

Dr. Öğr. Üyesi Nurdan Bilgin

Kişisel Bilgiler

E-posta: nurdan.bilgin@omu.edu.tr

Web: <https://avesis.omu.edu.tr/nurdan.bilgin>

Uluslararası Araştırmacı ID'leri

ScholarID: 4KZO2t0AAAAJ

ORCID: 0000-0002-8638-9621

Publons / Web Of Science ResearcherID: CEZ-0475-2022

ScopusID: 56278224500

Yoksis Araştırmacı ID: 259016

Eğitim Bilgileri

Doktora, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (Dr), Türkiye 2008 - 2015

Yüksek Lisans, Gazi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (YI) (Tezli), Türkiye 2004 - 2007

Lisans, Gazi Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2000 - 2003

Yaptığı Tezler

Doktora, Investigation of control of human balance-recovery reactions, Orta Doğu Teknik Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (Dr), 2015

Yüksek Lisans, Esnek sistemlerin kayan kipli denetimi ve bir uydu modeline uygulanması, Gazi Üniversitesi, Fen Bilimleri Enstitüsü, Makine Mühendisliği (YI) (Tezli), 2007

Araştırma Alanları

Makina Teorisi ve Dinamiği

Akademik Unvanlar / Görevler

Ondokuz Mayıs Üniversitesi, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2017 - Devam Ediyor

Akademik İdari Deneyim

Ondokuz Mayıs Üniversitesi, 2018 - Devam Ediyor

Verdiği Dersler

OTOMATİK KONTROL, Lisans, 2018 - 2019, 2017 - 2018

MODERN KONTROL, Yüksek Lisans, 2018 - 2019

MEKANİZMA TEKNİĞİ, Lisans, 2018 - 2019, 2017 - 2018

DİNAMİK, Lisans, 2018 - 2019, 2017 - 2018

MÜHENDİSLİKTE SAYISAL YÖNTEMLER, Yüksek Lisans, 2018 - 2019, 2017 - 2018

Sayısal Yöntemler, Lisans, 2017 - 2018

Makina Dinamiği, Lisans, 2017 - 2018

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Estimation of the Balance-Keeping Control Law Applied by a Human Being Upon a Sudden Sagittal Tilt Perturbation**

Bilgin N., ÖZGÖREN M. K.

JOURNAL OF BIOMECHANICAL ENGINEERING-TRANSACTIONS OF THE ASME, cilt.141, sa.4, 2019 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

- I. **Yörünge Planlama ve Engel Aşma Algoritması Geliştirilmesi için Dört Ayaklı Robot Tasarımı**

BİLGİN N., UFUK E.

Fırat Üniversitesi Uzay ve Savunma Teknolojileri Dergisi, cilt.1, sa.1, ss.1-7, 2022 (Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

- I. **Akıllı Robot Yürüteçler için Tasarlanmış Yanal Destek Mekanizmasına Hesaplamalı Tork Kontrol Yönteminin Uygulanması**

Bilgin N., Tutkan T., Topal E.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı (TOK), İstanbul, Türkiye, 14 - 16 Eylül 2023, ss.471-476

- II. **AKILLI ROBOT YÜRÜTEÇ KULLANICILARININ DURUŞ VE YÜRÜYÜŞ ÖRÜNTÜLERİNDEKİ DEĞİŞİKLİĞİN AKILLI TELEFON TEMELLİ TANINMASI VE TESPİTİ**

Türk A., Bilgin N.

Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Edirne, Türkiye, 13 - 15 Eylül 2023, ss.254-262

- III. **AKILLI BİR MOBİLİTE YARDIM CİHAZININ TASARLANMASI VE PROTOTİPLENMESİ: GÜNCEL EĞİLİMLER VE ZORLUKLAR**

Bilgin N., Er Y. C., Tutkan T., Korkunç M.

Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Edirne, Türkiye, 13 - 15 Eylül 2023, ss.332-342

- IV. **YÜRÜTEÇ KULLANICILARININ YÜRÜME PARAMETRELERİNİN İKİ BOYUTLU LAZER MESAFE BULUCU İLE BELİRLENMESİ**

Bilgin N., Korkunç M., Nayır E., Tutkan T.

Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Edirne, Türkiye, 13 - 15 Eylül 2023, ss.45-54

- V. **Lateral Support Mechanisms for Smart Walkers to Prevent Sideways Rollover**

Bilgin N., Tutkan T., Er Y. C., Nayır E.

6th IFToMM International Conference on Mechanisms, Transmissions, and Applications, MeTrApp 2023, Poitiers, Fransa, 24 - 26 Mayıs 2023, cilt.124 MMS, ss.229-239

- VI. **İNSAN ROBOT ETKİLEŞİMİNİN ANLAŞILMASI İÇİN EĞİTİCİ VE DENEYSEL BİR ÇALIŞMA**

Susam Y. B., BİLGİN N.

Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Diyarbakır, Türkiye, 15 Eylül 2021

- VII. **Simulation Comparison Of Coupled Sliding Mode Control And Linear Quadratic Regulator On Rotary Inverted Pendulum**

Kötan V. E., Aslan A. S., BİLGİN N., TEPE C.

9th International Scientific Research Congress, Ankara, Türkiye, 12 - 13 Aralık 2020, ss.515-528

- VIII. **OpenCV Kullanarak İnsan Hareketi İzleyen Mobil Robot Geliştirilmesi**

Aslan A. S., BİLGİN N.

TOK2019 Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Muğla, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2019

IX. Araba Ters Sarkaç Sisteminin Gerçek Zamanlı Kontrolü

BEŞİR B., Aslan A. S., BİLGİN N.

Araba Ters Sarkaç Sisteminin Gerçek Zamanlı Kontrolü, Muğla, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2019

X. Üç Serbestlik Dereceli Paralel Manipülatörünün Tasarımı ve Gerçek Zamanlı Kontrolü

İŞİKER E., BİLGİN N.

Üç Serbestlik Dereceli Paralel Manipülatörünün Tasarımı ve Gerçek Zamanlı Kontrolü, İSKENDERUN/HATAY, Türkiye, 4 - 06 Eylül 2019

XI. Yürüme Değerlendirilmesi İçin Akıllı Telefon Uygulaması Geliştirilmesi ve Sınanması

MUTLU E., BİLGİN N.

19. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, İskenderun/Hatay, Türkiye, 4 - 06 Eylül 2019

XII. Robot Kolun, Satranç Tahtası Konfigürasyonu ile Verilen Hedefe Optimal Yolu Belirleyerek İlerlemesi Algoritması

YILDIRIM A., BİLGİN N.

19. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, İskenderun Teknik Üniversitesi, Türkiye, 4 - 06 Eylül 2019

XIII. İstenen Herhangi Bir Fonksiyonun Gerçekleştirilmesi İçin Dört Çubuk Mekanizmasının Optimum Boyutlandırılması

UFUK E., BİLGİN N.

19. Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, İSKENDERUN/HATAY, Türkiye, 4 - 06 Eylül 2019

XIV. Etkileşimli Kontrol Uygulaması Olarak Tekerlekli Ters Sarkaç

Baş O., Aslan A. S., BİLGİN N.

TOK2018 Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, 12-14 Eylül 2018, Kayseri, Kayseri, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2018, ss.196-202

XV. Otomatik Kontrol Eğitimi Desteklenmesi İçin Etkileşimli Web Tabanlı Kontrol Uygulamaları Geliştirilmesi

Aslan A. S., BİLGİN N.

TOK2018 Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, 12-14 Eylül 2018, Kayseri, Kayseri, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2018, ss.202-208

XVI. Amatör dört rotorlu hava araçları için PYTHOn ile kayan kipli kontrol geliştirilmesi

Aslan A. S., Baş O., BİLGİN N.

VII. ULUSAL HAVACILIK VE UZAY KONFERANSI, Samsun, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2018

XVII. Etkileşimli Öğrenme Araçları Tasarımı Yoluyla Otomatik Kontrol Eğitiminin Geliştirilmesi

KORKUNÇ M., BİLGİN N.

X. Uluslararası Eğitim Araştırmaları Kongresi, 27 - 30 Nisan 2018

XVIII. Yaşlı ve/veya Hastalar için Akıllı Robot Yürüteç Kavramsal Tasarımı

BİLGİN N.

Ulusal Makine Teorisi Sempozyumu, Türkiye, 5 - 07 Temmuz 2017

XIX. Correlation Between Initial Posture and Balance Recovery Reactions

BİLGİN N., Ozgoren K.

Biomechanics Congress, Türkiye, 19 - 23 Ekim 2016

XX. A balance keeping control for humanoid robots by using model predictive control

Bilgin N., ÖZGÖREN M. K.

17th IEEE International Carpathian Control Conference, ICC 2016, High Tatras, Tatranska Lomnica, Slovakya, 29 Mayıs - 01 Haziran 2016, ss.60-65

XXI. Sliding mode control design for nonlinear systems without reaching phase and its applications to a flexible spacecraft

Bilgin N., SALAMCI M. U.

ASME 2014 12th Biennial Conference on Engineering Systems Design and Analysis, ESDA 2014, Copenhagen, Danimarka, 25 - 27 Temmuz 2014, cilt.2

XXII. Determination of optimal feedback gain matrix for a class of nonlinear systems

Bilgin N., SALAMCI M. U.

15th International Carpathian Control Conference, ICCCC 2014, Velke Karlovice, Çek Cumhuriyeti, 28 - 30 Mayıs 2014, ss.46-51

XXIII. Sliding Mode Control Design for Nonlinear Systems without Reaching Phase

Salamcı M. U., BİLGİN N.

9th European Workshop on Advanced Control and DiagnosisAtBudapest, Hungary, 17 - 18 Kasım 2011

Desteklenen Projeler

Bilgin N., TÜBİTAK Projesi, AKILLI ROBOT YÜRÜTEÇ, 2022 - Devam Ediyor

Bilgin N., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Temel Makina Dinamiği Eğitim Çalıştayı, 2017 - 2023