Prof.Dr. NACİ ZAFER

Kişisel Bilgiler

E-posta: nzafer@ogu.edu.tr
Web: https://avesis.ogu.edu.tr/nzafer

Uluslararası Araştırmacı ID'leri
ScholarID: pBmgJBQAAAAJ
ORCID: 0000-0001-5026-9102
Publons / Web Of Science ResearcherID: AAF-9806-2020
ScopusID: 20735996500
Yoksis Araştırmacı ID: 14860

Eğitim Bilgileri

Doktora, Iowa State University of Science and Technology, Mühendslik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Amerika Birleşik Devletleri 1993 - 2000
Yüksek Lisans, Iowa State University of Science and Technology, Mühendislik Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Amerika Birleşik Devletleri 1992 - 1993
Lisans, İstanbul Teknik Üniversitesi, Makine Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 1986 - 1990

Yabancı Diller

İngilizce, C2 Ustalık

Yaptığı Tezler

Doktora, Design and Implementation of Haptic Interactions, Iowa State University of Science and Technology, 2000

Araştırma Alanları

Makina Mühendisliği, Akışkanlar Mekaniği , Akışkan Makinaları, Güneş Enerjisi, Rüzgar Enerjisi, Makina Teorisi ve Dinamiği, Makina Dinamiği , Sistem Dinamiği ve Kontrolü , Mekanizmalar , Taşıt Sistemleri Dinamiği , Robotik , Mekatronik , Akustik ve Gürültü Kontrolü, Dinamik Sistemlerin Modellenmesi ve Benzetimi, Mekanik Titreşimler, Mekanik, Katı Cisimler Mekaniği , Sonlu Elemanlar Yöntemi , Mekanik Testler, Matematik, Fizik, Mühendislik ve Teknoloji

Akademik Unvanlar / Görevler

Prof.Dr., Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2016 - Devam Ediyor
Doç.Dr., Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2009 - 2016
Yrd.Doç.Dr., Eskişehir Osmangazi Üniversitesi, Mühendislik-Mimarlık Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2001 - 2009

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. **Vibration Analysis and Optimization of a Tracked Armored Vehicle**
ZAFER N., Aybar U.
Journal of Vibration Engineering and Technologies, cilt.11, sa.7, ss.3177-3184, 2023 (SCI-Expanded)

II. **Frictional Compliant Haptic Contact and Deformation of Soft Objects**
ZAFER N., YILMAZ S.
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS, cilt.13, 2016 (SCI-Expanded)

III. **Nonlinear viscoelastic contact and deformation of freeform virtual surfaces**
Zafer N., Yılmaz S.
ADVANCED ROBOTICS, cilt.30, ss.246-257, 2016 (SCI-Expanded)

IV. **Haptic exploration of highly curved compliant surfaces**
ZAFER N., YILMAZ S.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, cilt.229, sa.10, ss.949-956, 2015 (SCI-Expanded)

V. **Exact region of stability for a linear orthogonal cutting model**
ZAFER N.
JOURNAL OF SOUND AND VIBRATION, cilt.318, ss.353-363, 2008 (SCI-Expanded)

VI. **Stability of gas pressure regulators**
ZAFER N., Luecke G. R.
APPLIED MATHEMATICAL MODELLING, cilt.32, sa.1, ss.61-82, 2008 (SCI-Expanded)

VII. **A geometric constraint-based approach to force and motion coupling between real and virtual mechanisms**
ZAFER N., Luecke G. R.
ADVANCED ROBOTICS, cilt.21, sa.12, ss.1393-1410, 2007 (SCI-Expanded)

VIII. **Constraint-based haptic rendering of a parametric surface**
ZAFER N.
PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, cilt.221, ss.507-517, 2007 (SCI-Expanded)

IX. **Discussion: "Analysis of a system of linear delay differential equations" (Asl, F. M., and Ulsoy, A. G. 2003, ASME J. Dyn. Syst., Meas., Control, 125, pp. 215-223)**
ZAFER N.
JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRANSACTIONS OF THE ASME, cilt.129, sa.1, ss.121-122, 2007 (SCI-Expanded)

Diğer Dergilerde Yayınlanan Makaleler

I. **Seramik Malzemelerde Piroplastik Deformasyonların Deneysel Analizi ve Sonlu-Elemanlar Yöntemiyle Doğrulanması**
Ürkmez A., Manav S., ZAFER N.
Dokuz Eylül Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Fen ve Mühendislik Dergisi, cilt.23, 2021 (Hakemli Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

I. **Haptik Cihazların Kinematik Yapılarına Göre Değerlendirilmesi**
YILMAZ S., ZAFER N.
The International Conference on Materials Science, Mechanical and Automotive Engineerings and Technology (IMSMATEC 2019), Kapadokya, Nevşehir, Türkiye, 21 - 23 Haziran 2019, ss.930-935

II. **Tek Kolonlu AS/RS Sistemlerinde Titreşimin Bastırılması**

Özenbaş Yılmaz Ö., ZAFER N.
The International Conference on Materials Science, Mechanical and Automotive Engineerings and Technology, Nevşehir, Türkiye, 21 - 23 Haziran 2019, ss.919-923

III. **Sanal Cisimlerin Sürtünmeli Temas Altında Haptik Deformasyonu**
ZAFER N., YILMAZ S.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Denizli, Türkiye, 10 - 12 Eylül 2015, ss.879-883

IV. **Parmak Hareketlerini Takip Eden Mekatronik Bir Sistem**
ZAFER N., YILMAZ S.
Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, Denizli, Türkiye, 10 - 12 Eylül 2015, ss.343-347

V. **Delayed feedback control in bilateral teleoperation**
ZAFER N.
8th Biennial ASME Conference on Engineering Systems Design and Analysis, Turin, İtalya, 4 - 07 Temmuz 2006, ss.307-311

VI. **Frequency Optimization of a Vehicle Hood**
KUŞHAN M. C., ZAFER N.
The First Cappadocia Mechanical Engineering Symposium, Niğde, Türkiye, 14 - 16 Temmuz 2004

VII. **Chatter Suppression in Turning**
ZAFER N., TÜRKEŞ E.
1st Cappadocia Int. Mech. Eng. Symposium (CMES-1), Nevşehir, Türkiye, 14 - 16 Temmuz 2004, cilt.2, ss.803-808

VIII. **A Robotic Exoskeleton Tracking Human Hand Motion**
KASAP M., ZAFER N., YILMAZ S.
1st Cappadocia International Mechanical Engineering Symposium, Cappadocia, Türkiye, 14 - 16 Temmuz 2004, cilt.2, ss.764-766

IX. **A New Algorithm, in Collision Detection and Applications to Robotics**
ZAFER N., Serdar Murat D.
1st Cappadocia Int. Mech. Eng. Symposium (CMES-1), Nevşehir, Türkiye, 14 - 16 Temmuz 2004, cilt.2, ss.845-848

X. **A Robotic Exoskeleton Tracking Human Hand Motions**
Kasap M., ZAFER N., YILMAZ S.
1st Cappadocia Int. Mech. Eng. Symposium (CMES-1), Nevşehir, Türkiye, 14 - 16 Temmuz 2004, cilt.2, ss.764-766

XI. **Uçak Yapı Malzemeleri**
KUŞHAN M. C., ZAFER N.
I. UlusalMetalurji ve Malzeme Gunleri, Eskişehir, Türkiye, 27 - 28 Mayıs 2004

XII. **Bakım Mühendisliği ve Yeni Teknikler**
ZAFER N., TÜRKEŞ E., Kasap M.
TMMOB Bakım Teknolojileri Kongre ve Sergisi, Denizli, Türkiye, 16 - 19 Ekim 2003, ss.325-330

XIII. **Takım tezgahlarında dinamik dengeleme**
TÜRKEŞ E., ZAFER N., KÖSE R.
3. Uluslararası İleri Teknolojiler Sempozyumu, Ankara, Türkiye, 18 - 20 Ağustos 2003, ss.278-290

XIV. **Konvansiyonel takım tezgahlarında tasarım**
TÜRKEŞ E., KÖSE R., ZAFER N.
3. Uluslararası İleri Teknolojiler Sempozyumu, Ankara, Türkiye, 18 - 20 Ağustos 2003, ss.154-167

XV. **Impedance Fields for Trajectory Enhancement in the Intelligent Assist Device**
Luecke G. R., KL T., ZAFER N.
IEEE Int. Conference on Robotics and Automation (ICRA 2000), San-Francisco, Kostarika, 24 - 28 Nisan 2000, cilt.3, ss.2783-2788

XVI. **Constraint coupling of force and motion between real and virtual mechanisms**
Luecke G. R., ZAFER N.
SPIE - Telemanipulator and Telepresence Technologies VII, Boston, MA, Amerika Birleşik Devletleri, 02 Mart 2001, cilt.4195, ss.331-339

XVII. **Robotic Impedance Constraints for Haptic Feedback**
Luecke G. R., ZAFER N.

ISRA 2000, Monterrey, Meksika, 10 - 12 Kasım 2000

XVIII. **Collision avoidance and task planning using impedance force fields**
Luecke G. R., KL T., ZAFER N.
in proceedings of SPIE - Telemanipulator and Telepresence Technologies VI, Boston, MA, Amerika Birleşik Devletleri, 08 Kasım 1999, cilt.3840, ss.162-169

XIX. **Adaptive Control for Heavy Earthmoving Equipment**
Luecke G. R., ZAFER N., Edwards J. C.
SAE Internatioanal Earthmoving Industry Conference Exposition, Session: Mechatronics Applied To Mobile Machinery, Peoria, Amerika Birleşik Devletleri, 8 - 09 Nisan 1998

XX. **Haptic feedback for virtual assembly**
Luecke G. R., ZAFER N.
SPIE - Telemanipulator and Telepresence Technologies V, Boston, MA, Amerika Birleşik Devletleri, 18 Aralık 1997, cilt.3524, ss.115-122

Metrikler

Yayın: 30
Atıf (WoS): 38
Atıf (Scopus): 56
H-İndeks (WoS): 3
H-İndeks (Scopus): 3