**رزومه تحصیلی و کاری**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **مشخصات فردی** | | | | | |
|  |  | | | | نام و نام خانوادگی: سمانه فرهانی |
| ایمیل: [Samane\_farhani00@yahoo.com](mailto:Samane_farhani00@yahoo.com) | تلفن تماس: 09378170505 | | | | |
|  | | | | | |
| **سوابق تحصیلی** | | | | | |
| **دیپلم: همدان- دبیرستان دارالفنون** | | | | | |
|  | | | **سال اخذ مدرک دیپلم:** 1388 | | |
| **کارشناسی: دانشگاه صنعتی همدان- مهندسی رباتیک** | | | | | |
|  | | **طول دوران تحصیل:** مهرماه 1389 الی مهرماه 1393 | | | |
| **موضوع پایان نامه:**  ساخت ربات مین­یاب عنکبوتی | | | | | |
| **تحقیقات انجام شده:**           تحلیل دینامیکی مکانیزم های حرکتی کلن و یانسن در نرم افزار آدامز.           تحلیل سینماتیک مستقیم و معکوس ربات اسکارا در نرم افزار متلب.           طراحی کنترل PD برای ربات 2R در نرم افزار متلب.           آموزش شبکه عصبی برای ترسیم یک منحنی مشخص و کنترل موقعیت ربات 2R.           تحلیل تنش­ها و کرنش­های یک تیر با اِلِمان­های مربعی در نرم­ افزار متلب به روش اجزا محدود.           طراحی مکانیزم­های حرکتی مختلف در نرم­ افزار متلب، اتوکد، کتیا و آدامز. | | | | | |
| **محل کارآموزی**: کارخانه شیر پگاه استان همدان در بخش اتوماسیون و تتراپک           کار با موتورهای DC           طراحی برنامه برای لگو           آشنایی با چگونگی عملکرد سیستم­های اتوماسیون | | | | | |
| **دستاوردها در زمینه رباتیک و مهارت­های عملی** | | | | | |
|          شرکت در سومین کنفرانس بین المللی رباتیک و مکاترونیک دانشگاه تربیت مدرس.           شرکت در نهمین نمایشگاه تخصصی الکامپ.           ثبت مقاله " طراحی و ساخت ربات مین­یاب عنکبوتی بر اساس مکانیزم کلن" در مجله مهندسی مکانیک مدرس.           ارائه مقاله " مقایسه راندمان انرژی در مکانیزم­های حرکتی کلن و جانسن" در همایش سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران(***ISME***).           ساخت ربات مین­یاب عنکبوتی.           کار با دستگاه­های کارگاه ماشین­ابزار و کارگاه ورق­بری و جوشکاری. | | | | | |
| **کارشناسی ارشد: دانشگاه بوعلی سینا- مهندسی مکانیک- گرایش جامدات- کنترل و ارتعاشات** | | | | | |
| **معدل:**81/17 | | | | **طول دوران تحصیل:** مهر 1396 الی بهمن 1399 | |
| **موضوع پایان نامه:**  بررسی، مدلسازی و ساخت مکانیزم ترکیبی برداشت انرژی از جریان باد و ارتعاشات با استفاده از مواد پیزوالکتریک | | | | | |
| **دستاوردها** | | | | | |
|          شرکت و ثبت مقاله " تحلیل رفتار برداشت کننده انرژی ترکیبی الکترومغناطیس و پیزوالکتریک غیر خطی، تحت تحریک هارمونیک " در در هشتمین کنفرانس بین المللی آکوستیک و ارتعاشات.           ثبت مقاله مروری " بررسی ساختارهای برگ -ساقه مانند برداشت کننده انرژی از جریان باد با استفاده از مواد پیزوالکتریک" در مجله علمی و پژوهشی شریف.           ثبت مقاله " ارائه طرح مفهومی برداشت‌کننده انرژی باد به وسیله مواد پیزوالکتریک (*RPWEH*)" در همایش سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران(***ISME***).           ساخت دستگاه برداشت انرژی از باد به وسیله مواد پیزوالکتریک | | | | | |
|  | | | | | |
| **سوابق کاری** | | | | | |
| **طراحی و ساخت ربات بازرس معدن ( در همکاری با جناب آقای دکتر میری پور فرد و جناب آقای دکتر زارع)** | | **نام سازمان/شرکت:** خانه هوش و خلاقیت استان همدان  **زمان شروع فعالیت:** شهریور1394  **نوع فعالیت:** قراردادی  **سمت:** مدرس رباتیک و خلاقیت | | | |
|  |  |  |  |  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **مهارت­های نرم افزاری** | |
|          **نرم افزار کتیا (CATIA)**  طراحی قطعات  تهیه نقشه صنعتی قطعات  شبیه سازی حرکت در قطعات در ارتباط با یکدیگر(شبیه سازی مکانیزم)  تحلیل تنش­ها و کرنش­ها در قطعه هنگام اعمال نیرو           **نرم افزار اتوکد (AutoCAD)**  ترسیم نقشه های صنعتی  طراحی قطعات در محیط سه بعدی  طراحی مکانیزم­های حرکتی با اعمال قیود مفصلی و ایجاد حرکت           **نرم افزار آدامز (Adams)**  طراحی مکانیزم­های حرکتی  تحلیل دینامیکی مکانیزم­های ایجاد شده           **نرم افزار سالیدورک** **(Solid Works)**  طراحی قطعات و مکانیزم­ها در دو بعد و سه بعد           **نرم افزار اینونتور (Inventor)**  طراحی قطعات استاندارد |          **نرم افزار اینتر اکتیو فیزیک (Interactive Physics)**  شبیه سازی مسائل فیزیک و دینامیک  تحلیل مسئله با استفاده از نمودارها           **نرم افزار کد ویژن ای. وی. آر (AVR)**  برنامه نویسی برای میکروکنترلر ATmega16-32           **نرم افزار پروتئوس (Proteus)**  استفاده از قطعات الکترونیکی برای ایجاد مدار الکترونیکی  رسم شماتیک مداری  ترسیم PCB برای چاپ مدار           **نرم افزار متلب (MATLAB)**  انجام پروژه های اجزاء محدود  طراحی مکانیزم­های مختلف  آشنایی با توابع مختلف نرم افزار           **آشنایی با زبان برنامه نویسی C**           **نرم افزارهای Office** |
| **آشنایی با زبان­های خارجی** | |
| **نام زبان:** زبان انگلیسی  **مهارت:** خواندن، نوشتن، مکالمه و درک متون تخصصی برق و مکانیک  **سطح:** خوب | |