

نام و نام خانوادگی: علی رحمانی هنزکی					
رتبه علمی: استادیار ایمیل: a.rahmani@sr.u.ac.ir تلفن: ۲۲۹۷۰۰۵۲					وب سایت: تاریخ تولد:
شاخص استناد (H-index): ۲					
زمینه های تحقیق					
مکانیک خودرو دینامیک روباتیک					
طرح های پژوهشی					
ردیف	عنوان طرح	زمینه طرح	نوع دستاورد	تاریخ اتمام	همکاران
۱	طراحی و ساخت شبیه ساز عملکرد سیستم ترمز ABS		ساخت دستگاه		۱ رحمانی هنزکی علی
۲	طراحی و ساخت مجموعه مدلسازی انواع مکانیزمها		ساخت دستگاه		۱ رحمانی هنزکی علی
۳	بهینه سازی یک دستگاه خودروی مخزن شور به منظور تولید آب داغ از تلفات حرارتی کامیون ...		فناورانه	۲۹/۰۹/۱۳۸۹	۱ رحمانی هنزکی علی ۲ علیاری شعبان
۴	مطالعه و امکان سنجی استفاده از دوچرخه الکتریکی در سطح تهران و استفاده از اسکوتر دو نفره در پارکها		پژوهشی		۱ رحمانی هنزکی علی
۵	تحلیل دینامیکی سیستم تعلیق درزینهای OBW و مدلسازی آن در نرم افزار آدامز		پژوهشی		۱ رحمانی هنزکی علی
۶	ساخت مدل آموزشی با برش یک دستگاه خودروی پراید ایکس ۱۰۰		فناورانه		۱ رحمانی هنزکی علی
۷	مطالعه، طراحی و ساخت فرمان جک از بیرون روا مشابه فرمان جک از بیرون ۴۰۵		پژوهشی		۱ رحمانی هنزکی علی

۸	بررسی و سنجش اثربخشی آموزش تفکیک زباله در مدارس مقاطع دبستان و دوره اول دبیرستان به همراه کلاس خلاقیت و رباتیک		پژوهشی	۲۶/۱۲/۱۳۹۶	۱ رحمانی هنزکی علی	
	طراحی و ساخت پلتفرم ربات پاندول معکوس متحرک چرخ دار جهت امور تحقیقاتی مرتبط		ساخت دستگاه	۱۲/۰۸/۱۳۹۸	۱ رحمانی هنزکی علی ۲ سوایی احسان	
	بررسی سینماتیکی و دینامیکی ربات متحرک چرخدار دیفرانسیلی و تحلیل کنترل غیرخطی ربات برای تعقیب مسیر مطلوب		پژوهشی	۱۵/۱۱/۱۳۹۷	۱ رحمانی هنزکی علی ۲ سوایی احسان	
	تجهیز و بهینه سازی یک دستگاه خودروی مخزن شور ایسوز به منظور تولید آب گرم از تلفات حرارتی آن و ...		فناورانه	۱۰/۰۲/۱۳۹۷	۱ رحمانی هنزکی علی	
	تدوین دانش فنی تولید نیمه صنعتی تجهیزات		فروش		۱ رحمانی هنزکی علی	
	بررسی و سنجش آموزش تفکیک زباله در مدراس در مقاطع دبستان به همراه کلاس های خلاقیت		خدماتی	۰۱/۰۸/۱۳۹۷	۱ رحمانی هنزکی علی	
	بررسی تحلیل دینامیکی خودرو مطابق پیوست فنی قرارداد		پژوهشی	۰۹/۰۴/۱۳۹۴	۱ رحمانی هنزکی علی ۲ میرمحمدی علی ۳ شجاعی سعید	
	مطالعه تجربی تخمین موقعیت یک ربات متحرک با استفاده از فیلتر کالمن برای روش موقعیت یابی ادومتری و سنسور فاصله یاب التراسونیک		گزارش مبسوط	۰۲/۰۸/۱۳۹۸	۱ رحمانی هنزکی علی ۲ سوایی احسان	
	طراحی و ساخت پلتفرم ربات متحرک هولونومیک با چرخ های مکانوم		ساخت دستگاه	۰۲/۱۱/۱۳۹۸	۱ رحمانی هنزکی علی ۲ سوایی احسان	
ردیف	عنوان فارسی	عنوان لاتین	عنوان فارسی مجله	عنوان لاتین مجله	سال انتشار میلادی	همکاران
۱		Kinematic and Sensitivity Analysis and Optimization of Pinion ·and· Planar Rack Steering Linkages		Mechanism And Machine Theory	۲۰۰۹	۱ رحمانی هنزکی علی ۲ رائو پی وی ام ۳ ساها اس کی
۲		An improved dynamic modeling of a multibody system with spherical joints		Multibody System Dynamics	۲۰۰۹	۱ رحمانی هنزکی علی ۲ ساها اس کی ۳ رائو پی وی ام

۱ رحمانی هنزکی علی ۲ یوسفی الهه	۲۰۱۱	journal of computational and applied research in mechanical engineering		COORDINATE INFLUENCE-ON SINGULARITY OF A UPS parallel manipulator		۳
۱ رحمانی هنزکی علی ۲ فیض اله زاده مهدی	۲۰۱۲		مهندسی مکانیک		تعیین عملکرد طولی دوچرخه الکتریکی با استفاده از نرم افزار آدامز	۴
۱ قره سوفلو عبدالرضا ۲ رحمانی هنزکی علی	۲۰۱۵	International Journal Of Robotics		An Efficient Algorithm for Workspace Generation of Delta Robot		۵
۱ پورطاهری صدرا ۲ رحمانی هنزکی علی ۳ دریجانی حسین	۲۰۱۵		نشریه پژوهشی مهندسی مکانیک ایران		مدل سازی ریاضی و بررسی پایداری پذیری حرکت کایت مولد در فضا	۶
۱ پورطاهری صدرا ۲ رحمانی هنزکی علی	۲۰۱۶		نشریه پژوهشی مهندسی مکانیک ایران		طراحی کنترل فیدبک برای کایت مولد حول مسیر نامی	۷
۱ شجاعی سعید ۲ رحمانی هنزکی علی ۳ سعیدی محمد امین ۴ آزادی شهرام	۲۰۱۷		مهندسی مکانیک مدرس		طراحی الگوریتم تصمیم گیری جدید مانور تعویض خط کشنده نیمه تربلر در محیط دینامیکی واقعی	۸
۱ خوشنودی حسن ۲ رحمانی هنزکی علی ۳ Heidar Ali Talebi	۲۰۱۸	JOURNAL OF & INTELLIGENT ROBOTIC SYSTEMS		Kinematics Singularity Study and Optimization of an Innovative Spherical Parallel Manipulator with Large Workspace		۹
۱ منتظری سعید ۲ رحمانی هنزکی علی	۲۰۱۸	Journal of Computational and Nonlinear Dynamics		A new property of non-invasive control methods applied to stabilize unstable periodic orbits		۱۰
۱ یوسفی الهه ۲ رحمانی هنزکی علی	۲۰۱۸	Iranian Journal of Science and Technology-Transactions of Mechanical Engineering		A Singularity-Free Algorithm for Dynamic Modeling of Spherical Multibody Systems		۱۱
۱ رحمانی هنزکی علی	۲۰۱۸		صوت و ارتعاش		ارائه روشی مناسب جهت تعیین فرکانسهای	۱۲

۲ فیض اله زاده مهدی					طبیعی خودرو در نرم	
۳ میرمحمدی علی					افزا آدامز	
۱ شجاعی سعید	۲۰۱۹	Proceedings Of The Institution Of Mechanical Engineers Part D-Journal Of Automobile Engineering		A novel decision-making unit for automated maneuver of articulated vehicles in real traffic situations		۱۳
۲ رحمانی هنزکی علی						
۳ Shahram Azadi						
۴ سعیدی محمد امین						
۱ ایمانی لیلا	۲۰۱۹		مهندسی ساخت و تولید		مدل سازی و بهینه سازی نیروی ماشینکاری و زبری سطح در فرایند فرزکاری سوپر آلیاژ اینکونل ۷۳۸ با کمک شبکه عصبی و الگوریتم ژنتیک	۱۴
۲ رحمانی هنزکی علی						
۳ حمزه لو سیدرضا						
۴ داوودی بهنام						
۱ شجاعی سعید	۲۰۱۹		مکانیک هوافضا		هدایت خودکار خودروی سنگین مفصلی در شرایط ترافیکی واقعی با کنترلر مودلغزشی	۱۵
۲ رحمانی هنزکی علی						
۳ سعیدی محمد امین						
۴ آزادی شهرام						
۱ ایمانی لیلا	۲۰۱۹	Proceedings Of The Institution Of Mechanical Engineers Part B-Journal Of Engineering Manufacture		Modelling and Optimizing of Cutting Force and Surface Roughness in Milling Process of Using Hybrid ANN و Inconel- and GA		۱۶
۲ رحمانی هنزکی علی						
۳ حمزه لو سیدرضا						
۴ داوودی بهنام						
۱ شجاعی سعید	۲۰۱۹	Proceedings Of The Institution Of Mechanical Engineers Part K-Journal Of Multi-Body Dynamics		A new automated motion planning system of heavy accelerating articulated vehicle in a real road traffic scenario		۱۷
۲ رحمانی هنزکی علی						
۳ Shahram Azadi						
۴ سعیدی محمد امین						
همایش ها و کنفرانس ها						
ردیف	عنوان فارسی	عنوان لاتین	نام محل	عنوان فارسی همایش	عنوان لاتین همایش	

۱	طراحی مسیر حرکت پرنده برای پرهیز از برخورد با موانع به کمک الگوریتم بهینه سازی انبوه ذرات		گرگان	چهارمین کنفرانس سراسری توسعه محوری مهندسی عمران، معماری، برق و مکانیک	
۲		Improving Inverse Kinematic solutions of Robotic Systems for Accuracy and Speed Using Neural Network Ensembles	تهران		The ۲۵th Annual International Conference on Mechanical Engineering ISME۲۰۱۷
۳	انتقال بار توسط کوادروتورها در آرایش پیشوا-پیرو با کنترل کننده غیر خطی		تهران	۲۵امین کنفرانس سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران	
۴		Study of optimal feedback gain of the controller for time-delayed feedback controlled systems in the presence of noise	تهران		۴th national and ۲nd international conference on applied research in electrical mechanical and mechatronics engineering
۵	مدلسازی دینامیکی و تحلیل ارتعاشات آزاد یک کامیون سه محوره با استفاده از نرم افزار ADAMS/car		مشهد	دومین کنفرانس بین المللی و سومین همایش ملی کاربرد فناوری های نوین در علوم مهندسی	
۶	روش ماتریس های تکمیلی متعامد طبیعی تفکیک شده در رباتهای سری انعطاف پذیر و اثرات جرم خارجی بر آن		تهران	سومین کنفرانس ملی و اولین کنفرانس بین المللی پژوهش های کاربردی در مهندسی برق، مکانیک و مکترونیک	۳rd national conference and ۱st international conference on applied researches in electrical Mechanical and Mechatronic engineering
۷	تحلیل دینامیکی رباتهای صلب و انعطاف پذیر به کمک ماتریسهای تکمیلی متعامد طبیعی تفکیک شده و مقایسه		تهران	سومین کنفرانس ملی و اولین کنفرانس بین المللی پژوهش های کاربردی در مهندسی برق، مکانیک و مکترونیک	۳rd national conference and ۱st international conference on applied researches in electrical Mechanical and Mechatronic engineering

۸	مدل سازی دینامیکی و کنترل ربات موازی ۳-SPS با یک اتصال کروی غیرفعال مقید		تهران	بیست و سومین همایش سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران ISME ۲۰۱۵	
۹	حل سینماتیک مستقیم ربات موازی صفحه‌ای ۳-RRR با استفاده از شبکه عصبی		تهران	بیست و سومین همایش سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران ISME ۲۰۱۵	
۱۰	Analytical approach to study of the vibration characteristics of the multi-axle truck and its validarion		تهران	Int. Conf. in new research of industrial and Mechanical Engineering	
۱۱	تحلیل سینماتیکی ربات موازی ۳-RRR با تغییر محل عملگرها		تهران	همایش ملی الکترونیکی دستاوردهای نوین در علوم مهندسی و پایه	
۱۲	تحلیل سینماتیک مستقیم و دینامیک معکوس یک ربات صفحه‌ای ۳-RRR با تغییر محل عملگرها		اسلامشهر	دومین همایش ملی فناوری-های نوین در صنایع برق و رباتیک	
۱۳	طراحی کنترل فیدبک برای کایت مولد حول مسیر نامی مولد در فضا		همدان	دومین همایش ملی انرژی های نو و پاک	
۱۴	مدل سازی ریاضی و بررسی پایدار پذیری حرکت کایت مولد در فضا		همدان	دومین همایش ملی انرژی های نو و پاک	
۱۵	مسیر بهینه حرکت کایت در فضا جهت حداکثر نیروی لیفت		همدان	دومین همایش ملی انرژی های نو و پاک	

۱۶	بررسی نیروی ماشینکاری اینکونل ۷۳۸	ساری	کنفرانس ملی تجاری سازی، توسعه ملی و علوم مهندسی استان مازندران
۱۷	بررسی نیروی ماشینکاری اینکونل ۷۳۸ در شرایط خشک و با سیال خنک کننده	تهران	بیست و یکمین همایش سالانه بینالمللی مهندسی مکانیک ایران، ۲۰۱۳ISME
۱۸	شبیه سازی و تحلیل دینامیکی موتور احتراق داخلی چهار زمانه تک سیلندر	الیگودرز	همایش ملی مهندسی مکانیک
۱۹	سهولت بخشی به هدایت پایان نامه های کارشناسی ارشد با برگزاری جلسات مجازی	تهران	چهارمین همایش ملی آموزش
۲۰	An Improved Dynamic Modeling of a ۳-RPS Parallel Manipulator using the concept of DeNOC Matrices	چنای	National conference of machines and mechanisms (NaCoMM۲۰۱۱)
۲۱	Kinematic Analysis of ۳-RPS Parallel Manipulator using Euler Parameters	چنای	National conference of machines and mechanisms (NaCoMM۲۰۱۱)
۲۲	تاثیر جاذب غیرخطی انرژی از جنس آلایژ حافظه دار مارتنزیتی در دمای ثابت و نیروی متناوب بر رفتار ارتعاش تیر یکسرگیردار	تهران	اولین کنفرانس ملی تحقیقات بنیادین در مهندسی مکانیک
۲۳	مدلسازی و کنترل غیرخطی سینماتیکی و دینامیکی ربات متحرک	تهران	سومین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک و هوافضا

				چرخدار دیفرانسیلی با روش لیاپانوف	
	پنجمین کنفرانس بین المللی پژوهش های کاربردی در مهندسی برق مکانیک و مکترونیک	تهران		تحلیل سینماتیکی و استخراج روابط هندسی ربات نقشه ساز راداری با پلتفرم دیفرانسیلی چرخدار	۲۴
	اولین همایش ملی مکانیک محاسباتی و تجربی	تهران		طراحی کنترلر رهگیری مسیر تعویض خط خودروهای مفصلی با روش کنترل غیرخطی مد لغزشی	۲۵
	اولین همایش ملی مکانیک محاسباتی و تجربی	تهران		طراحی یک کنترل کننده فرمان فعال برای خودروهای مفصلی سنگین براساس روش فیدبک بهینه خطی	۲۶
	اولین همایش ملی مکانیک محاسباتی و تجربی	تهران		طراحی انگشت رباتیک نرم با استفاده از عملگر آلیاژهای حافظه دار و حسگر خمش	۲۷
	پنجمین کنفرانس بین المللی پژوهش های کاربردی در مهندسی برق، مکانیک و مکترونیک	تهران		طراحی یک سیستم کنترلی برای بهبود فرمان پذیری خودروی سه چرخ	۲۸
	بیست و هفتمین همایش سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران، ISME ۲۰۱۹	تهران		طراحی و بهینه سازی کنترل کننده سینماتیکی غیرخطی برای ربات متحرک	۲۹

				چرخدار دیفرانسیلی با الگوریتم ژنتیک	
	بیست و هفتمین همایش سالانه بین‌المللی مهندسی مکانیک ایران، ISME ۲۰۱۹	تهران		کنترل فرمان فعال یک خودروی مفصلی سنگین در هنگام انجام مانور تعویض خط	۳۰