

MEHMET ARİF ADLI

PROFESÖR

E-Posta Adresi : arif.adli@gazi.edu.tr
Telefon (İş) : 3125823418
:
Adres Eti Mah.Yükseliş Sok. No:No: 5, 06570

Öğrenim Bilgisi

Doktora 1990 Eylül/1993	Ritsumeikan Üniversitesi/Makina Mühendisliği (Kyoto – Japan) Tez adı: Analysis and Utilities of Internal Force Effect in Closed Chain Mechanisms (1993) Tez Danışmanı:(Hideo HANAFUSA)
Yüksek Lisans 1988 Mart/1990	Ritsumeikan Üniversitesi/Makina Mühendisliği (Kyoto – Japan) Tez adı: Basic Study on the Effect of Internal Forces in a Planar Parallel Manipulator (1990) Tez Danışmanı:(Hideo HANAFUSA)
Lisans 1982 1986	ORTA DOĞU TEKNİK ÜNİVERSİTESİ/MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ/MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ/MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ PR. (İNGİLİZCE)/

Akademik Görevler

PROFESÖR 2011	GAZİ ÜNİVERSİTESİ/MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ/MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ
PROFESÖR 2008-2011	MARMARA ÜNİVERSİTESİ/MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ/MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ/MAKİNE TEORİSİ SİSTEM DİNAMİĞİ VE KONTROL ANABİLİM DALI
DOÇENT 1999-2007	MARMARA ÜNİVERSİTESİ/MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ/MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ
YARDIMCI DOÇENT 1997-1998	MARMARA ÜNİVERSİTESİ/MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ/MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ
ARAŞTIRMA GÖREVLİSİ 1992-1992	Ritsumeikan Üniversitesi/Mühendislik Fakültesi/Bilgisayar ve Bilişim Sistemleri Mühendisliği
ARAŞTIRMA GÖREVLİSİ 1987-1988	ORTA DOĞU TEKNİK ÜNİVERSİTESİ/MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ/MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ

Yönetilen Tezler:

Yüksek Lisans

2026

1. KOLSUZ AHMET KAĞAN, (2026). GEMİ ÜZERİNDEKİ ÜÇ SERBESTLİK DERECELİ BİR PLATFORMUN STABİLİZASYON KONTROLÜ, Gazi Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Devam Ediyor)

2025

2. ALBAYRAK MEHMET EMİN, (2025). Yenilikçi bir uydu yerleşim tasarımı optimizasyon algoritması, Gazi Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)
3. CÖMERT ATALAY, (2025). Bir insansız hava aracı aksesuar dişli kutusunun yüksek kavrama oranına sahip düz dişli çiftleri kullanılarak iyileştirilmesi, Gazi Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

2024

4. ÖZER CAN, (2024). Şekil değiştirebilen aileron tasarımı ve analizi, Gazi Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

2023

5. SEMİZ SEFA, (2023). Uçak yer operasyonları için eş zamanlı simülasyon yöntemi ile uçak fren ve yönlendirme sistemleri geliştirme çalışmaları, Gazi Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)
7. ÇELİK MESUD YASİN, (2022). Bir füze arayıcı başlığın dinamik modellemesi ve kontrolü, Gazi Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

2020

2019

9. ÜNAL AHMET, (2019). Bir itki vektör kontrol performans test sisteminin dinamik incelenmesi, Gazi Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)
10. İNAL RIDVAN UĞUR, (2019). Üç serbestlik dereceli paralel eksenli kararlılaştırma platformunun dinamik modellemesi ve kontrolü, Gazi Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)
11. ÜLGER YILDIRIM, (2019). Rehabilitasyon amaçlı robotlar için seri elastik eyleyici tasarımı ve empedans kontrolü, Gazi Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

2005

12. NAMLI ONUR CEM, (2005). Kinematic and dynamic analysis of a curved link robot, Marmara Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)
13. KARAGÖZ KAMİL KAN, (2005). Modelling of the effect of centrifugal forces on bearings in planetary gear mechanism of a yarn twisting machine, Marmara Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)
14. ARSLAN YUNUS ZİYA, (2005). İnsanın iki kolunun ortak hareketi esnasında oluşan eklem momentlerinin elektromyografi sinyalleri yardımıyla analizi, İstanbul Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)
15. İLHAN VOLKAN, (2005). Designing and manufacturing of a rehabilitation robot with three degrees of freedom, Marmara Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

2003

16. ETİSOY NİHAL, (2003). Computer simulation of granular flows, Marmara Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

2002

17. ÇETİN AHMET EMRE, (2002). Düzlemsel harekette nesne ile kartezyen robot kolu arasındaki temas kuvvetlerinin kontrolü, Marmara Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

2000

18. GEMİCİ DENİZ GÖKÇE, (2000). Tool management in flexible manufacturing systems, Marmara Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Endüstri Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

Doktora

2025

19. SEVEN OĞUZ FAİK, (2025). İnsan hareketinin tökezleme sonrası toparlanma sürecinde öngörücü nöromekanik modellemesi ve benzetimi, Gazi Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

2021

20. NASERİ SOUFİANI BABAK, (2021). İki robot kolu yardımıyla sıvı transferinin kontrolü, Gazi Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

2009

21. ÇETİN AHMET EMRE, (2009). Compliant control of electric power assisted steering systems in vehicles, Marmara Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Makine Mühendisliği Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

2007

22. AKDOĞAN ERHAN, (2007). Rehabilitasyon amaçlı bir robot kolunun kuvvet ve konumunun zeki kontrolü, Marmara Üniversitesi->Fen Bilimleri Enstitüsü->Elektronik-Bilgisayar Eğitimi Ana Bilim Dalı (Tamamlandı)

Projelerde Yaptığı Görevler:

1. Rehabilitasyon Amaçlı bir Robot Manipülâtörün Tasarım İmalat ve Zeki Kontrolü, TÜBİTAK PROJESİ, Yürütücü, 2004-2007 (ULUSAL)
2. Kartezyen Robot Kolu ile Kumanda Edilen Nesne Arasında Düzlemsel Hareket Esnasında Oluşan Temas Kuvvetlerinin Kontrol Edilmesi, TÜBİTAK PROJESİ, Yürütücü, 2002-2002 (ULUSAL)
3. Contact control of a flexible object held by dual arm robot, DİĞER, Yürütücü, 1994-1995)
4. Analysis of Impedance in bi manual manipulation and application to a dual arm robot, DİĞER, Yürütücü, 1995-1996)
5. ÜP3-Enavision metal eklemeli imalat makinesi için proses parametrelerinin mikroyapı iyileştirmesini sağlayacak lazer güç kontrolcüsü geliştirilmesi (ENACONTROL), -Tübitak Sayem, Araştırmacı:MEHMET ARİF ADLI, Araştırmacı:MEHMET FATİH AYCAN, Araştırmacı:YUSUF USTA, Araştırmacı:ELMAS SALAMCI, Yürütücü:METİN UYMAZ SALAMCI, Araştırmacı:MEHMET ÇAĞRI TÜZEMEN, Araştırmacı:Hüseyin Kürşat SEZER, , 01/03/2022 - 30/06/2025 (ULUSAL)
6. FuturEng Projesi: Meslekî Yabancı Diller Konusunda Yetkin Mühendisler Yetiştirme Programı (2014-1-TR01- KA202-013214), Avrupa Birliği, Proje Koordinatörü:SALAMCI METİN UYMAZ,Proje Koordinatörü:ADLI MEHMET ARİF,Araştırmacı:GÜRBÜZ AYHAN,Araştırmacı:ASLI ÖZLEM TARAKÇIOĞLU,Araştırmacı:ERCAN LEYLA,Eğitmen:OLGUN GÖKÇE MİNE,Araştırmacı:USTA YUSUF,Araştırmacı:TEMUR NEZİR,Eğitmen:HAYKIR TAYFUN,Eğitmen:KÖLE MEHMET,Eğitmen:EMİROĞLU DİLARA,Eğitmen:PARLAK HATİCE,Proje Koordinatörü:AĞILDERE SUNA,Araştırmacı:AKSOY ERTUĞRUL,Araştırmacı:TEKİN NESRİN,Eğitmen:YEŞİLYURT ŞEYDA,Eğitmen:BİNGÖL ARSLANGİLAY ASLIHAN SELCEN, , 01/09/2014 - 01/09/2017 (ULUSLARARASI)
7. Multilingual Professional Foreign Language Education Programme for Future Global Engineers("2014-1-TR01- KA202-013214" kodlu proje)Link (<http://www.future-eng.net/>), Avrupa Birliği, Araştırmacı:TARAKCIOĞLU ASLI ÖZLEM,Eğitmen:BİNGÖL ARSLANGİLAY ASLIHAN SELCEN,Araştırmacı:AKDOĞAN MEHMET AKİF,Eğitmen:KÖLE MEHMET,Eğitmen:ŞAHİN AYGÜL,Eğitmen:OLGUN GÖKÇE MİNE,Araştırmacı:SEYMEN AYLİN,Eğitmen:PARLAK HATİCE,Eğitmen:YEŞİLYURT ŞEYDA,Araştırmacı:ATMACA ÇAĞLA,Araştırmacı:TEKİN NESRİN,Araştırmacı:ERCAN LEYLA,Araştırmacı:TEMUR NEZİR,Araştırmacı:USTA YUSUF,Eğitmen:EMİROĞLU DİLARA,Eğitmen:HAYKIR TAYFUN,Araştırmacı:GÜRBÜZ AYHAN,Araştırmacı:AKSOY ERTUĞRUL,Yürütücü:AĞILDERE SUNA,Yürütücü:ADLI MEHMET ARİF,Yürütücü:SALAMCI METİN UYMAZ, , 20/02/2015 - 22/05/2018 (ULUSLARARASI)
8. SAYEM FAZ II - Turbo Jet Motoruna yönelik komponentlerin HIP yöntemi uygulanarak nihai tasarım korelasyonlarının oluşturulması ve Mekanik özelliklerin Geliştirilmesi (TJMHIPMG), -Tübitak Sayem, Yürütücü:OLCAY ERSEL CANYURT, Araştırmacı:MEHMET ARİF ADLI, Araştırmacı:YUSUF USTA, Araştırmacı:METİN UYMAZ SALAMCI, Araştırmacı:MEHMET ÇAĞRI TÜZEMEN, Araştırmacı:MEHMET FATİH AYCAN, Araştırmacı:NİZAMİ AKTÜRK, Araştırmacı:ELMAS SALAMCI, Araştırmacı:Hüseyin Kürşat SEZER, , 01/03/2022 - 31/05/2025 (ULUSAL)

İdari Görevler

Kalite Kurulu Üyeliği

2017-2019

GAZİ ÜNİVERSİTESİ/REKTÖRLÜK

Dekan

2016-2019

GAZİ ÜNİVERSİTESİ/UYGULAMALI BİLİMLER FAKÜLTESİ

TÜSSİDE Yönetim Kurulu Başkanlığı 2010-2013	DİĞER (KURUMLAR, HASTANELER VB.)/KURUMLAR/TÜBİTAK
Marmara Araştırma Merkezi Yönetim Kurulu Üyeliği 2008-2013	DİĞER (KURUMLAR, HASTANELER VB.)/KURUMLAR/TÜBİTAK
Araştırma ve Yayın Etiği Kurulu, AYEK Üyesi 2008-2012	DİĞER (KURUMLAR, HASTANELER VB.)/KURUMLAR/TÜBİTAK
Fakülte Yönetim Kurulu Üyeliği 2005-2006	MARMARA ÜNİVERSİTESİ/MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ
Bölüm Başkan Yardımcısı 2003-2005	MARMARA ÜNİVERSİTESİ/MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ/MAKİNE MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ

Bilimsel Kuruluşlara Üyelikler

1. TÜBİTAK, Danışman , 2013-2014
2. TÜBİTAK, Danışman , 2006-2007
3. TÜBİTAK MAM - Marmara Araştırma Merkezi, Yönetim Kurulu Üyesi , 2008-2013

Ödüller

1. Mühendislik Alanı En iyi Yabancı Uyruklu Öğrenci Bursu, Kyoto Shimbun - Kyoto Gazetesi, JAPONYA, 1992

Patentler

1. **Compliance merkezini aktif olarak kontrol edebilen cihaz (Robot Kolları Montaj Aparatları Kategorisi)** (2001), Patent No: 2001 - 01607
Patent Başvuru Sahipleri : Mehmet Arif ADLI, Patent Buluş Sahipleri : Mehmet Arif ADLI
2. **REHABİLİTASYON ROBOTU** (2008), Patent No: TR 2008 05687
Patent Başvuru Sahipleri : Mehmet Arif ADLI, Patent Buluş Sahipleri : Mehmet Arif ADLI, Erturul TAÇGIN, Erhan AKDOĞAN

Eserler

Uluslararası hakemli dergilerde yayımlanan makaleler:

1. ADLI MEHMET ARİF, NASERI SOFİANI BABAK (2021). An expanded impedance control scheme for slosh-free liquid transfer by a dual-arm cooperative robot. JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, 27-2806., Doi: 10.1177/1077546320966208 (Yayın No: 8113693)
2. NASERI SOFİANI BABAK, ADLI MEHMET ARİF (2020). An expanded impedance control scheme for slosh-free liquid transfer by a dual-arm cooperative robot. JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL (Yayın No: 6772086)
3. NASERI SOFİANI BABAK, ADLI MEHMET ARİF (2020). Pole placement and LQR control of slosh-free liquid transportation with dual-arm cooperative robot. Journal of the Faculty of Engineering and Architecture of Gazi University, 4(35), 2255-2267. (Yayın No: 6772178)
4. ÜNAL AHMET, YAMAN KEMAL, Okur Emre, ADLI MEHMET ARİF (2018). Design and Implementation of a Thrust Vector Control (TVC) Test System. Journal of Polytechnic, 21, 497-505., Doi: 10.2339/politeknik.404009 (Yayın No: 4718939)
5. KARABULUT DERYA, ÖRTEŞ FARUK, ARSLAN YUNUS ZİYA, ADLI MEHMET ARİF (2017). Comparative evaluation of EMG signal features for myoelectric controlled human arm prosthetics. Biocybernetics and Biomedical Engineering, 37(2), 326-335., Doi: 10.1016/j.bbe.2017.03.001 (Yayın No: 3638766)
6. Ahmet Emre ÇETİN, ADLI MEHMET ARİF, EROL BARKANA DUYGUN, KÜÇÜK HALUK (2012). Adaptive on line parameter identification of a steer by wire system. Mechatronics(22), 152-166. (Yayın No: 1309443)
7. AKDOĞAN ERHAN, ADLI MEHMET ARİF (2011). The Design and Control of a Therapeutic Exercise Robot for Lower Limb Rehabilitation Physiotherobot. Mechatronics(21), 509-522. (Yayın No: 1309438)
8. ÇETİN AHMET EMRE, ADLI MEHMET ARİF, EROL BARKANA DUYGUN, KÜÇÜK HALUK (2010). Implementation and Development of an Adaptive Steering Control System. IEEE Transactions on

Uluslararası hakemli dergilerde yayımlanan makaleler:

Vehicular Technology, 59(1), 75-83. (Yayın No: 1306263)

9. ARSLAN YUNUS ZİYA,ADLI MEHMET ARİF,AKAN AYDIN,BASLO MEHMET BARIŞ (2010). Prediction of externally applied forces to human hands using frequency content of surface EMG signals. Computer Methods and Programs in Biomedicine, 98(1), 36-44., Doi: 10.1016/j.cmpb.2009.08.005 (Yayın No: 911147)
10. ADLI MEHMET ARİF, Çetin A. Emre, EROL BARKANA DUYGUN, KÜÇÜK HALUK (2010). Implementation and Development of an Adaptive Steering Control System. IEEE Transactions on Vehicular Technology, 59(1), Doi: 10.1109/TVT.2009.2033074 (Yayın No: 7000475)
11. AKDOĞAN ERHAN,TAÇGIN ERTURUL,ADLI MEHMET ARİF (2009). Knee rehabilitation using an intelligent robotic system. Journal of Intelligent Manufacturing, 20(2), 195-202. (Yayın No: 1306260)
12. ADLI MEHMET ARİF,DOĞRUEL MURAT (2006). Modelling and Analysis of an Oscillatory Dynamical System Using Hybrid State Approach An Experimental Case. Journal of Vibration and Control, 12, 975-993. (Yayın No: 1306254)
13. ÇETİN AHMET EMRE,ADLI MEHMET ARİF (2006). Cooperative control of a human and a robot manipulator for positioning a cart on a frictionless plane. Mechatronics, 16(8), 461-469. (Yayın No: 1306241)
14. DOĞRUEL MURAT,ADLI MEHMET ARİF (2005). Hybrid State Approach for Modelling Electrical and Mechanical Systems. Mathematical and Computer Modelling(41), 759-771. (Yayın No: 1306237)
15. ADLI MEHMET ARİF (2005). Compliant Control of Power Assisted Steering Systems. SAE Transactions, Journal of Commercial Vehicles, 114(2), 147-156. (Yayın No: 1309456)
16. ADLI MEHMET ARİF,HANAFUSA HİDEO (1995). Contribution of Internal Forces to the Dynamics of Closed Chain Mechanisms. International Journal of Information, Education & Research in Robotics & Artificial Intelligence(ROBOTICA), 13, 507-514. (Yayın No: 1309621)

B. Uluslararası bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitaplarında (proceedings) basılan bildiriler :

1. ADLI MEHMET ARİF (1991). Apparent structural stiffness of closed mechanisms under the effect of internal forces during dynamic motion. IEEE/RSJ International Workshop on Intelligent Robot and Systems '91, 3 - 05 November 1991, vol.2, pp.773-778, 2, 773-778. (Tam Metin Bildiri/Sözlü Sunum) (Yayın No: 9334814)
2. ADLI MEHMET ARİF,ITO KOJI,HANAFUSA HİDEO (1995). A method for modulating the contact compliance in objects held by dual arm robots. Recent Advances in Mechatronics (Tam Metin Bildiri/) (Yayın No: 3094079)
3. ÜNAL AHMET, OKUR EMRE, YAMAN KEMAL, ADLI MEHMET ARİF (2017). Dynamic Investigation of Thrust Vector Control (TVC) Performance Test System. 4thINTERNATIONAL CONFERENCE ON COMPUTATIONAL AND EXPERIMENTAL SCIENCE AND ENGINEERING (ICCES-2017) (Özet Bildiri/Sözlü Sunum) (Yayın No: 7036709)
4. ADLI MEHMET ARİF, ÖZER CAN (2023). Design and Analysis of a Morphing Aileron. ANKARA INTERNATIONAL CONGRESS ON SCIENTIFIC RESEARCH-IX, 1 (Özet Bildiri/Sözlü Sunum) (Yayın No: 8834363)
5. SEMİZ SEFA, ADLI MEHMET ARİF (2022). Uçağın Taksi Hareketinin Eş Zamanlı Simulasyon Yöntemi İle Modellenmesi. The 15th International Scientific Research Congress, 373-379. (Tam Metin Bildiri/Sözlü Sunum) (Yayın No: 8118668)
6. ÇELİK Mesud Yasin, ADLI MEHMET ARİF, SAYGIN ALİ (2021). Frameless PMSM Position Control in Pan-Tilt System with 2-Axes. 1st International Conference on Advances in Engineering, Architecture, Science and Technology (ICA-EAST 2021), 616-624. (Tam Metin Bildiri/Sözlü Sunum) (Yayın No: 7474840)
7. ÜNAL AHMET,OKUR EMRE,YAMAN KEMAL,ADLI MEHMET ARİF (2017). İtke Vektör Kontrolü (İVK) Performans Test Sisteminin Dinamik İncelenmesi. ICES-2017 (Özet Bildiri/Sözlü Sunum) (Yayın No: 3850458)
8. ERTUĞRUL TANER,ADLI MEHMET ARİF,SALAMCI METİN UYMAZ (2016). Model reference adaptive control design for helicopters using gain scheduled reference models. 2016 17th International Carpathian Control Conference (ICCC), Doi: 10.1109/CarpathianCC.2016.7501090 (Tam Metin Bildiri/Sözlü Sunum) (Yayın No: 3081856)
9. AHMET EMRE ÇETİN,ADLI MEHMET ARİF,EROL BARKANA DUYGUN,KÜÇÜK HALUK (2009). Compliant control of steer by wire systems. 2009 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, 636-643., Doi: 10.1109/AIM.2009.5229939 (Tam Metin Bildiri/) (Yayın No: 1315222)

- ADLI MEHMET ARİF, AKDOĞAN ERHAN, MN Bennet (2008). A human machine interface design for direct rehabilitation using a rehabilitation robot. CSTST, Proceedings of the 5th international conference on Soft computing as transdisciplinary science and technology, 78-83., Doi: 10.1145/1456223.1456244 (Tam Metin Bildiri/) (Yayın No: 1925748)

C. Yazılan ulusal/uluslararası kitaplar veya kitaplardaki bölümler:

C1. Yazılan ulusal/uluslararası kitaplar:

- Robotiğe Giriş : Mekanik ve Kontrol (2022), ADLI MEHMET ARİF, AKDOĞAN ERHAN, Nobel, Editör: Mehmet Arif ADLI, Basım sayısı:1, Sayfa Sayısı 443, ISBN:978-625-417-758-3, Türkçe(Kitap Tercümesi) (Yayın No: 7816455)

C. Yazılan ulusal/uluslararası kitaplar veya kitaplardaki bölümler:

C2. Yazılan ulusal/uluslararası kitaplardaki bölümler:

- Soft Computing Applications for Database Technologies Techniques and Issues, Bölüm adı:(A Human–Machine Interface Design to Control an Intelligent Rehabilitation Robot System) (2010), AKDOĞAN ERHAN, ADLI MEHMET ARİF, TAÇGIN ERTURUL, MN BENNET, ISBN 978-1-60566-814-7, İngilizce(Bilimsel Kitap) (Yayın No: 1309645)

D. Ulusal hakemli dergilerde yayımlanan makaleler :

- İNAL RIDVAN UĞUR, ADLI MEHMET ARİF, ÖZKAN BÜLENT (2019). Saf Yönelim Hareketlerini Sağlayan Üç Serbestlik Dereceli Bir Paralel Platformun Kinematik ve Dinamik Analizi. Selçuk-Teknik Dergisi, 18(1), 14-32. (Kontrol No: 5363631)
- İNAL RIDVAN UĞUR, ADLI MEHMET ARİF, ÖZKAN BÜLENT (2019). Saf Yönelim Hareketlerini Sağlayan Üç Serbestlik Dereceli Bir Paralel Platformun Kinematik ve Dnamik Analizi. Selçuk Üniversitesi Mühendislik Bilim ve Teknoloji Dergisi, 18(1), 14-32. (Kontrol No: 5994905)
- ADLI MEHMET ARİF (2004). Mekatronikte Donanım ve Yazılımın Robot Kontrolündeki Önemi. Otomasyon Dergisi(Mart), 114-118. (Kontrol No: 1309460)
- ADLI MEHMET ARİF, Hideo Hanafusa (1993). Compliance Control and Selective Compliance Center via Internal Forces in Redundantly Actuated Closed Chain Mechanisms. Transactions of the Society of Instrument and Control Engineers(SICE), 29, 253-262., Atıf Sayısı: 2 (Kontrol No: 1309609)
- Hanafusa Hideo, Adli Mehmet Arif (1992). Effect of Internal Forces on Stiffness of Closed Mechanisms . Journal of the Robotic Society of Japan, 10, 128-134., Atıf Sayısı: 15 (Kontrol No: 1309496)
- Adli Mehmet Arif, Nagai Kiyoshi, Miyata Keiichiro, Hanafusa Hideo (1991). Analysis of Internal Force Effect in Parallel Manipulators. Transactions of the Society of Instrument and Control Engineers(SICE), 27(11), 1266-1273., Atıf Sayısı: 10 (Kontrol No: 1309471)

E. Ulusal bilimsel toplantılarda sunulan ve bildiri kitaplarında

- İNAL RIDVAN UĞUR, ADLI MEHMET ARİF, ÖZKAN BÜLENT (2019). Üç Serbestlik Dereceli Küresel Bir Paralel Manipulatörün Kontrolü. TOK2019-Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, 209-214. (Tam Metin Bildiri/Sözlü Sunum) (Yayın No: 5370773)
- ERTUĞRUL TANER, ADLI MEHMET ARİF, SALAMCI METİN UYMAZ, KODALAK FETTAH (2016). HELİKOPTERLER İÇİN MODEL REFERANS UYARLAMALI KONTROL CÜ TASARIMI. 8.Savunma Teknolojileri Kongresi (Tam Metin Bildiri/) (Yayın No: 3084143)

Üniversite Dışı Deneyim

01.09.2020- 31.06.2022	İnsan Kaynakları ve Yetenek Yönetimi Başkanı	TUSAŞ - Türk Havacılık ve Uzay Sanayii, (Diğer)
01.03.2019- 30.09.2020	Akademi Başkanı	TUSAŞ - Türk Havacılık ve Uzay Sanayii, (Ticari (Özel))

2013-2014	Danışman	TÜBİTAK, (Kamu)
01.10.2008-31.07.2013	TÜBİTAK Başkan Yardımcısı	TÜBİTAK, (Diğer)
01.06.2007-30.09.2008	ARDEB (Araştırma Destek Programları) Başkanı	TÜBİTAK, Üniversite araştırmacı personeline burs ve proje desteği sağlanması, (Diğer)
2006-2007	Danışman	TÜBİTAK, Bilim İnsanı Daire Başkanlığı (BİDEB), (Kamu)
1996-1997	Danışman	İstanbul Büyükşehir Belediyesi, Ulaşım A.Ş., Trafik Sinyalizasyon , (Ticari (KİT))
1993-1996	Frontier Researcher	Bio-Mimetic Control Research Center, RIKEN, Japonya, (Yurtdışı Üniversite)