

### ۱- مشخصات فردی :

نام: مهدی	نام خانوادگی: سوزنچی	ایمیل :
نام پدر: علیرضا	تاریخ تولد: ۶۸/۲/۱۴	Mahdi.souzanchi@gmail.com
محل تولد: مشهد	شماره ملی :	وضعیت تأهل : متاهل
	۰۹۲۰۰۹۱۱۱۳	شماره شناسنامه : ۰۹۲۰۰۹۱۱۱۳
تعداد فرزندان:	وضعیت نظام وظیفه :	تلفن همراه : ۰۹۱۵۵۲۰۳۵۷۱
	کارت پایان خدمت دارم	

### ۲- سوابق تحصیلی

نوع مدرک	رشته تحصیلی	دانشگاه محل تحصیل	تاریخ اخذ مدرک	معدل
دیپلم	ریاضی فیزیک	دبیرستان امام رضا	۱۳۸۶	۱۸.۳۰
کارشناسی	مهندسی رباتیک	دانشگاه صنعتی شاهرود	۱۳۹۰	۱۶.۲۷
کارشناسی ارشد	مهندسی برق کنترل	دانشگاه صنعتی شاهرود	۱۳۹۲	۱۹.۰۲
دکتری	مهندسی برق کنترل	دانشگاه فردوسی		۱۸

### ۳- سوابق تدریس:

نام درس	مقطع تدریس	نیمسال تحصیلی	نام موسسه محل تدریس
کنترل خطی - رباتیک - کنترل ربات - کنترل فازی - ابزار دقیق و اتوماسیون - سنسور ربات	کارشناسی	۱۳۹۴-۱۳۹۶	دانشگاه صنعتی قوچان
کنترل خطی - کنترل پیشرفته - کنترل صنعتی - رباتیک - کنترل فازی -	کارشناسی	۱۳۹۳-۱۳۹۵	دانشگاه خراسان

#### ۴- سوابق پژوهشی و فن آوری :

توضیح: در رابطه با آیتم های زیر، هر کدام که شامل حال جنابعالی می شود، تکمیل بفرمائید.

۱. VahabKhoshdel, AlirezaAkbarzadeh, Nadia Naghavi, Ali Sharifnezhad, M.Souzanchi-K “sEMG-based impedance control for lower-limb rehabilitation robot” Intelligent Service Robotics. (ISI, IF: ۰.۹۳۳)	(a) مقالات (شامل: علمی - ترویجی، علمی - پژوهشی، ISI)
---	---

۲. **M. Souzanchi-K**, A. A. Arab, M-R. Akbarzadeh-T, M. M. Fateh “Impedance Control for Uncertain Mobile Manipulator Using Time Delay Compensator” IEEE Trans. Control System Technology. (ISI, IF: ۴.۸۸)
۳. **M.Souzanchi-K**, M.M. Fateh “Indirect Adaptive Fuzzy Control for Flexible-Joint Robot Manipulators Using Voltage Control Strategy” Journal of intelligent and fuzzy system. (ISI, IF: ۱.۴۶۶)
۴. **M. Souzanchi-K**, M. M. Fateh “Decentralized direct adaptive fuzzy control for flexible-joint robots” Journal of Control Engineering and Applied Informatics. (ISI, IF: ۰.۶۹۸)
۵. **M. Souzanchi-K**, M. M. Fateh, A. A. Arab “Sliding Mode Fuzzy Control for Flexible-Joint Robot Manipulators” Journal of Solid and Fluid Mechanics. (ISC)

۱. **M.Souzanchi-K**, MoeinOwhadi-Kareshk, Mohammad-R Akbarzadeh-T “Control of elastic joint robot based on electromyogram signal by pre-trained Multi-Layer Perceptron” IEEE world congress on computational intelligence(WCCI(IJCNN)), Vancouver, Canada, ۲۴-۲۹ July ۲۰۱۶
۲. **M.Souzanchi-K**, A.Akbarzadekalat,

( b ) مقالات چاپ شده در همایش ها و کنفرانس های معتبر ملی و بین المللی ( مشخص کردن نوع: ارائه، پوستر و ..)

A.Arab “Robust Adaptive Control of Robot Manipulators” First RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, ۱۳-۱۵ February ۲۰۱۳

۳. **M.Souzanchi\_K**, A.Arab, V.Khoshdel “Design an Optimal Adaptive Controller For Robot Manipulator”Iran’s Third International conference on Industrial Automation, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, ۲۲&۲۳ jan ۲۰۱۳
۴. V.khoshdel, **M.Souzanchi-K**, A.Arab “Design and Adaptive Fuzzy Control of ۱-DOF Exoskeleton for Lower-Limb Assistance” Iran’s Third International conference on Industrial Automation, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, ۲۲&۲۳ jan ۲۰۱۳
۵. A.Arab, S. Rouhani, M. M. Fateh, **M. Souzanchi-K**, V. Khoshdel “Modeling and constructing and hieratical fuzzy control of a mobile robot using camera for environment identification” The first Iranian conference on mobile robots, ۱۱ December ۲۰۱۱, CLAWAR ۲۰۱۱, Tehran.

C) تولید دانش فنی / اختراع یا اکتشاف منجر به تولید و تجاری سازی محصول یا فرآیند و نیز هر نوع

نوآوری که برای حل مشکلات و معضلات کشور مؤثر باشد و یا منجر به تولید خدمت یا محصول جدیدی در کشور شود.

عنوان	نوع (اختراع، تجاری سازی و...)	حوزه ثبت (داخلی/بین المللی)	بازه زمانی انجام	همکاران	شماره ثبت

**d) طرح های پژوهشی و فناوری خاتمه یافته**

عنوان طرح پژوهشی	مسئولیت در طرح (همکار/مجری)	بازه زمانی انجام طرح	کارفرما
طراحی و ساخت ربات توانبخشی زانو (قسمت الکتريکال)	مجری	۱۳۹۱-۱۳۹۲	دانشگاه صنعتی شاهرود
طراحی و ساخت ربات توان بخش زانو (قسمت مکانیکال)	همکار	۱۳۹۱-۱۳۹۲	دانشگاه صنعتی شاهرود
طراحی و ساخت ربات آتش نشان	همکار	۱۳۸۷-۱۳۸۸	دانشگاه صنعتی شاهرود

e) اثر بدیع یا ارزنده هنری یا ادبی و فلسفی چاپ شده

f) ایجاد ظرفیت فعال در جذب اعتبار پژوهشی (گرنه)

	داخلی یا بین المللی
	g) تصنیف، تألیف، تصحیح انتقادی، ترجمه کتاب
	h) راهنمایی و مشاوره پایان نامه کارشناسی ارشد یا دکتری حرفه ای
	i) کرسی های نظریه پردازی (ارائه کرسی های علمی - ترویجی، ارائه دستاورد ها و نتایج علمی - پژوهشی بر گرفته از کرسی های نظریه پردازی در کنفرانس ها و میزگردهای مراکز علمی ملی و بین المللی، و ...)
	j) کسب رتبه در جشنواره های داخلی و خارجی
	k) داوری و نظارت بر فعالیت های پژوهشی
رباتیک - کنترل غیر خطی - کنترل فازی	l) زمینه های تحقیقی مورد علاقه