

Öğr.Gör.Dr. Merve Acer Kalafat

Kişisel Bilgiler

İş Telefonu: [+90 212 293 1300](tel:+902122931300) Dahili: 2471

Fax Telefonu: [+90 212 293 1300](tel:+902122931300)

E-posta: acerm@itu.edu.tr

Web: <https://web.itu.edu.tr/acerm/>

Eğitim Bilgileri

Doktora, Sabancı Üniversitesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Fakültesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Programları Bölümü, Türkiye 2007 - 2012

Yüksek Lisans, Sabancı Üniversitesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Fakültesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Programları Bölümü, Türkiye 2005 - 2007

Lisans, İstanbul Teknik Üniversitesi, Makine Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, Türkiye 2001 - 2005

Yabancı Diller

İngilizce

Yaptığı Tezler

Doktora, Micro motion stages with flexure hinges - design and control, Sabancı Üniversitesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Fakültesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Programları Bölümü, 2012

Yüksek Lisans, Design and modeling of a compliant mechanism, Sabancı Üniversitesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Fakültesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Programları Bölümü, 2007

Araştırma Alanları

Teknik Bilimler, Bilgi Sistemleri, Haberleşme ve Kontrol Mühendisliği, Robotik ve Mekatronik Sistemler, Makina Mühendisliği

Akademik Unvanlar / Görevler

Öğretim Görevlisi Dr., İstanbul Teknik Üniversitesi, Makine Fakültesi, Makine Mühendisliği Bölümü, 2012 - Devam Ediyor
Araştırma Görevlisi, Ecole Polytechnique Fédérale De Lausanne, Epfl (The Federal Institute Of Technology, Lausanne), School Of Engineering, Mechanical Engineering, 2013 - 2014

Araştırma Görevlisi, Sabancı Üniversitesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Fakültesi, Mühendislik Ve Doğa Bilimleri Programları Bölümü, 2005 - 2012

SCI, SSCI ve AHCI İndekslerine Giren Dergilerde Yayımlanan Makaleler

1. A Novel Origami Inspired Delta Mechanism with Flat Parallelogram Joints

Acer Kalafat M., Sevinç H., Samankan S., Altınkaynak A., Temel Z.

Journal of Mechanisms and Robotics-Transactions of the ASME, cilt.13, sa.2, ss.210051-2100511, 2020 (SCI Expanded İndekslerine Giren Dergi)

II. Design, kinematic modeling and sliding mode control with sliding mode observer of a novel 3-PRR compliant mechanism

Acer M., Sabanovic A.

ADVANCED ROBOTICS, cilt.30, ss.1228-1242, 2016 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

III. Development and characterization of silicone embedded distributed piezoelectric sensors for contact detection

Acer M., Salerno M., Agbeviade K., Paik J.

SMART MATERIALS AND STRUCTURES, cilt.24, sa.7, 2015 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

IV. Motion Control of a Redundant Flexure Based Mechanism Using Piezoelectric Actuators

Acer M., Sabanovic A.

AUTOMATIKA, cilt.54, sa.1, ss.114-125, 2013 (SCI İndekslerine Giren Dergi)

Hakemli Kongre / Sempozyum Bildiri Kitaplarında Yer Alan Yayınlar

I. A SoftRigid Hybrid Exoskeleton Concept in Scissors-Pendulum Mode: A Suit for Human State Sensing and an Exoskeleton for Assistance

UĞURLU R. B. , ACER M., EROL BARKANA D., GÖCEK İ., KÜÇÜKYILMAZ AKDOĞAN A., ARSLAN Y. Z. , BAŞTÜRK H., SAMUR E., UĞUR E., ÜNAL R., et al.

2019 IEEE 16th International Conference on Rehabilitation Robotics (ICORR), Toronto, ON, Canada, Kanada, 24 - 28 Haziran 2019, ss.518-523

II. Force Localization Estimation Using a Designed Soft Tactile Sensor

ACER M., Yıldız A. F.

The International Symposium on Wearable Robotics, 16 - 20 Ekim 2018

III. Bir Dizel Motorun Modellenmesi ve Model Doğrulanması

ünver b., MUGAN A., GÖKAŞAN M., boğosyan s., ACER M.

Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi Ulusal Toplantısı, Türkiye, 12 - 14 Eylül 2018

IV. Doku tanımlama ve gerçekleştirme için dokunsal sistem tasarımı

ACER M.

ToRK-Yumuşak Robotlar Çalıştayı, 12 Nisan 2018

V. Origami Tabanlı Robotik Eklemler

Dalkılıç B., ACER M.

Türkiye Robotbilim Konferansı (ToRK) 2018, Türkiye, 12 - 14 Nisan 2018

VI. Development of a planar BBot using a single vibration motor

Türkmen D., Acer M.

26th International Conference on Information, Communication and Automation Technologies, ICAT 2017, Sarajevo, Bosna-Hersek, 26 - 28 Ekim 2017, ss.1-6

VII. Development of a Soft PZT Based Tactile Sensor Array for Force Localization

Acer M., Yıldız A. F. , Bazzaz F. H.

XXVI International Conference on Information, Communication and Automation Technologies (ICAT), Sarajevo, Bosna-Hersek, 26 - 28 Ekim 2017

VIII. Şekil Hafızalı Alaşımli Katlanabilir Tekerlekli Mobil Robot Tasarımı

Durgun Ö. M. , Sevinç H., Önalın C., ACER M.

Otomatik Kontrol Ulusal Toplantısı, TOK 2017, Türkiye, 21 Eylül 2017 - 23 Eylül 2016

IX. Tasarlanan Düzlemsel Paralel Esnek Bağlantılı Mekanizmanın Kayan Kipli Kontrolü

Acer M., Şabanoviç A.

Türkiye: Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi, Kocaeli, Türkiye, 11 - 13 Eylül 2014, ss.96-101

X. Sensor Embedded Soft Pneumatic Actuator for an Endonasal Instrument

Acer M., Suh C., Firouzeh A., Pasche P., Ikonmidis C., Baur C., Paik J.

Workshop on Soft and Stiffness-Controllable Robots for Minimally Invasive Surgery, 2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2014), Hong Kong, Çin, 31 Mayıs - 07 Haziran 2014, ss.4

- XI. **Micro Position Control of a Designed 3-PRR Compliant Mechanism Using Experimental Models**
Acer M., Sabanovic A.
9th Asian Control Conference (ASCC), İstanbul, Türkiye, 23 - 26 Haziran 2013
- XII. **Micro position control of a designed 3-PRR compliant mechanism using experimental models**
Acer M., SABANOVIC A.
2013 9th Asian Control Conference, ASCC 2013, İstanbul, Türkiye, 23 - 26 Haziran 2013
- XIII. **Micro Position Control of a 3-RRR Compliant Mechanism**
Acer M., ŞABANOVIÇ A.
IEEE International Conference on Industrial Technology (ICIT), Cape-Town, Güney Afrika, 25 - 28 Şubat 2013, ss.118-123
- XIV. **Sliding-mode control of a flexure based mechanism using piezoelectric actuators**
Acer M., Sabanovic A.
2012 12th IEEE International Workshop on Advanced Motion Control, AMC 2012, Sarajevo, Bosna-Hersek, 25 - 27 Mart 2012
- XV. **Comparison of circular flexure hinge compliance modeling methods**
Acer M., Sabanovic A.
2011 IEEE International Conference on Mechatronics, ICM 2011, İstanbul, Türkiye, 13 - 15 Nisan 2011, ss.271-276
- XVI. **Control Systems with Network Delay**
Şabanoviç A., Ohnishi K., Yashiro D., Acer M., S. Behliloviç N.
International Conference on Electrical Drives and Power Electronics EDPE 2009, Dubrovnik, Hırvatistan, 12 - 14 Ekim 2009, ss.1-6
- XVII. **Çift Taraflı Kontrol Sistemleri için Fonksiyonellik**
Elitaş M., Deniz E., Acer M., Şabanoviç A.
Türkiye Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi, Ankara, Türkiye, 6 - 08 Kasım 2008, ss.578-583
- XVIII. **Esnek Bağlantılı Mekanizma Modeli ve Kontrolü**
Acer M., Şabanoviç A.
Türkiye: Otomatik Kontrol Türk Milli Komitesi, İstanbul, Türkiye, 5 - 07 Eylül 2007, ss.118-123

Desteklenen Projeler

Acer M., AB Destekli Diğer Projeler, Wearable Robots for Augmentation, Assistance or Substitution of Human Motor Functions, 2017 - Devam Ediyor

Acer Kalafat M., Göcek İ., TÜBİTAK Projesi, Esnek Kıyafetli Giyilebilir Alt Gövde Dış İskelet Sistemi (Proje No: 118E924), 2020 - 2023

Acer Kalafat M., Altınkaynak A., TÜBİTAK Projesi, Minyatür Paralel Robotlar için Yenilikçi Sistem Tasarımı ve Üretimi, 2018 - 2021

Muğan A., Acer M., TÜBİTAK Projesi, Dizel Motor ECU Tasarımı ve Üretimi, 2016 - 2019

Acer M., TÜBİTAK Projesi, Doku Tanımlama ve Gerçekleme için Dokunsal Sistem Tasarımı, 2016 - 2018

Acer Kalafat M., Yükseköğretim Kurumları Destekli Proje, Micro Position Control Of a 3-RRR Compliant Mechanism, 2013 - 2018

Bilimsel Kuruluşlardaki Üyelikler / Görevler

Wearable Robots for Augmentation, Assistance or Substitution of Human Motor Functions (CA16116), Yönetim Kurulu Üyesi, 2017 - Devam Ediyor

Bilimsel Hakemlikler

Smart Materials and Structures, SCI Kapsamındaki Dergi, Ocak 2016

IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, SCI Kapsamındaki Dergi, Ağustos 2014

IEEE Transactions on Industrial Electronics, SCI Kapsamındaki Dergi, Mayıs 2014

Atıflar

Toplam Atıf Sayısı (WOS):29

h-indeksi (WOS):2