



دانشکده علوم و فنون نوین
(Faculty of New Science and Technology)

جلسه‌ی ارائه‌ی مقاله‌های کنفرانس ICROM 2013 کلاس سمینار (مکاترونیک) - شرکت برای عموم آزاد است.

مکان : کلاس B7

زمان : ۱۴:۰۰ - ۱۱:۰۰



آزمایشگاه تعامل انسان و ربات
Human-Robot Interaction Laboratory

	ارائه دهنده	تیتر مقاله	
Oral Presentation	امیر جابری	Design and Kinematic Analysis of a 4-DOF Serial-Parallel Manipulator for Urban Bus Driving Simulator	۱
	مرتضی دانشمند	On the Inverse Dynamic Problem of a 3-PRRR Parallel Manipulator, the Tripteron	۲
	محمد هادی فرزانه	بزرگترین دایره‌ی عاری از تکینگی در فضای کاری ربات های موازی صفحه ای با استفاده از آنالیز بازه ای	۳
	محسن احمدی موسوی	بزرگترین بیضی عاری از تکینگی برای یک مکانیزم صفحه ای سه درجه آزادی 3-RPR با استفاده از بهینه سازی محدب	۴
	امیر حسین کریمی	On the Approximated and Maximal Singularity-Free Workspace of 6-UPS Parallel Mechanisms Using Convex Optimization	۵
	بهنام مشهدی	طراحی مفهومی و ساخت بالگرد بدون سرنشین	۶
Poster	ایمان یحیی پور	On the Inverse Dynamic Problem of a 3-PRRR Parallel Manipulator, the Tripteron	۷
	سروناز چایبخش	Kinematics of a Spherical Parallel Mechanism with Identical Limb Structures Using the Linear Implicitization Algorithm and Euclidean Geometry	۸
	پیام ورشوی	تحلیل سینماتیک مستقیم رباتهای موازی ۴ درجه آزادی با پایه‌های یکسان و الگوی حرکتی 3T1R	۹
	فاطمه انصاری	تحلیل فضای کاری و فضای مفصلی بازوهای رباتیکی دو درجه آزادی صفحه ای با در نظر گرفتن محدودیت مکانیکی بوسیله آنالیز بازه ای	۱۰



**Masouleh
Institute of
Technology**

