

Assoc. Prof. Özgür BAŞER

Personal Information

Email: ozgurbaser@sdu.edu.tr

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

Education Information

Doctorate, Middle East Technical University, Graduate School Of Natural And Applied Sciences, -, Turkey Continues

Postgraduate, Middle East Technical University, Graduate School Of Natural And Applied Sciences, -, Turkey Continues

Undergraduate, Karadeniz Technical University, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Makine Mühendisliği, Turkey Continues

Published journal articles indexed by SCI, SSCI, and AHCI

- I. **EMG-based stiffness estimation of ankle joint and real-time implementation on a variable stiffness ankle exoskeleton robot**
KILIÇ E., BAŞER Ö., KIZILHAN H.
JOURNAL OF THE FACULTY OF ENGINEERING AND ARCHITECTURE OF GAZI UNIVERSITY, vol.36, no.1, pp.225-239, 2021 (Journal Indexed in SCI)
- II. **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, vol.34, no.6, pp.2597-2607, 2020 (Journal Indexed in SCI)
- III. **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, vol.35, no.3, pp.1551-1563, 2020 (Journal Indexed in SCI)
- IV. **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, vol.41, no.5, 2019 (Journal Indexed in SCI)
- V. **Mechanical design and preliminary tests of VS-AnkleExo**
BAŞER Ö., KIZILHAN H.
JOURNAL OF THE BRAZILIAN SOCIETY OF MECHANICAL SCIENCES AND ENGINEERING, vol.40, no.9, 2018 (Journal Indexed in SCI)
- VI. **Selection and implementation of optimal magnetorheological brake design for a variable impedance exoskeleton robot joint**
BAŞER Ö., DEMİRAY M. A.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, vol.231, no.5, pp.941-960, 2017 (Journal Indexed in SCI)
- VII. **A linear magnetorheological brake with multipole outer coil structure for high on-state and low off-state force outputs**
BAŞER Ö., DEMİRAY M. A. , BAŞ A., KILIÇ E., Erol G. O.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, vol.25, no.5, pp.3501-3514, 2017

(Journal Indexed in SCI)

- VIII. **Selection and implementation of optimal magnetorheological brake design for a variable impedance exoskeleton robot joint**
DEMİRAY M. A. , BAŞER Ö.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, vol.0, pp.1-20, 2016 (Journal Indexed in SCI)
- IX. **A Linear Magnetorheological Brake with Multi-Pole Outer Coil Structure for High On-State and Low Off-State Force Outputs**
DEMİRAY M. A. , BAŞER Ö., KILIÇ E., EROL G. O.
TURKISH JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMPUTER SCIENCES, vol.25, pp.3501-3514, 2016 (Journal Indexed in SCI)

Articles Published in Other Journals

- I. **BİR BİLEK ORTEZİ İÇİN PASİF REHABİLİTASYON VE DİRENÇLİ EGZERSİZ UYGULAMA MODLARININ GELİŞTİRİLMESİ**
Kılıç E., Başer Ö.
Mühendislik Bilimleri ve Tasarım Dergisi, vol.8, no.1, pp.33-41, 2020 (Other Refereed National Journals)
- II. **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, vol.6, no.3, pp.365-374, 2018 (Other Refereed National Journals)
- III. **Comparison of 4-Pole with 225 Coil-Turns and 6-Pole with 150 Coil-Turns Multi-pole Inner Coil Rotary MR Brake Designs**
DEMİRAY M. A. , BAŞER Ö.
International Journal of Materials Mechanics and Manufacturing, vol.5, no.3, pp.200-2004, 2016 (Refereed Journals of Other Institutions)
- IV. **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, no.1, pp.772-782, 2015 (Other Refereed National Journals)
- V. **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, vol.18, no.3, pp.77-91, 2014 (Other Refereed National Journals)
- VI. **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, vol.18, no.3, pp.77-91, 2014 (Other Refereed National Journals)
- VII. **Alt Uzuv Dış İskelet Robot Eklemlerinde Kararlılık İçin Sönümlenme Katsayıları ve Momentlerinin Hesaplanması**
DEMİRAY M. A. , BAŞER Ö.
Süleyman Demirel Üniversitesi Fen Bilimleri Enstitüsü Dergisi, vol.18, no.3, pp.34-51, 2014 (National Refreed University Journal)
- VIII. **Kinematic Calibration of PHANTOM Premium 1 5 6DOF Haptic Device**
BAŞER Ö., KONUKSEVEN E. İ.
Key Engineering Materials, vol.486, pp.205-208, 2011 (Refereed Journals of Other Institutions)

IX. Dokunsal Kuvvet Geribeslemeli Cihaz Tasarımı

BAŞER Ö., KONUKSEVEN E. İ. , KOKU A. B.

Makina Tasarım ve İmalat Dergisi, vol.7, no.2, pp.68-78, 2005 (Other Refereed National Journals)

Books & Book Chapters

I. Transparency Improvement in Haptic Devices with a Torque Compensator Using Motor Current

BAŞER Ö., KONUKSEVEN E. İ. , GÜROCAK H.

in: Haptics Perception Devices Mobility and Communication 8th International Conference EuroHaptics 2012 Tampere Finland June 13 15 2012 Proceedings Part I, P. Isokoski, J. Springare, Editor, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, pp.37-46, 2012

II. Optimal posture control for a 7 DOF haptic device based on power minimization

BAŞER Ö., KONUKSEVEN E. İ. , BALKAN R. T.

in: Haptics Perception Devices and Scenarios 6th International Conference EuroHaptics 2008 Madrid Spain June 11 13 2008 Proceedings, Manuel Ferre, Editor, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, pp.555-260, 2008

Refereed Congress / Symposium Publications in Proceedings

I. BİOCOMEX Dış İskelet Robot Tasarımının Sonlu ElemanlarYöntemi ile Dayanıklılık Analizi

BAŞER Ö., KIZILHAN H., KILIÇ E.

Bilge Kagan 2nd International Science Congress, 5 - 07 November 2019, pp.204-2014

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

BAŞER Ö., KIZILHAN H., KILIÇ E.

Türkiye Robotbilim Konferansı (TORK 2018), Turkey, 12 - 14 April 2018, pp.91-94

III. 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, Portugal, 4 - 06 May 2016, pp.60-65

IV. 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, Turkey, 14 - 17 June 2015, pp.772-782

V. 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, Turkey, 14 - 17 June 2015, pp.772-782

VI. 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, France, 21 - 23 July 2015, pp.188-195

VII. 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 BİYOMEKANİK KONGRESİ, Isparta, Turkey, 16 - 17 October 2014, vol.18, no.3, pp.77-91

VIII. Stability and Transparency Improvement in Haptic Devices Employing both MR Brake and Active

Actuator

BAŞER Ö., KONUKSEVEN E. İ. , GÜROCAK H.

IEEE 21st International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, Paris, France, September 2012., 9 - 13 September 2012, pp.12-18

IX. Kinematic Calibration of a 7 DOF Haptic Device

BAŞER Ö., KONUKSEVEN E. İ.

IEEE 15th International Conference on Advanced Robotics (ICAR), Tallinn, Estonia, June 2011., 20 - 23 June 2011, pp.217-222

X. An enhanced adaptive windowing technique for velocity and acceleration estimation using incremental position encoders

KILIÇ E., BAŞER Ö., DÖLEN M., KONUKSEVEN E. İ.

In Proceedings of the International Conference on Signals and Electronic Systems, Gliwice, Poland, 7 - 10 September 2010, pp.61-64

XI. A Hybrid Method to Estimate Velocity and Acceleration using Low Resolution Optical Incremental Encoders

BAŞER Ö., KILIÇ E., KONUKSEVEN E. İ. , DÖLEN M.

IEEE International Conference on Signal and Electronic Systems, Gliwice, Poland, 2010., 7 - 10 September 2010, pp.57-60

XII. 7 DOF Haptic Device Design

BAŞER Ö., KONUKSEVEN E. İ.

Eurohaptics 2006 Conference, Paris, France, 3 - 06 July 2006, pp.507-512

Citations

Total Citations (WOS):39

h-index (WOS):4