International Journal of Modeling and Optimization, cilt.10, sa.4, ss.121-125, 2020 (Hakemli Dergi)
- II. **Multi-Body Finite Element Analysis of an Inclined Scrap Shear with 1100 Tons of Capacity**
KARAGÜLLE H., Yıldırım Ç. Y., AKDAĞ M., San R., Yıldız H., MALGACA L., YAVUZ Ş.
International Journal of Engineering Research Technology, cilt.8, sa.12, 2019 (Hakemli Dergi)
- III. **Suppression of Pitch Angle Vibrations of a 5-DOF Half Vehicle Model by System Identification Method**
MALGACA L., LÖK Ş. İ., UYAR M.
International Journal of Natural and Engineering Sciences, cilt.13, sa.2, ss.49-52, 2019 (Hakemli Dergi)
- IV. **EşDeğer Kütle-yay-sönüm Elemanı Kullanılan Ankastre Kompozit Bir Kirişin Titreşim Analizi**
YAVUZ Ş., UYAR M., MALGACA L., KARAGÜLLE H.
Dokuz Eylül Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Fen ve Mühendislik Dergisi, cilt.20, sa.60, ss.946-954, 2018 (Hakemli Dergi)
- V. **Farklı Karakteristikli Piezoelektrik Algılayıcıların Dinamik Performanslarının Karşılaştırılması**
MALGACA L., UYAR M.
Dokuz Eylül Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Fen ve Mühendislik Dergisi, cilt.20, sa.60, ss.840-851, 2018 (Hakemli Dergi)
- VI. **Active vibration suppression of a single-link smart flexible manipulator**
MALGACA L., UYAR M., YAVUZ Ş.
International Journal of Natural and Engineering Sciences, cilt.11, sa.1, ss.13-19, 2017 (Hakemli Dergi)
- VII. **The Effect of Front and Rear Ride Rate Ratios to the Pitch Angle of a Midibus**
MALGACA L., Enis G.
International Journal of Natural and Engineering Sciences, cilt.9, sa.1, ss.44-48, 2015 (Hakemli Dergi)
- VIII. **Active control of residual vibrations of a cantilever smart beam**
KIRAL Z., MALGACA L., AKDAĞ M.
Turkish Journal of Engineering and Environmental Sciences, cilt.32, sa.1, ss.51-57, 2008 (Scopus)

Hakemli Bilimsel Toplantılarda Yayımlanmış Bildiriler

- I. **Merdivenli Bir İtfaiye Aracının Titreşim Analizi ile Çalışma Uzayındaki Kritik Konumların İncelenmesi**
Malgaca L., Özcan R.
VI. Ulusal Üniversite Sanayi İş Birliği, Ar-Ge ve İnovasyon Kongresi, Manisa, Türkiye, 17 - 18 Aralık 2024, ss.1-5
- II. **APPLICATION OF THE POSICAST CONTROL THEORY TO FLEXIBLE MANIPULATORS**
Malgaca L., Vatan Can S.
11th International Congress on Fundamental and Applied Sciences, İstanbul, Türkiye, 9 - 11 Temmuz 2024, ss.102
- III. **System Identification of a Nonlinear One-Degree-of-Freedom Vibrating System**
LÖK Ş. İ., Pappalardo C. M., La Regina R., MALGACA L.
International Conference on New Technologies, Development and Application, NT 2023, Sarajevo, Bosna-Hersek, 22 - 24 Haziran 2023, cilt.687 LNNS, ss.348-355
- IV. **Experimental Active Vibration Control of a Highly Flexible Composite Manipulator with Acceleration Feedback**
Malgaca L., Uyar M., Lök Ş. İ., Vatan Can S.
Acoustics and Vibration of Mechanical Structures – AVMS-2021, Timisoara, Romanya, 28 Mayıs 2021, cilt.274, ss.225-233
- V. **Posicast Control of a 4-DOF Flexible Mechanical System**
İŞLEYEN A. Y., MALGACA L.
7. Uluslararası Mühendislik Mimarlık ve Tasarım Kongresi, Türkiye, 21 Mayıs 2021, ss.895
- VI. **Modelling and Dynamic Analysis of a Beam-Mass-Cart System**

Uluağ O., MALGACA L.

7. Uluslararası Mühendislik Mimarlık ve Tasarım Kongresi, Türkiye, 21 Mayıs 2021

VII. Modeling of A Flexible Planar Manipulator with System Identification Method

MALGACA L., LÖK Ş. İ., UYAR M.

8th International Conference on System Modeling and Optimization (ICSMO2020), Barcelona, İspanya, 12 - 15 Şubat 2020

VIII. Modelling and Vibration Control of a Flexible Cantilever Beam

MALGACA L., UYAR M., LÖK Ş. İ.

5th International Conference on Natural and Engineering Sciences, İstanbul, Türkiye, 27 - 30 Ağustos 2019

IX. Experimental Vibration Analysis of a Flexible L-Frame Carrying a Payload with System Identification Method

MALGACA L., GÜNEŞ E. G., LÖK Ş. İ.

5th International Conference on Natural and Engineering Sciences, İstanbul, Türkiye, 27 - 30 Ağustos 2019

X. Applying PID Tuning Algorithms to a Half Vehicle Model

MALGACA L., UYAR M., LÖK Ş. İ.

4th International Congress on Natural and Engineering Sciences (ICNES'18), BODRUM / MUĞLA, Türkiye, 9 - 12 Ekim 2018

XI. Active Control of Pitch Angle of a 5 DOF Half Vehicle with a Driver

Malgaca L., Lök Ş. İ., Uyar M.

4th International Congress on Natural and Engineering Sciences (ICNES'18), Muğla, Türkiye, 9 - 12 Ekim 2018

XII. Vibration Control of a 2-DOF Quarter Car with an Actuator by State Space and System Identification Methods

MALGACA L., UYAR M., LÖK Ş. İ.

2nd International Students Science Congress, İzmir, Türkiye, 4 - 05 Mayıs 2018

XIII. Closed Loop Control of a Single Link Flexible Manipulator with Strain Feedback

UYAR M., YAVUZ Ş., MALGACA L.

3rd CONFERENCE ON ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING, İstanbul, Türkiye, 19 - 21 Aralık 2017, ss.147-155

XIV. FORCE-BASED VIBRATION CONTROL OF A FRAME STRUCTURE

MALGACA L., YAVUZ Ş., UYAR M.

3rd CONFERENCE ON ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING, İstanbul, Türkiye, 19 - 21 Aralık 2017, ss.18-24

XV. PASSIVE VIBRATION SUPPRESSION OF A SINGLE-LINK FLEXIBLE MANIPULATOR

YAVUZ Ş., MALGACA L., UYAR M., KARAGÜLLE H.

3rd CONFERENCE ON ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING, İstanbul, Türkiye, 19 - 21 Aralık 2017, ss.7-17

XVI. Active Vibration Suppression of a Smart Flexible Manipulator

MALGACA L., UYAR M., YAVUZ Ş.

International Congress on Natural and Engineering Sciences, Belgrade, Sırbistan, 21 - 25 Temmuz 2017

XVII. Motion-based vibration control of a flexible composite box manipulator

MALGACA L., DOĞAN H., AKDAĞ M., YAVUZ Ş., UYAR M.

25th International Conference on Composites/Nano Engineering (ICCE-25), Rome, İtalya, 16 - 22 Temmuz 2017

XVIII. L-Çerçevenin Sistem Tanımlama Yöntemi ile Titreşim Analizi

MALGACA L., LÖK Ş. İ.

18. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Trabzon, Türkiye, 5 - 07 Temmuz 2017

XIX. Çok Serbestlik Dereceli Esnek Robot Kolunun İvme Geri Beslemeli Aktif Titreşim Denetimi

MALGACA L., BİDİKLİ B.

18. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Trabzon, Türkiye, 5 - 07 Temmuz 2017, ss.271-275

XX. Piezoelektrik Akıllı Manipülatörün Titreşim Analizi ve Algılayıcı Performansının İncelenmesi

MALGACA L., UYAR M., YAVUZ Ş., KARAGÜLLE H.

18. Makina Teorisi Sempozyumu, Trabzon, Türkiye, 5 - 07 Temmuz 2017, ss.360-366

XXI. A State Space Model Based PID Tuning and Control Algorithm for 1 DOF Mechanical Systems

MALGACA L., BİDİKLİ B.

- International Congress on Natural and Engineering Sciences, 2016, ÜSKÜP, Makedonya, 1 Eylül - 01 Mayıs 2016
- XXII. **Automotive Active Suspension System Design for a Quarter Bus An Acceleration Feedback Approach**
MALGACA L., BİDİKLİ B.
International Journal of Natural and Engineering Sciences, ÜSKÜP, Makedonya, 1 - 05 Eylül 2016
- XXIII. **Vibration analysis of a cantilever composite beam by equivalent mass spring damper systems**
YAVUZ Ş., MALGACA L., KARAGÜLLE H., UYAR M.
19th International Conference on Composite Structures, Porto, Portekiz, 5 - 08 Eylül 2016, ss.83
- XXIV. **The effect of joint flexibility on the vibration characteristics of composite box manipulators**
MALGACA L., AKDAĞ M., YAVUZ Ş., UYAR M., Doğan H.
19th International Conference on Composite Structures, Porto, Portekiz, 5 - 08 Eylül 2016, ss.82
- XXV. **Effect of joint flexibility on vibration characteristics of a composite box manipulator**
MALGACA L., Doğan H., AKDAĞ M., YAVUZ Ş., UYAR M., BİDİKLİ B.
19th International conference on composite structures ICCS19, Porto, Portekiz, 5 - 09 Eylül 2016
- XXVI. **The Effect of Front and Rear Axles Ride Rate Ratios to the Pitch Angle of a Midibus**
MALGACA L., Enis G.
INTERNATIONAL CONGRESS ON NATURAL AND ENGINEERING SCIENCES, September 09-13, 2015, Sarajevo-Bosnia Herzegovina, 9 - 13 Eylül 2015
- XXVII. **Otomatik Sera İlaçlama Robotunun Sürüş Dinamiği Testi Ve Deneysel Analizi**
MALGACA L., KARAGÜLLE H., AKDAĞ M., YAVUZ Ş.
Uluslararası Katılımlı 17. Makina Teorisi Sempozyumu, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, ss.139-144
- XXVIII. **Esnek Bir Kirişin Newmark Yöntemi ile Aktif Titreşim Kontrolü**
MALGACA L., YAVUZ Ş., KARAGÜLLE H.
Uluslararası Katılımlı 17. Makina Teorisi Sempozyumu, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, ss.645-649
- XXIX. **ÜÇ EKSENLİ SERİ ESNEK MANİPÜLATÖRÜN TİTREŞİM ANALİZİ**
MALGACA L., KARAGÜLLE H., AKDAĞ M., YAVUZ Ş.
16. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Türkiye, 12 - 13 Eylül 2013
- XXX. **ALTI EKSENLİ BİR ROBOTUN HAREKET KONTROLÜNÜN SOLIDWORKS SİMÜLASYONU İLE BÜTÜNLEŞTİRİLMESİ**
YAVUZ Ş., KARAGÜLLE H., MALGACA L., AKDAĞ M.
16. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Türkiye, 12 - 13 Eylül 2013
- XXXI. **A MECHATRONIC DESIGN PROCESS FOR THREE AXIS SERIAL ROBOTS**
KARAGÜLLE H., AKDAĞ M., MALGACA L.
10th ASME Biennial Conference on Engineering Systems Design and Analysis, İstanbul, Türkiye, 12 - 24 Temmuz 2010, ss.837-842
- XXXII. **Design of Medical Robotic Operating Rooms by SolidWorks**
KARAGÜLLE H., MALGACA L.
14th National Biomedical Engineering Meeting, İzmir, Türkiye, 20 - 22 Mayıs 2009, ss.308-311
- XXXIII. **.. Dinamik Şekil Değiştirme Ölçümü ve Bir Tavan Vincinde Uygulaması**
Kara C., DEMİRİSOY M., MALGACA L.
VII. Ulusal Ölçüm Bilim Kongresi, Türkiye, 22 - 23 Kasım 2008
- XXXIV. **Lazer Sensörlerle Bir Robotun Doğal Frekanslarının ve Statik Çökmelerinin Ölçümü**
AKDAĞ M., MALGACA L., KARAGÜLLE H., KIRAL Z.
TMMOB Makina Mühendisleri Odası VII. Ölçüm Bilim Kongresi, İzmir, Türkiye, 20 Ekim - 01 Kasım 2008
- XXXV. **Active control of free and forced vibrations in piezoelectric smart structures**
MALGACA L., KARAGÜLLE H.
18th International Conference on Adaptive Structures and Technologies, ICAST 2007, Ottawa, Kanada, 3 - 05 Ekim 2007, ss.92-100
- XXXVI. **Hareketli Yük Probleminin Deneysel Olarak İncelenmesi**
KIRAL Z., MALGACA L., AKDAĞ M.
13. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Sivas, Türkiye, 7 - 09 Haziran 2007, ss.351-360

Desteklenen Projeler

MALGACA L., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, TEK EKSENLİ ESNEK AKILLI MANİPÜLATÖRLERİN AKTİF VE PASİF TİTREŞİM KONTROLÜ, 2020 - 2022

MALGACA L., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Sistem Tanımlama Yöntemi İle Esnek Manipülatörlerin Titreşim Kontrolü, 2019 - 2022

MALGACA L., KARAGÜLLE H., AKDAĞ M., ŞİMŞEK İ. E., TÜBİTAK Projesi, Protez Soket Kalıbı ve Kişiyi Özel Tabanlı Üretimi İçin 4 Eksen Bilgisayar Destekli Üretim Tezgâhı, 2014 - 2016

MALGACA L., AKDAĞ M., KARAGÜLLE H., TÜBİTAK Projesi, SERALAR İÇİN KÜLTÜR PLATFORMU VE OTOMATİK İLAÇLAMA ARACI, 2013 - 2015

MALGACA L., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Üç Serbestlik Dereceli Seri Esnek Manipülatörlerin Titreşim Analizi, 2010 - 2013

Malgaca L., TÜBİTAK Projesi, Seralar için Otomatik İlaçlama Aracı, 2011 - 2012

Malgaca L., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Kompozit Plakların Çoklu Pim Bağlantılarında Hasar Tespiti Ve Analizi, 2009 - 2011

Kıral Z., Gören Kıral B., Malgaca L., Sanayi Tezleri Projesi, Pres Gövdesi İmalatında Kaynak Dikişi Boyutlarının Sonlu Elemanlar Analizi İle Belirlenmesi, 2008 - 2009

Malgaca L., TÜBİTAK Projesi, Mikro Konumlandırıcı Robot Tasarımı ve İmalatı, 2005 - 2008

Malgaca L., TÜBİTAK Projesi, Akıllı Mühendislik Yapıları ve Aktif Titreşim Kontrolü, 2005 - 2008

Malgaca L., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Endüstriyel Robot ve Otomasyon Sistemleri Tasarımı ve Prototip Üretimi, 2005 - 2008

Malgaca L., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, MEKANİK SİSTEMLERİN SONLU ELEMAN MODELLERİ İLE AKTİF TİTREŞİM KONTROL YÖNTEMLERİNİN BÜTÜNLEŞTİRİLMESİ, 2003 - 2005

Malgaca L., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, ESNEK MEKANİK SİSTEMLERDE TİTREŞİM KONTROLÜ, 1999 - 2001

Patent

Malgaca L., Hib..., Patent, BÖLÜM F Makine Mühendisliği; Aydınlatma; Isıtma; Silahlar; Tahrip Malzemeleri, Buluşun Başvuru Numarası: BBF 2023.61 , Standart Tescil, 2024

Malgaca L., Uluğ O., HAREKET HALİNDEKİ VE ARTIK TİTREŞİMLERİ AZALTMAK İÇİN YÖNTEM VE AYNI ŞEKİLDE ÇALIŞAN BİR SİSTEM, Patent, BÖLÜM F Makine Mühendisliği; Aydınlatma; Isıtma; Silahlar; Tahrip Malzemeleri, Buluşun Tescil No: 2020 07854 , Standart Tescil, 2021

Metrikler

Yayın: 68

Atıf (WoS): 313

Atıf (Scopus): 386

H-İndeks (WoS): 10

H-İndeks (Scopus): 10