

## Doç.Dr. SEMİHA BULUT

### Kişisel Bilgiler

E-posta: sbulut@cumhuriyet.edu.tr

Web: <https://avesis.cumhuriyet.edu.tr/sbulut>

### Eğitim Bilgileri

Bütünleşik Doktora, University of Bristol, Mechanical Engineering Department (Dynamics And Control Area), Birleşik Krallık 1992 - 1997

Lisans, Sivas Cumhuriyet Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1985 - 1989

### Yabancı Diller

İngilizce, C2 Ustalık

### Akademik Unvanlar / Görevler

Yrd.Doç.Dr., Sivas Cumhuriyet Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1991 - Devam Ediyor

### Akademik İdari Deneyim

Sivas Cumhuriyet Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 1998 - 2008

### Verdiği Dersler

Otomatik Kontrol, Lisans, 2019 - 2020

Uzmanlık Alan Dersi, Yüksek Lisans, 2019 - 2020

Mak.Muh.Uyg.(Bitirme Pr.), Lisans, 2019 - 2020

Statik, Lisans, 2018 - 2019

Otomatik Kontrol, Lisans, 2019 - 2020

Otomatik Kontrol (II. Öğretim), Lisans, 2017 - 2018

Dinamik - II, Lisans, 2017 - 2018

Dinamik - II, Lisans, 2017 - 2018

Makine Proje 2 (II. Öğretim), Lisans, 2017 - 2018

Dinamik 1 (II. Öğretim), Lisans, 2017 - 2018

Dinamik 1 (Normal Öğretim), Lisans, 2017 - 2018

Otomatik Kontrol (Normal Öğretim), Lisans, 2017 - 2018

Makine Proje 2 (Normal Öğretim), Lisans, 2017 - 2018

Uzmanlık Alan Dersi, Yüksek Lisans, 2017 - 2018

Makine Laboratuvarı (II. Öğretim), Lisans, 2017 - 2018

Bitirme Ödevi (II. Öğretim), Lisans, 2017 - 2018

Danışmanlık, Yüksek Lisans, 2017 - 2018

Dinamik - I, Lisans, 2017 - 2018

Bitirme Projesi I, Lisans, 2016 - 2017  
Makine Proje 1, Lisans, 2016 - 2017  
Mühendislikte Bilgisayar Uygulamaları, Lisans, 2016 - 2017  
Seminer Dersi II, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Sinyal Analizi ve Modelleme, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Uzmanlık Alan Dersi I, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Manipulatörlerin Dinamiği ve Kontrolü, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Dinamik II, Lisans, 2016 - 2017  
Bitirme Projesi II, Lisans, 2016 - 2017  
Otomatik Kontrol Yöntemleri, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Statik, Lisans, 2016 - 2017  
Seminer Dersi I, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Statik, Lisans, 2016 - 2017  
Makine Proje 2, Lisans, 2016 - 2017  
Otomatik Kontrol, Lisans, 2016 - 2017  
Manipulatörlerin Dinamiği ve Kontrolü, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Sinyal Analizi ve Modelleme, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Dinamik I, Lisans, 2016 - 2017  
Uzmanlık Alan Dersi II, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Seminer Dersi, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Manipulatörlerin Yapısı ve Kinematik Analizi, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Dinamik - I, Lisans, 2017 - 2018  
Otomatik Kontrol Yöntem, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Manipulatörlerin Yapısı ve Kinematik Analizi, Yüksek Lisans, 2016 - 2017  
Statik - Dinamik, Lisans, 2016 - 2017  
Statik - Dinamik, Lisans, 2016 - 2017  
Temel Bilgisayar Bilimleri, Lisans, 2014 - 2015  
Temel Bilgi Teknolojileri Kullanımı, Lisans, 2013 - 2014  
Temel Bilgisayar Teknolojileri Kullanımı, Lisans, 2013 - 2014  
Dinamik, Lisans, 2012 - 2013  
Temel Bilgi Teknolojileri Kullanımı, Lisans, 2013 - 2014  
Temel Bilgisayar Teknolojileri Kullanımı, Lisans, 2012 - 2013  
Otomatik Kontrol, Lisans, 2012 - 2013  
Dinamik, Lisans, 2011 - 2012  
Otomatik Kontrol, Lisans, 2010 - 2011  
Makina Lab. - I, Lisans, 2007 - 2008  
Sayısal Analiz, Lisans, 2008 - 2009  
Makina Lab. - I, Lisans, 2007 - 2008  
Sayısal Analiz, Lisans, 2008 - 2009  
Temel Bilgisayar Bilimleri, Lisans, 2005 - 2006  
Dinamik, Lisans, 2005 - 2006

## **Yönetilen Tezler**

BULUT S., Diz altı protez modelleme statik ve dinamik analizi, Yüksek Lisans, B.DUMAN(Öğrenci), 2016  
BULUT S., Gaz altı kaynağı yapabilen üç uzuvlu kartezyen robot kol tasarımı, Yüksek Lisans, S.ÇAY(Öğrenci), 2010  
BULUT S., İki eklemli bir robot kolunun dinamik analizinin yapılması, Yüksek Lisans, M.DANIŞMAZ(Öğrenci), 2008  
BULUT S., İki uzuvlu düzlemsel robot kolda lineer hareket için eklem açılarının değişiminin incelenmesi, Yüksek Lisans, M.BARIŞ(Öğrenci), 2002

## **Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler**

- I. **İki Uzunlu Planar Manipülatörün Gerilme Dağılımının ANSYS ile Analizi**  
BULUT S., DANIŞMAZ M.  
MakinaTek, ss.114-126, 2014 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- II. **İki Uzunlu Planar Bir Manipülatörün Ters Kinematik Analizi II**  
BULUT S., TERZİOĞLU M. B.  
MakinaTek, 2008 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- III. **İki Uzunlu Planar Bir Manipülatörün Ters Kinematik Analizi I**  
BULUT S., TERZİOĞLU M. B.  
MakinaTek, ss.118-122, 2008 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- IV. **Derecesi İndirgenmiş Minimal Denetleyici Sentezi Yönteminin Popov Teorisi ile Kararlılık Analizi I**  
BULUT S.  
Endüstri ve Otomasyon, ss.16-20, 2007 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- V. **Derecesi İndirgenmiş Minimal Denetleyici Sentezi Yönteminin Popov Teorisi ile Kararlılık Analizi II**  
BULUT S.  
Endüstri ve Otomasyon, ss.24-26, 2007 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- VI. **Malzemelerin Genleşme Miktarının Minimal Controller Synthesis MCS Kontrol ile Ölçülmesi ve Extensometre Dizaynı II**  
BULUT S.  
MakinaTek, ss.120-123, 2006 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- VII. **Malzemelerin Genleşme Miktarının Minimal Controller Synthesis MCS Kontrol ile Ölçülmesi ve Extensometre Dizaynı I**  
BULUT S.  
MakinaTek, 2005 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- VIII. **Derecesi İndirgenmiş Minimal Controller Synthesis MCS Kontrolün Plastik Bölgedeki Kararlılığı ve Karşılaştırmalı Testler**  
BULUT S.  
Hidrolik & Pnömatik, ss.146-154, 2005 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)