

Kişisel Bilgiler

E-posta: necatulusoy@sdu.edu.tr

Eğitim Bilgileri

Doktora, Abd /Case Western Reserve Üniversitesi, Makina Mühendisliği, Türkiye Devam Ediyor
Yüksek Lisans, Anadolu Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makina Mühendisliği, Türkiye Devam Ediyor
Lisans, Anadolu Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Makina Mühendisliği, Türkiye Devam Ediyor

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **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, sa.1, ss.772-782, 2015 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- II. **Dış iskelet Robot Eklemleri için Antagonistik ve Öngerilmeli Tip Sertliği Değiştirilebilir Eyleyici Tasarımlarında Güç Gereksinimi ve Enerji Sarfiyatı Karşılaştırması**
KIZILHAN H., BAŞER Ö., KILIÇ E., ULUSOY N.
Süleyman Demirel Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.18, sa.3, ss.77-91, 2014 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)
- III. **Dış iskelet Robot Eklemleri için Antagonistik ve Öngerilmeli Tip Sertliği Değiştirilebilir Eyleyici Tasarımlarında Güç Gereksinimi ve Enerji Sarfiyatı Karşılaştırması**
KIZILHAN H., BAŞER Ö., KILIÇ E., ULUSOY N.
Süleyman Demirel Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, cilt.18, sa.3, ss.77-91, 2014 (Diğer Kurumların Hakemli Dergileri)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Dış iskelet Robot Eklemleri için Antagonistik ve İletim 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. Makina Teorisi Sempozyumu, İzmir, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, ss.772-782
- 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. Makina Teorisi Sempozyumu, İzmir, 14-17 Haziran 2015, İzmir, Türkiye, 14 - 17 Haziran 2015, ss.772-782
- 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 Antagonistlik 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 BİYOMEKANİK KONGRESİ, Isparta, Türkiye, 16 - 17 Ekim 2014, cilt.18, sa.3, ss.77-91

Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):3

h-indeksi (WOS):1