



مهندسی / مهندسی مکانیک

داود نادری

شماره تماس:

رایانامه: d_naderi@basu.ac.ir

وب سایت:

پروفاایل علم سنجی:

مقالات علمی چاپ شده در مجلات

■ Gröbner basis and resultant method for the forward displacement of 3-DoF planar parallel manipulators in seven-dimensional kinematic space

Daoud Naderi
ROBOTICA, pp. 1-19, 2015

■ Forward kinematic problem of three 4-DOF parallel mechanisms (4-PRUR1, 4-PRUR2 and 4-PUU) with identical limb structures performing 3T1R motion pattern

Mehdi Tale-Masouleh
Scientia Iranica, pp. 1671-1682, 2014

■ طراحی مسیر ربات متحرک در محیط دینامیکی ناشناخته با استفاده از سرعت مانع

جواد افشاری، داود نادری

مکانیک هوا فضا، صفحات: ۱۳-۲۱، ۱۳۹۵

■ تعیین نیرو در کار اندازهای عضله تاندون مختلف با استفاده از شبکه ی عصبی

محسن صادقی مهر، داود نادری، مصباح الرضا شریفی مصباح الرضا شریفی

Journal of Isfahan Medical School، صفحات: ۳۱۴۴-۳۱۵۳، ۱۳۹۰

پایان نامه های کارشناسی ارشد

■ مدل سازی دینامیکی ربات موازی صفحه ای انعطاف پذیر ۲-PPR-PRR در یک مسیر نیم دایره ای و تحلیل ارتعاشات آن با روش مود

فرضی

کاوان امیری حسینی

۱۳۹۶

■ بررسی مسئله سینماتیک مستقیم ربات موازی گروهی با الگوی حرکتی سه درجه دورانی

حمید ذوالفقاری

۱۳۹۶

■ طراحی بهینه ابعاد و مسیر یک بازوی ماهر مکانیکی بند بند برای جراحی ماهرانه لاپاروسکوپی

رضا واحدی

۱۳۹۶

