

Enes Uğur

✉ uguren.es.tr@gmail.com ☎ +90 534 560 1656 📍 Manisa, Türkiye 🌐 enesugr.github.io
in in/enesugur © 0009-0006-9811-1383



İş Deneyimi

- Stajyer Mühendis, Halit Ünlü Ziraat Aletleri A.Ş.** 07.2024 – 08.2024
İki aylık gönüllü yaz stajımı başarıyla tamamlayarak, alanımla ilgili pratik deneyim kazanırken iş süreçlerine aktif katkı sağladım ve sorumluluk bilincimi geliştirdim.
Manisa
- Sosyal Medya Sorumlusu, Taniş Giyim** 06.2022 – 09.2022
Instagram ve Facebook hesaplarının profesyonel yönetimi, içerik planlaması ve etkileşim artırma stratejilerinin uygulanması. E-ticaret mağaza web sitesinin kurulumu, ürün yükleme, sipariş takibi ve genel site yönetimi. Satış süreçlerinin geliştirilmesi ve müşteri memnuniyetini artırmaya yönelik mağaza satış danışmanlığı hizmeti.
Manisa
- Stajyer Mühendis, Dikmen Mühendislik** 07.2025 – 09.2025
Kısa dönem zorunlu yaz stajımı başarıyla tamamlayarak, alanımla ilgili pratik deneyimler elde ettim.
Manisa

Eğitim

- Mekatronik Mühendisliği, Manisa Celal Bayar Üniversitesi** 09.2022 – günümüz
Manisa Celal Bayar Üniversitesinde Mekatronik Mühendisliği lisans programında 4.sınıf olarak eğitimime devam etmekteyim.

Beceriler

Microsoft Office | Python | Flutter Mobil Programlama | C# Masaüstü Programlama | Solidworks | Catia |
Mastercam X2 | Siemens TIA Portal

Diller

İngilizce — B1

Kurs ve Sertifikalar

- Versiyon Kontrolleri: Git ve GitHub, BTK Akademi** 05.2023
- Flutter Mobil Programlama, Google Skillshop** 2023
- Python Programlama, BTK Akademi** 05.2021
- İşkur Kişisel Gelişim Programı, Türkiye İş Kurumu** 2023
Manisa

Projeler

- SWARM Robot Projesi**
Birden fazla robotun koordineli ve otonom şekilde hareket etmesini sağlayan sürü robotik sistemi geliştirildi. Projede iletişim, görev paylaşımı, yazılım ve haberleşme üzerine çalıştım.
- Python'da Robot Modellemesi ve İleri Kinematik Hesaplamaları**
Python ile KUKA KR 5X R650 robotun 3B modellenmesini ve ileri kinematik analizlerinin gösterilmesini gerçekleştirdim.
- S7-1200 PLC İle Fabrika Simülasyon Projesi**
Siemens S7-1200 PLC kullanılarak FactoryIO üzerinde üretim hattı otomasyonunun simülasyonunu gerçekleştirdim.
- A Python-Based Framework for Kinematic and Dynamic Analysis and Simulation of Industrial Robotic Arms**
Lisans bitirme tezim kapsamında, endüstriyel robot kollarının kinematik ve dinamik modellemesi, analizi ve simülasyonunu sağlayan Python tabanlı bir framework oluşturulmuştur. Bu kapsamda elde edilen sonuçlar, uluslararası kongrede sunulmuş ve ilgili konularda akademik makale hazırlanmıştır.

Yayınlar

Uğur, E., & Kelekçi, E. (2025). A Python Based Framework for Kinematic and Dynamic Analysis and Simulation of Industrial Robotic Arms. In: Proceedings of the 18th International Conference on Engineering & Natural Sciences (ISPEC), pp. 1314–1327. ISBN: 979-8-89695-279-4.