

نام و نام خانوادگی: محمدرضا ارباب تفتی							
رتبه علمی: استادیار ایمیل: mr.tafti @ gmail.com تلفن: ۲۲۹۷۰۰۵۲						وب سایت:	تاریخ تولد:
شاخص استناد (H-index): ۷							
طرح‌های پژوهشی							
ردیف	عنوان طرح		زمینه طرح	نوع دستاورد	تاریخ اتمام	همکاران	
۱	هدایت و نظارت ارشادی و اجرای پروژه دکتری با عنوان: مدلسازی دینامیکی و طراحی کنترلر مقاوم مجموعه توربین گاز سه محوره ۲۵ مگاواتی (-۳۰ MGT)			۲۳/۰۸/۱۳۹۶		۱ پایگانه غلامحسن ۲ ارباب تفتی محمدرضا ۳ مهرپناهی عبدالله	
۲	طراحی و ساخت دستگاه جمع آوری داده و استخراج سیکل رانندگی و سیکل بارگذاری خودروهای خدمات شهری					۱ ارباب تفتی محمدرضا ۲ پایگانه غلامحسن ۳ پاکدل بناب سهراب ۴ چشمفر محمد	
ردیف	عنوان فارسی	عنوان لاتین	عنوان فارسی مجله	عنوان لاتین مجله	سال انتشار میلادی	همکاران	
۱		Virtual Bone Surgery Using A Haptic Robot		International Journal Of Robotics	۲۰۰۹	۱ ارباب تفتی محمدرضا ۲ محمدی مقدم مجید ۳ نحوی علی ۴ ماهوش محسن	

۵	ریچارد سون بری					
۲	Physics-Based Haptic Simulation Of Bone Machining			IEEE Transactions On Haptics	۲۰۱۱	۱ ارباب تفتی محمدرضا ۲ محمدی مقدم مجید ۳ نحوی علی ۴ ماهوش محسن ۵ ریچارد سون بری ۶ شیرین زاده بیژن
۳	In-Pipe Inspection Crawler Adaptable To The Pipe Interior Diameter			International Journal Of Robotics And Automation	۲۰۱۱	۱ محمدی مقدم مجید ۲ ارباب تفتی محمدرضا ۳ هادی علیرضا
۴	روش نوین در کالیبراسیون حلقه بسته یک ربات پنج درجه آزادی	فنی و مهندسی مدرس			۲۰۱۲	۱ محمدی مقدم مجید ۲ ارباب تفتی محمدرضا ۳ شهریای شهرام ۴ حسینی سید علی اصغر
۵	Effect Of Friction Stir Processing On Mechanical Properties Of Surface Composite Of Cu Reinforced With Cr Particles			Advanced Materials Research	۲۰۱۳	۱ خیابوی بهرام ۲ جلالی آقچایی عبدالحسین ۳ ارباب تفتی محمدرضا ۴ بشارتی گیوی محمد کاظم ۵ جلالی جعفر
۶	Model Predictive Control System Design Using ARMAX Identification Method For Car-Following Behavior	نشریه پژوهشی مهندسی مکانیک ایران			۲۰۱۳	۱ غفاری علی ۲ خدایاری علیرضا ۳ صالح نیا سعید ۴ نوری خاجوی تهرانی مهرداد ۵ ارباب تفتی محمدرضا

۷		Virsense A Novel Haptic Device With Fixed-Base Motors And A Gravity Compensation System		Industrial Robot-An International Journal	۲۰۱۴	۱ مشایخیان احمد ۲ یزدای مجتبی ۳ نحوی علی ۴ محمدی مقدم مجید ۵ ارباب تفتی محمدرضا ۶ نووزی محسن
۸		Kinematic Design Of A Novel DOF Parallel Mechanism For ۴۰ Turbine Blade Machining		International Journal Of Advanced Manufacturing Technology	۲۰۱۴	۱ غفاری هیوا ۲ پایگانه غلامحسن ۳ ارباب تفتی محمدرضا
۹	طراحی، شبیهسازی و پیادهسازی روشهای کنترل ادمیتانس و امپدانس روی یک واسط لامسه‌ی	Design Simulation And Implementation Of Admittance And Impedance Control Methods On A Haptic Device	شریف		۲۰۱۴	۱ بهزادپور بهمن ۲ محمدی مقدم مجید ۳ ارباب تفتی محمدرضا
۱۰		Virtual Reality Haptic Simulation Of Root Canal Therapy		Applied Mechanics And Materials	۲۰۱۴	۱ طوسی امیرحسین ۲ ارباب تفتی محمدرضا ۳ ریچاردسون بری
۱۱		Design And Kinematic Analysis -DOF Serial-Parallel ۴Of A Manipulator For A Driving Simulator		International Journal Of Robotics	۲۰۱۵	۱ جابری امیر ۲ نحوی علی ۳ حسنوند میلاد ۴ تله ماسوله مهدی ۵ ارباب تفتی محمدرضا ۶ یزدانی مجتبی
۱۲	استفاده از فناوری واقعیت مجازی و یک ربات هپتیک جهت آموزش به دانش‌آموزان نابینا	Using Virtual Reality Technology And A Haptic Robot For Teaching Blind Students	فناوری آموزش		۲۰۱۶	۱ حسین خانی سمیه ۲ ارباب تفتی محمدرضا ۳ پایگانه غلامحسن

۱۳	بهینه سازی چندهدفه تبدیل یک نیروگاه بخار قدیمی به سیکل ترکیبی با استفاده از بویلرهای بازیاب حرارت تک فشاره و دوفشاره به وسیله الگوریتم ژنتیک		نشریه علوم کاربردی و محاسباتی در مکانیک		۲۰۱۶	۱ نیک بخت ناصرآباد صادق ۲ مهرپناهی عبدالله ۳ پایگانه غلامحسن ۴ ارباب تفتی محمدرضا
۱۴	تحلیل ارتعاشات غیرخطی و پایداری یک میکروشفت دوار با در نظر گرفتن تنوری تنش کوپل اصلاح شده و اثر میکرواینرسی	Nonlinear Vibrations And Stability Analysis Of A Micro Rotating Shaft By Considering The Modified Couple Stress Theory And Micro Inertia Effect	مهندسی مکانیک مدرس		۲۰۱۷	۱ قصابی سیدعلی ۲ شاهقلی مجید ۳ ارباب تفتی محمدرضا
۱۵		Semi-Simplified Black-Box Dynamic Modeling Of An Industrial Gas Turbine Based On Real Performance Characteristics		Journal Of Engineering For Gas Turbines And Power- Transactions Of The Asme	۲۰۱۷	۱ مهرپناهی عبدالله ۲ پایگانه غلامحسن ۳ ارباب تفتی محمدرضا ۴ ali hamidavi
۱۶		A New Model-Based Control Structure For Position Tracking In An Electro-Hydraulic Servo System With Acceleration Constraint		Journal Of Dynamic Systems Measurement And Control- Transactions Of The Asme	۲۰۱۷	۱ رضائی سهیل ۲ ارباب تفتی محمدرضا
۱۷		Dynamic Modeling Of An Industrial Gas Turbine In Loading And Unloading Conditions Using A Gray Box Method		Energy	۲۰۱۷	۱ مهرپناهی عبدالله ۲ پایگانه غلامحسن ۳ ارباب تفتی محمدرضا
۱۸		Forced Oscillations And Stability Analysis Of A Nonlinear Micro- Rotating Shaft Incorporating A Non-Classical Theory		Acta Mechanica Sinica	۲۰۱۸	۱ قصابی سیدعلی ۲ ارباب تفتی محمدرضا ۳ شاهقلی مجید
۱۹		Dynamic bifurcations analysis of a micro rotating shaft considering		Meccanica	۲۰۱۸	۱ قصابی سیدعلی ۲ شاهقلی مجید

۳ ارباب تفتی محمدرضا				non-classical theory and internal damping		
۱ سمندر کیمیا ۲ ارباب تفتی محمدرضا ۳ شاهقلی مجید	۲۰۱۸	Journal Of Advanced Research In Dynamical And Control Systems		Simulation, Analysis and Optimization of a servo pendulum accelerometer		۲۰
۱ محمدرزاده مازیار ۲ ارباب تفتی محمدرضا ۳ شاهقلی مجید	۲۰۱۹	Archive Of Applied Mechanics		Dynamic analysis of slender rotor of vertically suspended centrifugal pumps due to various hydraulic design factors		۲۱
۱ محمدرزاده مازیار ۲ شاهقلی مجید ۳ ارباب تفتی محمدرضا	۲۰۱۹	International Journal On Interactive Design And Manufacturing		Chaotic vibration reduction of vertically suspended centrifugal pumps by the effect of the mechanical design parameter on hydraulic forces		۲۲
۱ مهرپناهی عبدالله ۲ ارباب تفتی محمدرضا ۳ پایگانه غلامحسن	۲۰۱۹	Transactions Of The Institute Of Measurement And Control		Robust controller design for a three-shaft industrial gas turbine in the infinite grid power generation		۲۳
۱ مهرپناهی عبدالله ۲ ارباب تفتی محمدرضا ۳ کریمی دستنایی محمدصادق	۲۰۱۹	Solar Energy		Extraction of optimal SAGSHP sizing based on the various control logic in specific climate condition		۲۴
۱ قصابی سیدعلی ۲ شاهقلی مجید ۳ ارباب تفتی محمدرضا	۲۰۲۰	Mechanics Of Advanced Materials And Structures		Analysis and suppression of the nonlinear oscillations of a continuous rotating shaft using an active time-delayed control		۲۵
۱ قصابی سیدعلی ۲ ارباب تفتی محمدرضا ۳ شاهقلی مجید	۲۰۲۰	Mechanics Based Design Of Structures And Machines		Time-delayed control of a nonlinear asymmetrical rotor near the major critical speed with flexible support		۲۶
۱ محمدرزاده مازیار ۲ شاهقلی مجید ۳ ارباب تفتی محمدرضا	۲۰۲۰	Archive Of Applied Mechanics		Vibration analysis of the fully coupled nonlinear finite element model of composite drill strings		۲۷

jianming yang ۴					
همایش ها و کنفرانس ها					
ردیف	عنوان فارسی	عنوان لاتین	نام محل	عنوان فارسی همایش	عنوان لاتین همایش
۱		Design modeling and prototyping of a pipe inspection robot			۲۲ nd International Symposium on Automation and Robotics in Construction
۲		Haptic and Visual Rendering of Virtual Bone Surgery A Physically Realistic Voxel-Based Approach	اوتاوا		Haptic and Visual Rendering of Virtual Bone Surgery A Physically Realistic Voxel-Based Approach
۳		A physically realistic voxel-based method for haptic simulation of bone machining	مادرید		International Conference on Human Haptic Sensing and Touch Enabled Computer Applications
۴		Dynamic modeling and control simulation of a haptic device	فورگ		Robotics and Biomimetics (ROBIO) ۲۰۱۱ IEEE International Conference on
۵		Design and kinematic analysis of a ۴-DOF serial-parallel manipulator for urban bus driving simulator	تهران		Robotics and Mechatronics (ICRoM) ۲۰۱۳ First RSI/ISM International Conference on
۶		Virtual Reality Haptic Simulation of Root Canal Therapy			Applied Mechanics and Materials
۷		Design and Manufacturing of a Pipe Inspection Crawler			Tehran International Congress on Manufacturing Engineering
۸	کنترل تطبیقی یک سیستم پنوماتیک		خمینی شهر	هفتمین همایش ملی مهندسی مکانیک	