

Doç. Dr. MEHMET İTİK

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 462 377 2948](tel:+904623772948)

E-posta: mitik@ktu.edu.tr

Web: <https://avesis.ktu.edu.tr//mitik>

Eğitim Bilgileri

Doktora, University of Sheffield, Faculty Of Engineering, Automatic Control And Systems Engineering, Birleşik Krallık
2007 - 2011

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

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

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Yaptığı Tezler

Doktora, Nonlinear Dynamical Systems with Applications to Cancer Modelling and Control, University of Sheffield,
Faculty Of Engineering , Automatic Control And Systems Engineering, 2011

Yüksek Lisans, Kayan Kipli Denetim Kullanarak Esnek Bir Kirişin Aktif Titreşim Kontrolü, Gazi Üniversitesi, Fen Bilimleri
Enstitüsü, Makina Mühendisliği, 2005

Araştırma Alanları

Makina Mühendisliği, Makina Teorisi ve Dinamiği, Makina Dinamiği , Sistem Dinamiği ve Kontrolü , Mekatronik , Akustik
ve Gürültü Kontrolü, Mekanik Titreşimler, Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Doç. Dr., Karadeniz Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 2015 - Devam Ediyor

Yrd. Doç. Dr., Karadeniz Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 2011 - Devam Ediyor

Araştırma Görevlisi Dr., Karadeniz Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 2011 - 2011

Araştırma Görevlisi, Bozok Üniversitesi, Mühendislik Mimarlık Fakültesi, Makina Mühendisliği, 2003 - 2007

Akademik İdari Deneyim

Karadeniz Teknik Üniversitesi, Makina Mühendisliği, 2011 - Devam Ediyor

Verdiği Dersler

Makina Dinamiği, Lisans, 2015 - 2016

Yönetilen Tezler

İTİK M., Fuzzy control of conducting polymer actuators, Yüksek Lisans, M.Sabetghadam(Öğrenci), 2014

Jüri Üyelikleri

Tez Savunma (Yüksek Lisans), Tez Savunma Jürisi, KTÜ Makina Mühendisliği, Aralık, 2014

Akademik Kadroya Atama-Yardımcı Doçentlik, Öğretim görevlisi alımı, Arsin Meslek Yüksek Okulu, Eylül, 2014

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **KABLO İLE SÜRÜLEN DÜZLEMSEL PARALEL BİR ROBOTUN İLERİ KİNEMATİK ÇÖZÜMÜ VE DENETİMİ**
SANCAK C., Yamaç F., İTİK M.
Konya Mühendislik Bilimleri Dergisi, cilt.7, ss.862-874, 2019 (SCI-Expanded)
- II. **Model-free control of an electro-active polymer actuator**
SANCAK C., Yamac F., Itik M., Alici G.
MATERIALS RESEARCH EXPRESS, cilt.6, sa.5, 2019 (SCI-Expanded)
- III. **Hybrid force and position control of a conducting tri-layer electro-active polymer actuator**
COŞKUN 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)
- IV. **Adaptive fuzzy-Chebyshev network control of a conducting polymer actuator**
Beyhan S., Itik M.
JOURNAL OF INTELLIGENT MATERIAL SYSTEMS AND STRUCTURES, cilt.27, sa.8, ss.1019-1029, 2016 (SCI-Expanded)
- V. **Optimal control of nonlinear systems with input constraints using linear time varying approximations**
Itik M.
Nonlinear Analysis: Modelling and Control, cilt.21, sa.3, ss.400-412, 2016 (SCI-Expanded)
- VI. **Fractional order control of conducting polymer artificial muscles**
Itik M., ŞAHİN E., AYAS M. Ş.
EXPERT SYSTEMS WITH APPLICATIONS, cilt.42, sa.21, ss.8212-8220, 2015 (SCI-Expanded)
- VII. **Force control of a tri-layer conducting polymer actuator using optimized fuzzy logic control**
Itik M., SABETGHADAM M., ALICI G.
SMART MATERIALS AND STRUCTURES, cilt.23, sa.12, 2014 (SCI-Expanded)
- VIII. **Inversion-based control of ionic polymer-metal composite actuators with nanoporous carbon-based electrodes**
VUNDER V., Itik M., POLDSALU I., PUNNING A., AABLOO A.
SMART MATERIALS AND STRUCTURES, cilt.23, sa.2, 2014 (SCI-Expanded)
- IX. **Repetitive control of a trilayer conjugated polymer actuator**
Itik M.
Sensors and Actuators, A: Physical, cilt.194, ss.149-159, 2013 (SCI-Expanded)
- X. **ON THE STRUCTURE OF PERIODIC ORBITS ON A SIMPLE BRANCHED MANIFOLD**
Itik M., Banks S. P.

- INTERNATIONAL JOURNAL OF BIFURCATION AND CHAOS, cilt.20, sa.11, ss.3517-3528, 2010 (SCI-Expanded)
- XI. **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)
- XII. **SDRE optimal control of drug administration in cancer treatment**
Itik M., Salamci M. U., Banks S. P.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, cilt.18, sa.5, ss.715-729, 2010 (SCI-Expanded)
- XIII. **CHAOS IN A THREE-DIMENSIONAL CANCER MODEL**
Itik M., Banks S. P.
INTERNATIONAL JOURNAL OF BIFURCATION AND CHAOS, cilt.20, sa.1, ss.71-79, 2010 (SCI-Expanded)
- XIV. **Optimal control of drug therapy in cancer treatment**
Itik M., Salamci M. U., Banks S. P.
NONLINEAR ANALYSIS-THEORY METHODS & APPLICATIONS, cilt.71, sa.12, 2009 (SCI-Expanded)
- XV. **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. **Konjuge elektroaktif bir polimer eyleyicinin mikro düzeyde yer değiştirmesinin görüntü tabanlı kayan kipli denetimi**
SANCAK C., COŞKUN M. Y., İTİK M.
Pamukkale Üniversitesi Mühendislik Bilimleri Dergisi, cilt.22, sa.8, ss.629-635, 2016 (Hakemli Dergi)
- II. **Vision based sliding mode control of micro displacement of a conjugated electroactive polymer actuator**
SANCAK C., COŞKUN M. Y., İTİK M.
PAMUKKALE UNIVERSITY JOURNAL OF ENGINEERING SCIENCES-PAMUKKALE UNIVERSİTESİ MUHENDİSLİK BİLİMLERİ DERGİSİ, cilt.22, sa.8, ss.629-635, 2016 (ESCI)
- III. **Bilgisayarla Görmeye Dayalı Elektroaktif Polimer Hareketlerinin Elektrik Gerilimi Tahmini**
Bozkurt M. H., Gedikli E., İtik M.
Mühendislik Bilimleri ve Tasarım Dergisi, cilt.2, sa.3, ss.147-151, 2014 (Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Kablo ile Sürülen Düzlemsel Paralel Bir Robotun İleri Kinematik Çözümü ve Kontrolü**
SANCAK C., YAMAÇ F., İTİK M.
Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Hatay, Türkiye, 4 - 06 Eylül 2019, ss.291-298
- II. **Kablo ile Sürülen Düzlemsel Paralel Bir Robotun Tasarımı ve Kontrolü**
SANCAK C., YAMAÇ F., İTİK M.
TOK2018 Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Kayseri, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2018, ss.367-371
- III. **Mathematical Modelling of Chemotherapy for Non-Small Cell Lung Cancer**
İTİK M., ÜNSAL S., ZÍHNÍ N. B., TURHAN K.
Sixth RECOMB Satellite Workshop on Computational Cancer Biology (RECOMB-CCB), Los Angeles, Amerika Birleşik Devletleri, 28 - 29 Temmuz 2017
- IV. **A framework for applying bioinformatics analysis of drug resistance to mathematical tumor models**
ÜNSAL S., ACAR A. C., İTİK M., KURT B., ÜNSAL Ü., TURHAN K.
NGS Tech Applications Congress 2017, Amerika Birleşik Devletleri, 25 - 26 Temmuz 2017
- V. **A Method for Exploring Roots of Radiation Resistance in Cancer**

TURHAN K., KURT B., ÜNSAL S., İTİK M., ÜNSAL Ü.

NGS&Clinical Applications, Philadelphia, Amerika Birleşik Devletleri, 25 - 29 Temmuz 2017

- VI. **Konjuge Elektroaktif Polimer Tabanlı Esnek Bir Manipülatörün Kinematik Modelinin Eldesi ve Deneysel Doğrulaması**
COŞKUN M. Y., SANCAK C., İTİK M.
Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Trabzon, Türkiye, 5 - 07 Temmuz 2017, ss.392-399
- VII. **Üç Katmanlı Konjuge Elektro-aktif Polimer Eyleyicilerde Tekrarlamalı Denetim Yöntemi ile Periyodik Bozucu Etkilerin Elenmesi**
SANCAK C., İTİK M.
Ulusal Makina Teorisi Sempozyumu, Trabzon, Türkiye, 5 - 07 Temmuz 2017, ss.75-81
- VIII. **Kişiselleştirilmiş Tıp Uygulamaları ve Bir Örnek**
ÜNSAL S., ACAR A. C., İTİK M., KABATAŞ A., GEDİKLİ Ö., TURHAN K.
Tıp Bilişiminde Yenilikler Sempozyumu, Türkiye, 25 Mart 2017
- IX. **Ag NANOPARTICLE DOPED REDUCED GRAPHENE OXIDE-BASED ELECTROACTIVE BIOPOLYMER ACTUATORS**
KAFTLEN H., İTİK M., Çakır A. O., Sancak C.
METECH'15 III: International Conference on Innovative Materials and Structures Technologies in Metallurgical Engineering, İstanbul, Türkiye, 27 - 28 Kasım 2015, ss.43-50
- X. **A Personalized Tumor Modeling Framework**
ÜNSAL S., ACAR A. C., İTİK M., KABATAŞ A., GEDİKLİ Ö., TURHAN K.
9th International Symposium on Health Informatics and Bioinformatics HIBIT 2015, Muğla, Türkiye, 16 - 17 Ekim 2015, ss.30
- XI. **Elektro-Aktif Üç Katmanlı Konjuge Bir Polimer Eyleyicinin Hibrit Kontrolü**
SANCAK C., COŞKUN M. Y., İTİK M.
Türk Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Denizli, Türkiye, 10 - 12 Eylül 2015, ss.15-20
- XII. **Elektro-aktif Üç Katmanlı Konjuge Polimer Bir Eyleyicinin Tekrarlamalı (Repetitive) Kontrol İle Kuvvet Denetimi**
SANCAK C., İTİK M.
Uluslararası Katılımlı 17. Makina Teorisi Sempozyumu, İzmir, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, ss.801-809
- XIII. **KonjugeTıp Bir Elektro-Aktif Polimer Eyleyicinin Görüntü Tabanlı Kontrolü**
COŞKUN M. Y., İTİK M.
Uluslararası Katılımlı 17. Makina Teorisi Sempozyumu, İzmir, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, ss.810-815
- XIV. **Vision Based Control of a Conjugated Electro-Active Polymer Actuator**
COŞKUN M. Y., İtik M.
IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM), Busan, Güney Kore, 7 - 11 Temmuz 2015, ss.824-829
- XV. **Bilgisayarlı Görmeye Dayalı Elektroaktif Polimer Hareketlerinden Elektrik Gerilimi Tahmini**
BOZKURT M. H., GEDİKLİ E., İTİK M.
Uluslararası Katılımlı VII. Ulusal Biyomekanik Kongresi, Isparta, Türkiye, 16 - 18 Ekim 2014, cilt.2, sa.3, ss.147-151
- XVI. **Robust control of a trilayer Conducting Polymer Actuator**
İtik M., ULKER F. D., ALICI G.
Conference on Electroactive Polymer Actuators and Devices (EAPAD), California, Amerika Birleşik Devletleri, 10 - 13 Mart 2014, cilt.9056
- XVII. **Fuzzy Control of a Conjugated Polymer Actuator**
Sabetghadam M., İtik M., Alici G.
52nd IEEE Annual Conference on Decision and Control (CDC), Florence, İtalya, 10 - 13 Aralık 2013, ss.336-341
- XVIII. **Repetitive Control of an Artificial Muscle Actuator**
İtik M.
9th Asian Control Conference (ASCC), İstanbul, Türkiye, 23 - 26 Haziran 2013

Desteklenen Projeler

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

Metrikler

Yayın: 36

Atıf (WoS): 198

Atıf (Scopus): 221

H-İndeks (WoS): 7

H-İndeks (Scopus): 7