

باسمه تعالی
اکثر پایان نامه های کارشناسی ارشد سال های ۱۳۸۲ الی ۱۳۹۰

ردیف	عنوان	سال	دانشجو	استاد راهنما
۱	طراحی کنترلر مقاوم سیستم تعلیق نیمه فعال خودروی سواری به کمک شبیه سازی مجازی	۱۳۸۲	محمد رضا نظری	حسن ظهور مشترک
۲	تحلیل دینامیکی مکانیزم 3RPS با استفاده از دینامیک کین و بهینه سازی دینامیکی و ساخت نمونه آزمایشگاهی آن	۱۳۸۳	علی آرام	حسن ظهور
۳	بهینه سازی دینامیکی طایر با استفاده از شبکه عصبی مصنوعی به منظور استفاده در دینامیک خودرو	۱۳۸۳	امیر باقر خانی	حسن ظهور مشترک
۴	بهینه یابی سیستم انتقال قدرت CVT چنبره ای به منظور افزایش راندمان	۱۳۸۴	صالح اکبرزاده	حسن ظهور
۵	الگوریتم محاسباتی یک شبیه ساز با درجه عمومیت بالا برای مکانیزم های مدازی	۱۳۸۴	هادی توکلی نیا	حسن ظهور
۶	تحلیل سینماتیکی و دینامیکی یک مکانیزم موازی چهار پایه ۶ درجه آزادی SRU و موتورهای فعال ساز به روی مفاصل کروی	۱۳۸۴	علیرضا آریائی	حسن ظهور
۷	طراحی ربات فیلم برداری از اجسام متحرک	۱۳۸۴	احمد کلاهی دمیرچی درسی	حسن ظهور
۸	طراحی مسیر برای سیستم های دارای قید غیر هولونومیک	۱۳۸۴	بابک عقدایی	حسن ظهور
۹	بهینه سازی سیستم تعلیق مک فرسون بر پایه ویژگیهای سینماتیکی و الاستو سینماتیکی آن با استفاده از روش طراحی آزمایش ها	۱۳۸۴	ابوالفضل اسکندری	دکتر شهرام آزادی حسن ظهور
۱۰	تحلیل سینماتیکی، دینامیکی و ارتعاشی یک مکانیزم موازی ۶ درجه آزادی با چهار پایه SPU و موتورهای فعال ساز به روی مفاصل کروی	۱۳۸۴	حسین جمشیدی	حسن ظهور
۱۱	مدل سازی قفسه سینه انسان و طراحی دستگاه احیای قلبی ریوی	۱۳۸۵	احسان مظفری پور	دکتر فرزام فرمند حسن ظهور
۱۲	حل سینماتیکی و دینامیکی مکانیزم هیبرید ۴-SPU RR با فعال سازهای کروی به روش کین	۱۳۸۵	حسین سجودی	حسن ظهور
۱۳	طراحی مسیر و کنترل بهینه برای پرتاب فضا پیمای به مدار هاله ای L2. سیستم زمین - ماه	۱۳۸۵	محسن قیصریه ها	حسن ظهور
۱۴	تعیین ابعاد بهینه مکانیزم های قلب عقب، جلو و لبه فراربه منظور تأمین بهترین زاویه های انتقال و نیروهای تکان	۱۳۸۵	مسلم افشاری	حسن ظهور
۱۵	تحلیل سینماتیکی و دینامیکی یک مکانیزم موازی با چهار درجه آزادی و چهار پا (2PU*R & 2PUS)	۱۳۸۵	شهرام جانباز	حسن ظهور
۱۶	تحلیل سینماتیکی ربات موازی 2PUR & 1PU سه درجه آزادی	۱۳۸۵	آزاده امیدوار	حسن ظهور
۱۷	تحلیل سینماتیکی و دینامیکی ربات ستاره مثلث (T-S 3PRP) و امکان سنجی برای طراحی ایزوتروپی آن	۱۳۸۵	احمد زاهدی	حسن ظهور

۱۸	تحلیل سینماتیکی و دینامیکی یک نمونه مکانیزم سواش پلینت با میله پایدارکننده بل-هیلب (Bell-Hiller) در بالگرد	۱۳۸۶	محمد رضا سبع پور	حسن ظهور
۱۹	تحلیل دینامیکی و بهینه سازی فضای کاری یک مکانیزم 3RPS	۱۳۸۶	محمد غزالی	حسن ظهور
۲۰	تحلیل دینامیکی ربات هایپرید 3PU*R-RRP	۱۳۸۶	حسین قربانی	حسن ظهور
۲۱	تحلیل سینماتیکی و دینامیکی یک مکانیزم فضایی موازی با چهار پایه ترکیبی 4PU*R	۱۳۸۶	هادی بهزادنیا	حسن ظهور
۲۲	تحلیل دینامیکی ربات هایپرید 3PRS-RRP	۱۳۸۶	علیرضا رضانی فر	حسن ظهور
۲۳	تحلیل دینامیکی یک مکانیزم موازی پنج درجه آزادی برای فرزکاری	۱۳۸۷	بنیامین متولی صومعه سرایی	حسن ظهور دکتر سعید سهراب پور
۲۴	پایداری دینامیکی ماشین های ابزار سینماتیک موازی	۱۳۸۷	اصغر نجفی	حسن ظهور دکتر محمدرضا موحدی
۲۵	بررسی سیستم های دینامیکی مقید با استفاده از معادلات اساسی دینامیک تحلیلی	۱۳۸۷	محسن امامی	حسن ظهور دکتر سعید سهراب پور
۲۶	طراحی، مدل سازی د کنترل ربات ماهی با استفاده از ماهیچه های هوشمند (IMPC)	۱۳۸۷	سینا رادمرد	حسن ظهور دکتر علی مقداری
۲۷	ارایه یک مکانیزم بهینه برای هدایت تیغه ماشین CNC و بررسی ویژگی سینماتیکی و دینامیکی آن	۱۳۸۷	سیاوش راستکار	حسن ظهور دکتر سعید سهراب پور
۲۸	تعیین ابعاد بهینه یک مفصل سه گانه به منظور کاهش تغییرات نیروهای عکس العمل	۱۳۸۷	علیرضا غروی	حسن ظهور
۲۹	تحلیل سینماتیکی و دینامیکی یک مکانیزم فضایی 3PU*U	۱۳۸۷	محمد کریمی اشتلق	حسن ظهور
۳۰	اصلاح بهینه مسیر سیارک های خطرناک نزدیک به زمین	۱۳۸۸	سلیمان فارسی	حسن ظهور دکتر حسن صیادی
۳۱	طراحی سینماتیکی یک ربات موازی (کمک جراح) برای جا انداختن استخوان فمور	۱۳۸۸	سیاوش کاظمی راد	حسن ظهور دکتر فرزام فرمند
۳۲	شبیه سازی دینامیکی راه رفتن با پروتز بالای زانو	۱۳۸۸	محسن اکبری شاندیز	حسن ظهور دکتر فرزام فرمند
۳۳	مدل سازی دینامیکی بافت نرم دریچه های قلب	۱۳۸۸	مجید درویشان	حسن ظهور دکتر سعید سهراب پور
۳۴	بهینه سازی جعبه دنده متغیر نامحدود (IVT) جهت افزایش راندمان	۱۳۸۸	مصطفی محمد حسین فلاح	حسن ظهور
۳۵	طراحی و تحلیل یک ربات ترکیبی شش درجه آزادی با کاربرد فلزکاری	۱۳۸۸	مرتضی فلاح پور	حسن ظهور
۳۶	طراحی و تحلیل ربات های 3PRR, RR با کاربرد ماشین افزاری	۱۳۸۸	سید محسن کمالی	حسن ظهور
۳۷	تحلیل دینامیکی ربات 2CRC-PRC	۱۳۸۸	روح الله فروزش	حسن ظهور
۳۸	تحلیل سینماتیکی ربات ترکیبی 3RRR+3PRP	۱۳۸۸	علی اصغر شجاع	حسن ظهور
۳۹	طراحی و ساخت سکوی موقعیت دهی صفحه ای با دقت نانومتری بر پایه مکانیزم های منعطف ۹*	۱۳۸۸	علی اکبر درکی	حسن ظهور
۴۰	تحلیل دینامیکی یک ربات مرکب جدید، برای فرآیند جوشکاری پیوسته	۱۳۸۸	حسین محمدی پناه	حسن ظهور
۴۱	مدل سازی ارتعاشات توربین گاز تحت عیوب محتمل	۱۳۸۹	علی تمدن	حسن ظهور
۴۲	طراحی و تحلیل یک منیولاتور کابلی مشابه دست انسان با سه انگشت	۱۳۸۹	سروش ابیانه	حسن ظهور

۴۳	تحلیل سینماتیکی و دینامیکی و تعیین فضای کاری بهینه یک ربات موازی کابلی با سه درجه آزادی انتقالی	۱۳۸۹	امید صابر	حسن ظهور
۴۴	مدلسازی دینامیکی یک میکرو ربات الاستیک در کاربری های با دقت میکرو	۱۳۸۹	سید حنیف حسنی	حسن ظهور دکتر سعید سهراب پور
۴۵	شبیه سازی دینامیکی دوپدن فرد نرمال و فرد با پروتز پایین زانو	۱۳۸۹	علی ابراهیمی ممقانی	حسن ظهور
۴۶	تحلیل سینماتیک یک ربات پنج درجه آزادی با کمک شبکه عصبی	۱۳۸۹	محسن ظهیری	حسن ظهور
۴۷	بررسی پایداری سیستم های روتور بیرینگ بامدل سازی هیبرید یاتاقان غلتشی	۱۳۹۰	جعفر عباس زاده چکان	حسن ظهور
۴۸	بررسی و تحلیل رفتار مکانیزم های موازی با چند الگوی حرکت در فضای کاری	۱۳۹۰	سعید خداخانی	حسن ظهور، دکتر سعید سهراب پور
۴۹	بررسی کشندگی نانو و میکرو آینه ها تحت نیروی مویبگی با در نظر گرفتن اثرات بارهای کسیمیر و واندروالس	۱۳۹۰	علی درویشیان	حسن ظهور
۵۰	تحلیل ارتعاشی و دینامیکی میکرو و نانوتیر FG تحت بار خارجی با استفاده از تئوری غیر موضعی	۱۳۹۰	رضا مهیمنی	دکتر محمد تقی احمدیان حسن ظهور
۵۱	رفتار دینامیکی محور ترکدار با تکیه گاه های صلب و انعطاف پذیر با استفاده از مدل آزمایشگاهی و معادلات حاکم بر آن	۱۳۹۰	محسن خندان	حسن ظهور
۵۲	طراحی و شبیه سازی و بهینه سازی دینامیکی واگن حمل ترانسفورماتورهای سنگین	۱۳۹۰	محسن حاجی زین العابدینی	حسن ظهور
۵۳	تحلیل ارتعاشی میکرو و نانوتیر تحت میدان الکتریکی با استفاده از تئوری غیر موضعی	۱۳۹۰	عبدالرضا پاشاروش	دکتر محمد تقی احمدیان حسن ظهور
۵۴	طراحی و تحلیل دست شبیه انسان با یک محرک و نیروی یکنواخت	۱۳۹۰	میلاد علیزاده	حسن ظهور