

Özgün SELVİ, Dr.

Pozisyon Yardımcı Doçent
Bölüm Makine mühendisliği
Fakülte Mühendislik fakültesi
Üniversite Çankaya Üniversitesi
Adres Ankara
Telefon +90 312 233 1315
E-Posta ozgonselvi@cankaya.edu.tr



Kişisel bilgiler

- Doğum tarihi : 20 Mart 1982
- Doğum yeri : Çankırı, Türkiye
- Uyuşu : T.C.
- Medeni Hali : Bekar

Eğitim

- **2012** Doktora, Makine Mühendisliği Bölümü, İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü. **(CGPA: 3,93 / 4,0)**
Tez: Kısıtlı Mekanizmaların Yapısal ve Kinematik Sentezi (Structural and Kinematic Synthesis of Overconstrained Mechanisms)
- **2008** Yüksek lisans, Makine Mühendisliği Bölümü, İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü. **(CGPA: 4,0 / 4,0)**
Tez: El Dokuma Halı Teknoloji Prosesinin Robotizasyonu, (Robotization of Hand-woven Carpet Technology Process)
- **2005** Lisans, Makine Mühendisliği Bölümü, İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü. **(CGPA: 3,88 / 4,0)**

Akademik Ödüller ve Başarılar

- Yüksek Lisans Çalışmaları Başarı Ödül, İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü.
- Lisans Birinciliği, İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü.
- 2004 – 2005 Güz & Bahar Yüksek Onur Belgeleri
- 2003 – 2004 Güz & Bahar Yüksek Onur Belgeleri

Akademik Deneyim

- 2012 –Bugün: Öğretim Elemanı, Makine Mühendisliği Bölümü, Deniz Harp Okulu.
- 2005 – 2012: Öğretim Elemanı, Makine Mühendisliği Bölümü, İzmir Yüksek Teknoloji Enstitüsü

Verilen Dersler

- Statik

Yardımcı Olunan Dersler

- **Lisans**
- Makine Teorisi I & II
- Bilgisayar Destekli Mühendislik Tasarımı
- Bilgisayar Programlama
- Makine Elemanları
- Mühendislik Tasarımı
- **Yüksek Lisans**
- Robot Manipülatörlerin Yapısal Tasarımı
- Mekanizmaların Kinematik Analizi
- Robotik Prensipleri
- Manipülatörlerin Dinamik Analizi
- Robotiğin Kinematik Geometrisi
- Manipülatörlerde Sentez Problemleri

Araştırma Alanları

- Makine ve Mekanizma Teorisi
- Uzaysal ve Kısıtlı Robot Manipülatörler
- Robotik
- Mekatronik
- Rehabilitasyon Robotları

Yabancı Dil Bilgisi

- Ana Dil: Türkçe
- İngilizce konuşma ve yazmada hâkimiyet.(ÜDS:83)
- İtalyanca (başlangıç seviyesi).

Bilgisayar Programları

- SolidEdge, Unigraphics
- AutoCad
- LabView
- MSC Visual Nastran
- Microsoft QuickBasic, Visual Basic
- Wolfram Mathematica (Mathematica Programming)
- Microsoft Office (Word, Excel, Powerpoint)

Diğer

- PIC Microcontroller Programming
- PLC control

Projeler

2010/02-2012/08 "An experimental evaluation of earthquake effects on mechanism operation"(Mekanizma işleyişine deprem etkisinin deneysel olarak incelenmesi).
LARM, Cassino, Italy

Yayınlar

Uluslararası Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- Alizade R., **Selvi O.**, Gezgin, E. 2010. *Structural design of parallel manipulators with general constraint one*. Mechanism and Machine Theory, 45, pp. 1-14,
- **Selvi O.**, Sevil H.E., Ozdemir S. (2007). *Synthesis of mechanisms with adjustable links using least squares optimization*. IFToMM Journal of Problem of Mechanics, 2(27), pp. 21-25.
- Carbone G., Gómez-Bravo F., **Selvi O.** (2012). *An experimental validation of collision free trajectories for parallel manipulators*, Mechanics Based Design of Structures and Machines: An International Journal, 40:4,pp. 414-433
- **Selvi O.**, Ceccarelli M. (2012), Interpretation of earthquake effects on mechanism operation: an experimental approach, Turkish Naval Academy Journal of Naval Science and Engineering, (8)2 ,pp 31-45

Konferanslarda Yayınlanan Makaleler

- Carbone G., Gómez-Bravo F., **Selvi O.** (2011). *An experimental validation of collision free trajectories for parallel manipulators*, 4th International Symposium on Multibody Systems And Mechatronics, Musme, Valencia, Spain ,pp. 239-257
- Alizade R., **Selvi O.**, Gezgin E. 2010. *Structural synthesis of multiloop manipulators with general constraint one*. Proc. of the Int. Symposium of Mechanism and Machine Science, AzCIFTtoMM 5-8 October, Izmir, Turkey, pp. 11-32
- **Selvi O.**, Ceccarelli M. 2010. *An experimental evaluation of earthquake effects on mechanism operation*. Proc. of the Int. Symposium of Mechanism and Machine Science, AzCIFTtoMM, 5-8 October, Izmir, Turkey, pp. 408-416.
- Dede M.I.C., **Selvi O.**, Bilginçan T., Kant Y. 2009. *Design of a haptic device for precision operations*. Systems, Man and Cybernetics, SMC. IEEE International Conference on, 11-14 Oct., San Antonio, TX, pp. 3623-3628.
- Bilginçan T. **Selvi O.**, Kant Y., Dede M.I.C. 2009. *Novel structural design of a robotic device for use in virtual reality simulators*. Proceeding of the National Machine Theory Symposium UMTS, Guzelyurt, Turkish Republic of Northern Cyprus, July 2-4, pp. 535-542.
- **Selvi O.**, Bilginçan T., Kant Y.; Dede M.I.C. 2009. *Novel structural design of a haptic device for medical applications*. Proceeding of the 14th National Biomedical Engineering Meeting, BIYOMUT 2009, Izmir, Turkey, May 20-22,
- Alizade R.I., Can F.C., Gezgin E., **Selvi O.** 2007. *Structural synthesis of new parallel and serial platform manipulators*, presented in 12th IFToMM World Congress, Besancon, France, June 18-21, (A-853).