

مهدی سوزنچی کاشانی

Email

Mahdi.souzanchi@gmail.com

تحصیلات:

سال شروع - پایان	مقطع تحصیلی	محل تحصیلی	رشته تحصیلی	معدل
1390-1386	کارشناسی	دانشگاه سراسری صنعتی شاهرود	مهندسی رباتیک	16.27
1392-1390	کارشناسی ارشد	دانشگاه سراسری صنعتی شاهرود	مهندسی برق (کنترل)	19.02
1393-تاکنون	دکتری تخصصی	دانشگاه فردوسی مشهد	مهندسی برق (کنترل)	18

عنوان پایان نامه:

مقطع تحصیلی	عنوان	استاد راهنما
کارشناسی	شبیه سازی و کنترل تطبیقی ربات صنعتی اسکارا	پروفسور فاتح
کارشناسی ارشد	کنترل فازی تطبیقی بازوهای ماهر رباتیک با مفاصل انعطاف پذیر	پروفسور فاتح
دکتری تخصصی	بهبود همزمان شفافیت و پایداری در سیستم ربات جراح کنترل از راه دور	پروفسور اکبرزاده

مقالات ژورنالی

V. Khoshdel, A. Akbarzadeh, N. naghavi, A. sharifnejad, M. Souzanchikashani "EMG-Based Impedance Control for Lower-limb Rehabilitation Robot" Intelligent Service Robotics (JIST)
M. Souzanchikashani , A. A. Arab, M-R. Akbarzadeh-T, M. M. Fateh "Impedance Control for Uncertain Mobile Manipulator Using Time Delay Compensator" IEEE Trans. Control System
M.M.Fateh , M.Souzanchikashani "Decentralized Direct Adaptive Fuzzy Control for Flexible-Joint Robots" Journal of Control Engineering and Applied Informatics
M.M.Fateh , M.Souzanchikashani "Adaptive fuzzy sliding mode control for Flexible-Joint Robots" Journal of Solid and Fluid Mechanics
M.M.Fateh , M.Souzanchikashani "Indirect Adaptive Fuzzy Control for Flexible-Joint Robot Manipulators Using Voltage Control Strategy" Journal of intelligent and fuzzy system
مقالات کنفرانسی
M.Souzanchikashani , M. Owhadi-Kareshk, M-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, 24-29 July 2016
M.Souzanchikashani , A.Akbarzade, A.Arab "Robust Adaptive Control of Robot Manipulators" First RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, 13-15 February 2013
M.Souzanchikashani , 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, 22&23 jan 2013
V.khoshdel, M.Souzanchikashani , A.Arab "Design and Adaptive Fuzzy Control of 1-DOF Exoskeleton for Lower-Limb Assistance" Iran's Third International conference on Industrial Automation, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, 22&23 jan 2013
ع.عرب، م.سوزنچی، م.صدرنیا " تعیین زمان بهینه در نمونه برداری جهت کنترل دیجیتال سیستم های دینامیکی با استفاده از الگوریتم های هوشمند" اولین کنفرانس دانشجویی پیشرفت های نوین مهندسی. پردیس بین المللی دانشگاه صنعتی شریف، شهریور 1391
ع.عرب، م.سوزنچی، و.خوشدل "مدل سازی،ساخت و کنترل فازی سلسله مراتبی ربات سیار با استفاده از دوربین برای شناسایی محیط" اولین کنفرانس ربات های متحرک ایران، تهران مرکز همایش های بین المللی رازی، 19و20آذر1390

کتاب تالیف شده

کتاب کمک آموزشی کنترل پیشرفته (متلب و سیمولینک، کنترل غیر خطی و فازی)

اختراعات

ربات توانبخش زانو با امکان ارائه دفترچه دیجیتال

ربات سیار خدمتکار هوشمند با توانایی شناسایی و تعقیب افراد توسط بینایی ماشین

ربات سیار کاشی کار تمام خودکار

عضویت در مجامع علمی

عضو بنیاد ملی نخبگان ریاست جمهوری

عضو قطب علمی محاسبات نرم و پردازش هوشمند

عضو قطب علمی سیستم های فازی

رتبه ها و مدارک

دارای مدرک (II) PLC S7 300 (PLC پیشرفته) از شرکت QESHM VOLTAGE زیر نظر شرکت SIEMENS آلمان

دارای مدرک مکترونیک از شرکت FESTO آلمان
کسب رتبه اول در مسابقات ملی مهارت در مرحله شهرستانی و استانی در رشته مکترونیک
کسب رتبه دوم فارغ التحصیلی در دوره کارشناسی ارشد در دانشکده برق دانشگاه صنعتی شاهرود
کسب رتبه سوم فارغ التحصیلی در دوره کارشناسی رشته رباتیک دانشگاه صنعتی شاهرود
دارای مدرک پایان دوره آشنایی با ربات‌های صنعتی، از شرکت تام ایران خودرو
دارای مدرک شرکت در کارگاه آموزشی آشنایی با ربات‌های صنعتی، از سازمان آموزش فنی و حرفه‌ای کشور
کسب رتبه چهارم مسابقات رباتیک دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل
کسب رتبه چهارم مسابقات رباتیک دانشگاه زاهدان
کسب رتبه چهارم مسابقات رباتیک دانشگاه صنعتی شاهرود

سوابق آموزشی (از سال 1387 تا اکنون)

- استاد حق التدریس دانشگاه سراسری قوچان
- استاد حق التدریس دانشگاه غیر انتفاعی خراسان
- استاد حق التدریس دانشگاه جامع علمی - کاربردی مرکز آموزش عالی علمی کاربردی فراز صنعت آیریا
- برگزاری دوره‌های ساخت ربات در دانشگاه صنعتی شاهرود
- برگزاری کارگاه PLC در دانشگاه صنعتی شاهرود
- برگزاری دوره‌های ساخت ربات در دبیرستان های مشهد
- برگزاری دوره‌های ساخت ربات در دبیرستان تیزهوشان شاهرود
- آموزش نرم‌افزارهای CAD, CAM در دانشگاه صنعتی شاهرود
- آموزش نرم‌افزار PCS7 در بخش رنگ در کارخانه ایران خودرو- خراسان

سوابق کاری

- همکاری با شرکت اتوماسیون کاج در قسمت طراحی ربات
- طراحی و پیاده سازی سیستم اتوماسیون شرکت آب و فاضلاب شهرستان میانه

- طراحی و پیاده‌سازی اتوماسیون صنعتی، شرکت نوید مکترونیک پارت- مشهد
- طراحی و ساخت بردهای الکترونیکی، شرکت نوید مکترونیک پارت و شرکت گسترش مکترونیک شاهوار
- طراحی و پیاده‌سازی کنترل خط تولید کارخانه برش سرامیک (WATERJET)، مهندسین هومر
- آشنایی با نرم افزارهای برنامه نویسی Simatic S7, Codvision, Matlab,
- آشنایی با نرم افزارهای مکانیکی Catia, Solidwork
- آشنایی با نرم افزارهای الکترونیکی Porotel, Proteus

سوابق پژوهشی

- طراحی و شبیه‌سازی پارک دوپل هوشمند خودرو
- طراحی و ساخت ربات توانبخش زانو
- طراحی و ساخت بردهای (BMS (Building Management System و کنترل آن بوسیله نرم‌افزار LABVIEW
- طراحی نرم‌افزار تحلیل شفت‌های مکانیکی
- طراحی نرم‌افزار تحلیل فنرهای مکانیکی
- طراحی نرم‌افزار تعیین مسیر برای دوربین‌های کابلی
- ساخت ربات جنگجو
- ساخت ربات آتش‌نشان جهت شرکت در مسابقات زاهدان و بابل
- ساخت ربات امدادگر جهت شرکت در مسابقات IRAN-OPEN
- طراحی مکانیکی ربات ROMBOOT
- ساخت ربات مسیریاب جهت شرکت در مسابقات دانشگاه صنعتی شاهرود