

Dr. Öğr. Üyesi MURAT AKDAĞ

Kişisel Bilgiler

Cep Telefonu: [+90 533 327 6864](tel:+905333276864)

İş Telefonu: [+90 232 301 9255](tel:+902323019255)

E-posta: murat.akdag@deu.edu.tr

Web: <https://avesis.deu.edu.tr/murat.akdag>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ORCID: 0000-0003-3646-3894

Publons / Web Of Science ResearcherID: AAC-3538-2019

Yoksis Araştırmacı ID: 143478

Eğitim Bilgileri

Doktora, Dokuz Eylül Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Teorisi Ve Dinamiği (Dr), Türkiye 2002 - 2008

Yüksek Lisans, Dokuz Eylül Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Teorisi Ve Dinamiği (YI) (Tezli), Türkiye 1999 - 2002

Lisans, Dokuz Eylül Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1995 - 1999

Yabancı Diller

İngilizce, B2 Orta Üstü

Yaptığı Tezler

Doktora, Design and analysis of robot manipulators by integrated CAE procedures, Dokuz Eylül Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Teorisi Ve Dinamiği (Dr), 2008

Yüksek Lisans, The free vibration analysis of multi disc shaft systems, Dokuz Eylül Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Teorisi Ve Dinamiği (YI) (Tezli), 2002

Araştırma Alanları

Robotik, Mekatronik, Mekanik Titreşimler

Akademik Unvanlar / Görevler

Yrd. Doç. Dr., Dokuz Eylül Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2013 - Devam Ediyor
Araştırma Görevlisi, Dokuz Eylül Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2000 - 2013

Verdiği Dersler

Teknik Resim 1, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020

Teknik Resim 2, Lisans, 2021 - 2022
Teknik Resim 1, Lisans, 2022 - 2023, 2021 - 2022, 2020 - 2021, 2019 - 2020
Sayısal Kontrollü Tezgahlar, Lisans, 2022 - 2023
Computer Aided Design, Yüksek Lisans, 2022 - 2023
Teknik Resim 2, Lisans, 2021 - 2022
Computer Aided Analysis of Mechanical Systems, Yüksek Lisans, 2021 - 2022
Atölye Eğitimi, Lisans, 2021 - 2022

Yönetilen Tezler

AKDAĞ M., Mechatronic design of 70 kg end point load capacity press feeding robot, Yüksek Lisans, E.GÖRER(Öğrenci), 2022
AKDAĞ M., Vibration analysis of flexible nanocomposite manipulators, Doktora, M.HOCAOĞLU(Öğrenci), 2022
AKDAĞ M., Dikine kalkış ve iniş yapabilen yüksek seyir hızına sahip insansız hava aracı tasarımı ve üretimi, Yüksek Lisans, S.YOLCU(Öğrenci), 2021
AKDAĞ M., Automation and finite element analysis of a desktop CNC lathe, Yüksek Lisans, U.TUTKUN(Öğrenci), 2020
AKDAĞ M., Integrated design and analysis of a delta robot manipulator, Yüksek Lisans, U.BOZOK(Öğrenci), 2019
AKDAĞ M., The effect of the flexibility of CNC machines on the precision of orthotic insole manufacturing, Yüksek Lisans, A.SEVER(Öğrenci), 2017
AKDAĞ M., Design of an autonomous logistic service vehicle, Yüksek Lisans, M.HOCAOĞLU(Öğrenci), 2016

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Investigation of GFRP/AA7075-T6 Scarf Joint as a Robot Arm for High Natural Frequency and Damping Ratio**
GENÇER G. M., ÖZTOPRAK N., AKDAĞ M., ŞEN H.
Arabian Journal for Science and Engineering, 2023 (SCI-Expanded)
- II. **A fast processing method to perform transient analysis for vibration control**
YAVUZ Ş., AKDAĞ M., KARAGÜLLE H.
SIMULATION MODELLING PRACTICE AND THEORY, cilt.104, 2020 (SCI-Expanded)
- III. **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)
- IV. **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)
- V. **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)
- VI. **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)
- VII. **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)
- VIII. **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)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Investigation of Performance and Sensitivity of S-Curve Motion Profiles on Reduction in Flexible Manipulator Vibrations**
AKDAĞ M., Şen H.
Arabian Journal for Science and Engineering, cilt.48, sa.9, ss.12061-12074, 2023 (Scopus)
- 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. **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 Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **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
- II. **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
- III. **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
- IV. **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
- V. **Çift Motorlù Bir Lojistik Aracın Tasarımı ve PLC ile Kontrolü**
AKDAĞ M., YAVUZ Ş., HOCAOĞLU M.
Uluslararası Katılımlı 17. Makina Teorisi Sempozyumu, İzmir, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, ss.754-759
- VI. **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
- VII. **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
- VIII. **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
- IX. **Lazer Sensörlerle Bir Robotun Doğal Frekanslarının ve Statik Çökmelerinin Ölçümü**
AKDAĞ M., MALGACA L., KARAGÜLLE H., KIRAL Z.
TMMOB Makina Mühendisleri Odası VII. ÖlçümBilim Kongresi, İzmir, Türkiye, 20 Ekim - 01 Kasım 2008
- X. **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
- XI. **Dynamic Stress Analysis of a Robot Manipulator for Different End Point Trajectories**
AKDAĞ M., KIRAL Z.
DECOM-TT 2007, İzmir, Türkiye, 17 - 20 Mayıs 2007, ss.191-201

Bilimsel Hakemlikler

TÜBİTAK Projesi, SAYEM FAZ II, TEYDEB MAKİTEG, Türkiye, Mayıs 2024

TÜBİTAK Projesi, 1512 - Girişimcilik Aşamalı Destek Programı, Dokuz Eylül Üniversitesi, Türkiye, Mart 2024

TÜBİTAK Projesi, 1507 - TÜBİTAK KOBİ Ar-Ge Başlangıç Destek Programı, DCE MÜHENDİSLİK SANAYİ TİCARET

LİMİTED ŞİRKETİ, Türkiye, Ocak 2024

Metrikler

Yayın: 25

Atf (WoS): 80

Atf (Scopus): 98

H-İndeks (WoS): 5

H-İndeks (Scopus): 5