

Enes Uğur

 ugurenes.tr@gmail.com  +90 534 560 1656  Manisa, Türkiye  enesugr.github.io

 in/enesugur  0009-0006-9811-1383



İş Deneyimi

Stajyer Mühendis, Halit Ünlü Ziraat Aletleri A.Ş

İki aylık gönüllü yaz stajımı başarıyla tamamlayarak, alanıyla ilgili pratik deneyim kazanırken iş süreçlerine aktif katkı sağladım ve sorumluluk bilincimi geliştirdim.

07.2024 – 08.2024

Manisa

Sosyal Medya Sorumlusu, Taniş Giyim

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.

06.2022 – 09.2022

Manisa

Stajyer Mühendis, Dikmen Mühendislik

Kısa dönem zorunlu yaz stajımı başarıyla tamamlayarak, alanıyla ilgili pratik deneyimler elde ettim.

07.2025 – 09.2025

Manisa

Eğitim

Mekatronik Mühendisliği, Manisa Celal Bayar Üniversitesi

Manisa Celal Bayar Üniversitesinde Mekatronik Mühendisliği lisans programında 4.sınıf olarak eğitimime devam etmekteyim.

09.2022 – günümüz

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.