

Prof.Dr. Emin Faruk KEÇECİ

Kişisel Bilgiler

E-posta: faruk.kececi@agu.edu.tr

Web: <https://avesis.agu.edu.tr/faruk.kececi>

Eğitim Bilgileri

Doktora, University Of Virginia, Elektrik Mühendisliği, Amerika Birleşik Devletleri 1999 - 2003

Yüksek Lisans, Duke University, Makina Mühendisliği, Amerika Birleşik Devletleri 1997 - 1999

Lisans, İstanbul Teknik Üniversitesi, Makina Fakültesi, Makina Mühendisliği, Türkiye 1992 - 1996

Yabancı Diller

İngilizce, C1 İleri

Araştırma Alanları

Makina Mühendisliği, Makina Teorisi ve Dinamiği, Robotik , Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Doç.Dr., Abdullah Gül Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 2016 - Devam Ediyor

Doç.Dr., İstanbul Teknik Üniversitesi, Makina Fakültesi, Makina Mühendisliği, 2011 - 2016

Yrd.Doç.Dr., İstanbul Teknik Üniversitesi, Makina Fakültesi, Makina Mühendisliği, 2010 - 2011

Yrd.Doç.Dr., İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği, 2003 - 2009

Mesleki Deneyim

Yönetilen Tezler

KEÇECİ E. F. , 3D Image Recognition in MRI Imaging Data Sets, Doktora, S.M.(Öğrenci), Devam Ediyor

KEÇECİ E. F. , Residential Recycling Sorting Machine, Yüksek Lisans, K.M.(Öğrenci), 2016

KEÇECİ E. F. , Rough Terrain Robot with a High Jumping Ability, Yüksek Lisans, A.E.(Öğrenci), 2016

KEÇECİ E. F. , Design and Prototyping of an Autonomous Cleaning Robot, Yüksek Lisans, G.A.(Öğrenci), 2012

KEÇECİ E. F. , Advanced Control Applications for Rescue Robotics with Off the Shelf Electronics, Yüksek Lisans, B.V.(Öğrenci), 2012

KEÇECİ E. F. , Finite Element Analysis of a Electrically Driven Vehicle, Yüksek Lisans, E.E.(Öğrenci), 2012

KEÇECİ E. F. , Design and Manufacturing of a Fireproof Fire Rescue Robot, Yüksek Lisans, T.O.(Öğrenci), 2008

KEÇECİ E. F. , Wearable Exoskeleton Robot Design and Prototyping, Yüksek Lisans, G.V.(Öğrenci), 2007

KEÇECİ E. F. , Mechatronic Design of a Completely Mechanical Quick-changeable Joint for Multi Purpose Explosive Ordnance Disposal Robots, Yüksek Lisans, K.M.(Öğrenci), 2006

KEÇECİ E. F. , Design and Prototyping of a Mechatronic System as a Drag Reduction Device for Busses, Yüksek Lisans, K.G.(Öğrenci), 2006

KEÇECİ E. F. , Design of a Rescue Robot for Search and Mapping Operation, Yüksek Lisans, A.D.(Öğrenci), 2006

KEÇECİ E. F. , Autonomous Solid Waste Separation System Design, Yüksek Lisans, P.O.(Öğrenci), 2006

KEÇECİ E. F. , Mechatronic Design of an Explosive Ordnance Disposal Robot, Yüksek Lisans, T.O.(Öğrenci), 2005

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- **Design and prototype of mobile robots for rescue operations**
Kececi E. F.
ROBOTICA, cilt.27, ss.729-737, 2009 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- **Completely mechanical quick changeable joints for multipurpose explosive ordnance disposal robots**
Kececi E. F.
ROBOTICA, cilt.27, ss.555-565, 2009 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- **FIREPROOFING THE Firefighting Robot**
Kececi F.
PHOTONICS SPECTRA, cilt.43, ss.43-50, 2009 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- **Adaptive actuator failure compensation for redundant manipulators**
Kececi E. F. , Tang X., Tao G.
ROBOTICA, cilt.27, ss.19-28, 2009 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- **Adaptive vehicle skid control**
Kececi E. F. , TAO G.
Mechatronics, cilt.16, ss.291-301, 2006 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- **An intelligent robotic walker: Mechanical design and control system**
Kececi E. F. , TAO G.
ASME International Mechanical Engineering Congress and Exposition, Proceedings, ss.795-802, 2002 (SCI Expanded İndekslerine Giren Dergi)

Kitap & Kitap Bölümleri

- **Mechatronic Components: Roadmap to Design**
KEÇECİ E. F.
Elsevier Science, Oxford/Amsterdam , Ny, 2018
- **Mechatronics and Robotics Engineering for Advanced and Intelligent Manufacturing**
KEÇECİ E. F.
Wired Autonomous Vacuum Cleaner, Zhang D., Wei B., Editör, Springer, Bern, ss.167-175, 2017
- **Mobile Robots for Dynamic Environments**
KEÇECİ E. F. , Ceccarelli M.
Asme, New York, 2015
- **Design and prototypes of mobile robots**
KEÇECİ E. F. , Ceccarelli M.
Asme, New York, 2015
- **Design and Prototypes of Mobile Robots**
KEÇECİ E. F.
Design issues for mechanical structures, Kececi E.F., Ceccarelli M., Editör, Asme, Abd, ss.79-97, 2015
- **Service Robots and Robotics: Design and Application**
KEÇECİ E. F.
Safer and Faster Humanitarian Demining with Robots , Abelbeck H., Gallagher E., Editör, Igi Global, Hershey, ss.176-190, 2012
- **PIC Mikrokontrolörlerle Robotik ve Otomasyon Uygulamaları ve Gömülü Elektronik Devre Tasarımı**
KEÇECİ E. F.
Tmmob Elektrik Mühendisleri Odası Yayınları, Ankara, 2008

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- **Finding Glenoid Surface on Scapula in 3D Medical Images for Shoulder Joint Implant Operation Planning-3D OCR**
Sadeghi M. M. , Kececi E. F. , Bilsel K., Aralasmak A.

9th International Conference on Machine Vision (ICMV), Nice, Fransa, 18 - 20 November 2016, cilt.10341

- **Hybrid Power System for Mobile Robotics**

Sadeghi M. M. , Kececi E. F.

International Conference on System Reliability and Science (ICSRS), Paris, Fransa, 15 - 18 November 2016, ss.64-67

- **Design and implementation of self-balancing camera platform for a mobile robot**

Bukey M. V. , Kececi E. F. , ARİSOYA.

20th CISM-IFTOMM Symposium on Theory and Practice of Robots and Manipulators, ROMANSY 2014, Moscow, Rusya, 23 - 26 June 2014, cilt.22, ss.555-562

Desteklenen Projeler

KEÇECİ E. F. , Sanayi Tezleri Projesi, Design and Prototyping of a Wired Vacuum Cleaning Robot, 2013 - 2015

KEÇECİ E. F. , TÜBİTAK Projesi, Development of Smart Autonomous Human Carrying Vehicles, 2012 - 2015

KEÇECİ E. F. , TÜBİTAK Projesi, Adaptive Skid Control of an Omnidirectional Robot, 2010 - 2012

KEÇECİ E. F. , TÜBİTAK Projesi, Development of a Drive System with a Cycle Skip for an Internal Combustion Engine, 2009 - 2011

KEÇECİ E. F. , Diğer Resmi Kurumlarca Desteklenen Proje, Design and Manufacturing of Wearable Exoskeleton Robot, 2006 - 2008

KEÇECİ E. F. , Diğer Resmi Kurumlarca Desteklenen Proje, Design and Prototyping of a Fireproof Fire Fighting Robot, 2005 - 2007

KEÇECİ E. F. , CB Strateji ve Bütçe Başkanlığı (Kalkınma Bakanlığı) Projesi, Mechatronic Design of a Completely Mechanical Quick-changeable Joint for Multipurpose Explosive Ordnance Disposal Robots, 2003 - 2005

KEÇECİ E. F. , TÜBİTAK Projesi, Explosive Ordnance Disposal Robot Design and Prototype Manufacturing, 2002 - 2004

Bilimsel Dergilerdeki Faaliyetler

Robotica Journal, Editörler Kurulu Üyesi, 2011 - 2015

Davetli Kongre ve Sempozyum Faaliyetleri

An Open Software Open Hardware Hexapod Robot Platform for Robotic Education, Katılımcı, Türkiye, 2016

Wired Autonomous Vacuum Cleaner, Katılımcı, Nice, Fransa, 2016

Electronic Hardware and Control of a Wearable Exoskeleton Robot, Katılımcı, İstanbul, Türkiye, 2016

Mechanical Design of a Wearable Exoskeleton Robot, Katılımcı, İstanbul, Türkiye, 2016

Finding Glenoid Surface on Scapula in 3D Medical Images for Shoulder Joint Implant Operation Planning, Katılımcı, Nice, Fransa, 2016

Electronics of a Holonomic Rescue Robot with a Screw Drive Mechanism for Soft Terrain Mobility, Katılımcı, Konya, Türkiye, 2016

Hybrid Power System for Mobile Robotics, Katılımcı, Paris, Fransa, 2016

Identification of design parameters of a Portable Robot for Urban EOD Operations, Katılımcı, Ankara, Türkiye, 2014

Layering: An Additive Manufacturing Method for Functional Parts, Katılımcı, İzmir, Türkiye, 2014

Design and Implementation of a Self-Balancing Camera Platform, Katılımcı, Moskva, Rusya, 2014

Initial Experience Designing and Manufacturing Custom Radiosurgery Phantom Components Using Rapid Prototyping Technology, Katılımcı, Stockholm, İsveç, 2014

Self Balancing Camera Platform Design and Application for a Mobile Robot, Katılımcı, Malatya, Türkiye, 2013

Cloud Manufacturing in Healthcare: A Gamma Knife Center Experience, Katılımcı, Wisconsin, Amerika Birleşik Devletleri, 2013

Rescue Robots: Supporting Adaptive Navigation, Katılımcı, İstanbul, Türkiye, 2012

Dynamics and Controller Design of a Screw Wheel Drive Holonomic Rescue Robot, Katılımcı, Texas, Amerika Birleşik

Devletleri, 2012

Advanced All-Terrain Autonomous Systems, Katılımcı, İzmir, Türkiye, 2010

Portable Robot Usage in the Soldier Modernization Program, Katılımcı, Ankara, Türkiye, 2010

A Diagnostic and Calibration card for Robotic Applications, Katılımcı, İstanbul, Türkiye, 2008

Task Space Control of an Explosive Ordnance Disposal Robot, Katılımcı, Türkiye, 2005

Actuator Failure Compensation for Cooperating Multiple Manipulator Systems, Katılımcı, Washington, Amerika Birleşik Devletleri, 2003

Actuator Failure Compensation for Concurrently Actuated Manipulators, Katılımcı, Washington, Amerika Birleşik Devletleri, 2003

An Intelligent Robotic Walker: Mechanical Design and Control System, Katılımcı, New York, Amerika Birleşik Devletleri, 2002

Adaptive Actuator Failure Compensation for a Platform Manipulator, Katılımcı, İstanbul, Türkiye, 2002

Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):21

h-indeksi (WOS):2

Ödüller

KEÇECİ E. F. , one of the 8 faculty members out of 1237, Innovation Fair 2013, Ocak 2013

KEÇECİ E. F. , Scholarship for visiting scholar study at University of Virginia, YÖK, Ocak 2013

KEÇECİ E. F. , 2005-2010 yılları arasındaki 6000 projenin içerisinde en iyi 150 tanesinden biri, TÜBİTAK, Ocak 2011