

Prof. Dr. MEHMET İTİK

Kişisel Bilgiler

E-posta: mehmet.itik@deu.edu.tr

Web: <https://avesis.deu.edu.tr/mehmet.itik>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0002-3827-5697

ScopusID: 14421164600

Eğitim Bilgileri

Doktora, University of Sheffield, Automatic Control and Systems Engineering, İngiltere 2007 - 2011

Yüksek Lisans, Gazi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Türkiye 2003 - 2005

Lisans, Gazi Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, Türkiye 1998 - 2002

Yabancı Diller

İngilizce, C2 Ustalık

Araştırma Alanları

Havacılık ve Uzay Mühendisliği

Akademik Unvanlar / Görevler

Prof. Dr., Dokuz Eylül Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Havacılık Ve Uzay Mühendisliği Bölümü, 2024 - Devam Ediyor

Prof. Dr., İzmir Demokrasi Üniversitesi, 2023 - 2024

Doç. Dr., İzmir Demokrasi Üniversitesi, 2020 - 2023

Doç. Dr., Karadeniz Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, 2016 - 2020

Doç. Dr., Universiteit van Amsterdam, 2019 - 2019

Dr. Öğr. Üyesi, Karadeniz Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, 2011 - 2016

Araştırma Görevlisi, The University of Melbourne, 2011 - 2011

Verdiği Dersler

Otomatik Kontrol, Lisans, 2023 - 2024

Makina Dinamiği, Lisans, 2023 - 2024

Pekiştirmeli Öğrenme ve Kontrol, Yüksek Lisans, 2022 - 2023

Doğrusal Kontrol Sistemleri, Yüksek Lisans, 2022 - 2023

Mekanik Titreşimler, Lisans, 2021 - 2022

SCI, SSCI VE AHCI İNDEKSİNERİNE GİREN DERGİLERDE YAYINLANAN MAKALELER

- I. **Position control of a digital electrohydraulic system with limited sensory data using double deep q-network controller**
Coskun M., İtik M.
EXPERT SYSTEMS WITH APPLICATIONS, cilt.252, ss.124-175, 2024 (SCI-Expanded)
- II. **Intelligent PID control of an industrial electro-hydraulic system**
Coskun M. Y., İtik M.
ISA TRANSACTIONS, cilt.139, ss.484-498, 2023 (SCI-Expanded)
- III. **Position Control of a Fully Constrained Planar Cable-Driven Parallel Robot With Unknown or Partially Known Dynamics**
Sancak C., Itik M., Nguyen T. T.
IEEE/ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, cilt.28, sa.3, ss.1605-1615, 2023 (SCI-Expanded)
- IV. **Position control of a planar cable-driven parallel robot using reinforcement learning**
Sancak C., Yamac F., Itik M.
ROBOTICA, cilt.40, sa.10, ss.3378-3395, 2022 (SCI-Expanded)
- V. **Out-of-Plane Vibration Suppression and Position Control of a Planar Cable-Driven Robot**
Sancak C., Itik M.
IEEE/ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, cilt.27, sa.3, ss.1311-1320, 2022 (SCI-Expanded)
- VI. **Force control of electro-active polymer actuators using model-free intelligent control**
Sancak C., Yamac F., Itik M., Alici G.
JOURNAL OF INTELLIGENT MATERIAL SYSTEMS AND STRUCTURES, cilt.32, sa.17, ss.2054-2065, 2021 (SCI-Expanded)
- VII. **Model-free control of an electro-active polymer actuator**
Sancak C., Yamac F., Itik M., Alici G.
MATERIALS RESEARCH EXPRESS, cilt.6, sa.5, ss.1-12, 2019 (SCI-Expanded)
- VIII. **Hybrid force and position control of a conducting tri-layer electro-active polymer actuator**
Coskun M. Y., Sancak C., Itik M., Alici G.
TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, cilt.39, sa.3, ss.288-296, 2017 (SCI-Expanded)
- IX. **Optimal control of nonlinear systems with input constraints using linear time varying approximations**
İtik M.
NONLINEAR ANALYSIS: MODELLING AND CONTROL, cilt.21, sa.3, ss.400-412, 2016 (SCI-Expanded)
- X. **Adaptive fuzzy-Chebyshev network control of a conducting polymer actuator**
Beyhan S., İtik M.
JOURNAL OF INTELLIGENT MATERIAL SYSTEMS AND STRUCTURES, cilt.27, sa.8, ss.1019-1029, 2016 (SCI-Expanded)
- XI. **Fractional order control of conducting polymer artificial muscles**
İtik M., Sahin E., Ayas M. S.
EXPERT SYSTEMS WITH APPLICATIONS, cilt.42, sa.21, ss.8212-8220, 2015 (SCI-Expanded)
- XII. **Force control of a tri-layer conducting polymer actuator using optimized fuzzy logic control**
İtik M., Sabetghadam M., Alici G.
SMART MATERIALS AND STRUCTURES, cilt.23, sa.12, ss.12524-12534, 2014 (SCI-Expanded)
- XIII. **Inversion-based control of ionic polymer-metal composite actuators with nanoporous carbon-based electrodes**
Vunder V., Itik M., Põldsalu I., Punning A., Aabloo A.
SMART MATERIALS AND STRUCTURES, cilt.23, sa.2, ss.25010-25020, 2014 (SCI-Expanded)
- XIV. **Repetitive control of a trilayer conjugated polymer actuator**
İtik M.
SENSORS AND ACTUATORS, A: PHYSICAL, cilt.194, ss.149-159, 2013 (SCI-Expanded)
- XV. **ON THE STRUCTURE OF PERIODIC ORBITS ON A SIMPLE BRANCHED MANIFOLD**
İtik M., Banks S. P.

INTERNATIONAL JOURNAL OF BIFURCATION AND CHAOS IN APPLIED SCIENCES AND ENGINEERING, cilt.20, sa.11, ss.3517-3528, 2010 (SCI-Expanded)

XVI. **On the calculation of the Kauffman bracket polynomial**

Itik M., Banks S. P.

APPLIED MATHEMATICS AND COMPUTATION, cilt.216, sa.2, ss.655-661, 2010 (SCI-Expanded)

XVII. **CHAOS IN A THREE-DIMENSIONAL CANCER MODEL**

Itik M., Banks S. P.

INTERNATIONAL JOURNAL OF BIFURCATION AND CHAOS IN APPLIED SCIENCES AND ENGINEERING, cilt.20, sa.01, ss.71-79, 2010 (SCI-Expanded)

XVIII. **Optimal control of drug therapy in cancer treatment**

Itik M., Salamci M. U., Banks S. P.

NONLINEAR ANALYSIS, THEORY, METHODS AND APPLICATIONS, cilt.71, sa.12, ss.1473-1486, 2009 (SCI-Expanded)

XIX. **Active vibration suppression of a flexible structure using sliding mode control**

Itik M., Salamci M. U.

JOURNAL OF MECHANICAL SCIENCE AND TECHNOLOGY, cilt.20, sa.8, ss.1149-1158, 2006 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. **Elektrohidrolik bir sistemin pekiştirmeli öğrenme tabanlı denetleyici ile konum denetiminin gerçekleştirilmesi**

COŞKUN M. Y., İTİK M.

ENGINEERING SCIENCES, cilt.12, sa.1, ss.280-288, 2023 (Hakemli Dergi)

II. **Geribesleme Doğrusallaştırması Kullanılarak Kablo İle Sürülen Düzlemsel Paralel Bir Robotun Denetimi**

SANCAK C., İTİK M.

KSÜ Mühendislik Bilimleri Dergisi, cilt.26, sa.3, ss.707-717, 2023 (Hakemli Dergi)

III. **ACTIVE CONTROL OF VERTICAL ACCELERATION WITH T-FOIL AND TRIM TAB SYSTEMS IN A FAST FERRY**

sahin s., İTİK M.

Dokuz Eylül Üniversitesi Denizcilik Fakültesi Dergisi, cilt.14, sa.2, ss.164-189, 2022 (Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

I. **Position Control of Cable-driven Parallel Robots with Friction and Added Mass**

SANCAK C., İTİK M.

IES'22 International Engineering Symposium | Engineering Applications in Industry, İzmir, Türkiye, 28 Ekim 2022

II. **BAKIR CEVHERİ İÇİN FARKLI PARÇACIK BOYUTU GRUPLARINA AİT KIRILMA PARAMETRELERİNİN TEK DARBELİ KIRILMA İLE BELİRLENMESİ**

DUMAN İ. C., ÖZLÜ B., İTİK M.

27th International Mining Congress and Exhibition of Turkey, 22 Mart 2022, ss.1036-1043

III. **Intelligent PID Control of a Cable-driven Parallel Robot**

SANCAK C., İTİK M.

IES'21 International Engineering Symposium | Engineering Applications in Industry, İzmir, Türkiye, 13 Aralık 2021, cilt.1, ss.5-6

IV. **Position Control of an Electro-Hydraulic System Using Deep Reinforcement Learning**

COŞKUN M. Y., İTİK M.

IES'21 International Engineering Symposium | Engineering Applications in Industry, İzmir, Türkiye, 13 Aralık 2021, cilt.1, ss.7-8

V. Fractional Order PID Control of a Cable-Driven Parallel Robot

İTİK M.

IES'21 International Engineering Symposium | Engineering Applications in Industry, İzmir, Türkiye, 13 Aralık 2021, cilt.1, ss.92-97

VI. AYRIK ELEMANLAR YÖNTEMİ PARÇAÇIK ETKİLEŞİM PARAMETRELERİNİN YIĞIN VE DÜŞME AÇISI KALİBRASYON TESTLERİ İLE BELİRLENMESİ

DUMAN İ. C., ÖZLÜ B., İTİK M.

8. Uluslararası Maden Makinaları ve Teknolojleri Kongresi 13-15 Ekim 2021, İzmir, Türkiye, 13 Eylül 2021

Desteklenen Projeler

İtik M., Sancak C., TÜBİTAK Projesi, Geniş Çalışma Alanına Sahip Kablo İle Sürülen Paralel 3-Boyutlu Yazıcı Geliştirilmesi, Matematiksel Modellenmesi Ve Kontrolü, 2023 - 2025

İtik M., TÜBİTAK Projesi, Cevher Aktarım Oluklarının Performans İyileştirmesi ve Aşınma Takip Sistemi Geliştirilmesi, 2019 - 2021

İtik M., Sancak C., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Kablo İle Sürülen Bir Manipülâtörün Konumlandırma Performansının İyileştirilmesi, 2018 - 2020

İtik M., Sancak C., TÜBİTAK Projesi, Dinamik Trim ve Stabilite Kontrol Sistemi, 2016 - 2018

İtik M., Dinçer T., Kurt B., Özdemir F., Yöney A., Canyılmaz E., Akbulut Özen S., Yarış E., Çobanoğlu Ü., Acar A. C., et al., TÜBİTAK Projesi, Küçük Hücreli Dışı Akciğer Kanseri Tedavi Sonrası Tümör Gelişim Sürecinin Modellenmesi Ve Simülasyonu, 2015 - 2018

İtik M., Kaftelen Odabaşı H., TÜBİTAK Projesi, Metal Nanopartikül Katkılı Grafen Esaslı Biyoyumlu Aktuator Eyleyici Sentezi Dinamik Analizi Ve Kontrolü, 2014 - 2017

İtik M., Gedikli E., TÜBİTAK Projesi, Üç Katmanlı Konjuge Elektro Aktif Polimer Eyleyici Üretimi Karakterizasyonu Ve Denetimi, 2014 - 2017

İtik M., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Konjuge Elektroaktif Polimer Eyleyicilerin Denetimi, 2011 - 2017

Patent

İtik M., RFID tabanlı aşınma algılama ve izleme sistemi, Patent, BÖLÜM F Makine Mühendisliği; Aydınlatma; Isıtma; Silahlar; Tahrip Malzemeleri, Buluşun Tescil No: 2020 16546 , Standart Tescil, 2021

Etkinlik Organizasyonlarındaki Görevler

İtik M., IES'22 International Engineering Symposium | Engineering Applications in Industry, Bilimsel Kongre / Sempozyum Organizasyonu, Türkiye, Ekim 2022

İtik M., IES'20 International Engineering Symposium | Engineering Applications in Industry, Bilimsel Kongre / Sempozyum Organizasyonu, İzmir, Türkiye, Eylül 2020

İtik M., 19. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Bilimsel Kongre / Sempozyum Organizasyonu, Türkiye, Eylül 2019

İtik M., 18. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Bilimsel Kongre / Sempozyum Organizasyonu, Trabzon, Türkiye, Temmuz 2017

İtik M., MeTrApp 2017 – The 4th Conference on Mechanisms, Transmissions and Applications, Bilimsel Kongre / Sempozyum Organizasyonu, Trabzon, Türkiye, Temmuz 2017

Metrikler

Yayın: 29

Burslar

Yurt Dışı Lisansüstü Eğitim Bursu,, Milli Eğitim Bakanlığı, 2007 - 2011

Ödüller

İtik M., IAS Fellowship, University Of Amsterdam, Institute For Advanced Study, Ocak 2019

İtik M., Research Assist Program Award, Msc Software Corp., Ocak 2012

İtik M., Endeavour Research Fellowship Award, Australian Government, Ocak 2011

İtik M., En İyi Öğrenci Bildirisi Birincilik Ödülü, Türk Otomatik Kontrol Komitesi, Ocak 2008