

ÜMİT ÖNEN

DR. ÖĞR. ÜYESİ

İletişim Bilgisi

E-Posta Adresi	: uonen@erbakan.edu.tr
Telefon	: 530 406 63 94
Adres	: Necmettin Erbakan Üniversitesi, Mühendislik ve Mimarlık Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü, Köyceğiz Kampüsü, Yaka Mah. Demeç Sok. No:42 Meram / Konya

Öğrenim Bilgisi

Doktora 2004 - 2011	Selçuk Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü / Makine Mühendisliği (DR) Tez Adı: İnsan yürüyüşünü destekleyici dış iskelet tasarımı ve kontrolü Danışmanı: Fatih Mehmet BOTSALI, Mete KALYONCU
Yüksek Lisans 2001 - 2004	Selçuk Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü / Makine Mühendisliği (YL) Tez Adı: Rijit-elastik uzuvlu bir robot manipülatörün dinamik modellemesi ve titreşim analizi Danışmanı: Fatih Mehmet BOTSALI
Lisans 1997 - 2001	Selçuk Üniversitesi Mühendislik Fakültesi / Makine Mühendisliği Bölümü / Makine Mühendisliği Programı

Görevler

Dr. Öğr. Üyesi 2012	Necmettin Erbakan Üniversitesi / Mühendislik ve Mimarlık Fakültesi / Mekatronik Mühendisliği Bölümü
Araştırma Görevlisi 2001 - 2012	Selçuk Üniversitesi / Mühendislik Fakültesi / Makine Mühendisliği Bölümü

İdari Görevler

Bölüm Başkanı 2012 - 2013	Necmettin Erbakan Üniversitesi / Mühendislik ve Mimarlık Fakültesi / Mekatronik Mühendisliği Bölümü
------------------------------	---

Patentler

1	İnsan yürüyüşünü destekleyici dış iskelet sistemi için kilit mekanizması (2015) Patent No: 2013 04071 Patent Başvuru Sahipleri: Fatih Mehmet BOTSALI, Amartis Sağlık Medikal İnşaat San ve Tic. Ltd. Şti. Patent Buluş Sahipleri: Ümit ÖNEN, Fatih Mehmet BOTSALI, Mete KALYONCU, Yusuf ŞAHİN, Mustafa TINKİR, Nihat YILMAZ
2	İnsan yürüyüşünü destekleyici dış iskelet sistemi için ayak mekanizması (2018) Patent No: 2013/04066 Patent Başvuru Sahipleri: Fatih Mehmet BOTSALI, Amartis Sağlık Medikal İnşaat San ve Tic. Ltd. Şti. Patent Buluş Sahipleri: Ümit ÖNEN, Fatih Mehmet BOTSALI, Mete KALYONCU, Yusuf ŞAHİN, Mustafa TINKİR, Nihat YILMAZ

-
- İnsan yürüyüşünü destekleyici dış iskelet sisteminin bacak sensör mekanizması (2018)
Patent No: 2013/04069
- 3 Patent Başvuru Sahipleri: Fatih Mehmet BOTSALI, Amartis Sağlık Medikal İnşaat San ve Tic. Ltd. Şti.
Patent Buluş Sahipleri: Ümit ÖNEN, Fatih Mehmet BOTSALI, Mete KALYONCU, Yusuf ŞAHİN,
Mustafa TINKIR, Nihat YILMAZ
-
- İnsan yürüyüşünü destekleyici dış iskelet sisteminin bacak ayar mekanizması (2016),
Patent No: 2013/04067
- 4 Patent Başvuru Sahipleri: Fatih Mehmet BOTSALI, Amartis Sağlık Medikal İnşaat San ve Tic. Ltd. Şti.
Patent Buluş Sahipleri: Ümit ÖNEN, Fatih Mehmet BOTSALI, Mete KALYONCU, Yusuf ŞAHİN,
Mustafa TINKIR, Nihat YILMAZ
-

Eserler

Uluslararası Hakemli Dergilerde Yayımlanan Makaleler

- 1 ÖNEN Ümit, ÇAKAN Abdullah, İLHAN İlhan (2019). "Performance Comparison of Optimization Algorithms in LQR Controller Design for a Nonlinear System". Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences, 27(3), 1938-1953. Doi: 10.3906/elk-1808-51 (Yayın No: 4905552)
- 2 MERAM Ahmet, ÖNEN Ümit (2019). "Vibration Analysis of a Novel Magnetic-Viscous Nonlinear Passive Isolator Via Finite Element Simulation". Turkish Journal of Electrical Engineering and Computer Sciences 27(3), 2309-2320. Doi: 10.3906/elk-1807-195 (Yayın No: 5155205)
- 3 ÖNEN Ümit, ÇAKAN Abdullah (2017). "Anti-Swing Control of an Overhead Crane by Using Genetic Algorithm Based LQR". International Journal of Engineering and Computer Science, 6(6), 21612-21616. Doi: 10.18535/ijecs/v6i6.12 (Yayın No: 4029917)
- 4 ÖNEN Ümit, ÇAKAN Abdullah, İLHAN İlhan (2017). "Particle Swarm Optimization Based LQR Control of an Inverted Pendulum". Engineering and Technology Journal, 2(5), 168-174. Doi: 10.18535/etj/v2i5.01 (Yayın No: 3686014)
- 5 ÇAKAN Abdullah, ÖNEN Ümit (2016). "Position Regulation and Sway Control of a Nonlinear Gantry Crane System". International Journal of Scientific & Technology Research , 5(11), 121-124. (Yayın No: 3312950)
- 6 ŞAHİN Yusuf, BOTSALI Fatih Mehmet, KALYONCU Mete, TINKIR Mustafa, ÖNEN Ümit, YILMAZ Nihat, BAYKAN Ömer Kaan, ÇAKAN Abdullah (2014). "Force Feedback Control of Lower Extremity Exoskeleton Assisting of Load Carrying Human". Applied Mechanics and Material, 598, 546-550. (Yayın No: 1713615)
- 7 ŞAHİN Yusuf, BOTSALI Fatih Mehmet, KALYONCU Mete, TINKIR Mustafa, ÖNEN Ümit, YILMAZ Nihat, ÇAKAN Abdullah (2014). "Mechanical Design of Lower Extremity Exoskeleton Assisting Walking of Load Carrying Human". Applied Mechanics and Material, 598, 141-145. (Yayın No: 1713681)
- 8 ÖNEN Ümit, BOTSALI Fatih Mehmet, KALYONCU Mete, TINKIR Mustafa, YILMAZ Nihat, ŞAHİN Yusuf (2014). "Design and Actuator Selection of a Lower Extremity Exoskeleton". IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 19(2), 623-632. Doi: 10.1109/TMECH.2013.2250295 (Yayın No: 2235373)
- 9 TINKIR Mustafa, ÖNEN Ümit, KALYONCU Mete (2010). "Modelling of Neurofuzzy Control of a Flexible Link". Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part I: Journal of Systems and Control Engineering, 224(5), 529-543. Doi: 10.1243/09596518JSCE785 (Yayın No: 2235055)

Uluslararası bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitaplarında (proceedings) basılan bildiriler

- 1 ŞAHİN Yusuf, BOTSALI Fatih Mehmet, KALYONCU Mete, TINKIR Mustafa, ÖNEN Ümit, YILMAZ Nihat, ÇAKAN Abdullah (2014). “Mechanical Design of Lower Extremity Exoskeleton Assisting Walking of Load Carrying Human”. The 4th International Conference on Mechanics, Simulation and Control (ICMSC 2014) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:1711678)
- 2 ŞAHİN Yusuf, BOTSALI Fatih Mehmet, KALYONCU Mete, TINKIR Mustafa, ÖNEN Ümit, YILMAZ Nihat, BAYKAN Ömer Kaan (2014). “Force Feedback Control of Lower Extremity Exoskeleton Assisting of Load Carrying Human”. The 4th International Conference on Mechanics, Simulation and Control (ICMSC 2014) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:1711878)
- 3 Ömer Sinan ŞAHİN, Adem Alparslan ALTUN, Ümit ÖNEN, Aydın GÜNEŞ (2012). “Modeling of Corrosion Crack Growth Behavior of Filament Wound Composite Pipes with Surface Crack Under Corrosive Environment bu Using Artificial Neural Networks”. 14th International Material Sysposium (IMSP’2012) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:277048)
- 4 Ümit ÖNEN, Mustafa TINKIR, Mete KALYONCU, Fatih Mehmet BOTSALI (2011). “Application of Adaptive Neural Network Based Interval Type 2 Fuzzy Logic Control on a Nonlinear System”. 3rd International Conference on Computer Research and Development (ICCRD) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:276964)
- 5 Mustafa HAYDİM, Mete KALYONCU, Mustafa TINKIR, Ümit ÖNEN (2011). “Network Based Type 2 Fuzzy Logic Controller Design for Hydraulic System”. 3rd International Conference on Computer Research and Development (ICCRD) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:276989)
- 6 Mustafa TINKIR, Mete KALYONCU, Ümit ÖNEN, Yusuf ŞAHİN (2011). “Modeling and Control of Scaled a Tower Crane System”. 3rd International Conference on Computer Research and Development (ICCRD) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:276873)
- 7 Mustafa TINKIR, Ümit ÖNEN, Mete KALYONCU, Fatih Mehmet BOTSALI (2011). “Competition of Fuzzy Logic Controllers Applied on Flexible Manipulator”. 3rd International Conference on Computer Research and Development (ICCRD) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:276923)
- 8 Mustafa HAYDİM, Ümit ÖNEN, Mustafa TINKIR, Mete KALYONCU (2010). “Adaptive Neuro Fuzzy Approach for Position Control of an Electro Hydraulic Servo System”. 1. International Symposium on Computing in Science & Engineering (ISCSE) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:276820)
- 9 Mustafa TINKIR, Ümit ÖNEN, Mete KALYONCU, Fatih Mehmet BOTSALI (2010). “PID and Interval Type 2 Fuzzy Logic Control of Double Inverted Pendulum System”. 2. International Conference on Computer and Automation Engineering (ICCAE) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:276672)
- 10 Fatih Mehmet BOTSALI, Mete KALYONCU, Mustafa TINKIR, Ümit ÖNEN (2010). “Fuzzy Logic Trajectory Control of Flexible Robot Manipulator with Rotating Prismatic Joint”. 2. International Conference on Computer and Automation Engineering (ICCAE) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:276721)
- 11 Ümit ÖNEN, Mustafa TINKIR, Mete KALYONCU, Fatih Mehmet BOTSALI (2010). “Adaptive Network Based Fuzzy Logic Control of a Rigid Flexible Robot Manipulator”. 2. International Conference on Computer and Automation Engineering (ICCAE) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:274764)
- 12 Mustafa TINKIR, Ümit ÖNEN, Mete KALYONCU, Yusuf ŞAHİN (2010). “Adaptive Network Based Interval Type 2 Fuzzy Logic Controller Design for a Single Flexible Link Carrying a Pendulum”. 2. International Conference on Computer and Automation Engineering (ICCAE) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:276516)

- 13 Ümit ÖNEN, Mete KALYONCU, Mustafa TINKIR, Fatih Mehmet BOTSALI (2008). “Gait Generation of a Two legged Robot by Using Adaptive Network Based Fuzzy Logic Control”. 13th International Power Electronics and Motion Control Conference (EPE-PEMC'2008) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:274624)
- 14 Ümit ÖNEN, Fatih Mehmet BOTSALI, Mete KALYONCU (2006). “Dynamic Modelling and Vibration Analysis of a Rigid Flexible Robot Manipulator with Neural Network”. International Conference on Modelling and Simulation (AMSE 06) (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:274468)
- 15 Mustafa TINKIR, Fatih Mehmet BOTSALI, Ümit ÖNEN, Meta KALYONCU (2005). “Seri Tip İkili Ters Sarkaç Sisteminin Denge Kontrolü İçin Kontrolcü Tasarımı”. 4. Uluslararası İleri Teknolojiler Sempozyumu (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:274333)

Yazılan ulusal/uluslararası kitaplar veya kitaplardaki bölümler

- 1 Kitap Adı: INTECH, Design, Control and Applications of Mechatronic Systems in Engineering
Bölüm adı:(Design and Motion Control of a Lower Limb Robotic Exoskeleton) (2017).
ÖNEN Ümit, BOTSALI Fatih Mehmet, KALYONCU Mete, ŞAHİN Yusuf, TINKIR Mustafa,
Editör: Şahin Yıldırım, Basım sayısı:1, Sayfa Sayısı 17, ISBN:978-953-51-3125-0, İngilizce (Bilimsel Kitap), (Yayın No: 3520155)

Ulusal hakemli dergilerde yayımlanan makaleler

- 1 TINKIR Mustafa, BOTSALI Fatih Mehmet, ÖNEN Ümit, KALYONCU Mete (2009). “Seri Tip İkili Ters Sarkaç Sisteminin Simülasyonu ve Kontrolü”. MAKİNATEK, 1(145), 176-181. (Kontrol No: 273353)

Ulusal bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitaplarında basılan bildiriler

- 1 ŞAHİN Yusuf, BOTSALI Fatih Mehmet, TINKIR Mustafa, ÖNEN Ümit, YILMAZ Nihat, ÇAKAN Abdullah, BAYKAN Ömer Kaan (2015). “Sırtında Yük Taşıyan Yayanın Yürüyüşünü Destekleyen Alt Ekstremitte Dış İskeletin Kontrolü”. Uluslararası Katılımlı 17. Makine Teorisi Sempozyumu (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:1711934)
- 2 Ümit ÖNEN, Fatih Mehmet BOTSALI, Mete KALYONCU, Yusuf ŞAHİN, Mustafa TINKIR, Nihat YILMAZ (2013). “Yürüyüş destekleyici dış iskeletin modellenmesi ve hareket kontrolü”. 16. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:273973)
- 3 Ümit ÖNEN, Fatih Mehmet BOTSALI, Mete KALYONCU, Mustafa TINKIR (2008). “Yük Taşımaya Yardımcı Giyilebilir Dış Bacak İskeleti”. Konya Teknokent (Teknopark) Ar-Ge Proje Pazarı 2008 (ARGEPP 2008) (/)(Yayın No:277321)
- 4 Fatih Mehmet BOTSALI, Ümit ÖNEN, Mete KALYONCU, Mustafa TINKIR (2008). “Tarım Araçlarının GPS Sinyallerini Kullanarak Oto Navigasyonu”. Konya Teknokent (Teknopark) Ar-Ge Proje Pazarı 2008 (ARGEPP 2008) (/)(Yayın No:277346)
- 5 Mete KALYONCU, Mustafa TINKIR, Ümit ÖNEN, Fatih Mehmet BOTSALI (2008). “Endüstriyel Robotların Fizyoterapi ve Rehabilitasyonda Kullanılması”. Konya Teknokent (Teknopark) Ar-Ge Proje Pazarı 2008 (ARGEPP 2008) (/)(Yayın No:277363)
- 6 Fatih Mehmet BOTSALI, Ümit ÖNEN, Mete KALYONCU (2005). “Rijit Elastik Uzunlu Bir Robot Manipülatörün Dinamik Modellenmesi ve Titreşim Analizi”. 12. Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu (Tam Metin Bildiri)/(Yayın No:273608)