

## Arş.Gör.Dr. Hasbi KIZILHAN

### Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 0246 211 0822](tel:+9002462110822)

Fax Telefonu: [+90 246 237 0859](tel:+902462370859)

E-posta: [hasbikizilhan@sdu.edu.tr](mailto:hasbikizilhan@sdu.edu.tr)

Web: <https://avesis.sdu.edu.tr/hasbikizilhan>

### Eğitim Bilgileri

Doktora, Süleyman Demirel Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği Anabilim Dalı, Türkiye 2015 - 2020  
Yüksek Lisans, Süleyman Demirel Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği Anabilim Dalı, Türkiye 2012 - 2015

Lisans, Selçuk Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Makine Mühendisliği, Türkiye Devam Ediyor

### Yabancı Diller

İngilizce, B2 Orta Üstü

### Yaptığı Tezler

Doktora, DEĞİŞKEN EMPEDANSLI ALT UZUV DIŞ İSKELET ROBOTUN DENETİM ALGORİTMALARININ GELİŞTİRİLMESİ VE UYGULANMASI, Süleyman Demirel Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği Anabilim Dalı, 2020  
Yüksek Lisans, AYAK BİLEĞİ EKLEMİ İÇİN BİR DIŞ İSKELET ROBOT TASARIMI ve ÜRETİMİ, Süleyman Demirel Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği, 2016

### Araştırma Alanları

Sistem Dinamiği ve Kontrolü , Robotik , Mekatronik , Mühendislik ve Teknoloji

### Akademik Unvanlar / Görevler

Araştırma Görevlisi, Süleyman Demirel Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2012 - Devam Ediyor

### SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Employing variable impedance (stiffness/damping) hybrid actuators on lower limb exoskeleton robots for stable and safe walking trajectory tracking**  
BAŞER Ö., KIZILHAN H., KILIÇ E.  
JOURNAL OF MECHANICAL SCIENCE AND TECHNOLOGY, cilt.34, ss.2597-2607, 2020 (SCI İndekslerine Giren Dergi)
- II. **Evaluation of position tracking control performance of a variable stiffness ankle exoskeleton robot**

**with various controller types**

KILIÇ E., ŞEKERCİ B., KIZILHAN H., BAŞER Ö.

JOURNAL OF THE FACULTY OF ENGINEERING AND ARCHITECTURE OF GAZI UNIVERSITY, cilt.35, ss.1551-1563, 2020 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

**III. Biomimetic compliant lower limb exoskeleton (BioComEx) and its experimental evaluation**

BAŞER Ö., KIZILHAN H., KILIÇ E.

JOURNAL OF THE BRAZILIAN SOCIETY OF MECHANICAL SCIENCES AND ENGINEERING, cilt.41, 2019 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

**IV. Mechanical design and preliminary tests of VS-AnkleExo**

BAŞER Ö., KIZILHAN H.

JOURNAL OF THE BRAZILIAN SOCIETY OF MECHANICAL SCIENCES AND ENGINEERING, cilt.40, 2018 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

## **Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler**

**I. İNSAN VE ALT UZUV DIŞ İSKELET ROBOTUN MATLAB SIMMECHANICS ORTAMINDA MODELLENMESİ VE ETKİLEŞİM KUVVETLERİNİN MİNİMİZE EDİLMESİ KONTROL ÇALIŞMASI**

BAŞER Ö., ŞEKERCİ B., KIZILHAN H., KILIÇ E.

Mühendislik Bilimleri ve Tasarım Dergisi, cilt.6, ss.365-374, 2018 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

**II. Dış iskelet Robot Eklemleri için Antagonistik ve iletim Oranı ile Düzenlenen Sertliği**

**Değiştirilebilir Eyleyici Tasarımlarının Güç Gereksinimi ve Enerji Sarfiyatı Açısından Karşılaştırılması**

KIZILHAN H., BAŞER Ö., KILIÇ E., ULUSOY N.

Uluslararası Katılımlı 17. Makine Teorisi Sempozyum Bildiri Kitabı, ss.772-782, 2015 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

## **Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar**

**I. Eklemlerinde Esnek Eyleyici Kullanılan Biyomimetik Bir Alt Uzuv Dış İskelet Robot Tasarımı (BioComEx)**

BAŞER Ö., KIZILHAN H., KILIÇ E.

Türkiye Robotbilim Konferansı (TORK 2018), Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018, ss.91-94

**II. Mechanical Design of a Biomimetic Compliant Lower Limb Exoskeleton (BioComEx)**

BAŞER Ö., KIZILHAN H., KILIÇ E.

IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC), Braganca, Portekiz, 4 - 06 Mayıs 2016, ss.60-65

**III. Comparison of Controllable Transmission Ratio Type Variable Stiffness Actuator with Antagonistic and Pre-tension Type Actuators for the Joints Exoskeleton Robots**

KIZILHAN H., BAŞER Ö., KILIÇ E., ULUSOY N.

12th International Conference on Informatics in Control Automation and Robotics (ICINCO), Alsace, Fransa, 21 - 23 Temmuz 2015, ss.188-195

**IV. Dış iskelet Robot Eklemleri için Antagonistik ve Ön gerilmeli Tip Sertliği Değiştirilebilir Eyleyici Tasarımlarında Güç Gereksinimi ve Enerji Sarfiyatı Karşılaştırması**

KIZILHAN H., BAŞER Ö., KILIÇ E., ULUSOY N.

7. ULUSLARARASI KATILIMLI ULUSAL BIYOMEKANİK KONGRESİ, Isparta, Türkiye, 16 - 17 Ekim 2014, cilt.18, no.3, ss.77-91

## Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):10

h-indeksi (WOS):2