

Doç. Dr. MEHMET BERKE GÜR

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 216 777 3738](tel:+902167773738)

E-posta: berke.gur@marmara.edu.tr

Web: <https://avesis.marmara.edu.tr/berke.gur>

Posta Adresi: Marmara Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi Makine Mühendisliği Bölümü Recep Tayyip Erdoğan Külliyesi M5-212 Aydınevler Mah. 34854 Maltepe/ İstanbul Türkiye

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: n3EW4XwAAAAJ

ORCID: 0000-0002-9391-0905

Publons / Web Of Science ResearcherID: KIG-1920-2024

ScopusID: 18036938000

Yoksis Araştırmacı ID: 122478

Biyografi

Dr. Berke Gür, makine mühendisliği lisans derecesini Orta Doğu Teknik Üniversitesi'nden (1999), yüksek lisansını Güney Kaliforniya Üniversitesi'nden (2003) ve doktora derecesini ise Massachusetts Üniversitesi-Lowell'dan (2009) almıştır. Doktorası sırasında Yapısal Dinamik ve Akustik Sistemler Laboratuvarı'nda Prof. Dr. Christopher Niezrecki'nin asistanlığını yapmıştır. Doktora tezini, deniz canlılarının çok zayıf su altı akustik işaretlerinin güçlendirilmesi üzerine gerçekleştirmiştir. Doktorası sırasında Boğaziçi Üniversitesi'nden işletme yüksek lisans (MBA) derecesini de almaya hak kazanmıştır. 2009-2024 yılları arasında 15 yıl süreyle Bahçeşehir Üniversitesi Mekatronik Mühendisliği Bölümü'nde öğretim üyesi olarak görev yapmış, 2019-2024 yılları arasında ise aynı bölümde beş yıl bölüm başkanlığı görevini yürütmüştür. Mart 2024'ten bu yana Marmara Üniversitesi Makine Mühendisliği Bölümü'nde öğretim üyesi görevindedir.

Bahçeşehir Üniversitesi'nde yaptığı akustik çalışmalar, parçacık hızı akustiği, dizi işaret işleme ve ters akustik problemler üzerine yoğunlaşmıştır. 2009 yılında Marie Curie bursiyeri olmuş ve 2010 yılında İstanbul'da düzenlenen Avrupa Sualtı Akustiği Konferansı'nın yerel bilimsel ve organizasyon komitelerinde görev almıştır. Çeşitli KOBİ ve yerleşik savunma sanayi kuruluşlarının araştırma ve geliştirme projelerinde danışman olarak görev almaya devam etmektedir.

Bahçeşehir Üniversitesi'nde geçirdiği sürede Mekatronik Mühendisliği Bölümü'nde robotik programını geliştirmiştir. Stanford-BAU Robotik Laboratuvarı'nın 2014 yılında faaliyete geçmesiyle birlikte 2024 yılına kadar 10 yıl boyunca bu laboratuvarın direktörlüğünü yapmıştır. 2014 yılında Prof. Oussama Khatib'in Stanford Üniversitesi'ndeki Robotik Laboratuvarı'nda misafir öğretim üyesi olarak görev almıştır. Şu anki araştırma çalışmaları ağırlıklı olarak akıllı ve otonom sualtı sistemleri ve robotik üzerinedir.

Eğitim Bilgileri

Doktora, University of Massachusetts Lowell, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Amerika Birleşik Devletleri 2004 - 2009

Yüksek Lisans, Boğaziçi Üniversitesi, İktisadi ve İdari Bilimler Fakültesi, İşletme Bölümü, Türkiye 2000 - 2006

Yüksek Lisans, University of Southern California, Mühendislik Fakültesi, Havacılık ve Makine Mühendisliği Bölümü, Amerika Birleşik Devletleri 2002 - 2003

Lisans, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makina Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1995 - 1999

Araştırma Alanları

Sistem Dinamiği ve Kontrolü, Robotik, Mekatronik, Akustik ve Gürültü Kontrolü, Mekanik Titreşimler

Akademik Unvanlar / Görevler

Doç. Dr., Marmara Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2024 - Devam Ediyor

Doç. Dr., Bahçeşehir Üniversitesi, Mühendislik ve Doğa Bilimleri Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü, 2019 - 2024

Yrd. Doç. Dr., Bahçeşehir Üniversitesi, Mühendislik ve Doğa Bilimleri Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü, 2009 - 2019

Araştırma Görevlisi, University of Florida, Mühendislik Fakültesi, Makine ve Havacılık Mühendisliği Bölümü, 2004 - 2004

Okutman, University of Southern California, Mühendislik Fakültesi, Havacılık ve Makine Mühendisliği Bölümü, 2003 - 2004

Akademik İdari Deneyim

Bölüm Başkanı, Bahçeşehir Üniversitesi, Mühendislik ve Doğa Bilimleri Fakültesi, Mekatronik Mühendisliği Bölümü, 2019 - 2024

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **The design and kinematic representation of a soft robot in a simulation environment**
Emet H., GÜR M. B., Dede M. İ. C.
Robotica, cilt.42, sa.1, ss.139-152, 2024 (SCI-Expanded)
- II. **Particle velocity gradient based acoustic mode beamforming for short linear vector sensor arrays**
GÜR M. B.
Journal of the Acoustical Society of America, cilt.135, sa.6, ss.3463-3473, 2014 (SCI-Expanded)
- III. **A wavelet packet adaptive filtering algorithm for enhancing manatee vocalizations**
GÜR M. B., Niezrecki C.
Journal of the Acoustical Society of America, cilt.129, sa.4, ss.2059-2067, 2011 (SCI-Expanded)
- IV. **A source separation approach to enhancing marine mammal vocalizations**
GÜR M. B., Niezrecki C.
Journal of the Acoustical Society of America, cilt.126, sa.6, ss.3062-3070, 2009 (SCI-Expanded)
- V. **Autocorrelation based denoising of manatee vocalizations using the undecimated discrete wavelet transform**
GÜR M. B., Niezrecki C.
Journal of the Acoustical Society of America, cilt.122, sa.1, ss.188-199, 2007 (SCI-Expanded)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **A Touchless Control Interface for Low-Cost ROVs**
Kapicioglu K., Getmez E., Akbulut B. E., Akgul A., Ucar B., Kanlikilic B., Koc M., GÜR M. B.
OCEANS 2021: San Diego - Porto, California, Amerika Birleşik Devletleri, 20 - 23 Eylül 2021, cilt.2021-September
- II. **6-Axis Hybrid Sensing and Estimation of Tip Forces/Torques on a Hyper-Redundant Robotic Surgical Instrument**
Yilmaz N., Bazman M., Alassi A., Gur B., TÜMERDEM U.
IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), Macau, Çin, 4 - 08 Kasım 2019, ss.2990-2997

- III. **Parameter estimation and control of nonholonomic mobile robots: A model-based approach**
Yoon Y., GÜR M. B.
6th International Conference on Control Engineering and Information Technology, CEIT 2018, İstanbul, Türkiye, 25 - 27 Ekim 2018
- IV. **Development and kinematic analysis of a redundant, modular and backdrivable laparoscopic surgery robot**
Alassi A., Yilmaz N., Bazman M., GÜR M. B., TÜMERDEM U.
2018 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, AIM 2018, Auckland, Yeni Zelanda, 9 - 12 Temmuz 2018, cilt.2018-July, ss.213-219
- V. **Modal beamforming for small circular arrays of particle velocity sensors**
GÜR M. B.
25th European Signal Processing Conference, EUSIPCO 2017, Kos, Yunanistan, 28 Ağustos - 02 Eylül 2017, cilt.2017-January, ss.390-394
- VI. **Modal beamforming for circular acoustic vector sensor arrays Dairesel Akustik Vektör Sensör Dizinleri için Kipsel Hüzme Oluşturucu**
GÜR M. B.
25th Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2017, Antalya, Türkiye, 15 - 18 Mayıs 2017
- VII. **A modal beamformer for circular arrays of 1-dimensional particle velocity sensors**
GÜR M. B.
173rd Meeting of Acoustical Society of America, Acoustics 2017 and 8th Forum Acusticum, Massachusetts, Amerika Birleşik Devletleri, 25 - 29 Haziran 2017, cilt.30
- VIII. **Vector sensor array based higher order acoustic sensors Vektör sensör dizinlerine dayalı yüksek dereceli akustik algılayıcılar**
GÜR M. B.
2014 22nd Signal Processing and Communications Applications Conference, SIU 2014, Trabzon, Türkiye, 23 - 25 Nisan 2014, ss.1814-1817
- IX. **Gradient based processing for linear vector sensor arrays**
GÜR M. B.
11th European Conference on Underwater Acoustics 2012, ECUA 2012, Edinburgh, İngiltere, 2 - 06 Temmuz 2012, cilt.34 1, ss.866-872
- X. **Gradient based processing for linear vector sensor**
GÜR M. B.
11th European Conference on Underwater Acoustics, ECUA 2012, Edinburgh, İngiltere, 2 - 06 Temmuz 2012, cilt.17
- XI. **Improvements in modal parameter extraction through post-processing frequency response function estimates**
GÜR M. B., Niezrecki C., Avitabile P.
26th Conference and Exposition on Structural Dynamics 2008, IMAC-XXVI, Orlando, FL, Amerika Birleşik Devletleri, 4 - 07 Şubat 2008
- XII. **Nonlinear median transform domain denoising of frequency response functions**
GÜR M. B., Niezrecki C.
36th International Congress and Exhibition on Noise Control Engineering, INTER-NOISE 2007, İstanbul, Türkiye, 28 - 31 Ağustos 2007, cilt.7, ss.4547-4555
- XIII. **Wavelet domain estimation of frequency response functions**
GÜR M. B.
SEM Annual Conference and Exposition on Experimental and Applied Mechanics 2007, Springfield, MA, Amerika Birleşik Devletleri, 3 - 06 Haziran 2007, cilt.1, ss.203-204
- XIV. **Baseball bat model identification and detection of system changes through in situ experimental modal models developed on the field**
Shaw R., GÜR M. B., Avitabile P., Sherwood J.
24th Conference and Exposition on Structural Dynamics 2006, IMAC-XXIV, St Louis, MI, Amerika Birleşik Devletleri,

Desteklenen Projeler

Gür M. B., Arda L., Dede M. İ. C., Ayav T., Akal T., TÜBİTAK Projesi, Sualtında Manipülasyon için İnsansız Robot Mükkekepbalığı Geliştirilmesi ve Tasarımı, 2019 - 2023

Gür M. B., Doğanlı M., Turanlı B., Turanlı M., TÜBİTAK Projesi, Depolar İçin Çoklu Robot Sistemi Geliştirilmesi, 2021 - 2022

Gür M. B., Arıca N., Yoon Y., TÜBİTAK Projesi, Akıllı Fabrikalar için Otonom Taşıyıcılar ve Gerekli İnsan-Makine ve Makine-Makine Arayüzlerinin Geliştirilmesi, 2017 - 2020

Tümerdem U., GÜR M. B., TÜBİTAK Projesi, Minimal İnvazif Cerrahi için Kuvvet Geri Beslemeli Robotik Forseps Tasarımı ve Geliştirilmesi, 2016 - 2018

Gür M. B., Ünay D., Özharar S., TÜBİTAK Projesi, Zaman Geri Çevrimi Yöntemi ile Foto Akustik Tıbbi Görüntüleme, 2013 - 2018

Gür M. B., 7. Çerçeve Programı Projesi, Akustik Vektör Algılayıcı Dizileri için Yüksek Çözünürlüklü ve Gürbüz Zaman Tersine Çevrimi, 2010 - 2015

Gür M. B., Kadıpaşaoğlu A. K., Sezer M. E., Dađdeviren B., Özbaran M., TÜBİTAK Projesi, Mekanik Dolaşım Desteđi ile Sol Ventrikül-Atardamar Bağlaşık Sistem Veriminin İyileştirilmesi, 2011 - 2013

Gür M. B., Bayram B., Ünay D., Kadıpaşaoğlu A. K., Sanayi Tezleri Projesi, Kalbin Dört Boyutlu Modeli ve Hemodinamik Haritalanması, 2010 - 2012

Metrikler

Yayın: 19

Atıf (WoS): 3

Atıf (Scopus): 94

H-İndeks (WoS): 1

H-İndeks (Scopus): 5