



دانشگاه صنعتی امیرکبیر
(پلی تکنیک تهران)

پست الکترونیک:

naraghi@aut.ac.ir

شماره تماس:

h-index (Scopus):

12

ارجاعات (Scopus):

433

مهیار نراقی

دانشیار

دانشکده مهندسی مکانیک
گروه آموزشی طراحی جامدات



رساله‌های دکتری

#	عنوان پایان‌نامه	توسط	تاریخ دفاع
1	کنترل تحمل پذیر عیب با رویکرد تخمین عیب عملگرها در حضور اشباع و ورودی نامعلوم	مجتبی هاشمی و مهیار نراقی	فروردین 1398
2	توسعه کنترل پیش بین با استفاده از توابع لاگر برای سیستم های خطی تغییر پذیر با زمان	مسعود حمصیان اتفاق و مهیار نراقی	مهر 1397
3	طراحی یک پارچه بهینه کنترلی- پارامتری بازوی رباتیک	مجتبی مرادی و مهیار نراقی	شهریور 1397
4	نقش سطح حرکت در ارتقاء پایداری راه رونده های غیر فعال	علی طهرانی صفا و مهیار نراقی	اسفند 1394
5	کنترل یکپارچه دینامیک خودرو با استفاده از توزیع بهینه نیروهای تائیری جهت بهبود پایداری	علی توسلی و مهیار نراقی	فروردین 1391
6	پایدارسازی تطبیقی مقاوم ربات سیار فرمانش لغزشی با در نظر گرفتن اثرات الاستیک تائیرها	امید محمدپور و مهیار نراقی	آبان 1389

پایان‌نامه‌های کارشناسی ارشد

#	عنوان پایان‌نامه	توسط	تاریخ دفاع
1	طراحی و تحلیل یک میکروروبات شناگر ماریپج مغناطیسی جدید	پوریا پیران فر و مهیار نراقی	مهر 1400
2	سیستم همیار اپراتور به منظور کاهش نوسان بار در جرثقیل سقفی	امیرحسین مهدوی و مهیار نراقی	شهریور 1400
3	کنترل یکپارچه پایداری خودرو های سه محوره	امیررضا پرواره و مهیار نراقی	فروردین 1400

4	کنترل پیش بین مقاوم ربات سیار با استفاده از توابع لاگر	مرضیه جمال ابادی و مهیار نراقی	اسفند 1399
5	یکپارچه سازی مدیریت پیچیدگی ساختاری و مدلسازی دینامیکی سامانه های مکتائونیک	پیام ریگی و مهیار نراقی	تیر 1399
6	طراحی کنترلر خودروی خودران برای دور زنی در حضور مانع	زهرا ناصری و مهیار نراقی	تیر 1399
7	جایابی پا در پایداری یک راه رونده تناوبی با کف پای دایره ای	فرشته توحیدی و مهیار نراقی	تیر 1399
8	تحلیل دینامیکی و کنترل یک راه رونده تناوبی برپایه سطوح سوئیچینگ بازگشت پذیر	رعنا دانش و مهیار نراقی	خرداد 1399
9	تحلیل و طراحی یک راه رونده تناوبی زانودار تحت تحریک ضربه ای	حسین ایزی و مهیار نراقی	بهمن 1398
10	تولید مسیر بلادرنج برای خودرو خودگردان در محیط های دینامیکی	محمد دهقانی طزرجانی و مهیار نراقی	تیر 1398
11	ناوبری ربات سیار مبتنی بر ترکیب سنسور های GPS/INS ارزان قیمت	پدرام حسینی اکرم و مهیار نراقی	شهریور 1397
12	کنترل تحمل پذیر در برابر خطا در سیستم های الکترو هیدرولیک موقعیت دهی	محمد بهرامی و مهیار نراقی	مهر 1396
13	طراحی و ساخت یک راه رونده تناوبی پر بازده	امین حق نظری کیوی و مهیار نراقی	بهمن 1395
14	تحلیل دینامیکی و طراحی یک راه رونده دوپای غیرفعال زانودار: بیشینه سازی پایداری بر مبنای بهینه سازی پارامتری	محمد رضا دادسرشت و مهیار نراقی	دی 1395
15	تحلیل و بررسی یک راه رونده ی تناوبی با تحریک ضربه ای	محمد جواد محمدی و مهیار نراقی	بهمن 1394
16	تحلیل دینامیکی راه رونده ی غیرفعال نامتقارن	فاطمه رسولی و مهیار نراقی	اسفند 1393
17	طراحی کنترلر بهینه برای سیستم غیرخطی با دینامیک نامعلوم با استفاده از شبکه عصبی	ارمان موجودی و مهیار نراقی	بهمن 1393
18	طرح ریزی دینامیکی مسیر ربات دو لینکی تحریک ناقص	هما غفارزاده دیجی و مهیار نراقی	شهریور 1393
19	بهینه سازی و پایش نیروگاه دودکش خورشیدی شناور	امیر عارفیان و مهیار نراقی	بهمن 1392
20	تحلیل دینامیکی راه رونده های غیرفعال سرعت بالا	سید احسان حاج میری و مهیار نراقی	آبان 1392
21	افزایش پایداری خودرو بوسیله کنترل یکپارچه ترمز، فرمان و تعایق	سینا چراغی کازرونی و مهیار نراقی	اسفند 1391
22	طراحی سیستم یکپارچه کنترل جهت بهبود پایداری جانبی و دینامیک غلت خودرو	شهاب رحیمی و مهیار نراقی	بهمن 1391
23	بررسی شفافیت و پایداری یک سیستم تله اپراتوری غیر خطی با ربات اسلیو با بازوی انعطاف پذیر	محدثه یاریان و مهیار نراقی	بهمن 1391
24	تخمین وضعیت سر برای کنترل میدان دید دوربین ربات	نوید محمودیان بیدگلی و مهیار نراقی	بهمن 1391
25	طراحی و تحلیل پایداری یک سیستم تله اپراتوری دو جانبه در تعامل با محیط های غیر منفعل	ونوس پسندی و مهیار نراقی	دی 1391
26	طراحی سیستم پایداری الکترونیکی و پیاده سازی یک کنترلر بر روی خودروی رادیو کنترلی	علی فرشاد و مهیار نراقی	اسفند 1390
27	برنامه ریزی حرکت و کنترل هماهنگ یک بازوی مکانیکی متحرک	مسعود استادانیا و مهیار نراقی	مهر 1390

28	کنترل یک پاندول وارون انعطاف پذیر به روش لاگرانژین کنترل شده	مسعود حمصیان اتفاق و مهیار نراقی	تیر 1390
29	عیب یابی صفحه های نازک با استفاده از روش امیدانس الکترومکانیکی	مهدی رجبی و مهیار نراقی	اسفند 1389
30	کنترل هماهنگ زیرسیستم ها جهت افزایش پایداری خودرو	هیمن شاکری و مهیار نراقی	اسفند 1389
31	کنترل موقعیت و نوسان بار در جرثقیل های سقفی	حامد سعیدی و مهیار نراقی	تیر 1389
32	طراحی میکروعملگر حرارتی بهینه	سیدمجید کرباسی و مهیار نراقی	تیر 1388
33	کنترل فعال ارتعاشات ورق با استفاده از لایه های ناپیوسته پیزوالکتریک	مجتبی شریعتی و مهیار نراقی	خرداد 1388
34	مدل سازی قوای محرکه خودرو Honda Insight با استفاده از روشهای شناسایی سیستم ها	سعید بهرامی و مهیار نراقی	بهمن 1387
35	طراحی و پیاده سازی سیستم ضدنوسان جرثقیل های ثقی	علی رضایی و مهیار نراقی	دی 1387
36	کنترل هوشمند ربات سیار فرمانش لغزشی برای دنبال کردن مسیر بر مبنای دوربین	وحید نظری و مهیار نراقی	اردیبهشت 1387
37	کنترل یکپارچه شاسی - رویکرد بهینه تطبیقی توزیع نیروهای تایی	علی روشن بین و مهیار نراقی	اسفند 1386
38	تحلیل دینامیکی روبات دو پابادنه	فرشاد فرشیمی و مهیار نراقی	آبان 1385
39	مدلسازی و کنترل تجربی یک بازوی انعطاف پذیر در حضور عدم قطعیت در مدل - بررسی مقایسه ای در روشهای کنترل	احسان سلطانی حبیب آبادی و مهیار نراقی	شهریور 1385
40	بررسی رفتار دینامیکی یک روبات دوپای غیرفعال بر روی یک سطح ناصاف	علی طهرانی صفا و مهیار نراقی	اسفند 1384
41	طراحی سیستم تعلیق نیمه فعال خودروهای سنگین برای کاهش صدمات جاده ای	فراز بدر و مهیار نراقی	بهمن 1383
42	کنترل مقاوم خودروهای هدایت شونده براساس تکنیک	مسعود رجائی و مهیار نراقی	شهریور 1378
43	طراحی استراتژی سیستم کنترل ضدلغزش	محسن گوران و مهیار نراقی	شهریور 1378
44	بررسی دینامیکی صدمات وارده خودرو سنگین به جاده	اسماعیل نجف زاده و مهیار نراقی	اردیبهشت 1378

مقالات ژورنال

داده های ثبت شده در پورتال

- 1 Massoud Hemmasian Etefagh, Jose De Dona, Farzad Towhidkha, Mahyar Naraghi, "Adaptive-pole selection in the Laguerre parametrisation of model predictive control to achieve high performance", *INTERNATIONAL JOURNAL OF SYSTEMS SCIENCE*, Vol. 0, Num. 0, Page 1-18, June 2021,
- 2 Massoud Hemmasian Etefagh, Mahyar Naraghi, Farzad Towhidkha, "Computation algorithms of feasible sets and robust feasible sets for constrained linear time-invariant systems parametrized with orthonormal functions", , Vol. 51, Num. 3, Page 1-13, January 2020,
- 3 Mohammad Bahrami, Mahyar Naraghi, Mohammad Zareinejad, "Adaptive super-twisting observer for fault reconstruction in electro-hydraulic systems", *ISA TRANSACTIONS*, Vol. 76, Num. 1, Page 235-245, March 2018,

- 4 Massoud Hemmasian Etefagh, Mahyar Naraghi, Jose De Dona, Farzad Towhidkhal, "Orthonormal function parametrisation of model-predictive control for linear time-varying systems", *INTERNATIONAL JOURNAL OF SYSTEMS SCIENCE*, Vol. 49, Num. 4, Page 868-883, December 2017,
- 5 Mojtaba Moradi, Mahyar Naraghi, Ali Kamalie Iglie, "simultaneous Design of Parameters and Controller of Robotic Manipulators: Closed Loop Approach to Practical Implementation", *ADVANCED ROBOTICS*, Vol. 32, Num. 3, Page 105-121, December 2017,
- 6 Mohammad Javad Mohammadi, Mahyar Naraghi, Ali Tehrani Safa, Farzad Towhidkhal, "Optimal design of a limit cycle walker under the push-off actuation", , Vol. 17, Num. 8, Page 279-290, October 2017,
- 7 Ali Tehrani Safa, , Mahyar Naraghi, Aria Alasty, "Stability improvement of a dynamic walking system via reversible switching surfaces", *MULTIBODY SYSTEM DYNAMICS*, Vol. 0, Num. 0, Page 1-21, September 2017,
- 8 Mojtaba Moradi, Mahyar Naraghi, Ali Kamalie Iglie, "Optimal codesign of controller and linear plants with input saturation: The sensitivity Lyapunov approach", *OPTIMAL CONTROL APPLICATIONS & METHODS*, Vol. 0, Num. 0, Page 1-16, September 2017,
- 9 Massoud Hemmasian Etefagh, Jose De Dona, Mahyar Naraghi, Farzad Towhidkhal, "Control of Constrained Linear-Time Varying Systems via Kautz Parametrization of Model Predictive Control Scheme", *Italian Journal of Science & Engineering*, Vol. 1, Num. 2, Page 65-74, August 2017,
- 10 , Mahyar Naraghi, "Design of an integrated control system to enhance vehicle roll and lateral dynamics", *TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL* , Vol. 0, Num. 0, Page 1-12, January 2017,
- 11 Mojtaba Moradi, Mahyar Naraghi, "Optimal balancing of slider–crank servomechanism: closed-loop optimal position control approach", *International Journal of Mechanisms and Robotic Systems* , Vol. 3, Num. 1, Page 1-14, December 2016,
- 12 Arman Mojoodi, Mahyar Naraghi, Mojtaba Moradi, "Online solution of the Hamilton–Jacobi–Bellman equation for nonlinear systems with unknown drift dynamics using neural network", , Vol. 16, Num. 10, Page 241-252, December 2016,
- 13 , Mahnaz Shamsirsaz, Mahyar Naraghi, "Crack detection in rectangular plate by electromechanical impedance method: modeling and experiment", *SMART STRUCTURES AND SYSTEMS*, Vol. 19, Num. 4, Page 361-369, December 2016,
- 14 Venus Pasandi, Mahyar Naraghi, S.Mehdi Rezaei, Mohammad Zareinejad, Keivan Baghestan, "Design of A Nonlinear Bilateral Teleoperation System coupled with non-passive Environments", , Vol. 16, Num. 6, Page 378-386, July 2016,
- 15 Ali Tehrani Safa, , Seyed Ehsan Hajmiri, Mahyar Naraghi, Aria Alasty, "How local slopes stabilize passive bipedal locomotion?", *MECHANISM AND MACHINE THEORY*, Vol. 100, Num. 0, Page 63-82, February 2016,
- 16 Mahyar Naraghi, Mojtaba Moradi, "Optimal integrated passive/active design of the suspension system using iteration on the Lyapunov equations", *Journal of Theoretical and Applied Vibration and Acoustics* , Vol. 1, Num. 2, Page 96-106, November 2015,
- 17 Ali Tehrani Safa, Aria Alasty, Mahyar Naraghi, "A different switching surface stabilizing an existing unstable periodic gait: an analysis based on perturbation theory", *NONLINEAR DYNAMICS*, Vol. 81, Num. 4, Page 2127-2140, June 2015,
- 18 Navid Mahmoudian Bidgoli, Abolghasem Raie, Mahyar Naraghi, "Probabilistic principal component analysis for texture modelling of adaptive active appearance models and its application for head pose estimation", *IET COMPUTER VISION*, Vol. 1, Num. 1, Page 1-10, April 2014,
- 19 Ali Tehrani Safa, Mahyar Naraghi, "The role of walking surface in enhancing the stability of the simplest passive dynamic biped", *ROBOTICA*, Vol. 0, Num. 0, Page 1-13, February 2014,
- 20 Ali Tavasoli, Mahyar Naraghi, "Optimal Distribution of Braking and Steering Tire Forces Subject to Stability Constraints", *SCIENTIA IRANICA TRANSACTION B-MECHANICAL ENGINEERING*, Vol. 20, Num. 6, Page 1709-1719, December 2013,
- 21 Ali Tavasoli, Mahyar Naraghi, "An Optimized Multi-Stage Scheme to Coordinate Steering and Braking", *Iranian Journal of Science and Technology - Transactions of Mechanical Engineering*, Vol. 37, Num. 2, Page 161-174, December 2013,

- 22 Ali Roshanbin, Mahyar Naraghi, "Adjustable Robustness Method for Fuzzy Logic Integrated Control of Active Steer Angle and Direct Yaw Moment", *International Journal of Control & Automation(IJCA)*, Vol. 6, Num. 4, Page 329-346, August 2013,
- 23 Ali Tavasoli, Mahyar Naraghi, "Interior-Point Method to Optimize Tire Force Allocation in 4 Wheeled Vehicles, Using High Level Sliding Mode Control with Adaptive Gain", *ASIAN JOURNAL OF CONTROL*, Vol. 15, Num. 4, Page 1-13, July 2013,
- 24 S. M. H. Sadati, Mahyar Naraghi, Abdolreza Ohadi Hamadani, "Optimum Design, Manufacturing and Experiment of a Passive Walking Biped: Effects of Structural Parameters on Efficiency, Stability and Robustness on Uneven Trains", , Vol. 12, Num. 6, Page 52-68, February 2013,
- 25 Ali Tavasoli, Mahyar Naraghi, Heman Shakeri, "Optimized Coordination of Brakes and Active Steering for a 4WS Passenger Car", *ISA TRANSACTIONS*, Vol. 51, Num. 6, Page 573-583, September 2012,
- 26 Hamed Saeidi, Mahyar Naraghi, Abolghasem Raie, "A Neural Network Self Tuner Based on Input Shapers Behavior for Anti Sway System of Gantry Cranes", *JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL*, Vol. 0, Num. 0, Page 0-0, July 2012,
- 27 Hamed Saeidi, Mahyar Naraghi, Abolghasem Raie, "Design and Implementation of a Neural Network Controller for Anti Sway System of Gantry Cranes", , Vol. 14, Num. 1, Page 74-94, June 2012,
- 28 Ali Tavasoli, Mahyar Naraghi, "Vehicle Sliding Mode Control with Adaptive Upper Bounds: Static versus Dynamic Allocation to Saturated Tire Forces", *MATHEMATICAL PROBLEMS IN ENGINEERING*, Vol. 2012, Num. 287195, Page 1-31, May 2012,
- 29 Ali Tavasoli, Mahyar Naraghi, "An Optimizing Scheme to achieve Maximum Handling with Guaranteed Vehicle Dynamics Stability", *Australian Journal of Basic and Applied Sciences* , Vol. 5, Num. 11, Page 1989-2001, December 2011,
- 30 Eslam Mohammadpour, Mahyar Naraghi, "Robust Torque Control of Wheeled Mobile Robots in Presence of Kinematic Disturbances", *Amirkabir International Journal of Modeling, Identification, Simulation & Control* , Vol. 43, Num. 2, Page 0-0, December 2011,
- 31 Farshad Farshimi, Mahyar Naraghi, "A Passive-Biped Model with Multiple Routes to Chaos", *Acta Mechanica Sinica*, Vol. 27, Num. 2, Page 277-284, April 2011,
- 32 Eslam Mohammadpour, Mahyar Naraghi, "Robust Adaptive Stabilization of Skid Steer Wheeled Mobile Robots Considering Slipping Effects", *ADVANCED ROBOTICS*, Vol. 25, Num. 0, Page 205-227, January 2011,
- 33 Mahyar Naraghi, Ali Roshanbin, Ali Tavasoli, "Vehicle Stability Enhancement – An Adaptive Optimal Approach to the Distribution of Tyre Forces", *Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part D: Journal of Automobile Engineering*, Vol. 224, Num. 4, Page 443-455, December 2010,
- 34 Eslam Mohammadpour, Mahyar Naraghi, "Robust Adaptive Tracking and Regulation of Wheeled Mobile Robots Violating Kinematic Constraint", *INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION*, Vol. 25, Num. 4, Page 1-12, December 2010,
- 35 Seyedmajid Karbasi, Mahnaz Shamsheersaz, Mahyar Naraghi, Mohammad Maroufi, "Optimal Design Analysis of Electro-thermally Driven Microactuators", *MICROSYSTEM TECHNOLOGIES-MICRO-AND NANOSYSTEMS-INFORMATION STORAGE AND PROCESSING SYSTEMS*, Vol. 16, Num. 7, Page 0-0, December 2009,
- 36 Ali Tehrani Safa, Mohammad Hassan Ghaffari Saadat, Mahyar Naraghi, "Passive Dynamic of the Simplest Walking Model: Replacing Ramps With Stairs", *Mechanism and Machine Theory*, Vol. , Num. 42, Page 0-0, January 2007,
- 37 Vahraz Nikzaad, Mahyar Naraghi, "Time delay control of a 4ws vehicle -a comparison of single and dual steering control strategies", *SAE 2002 Transactions-Journal of Passenger Cars: Mechanical Systems*, Vol. , Num. , Page 0-0, September 2003,
- 38 Vahraz Nikzaad, Mahyar Naraghi, "Model Reference Tracking Control of a 4WS Vehicle Using Single and Dual Steering Strategies", *SAE 2002 Transactions-Journal of Passenger Cars: Mechanical Systems*, Vol. , Num. , Page 0-0, September 2003,
- 39 Vahraz Nikzaad, Mahyar Naraghi, "A Comparison Between Zero Steady State Compensators and Optimal Control Regulators in a 4WS Vehicle", *SAE 2002 Transactions-Journal of Passenger Cars: Mechanical Systems*, Vol. , Num. , Page 0-0, September 2003,

- 40 Abolghasem Raie, Ahmad Vakili, Mahyar Naraghi, "A new method for measurement and correction of odometry errors in mobile robots", *Amirkabir Journal*, Vol. 0, Num. 54, Page 0-0, March 2003,
- 41 Mahyar Naraghi, Esmail Najafzadeh, "Effect of Heavy Vehicle Suspension Designs on Dynamic Road Loading -A Comparative Study", *SAE 2002 Transactions-Journal of Commercial Vehicles*, Vol. , Num. , Page 0-0, September 2002,

مقالات کنفرانس






داده های ثبت شده در پورتال

- 1 Amirreza Parvareh, Mahyar Naraghi, "Yaw control of three-axle heavy trucks in the presence of model uncertainty and poor road conditions ", The 29th Annual International Conference of the Iranian Association of Mechanical Engineers and the 8th Conference on Thermal Power Plants, May 2021
- 2 Marzie Jamalabadi, Mahyar Naraghi, Iman Sharifi, Elnaz Firouzmand Shirejini, "Robust Laguerre based model predictive control of nonholonomic mobile robots under slip conditions ", 2021 7th International Conference on Control, Instrumentation and Automation (ICCIA), February 2021
- 3 Fereshte Tohidi, Ali Tehrani Safa, Mahyar Naraghi, "Foot placement and push-off control of the simplest walker: A Robustness analysis of human-like motion ", The 28th Annual International Conference of the Iranian Association of Mechanical Engineers, May 2020
- 4 Hosein Izi, Mahyar Naraghi, Ali Tehrani Safa, "Semi-passive kneed walker: Analysis of foot parameters for an effective gait balance ", The 7th International Conference on Robotics and Mechatronics, November 2019
- 5 Rana Danesh, Ali Tehrani Safa, Mahyar Naraghi, "Stabilization of unstable limit cycles in a push-off based dynamic walker by Reversible Switching Surfaces ", The 7th International Conference on Robotics and Mechatronics, November 2019
- 6 Rana Danesh, Ali Tehrani Safa, Mahyar Naraghi, "stability improvement of passive dynamic walker by switching surface method ", (conference of Iranian Society of Mechanical Engineering _ (ISME 2019, April 2019
- 7 Ali Mizani, Vahid Ehteshami Bejnordi, Ali Tehrani Safa, Mahyar Naraghi, "From passive dynamic walking to ankle push-off actuation: An MSC ADAMS approach to design ", 2018 6th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICROM), October 2018
- 8 Mojtaba Moradi, Mahyar Naraghi, Ali Kamalie Iglie, "Adaptive Optimal Co-Design of Linear Plants and Controllers: Online Lyapunov Sensitivity Approach ", Seventh International Conference on Acoustics and Vibration -ISAV2017, November 2017
- 9 Massoud Hemmasian Ettefagh, Farzad Towhidkhal, Mahyar Naraghi, "Position control of a flexible joint via explicit model predictive control: an experimental implementation ", International Conference fundamental research on electrical engineering, July 2017
- 10 Massoud Hemmasian Ettefagh, Jose De Dona, Mahyar Naraghi, Farzad Towhidkhal, "Control of constrained linear-time varying systems via Kautz parametrization of model predictive control scheme ", International conference on fundamental research in electrical engineering, July 2017
- 11 Mohammad Javad Mohammadi, Mahyar Naraghi, Farzad Towhidkhal, Ali Tehrani Safa, "Stability analysis of an under push-off actuation limit cycle walker over delay and error of the applied impulse ", 25th annual international conference on mechanical engineering ISME 2017, May 2017
- 12 Amin Haghazari Kiwi, Mahyar Naraghi, Abolghasem Raie, Ali Tehrani Safa, "Improve robustness and stability walking robot that used impulsive ankle push-off by swing leg retraction ", 25th Annual International Conference on Mechanical Engineering, ISME2017, May 2017
- 13 Massoud Hemmasian Ettefagh, Mahyar Naraghi, Farzad Towhidkhal, Jose De Dona, "Model predictive Control of Linear Time Varying Systems Using Laguerre Functions ", Australian Control Conference 2016 (AUCC 2016), November 2016
- 14 Fatemeh Rasouli, Mahyar Naraghi, Ali Tehrani Safa, "Asymmetric Gait Analysis based on Passive Dynamic Walking Theory ", International Conference on Robotics and Mechatronics, October 2016

- 15 Mohammad Javad Mohammadi, Mahyar Naraghi, Ali Tehrani Safa, "Limit Cycle Walkers: A Comparative Study of Actuated and Passive Gaiting ", 3rd National and First International Conference in applied research on Electrical, Mechanical and Mechatronics Engineering, February 2016
- 16 Mojtaba Moradi, Mahyar Naraghi, Amin Nikoobin, "Parameter Identification of Nonlinear Systems using Indirect Solution of Optimal Control Problem ", 3rd RSI International Conference on Robotics and Mechatronics-ICROM2015, October 2015
- 17 Ali Tehrani Safa, Mahyar Naraghi, Aria Alasty, "Application of local slopes in the study of metastable walking ", 18th International Conference on Climbing and Walking Robots, September 2015
- 18 Ali Tehrani Safa, Mahyar Naraghi, Aria Alasty, "Optimization of the Switching Surface for the Simplest Passive Dynamic Biped ", 17th International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2015, July 2015
- 19 Masood Ostadnia, Mahyar Naraghi, "Dynamic Modeling and coordinated control of a mobile robot manipulator ", 23rd Annual International Iranian Mechanical Engineering Conference-ISME 2015, May 2015
- 20 Arman Mojoodei, Mojtaba Moradi, Mahyar Naraghi, "Optimal Control of a four bar linkage in presence of actuators saturation - using a neural network HJB approach ", 23rd Annual International Iranian Mechanical Engineering Conference-ISME 2015, May 2015
- 21 Arman Mojoodei, Mojtaba Moradi, Mahyar Naraghi, "Optimal position control of five-bar linkage with bounded inputs by neural network solution of Hamilton-Jacobi-Bellman equation ", 3rd National Conference on the Mechanical Systems and Industrial Innovations, February 2015
- 22 Mojtaba Moradi, Mahyar Naraghi, "Optimal Integrated Passive/Active Design of the Suspension System Using an Iteration on the Lyapunov Equations ", 4th international conference on acoustics and vibration, December 2014
- 23 Mojtaba Moradi, Mahyar Naraghi, Amin Nikoobin, "Indirect Optimal Trajectory Planning of Robotic Manipulators with the Homotopy Continuation Technique ", 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics, October 2014
- 24 Venus Pasandi, Mahyar Naraghi, S.Mehdi Rezaei, Mohammad Zareinejad, "A Novel Control Architecture for nonlinear teleoperation system under non-passive environment and Operator ", 21th International Conference on Mechanical Engineering, May 2013
- 25 Mohadeseh Yaryan, Mahyar Naraghi, S.Mehdi Rezaei, Mohammad Zareinejad, Hamed Ghafarirad, "Accurate Positioning of Flexible Slave Robot In Nonlinear Teleoperation Systems With Communication Time Delay ", 21th Annual International Iranian Mechanical Engineering Conference, May 2013
- 26 Mohadeseh Yaryan, Mahyar Naraghi, S.Mehdi Rezaei, Mohammad Zareinejad, Hamed Ghafarirad, "Modified PD based bilateral nonlinear teleoperation with Flexible link Robots ", 21st Iranian Conference on Electrical Engineering, May 2013
- 27 Mohadeseh Yaryan, Mahyar Naraghi, S.Mehdi Rezaei, Mohammad Zareinejad, Hamed Ghafarirad, "Bilateral Nonlinear Teleoperation for Flexible link Surgical Robot with Vibration Control ", 19th Iranian Conference on Biomedical Engineering-ICBME 2013, December 2012
- 28 Mohadeseh Yaryan, Mahyar Naraghi, S.Mehdi Rezaei, Mohammad Zareinejad, Hamed Ghafarirad, "Increasing Positioning Accuracy and Vibration Control in Bilateral Teleoperation System with Flexible Link Slave Robot ", 2nd International Conference on Acoustics and Vibration-ISAV2012, December 2012
- 29 , Mahyar Naraghi, "Vehicle Integrated Stability and Roll Dynamics Control ", 2nd International Conference on Acoustics and Vibration-ISAV2012, December 2012
- 30 Ali Roshanbin, Mahyar Naraghi, Ali Tavasoli, "Adaptive Optimal Coordination of Active Steering and Direct Yaw Moment Control in Presence of Driver's Braking ", 11th International Symposium on Advanced Vehicle Control, September 2012
- 31 Massoud Hemmasian Etefagh, Mahyar Naraghi, Mojtaba Mahzoon, "Application of Controlled Lagrangian Method to Control a Flexible Link ", 20th Annual International Iranian Mechanical Engineering Conference, May 2012
- 32 Ali Farshad, Mahyar Naraghi, Behzad Samadi Arakhsbahar, "Controller Design for Vehicle Stability Improvement Using Optimal Distribution of Tire Forces ", The 2nd International Conference on Control, Instrumentation and Automation, December 2011

- 33 , Mahyar Naraghi, "Vehicle Stability Enhancement, Optimizing Tires Forces Subject to Stability Constraints ", First International Symposium on Future Active Safety Technology toward zero-traffic-accident-2011, September 2011
- 34 Ali Tavasoli, Mahyar Naraghi, "Comparison of Static and Dynamic Control Allocation Techniques for Integrated Vehicle Control ", The 18th IFAC World Congress, 2011, August 2011
- 35 , Mahyar Naraghi, Mahnaz Shamsirsaz, "Modelling and Fault detection of a Cantilever Beam by Electro Mechanical Impedance Technique ", Iranian Society of Mechanical Engineers-ISME2011, 19th National Conference, May 2011
- 36 Ali Tavasoli, Mahyar Naraghi, "Application of Dynamic Control Allocation for Integrated Vehicle Control ", The 19th Annual Conference on Mechanical Engineering, May 2011
- 37 Seyedmohammadhadi Sadati, Mahyar Naraghi, Abdolreza Ohadi Hamadani, "Analysis and parametric optimization of a passive biped walker ", The 19th Annual Conference on Mechanical Engineering, May 2011
- 38 Seyedmohammadhadi Sadati, Abdolreza Ohadi Hamadani, Mahyar Naraghi, "Design and manufacture of a passive biped walker: A Structural analysis of performance, efficiency and stability ", The 19th Annual Conference on Mechanical Engineering, May 2011
- 39 Ali Roshanbin, Mahyar Naraghi, "Fuzzy Logic Vehicle Dynamics Control - An Adjustable Robustness Approach ", 10th Iranian Conference on Fuzzy Systems, July 2010
- 40 Eslam Mohammadpour, Mahyar Naraghi, Mohammad Gudarzi, "Posture Stabilization of Skid Steer Wheeled Mobile Robots ", International Conference on Cybernetics and Intelligent Systems Robotics, Automation and Mechatronics, June 2010
- 41 [en-name N/A], Mahnaz Shamsirsaz, Mahyar Naraghi, Mohammad Maroufi, "Optimal design analysis of electrothermal microactuators ", , April 2009
- 42 Akbar Assa, Abolghasem Raie, Anahid Attarkashani, Siavash Gorji, Mahyar Naraghi, "A Four Step Design Procedure for an Improved Fuzzy Crane Control ", the 4th International Conference on Autonomous Robots and Agent-ICARA 2009, February 2009
- 43 Vahid Nazari, Mahyar Naraghi, "A vision based intelligent path following control of a four wheel differentially driven skid steer mobile robot ", , December 2008
- 44 Vahid Nazari, Mahyar Naraghi, "Sliding mode fuzzy control of a skid steer mobile robot for path following ", , December 2008
- 45 Ali Roshanbin, Mahyar Naraghi, "Vehicle integrated control- An adaptive optimal approach to distribution of tire forces ", , April 2008
- 46 Poorya Haghi, Mahyar Naraghi, Seyed.Ali Sadough Vanini, "Adaptive position and attitude tracking of an AUV in the presence of ocean current disturbances ", , October 2007
- 47 Ehsan Soltany Habib Abadi, Mahyar Naraghi, "Inversion based nonlinear end- tip control of flexible arm in presence of large model uncertainties ", , July 2006
- 48 Alireza Alikhani, Mahyar Naraghi, Seyed.Ali Sadough Vanini, "Control the swing and position of a gantry crane with full state feedback control ", , May 2006
- 49 Mahyar Naraghi, Vahid Razmavar, "Variable structure control of a robot arm : an experimental comparative study ", , May 2004
- 50 Vahraz Nikzaad, Mahyar Naraghi, "Time Delay Control of a 4WS Vehicle- A Comparison of Single and Dual Steering Control Strategies ", SAE Automotive Dynamics and Stability Conference and Exhibition, May 2002
- 51 Vahraz Nikzaad, Mahyar Naraghi, "Model Reference Tracking Control of a 4WS Vehicle Using Single and Dual Steering Strategies ", SAE Automotive Dynamics and Stability Conference and Exhibition, May 2002
- 52 Vahraz Nikzaad, Mahyar Naraghi, "A Comparison between zero steady state Compensators and Optimal VehicleControl Regulators in a 4WS ", SAE Automotive Dynamics and Stability Conference and Exhibition, April 2002
- 53 Mahyar Naraghi, Esmail Najafzadeh, "Effect of Heavy vehicle suspension Designs on Dynamic Road Loading- A Comparative study ", SAE-International Truck and Bus Meeting and Exhibition, November 2001

دروس ارائه شده

# عنوان درس	توصیف درس	سرفصل ها	دوره درسی ها
1 Automatic Control	کنترل کلاسیک سیستم ها		Fall 2021
2 Advanced Automatic Control	آشنایی با مبانی کنترل فضای حالت سیستم های خطی نا متغیر با زمان		Fall 2021
3 Dynamics of Machinery	Introduction to the Analysis and Synthesis of Mechanisms of Machines		Spring 2021
4 Automatic Control	کنترل کلاسیک سیستم ها		Fall 2020
5 Advanced Automatic Control	آشنایی با مبانی کنترل فضای حالت سیستم های خطی نا متغیر با زمان		Fall 2020

اختراعات/ ثبت پتنت

# عنوان اختراع	شماره ثبت کشور	همکاران	تاریخ ثبت	تاریخ انقضا
داده های ثبت شده در پورتال				
1 خودرویی (RC) با فرمان مستقل	78587 -	ناصر علمی غیائی، عبدالرضا اوحدی همدانی، علی فرشاد، بهزاد صمدی ارخش بهار، مهیار نراقی	1391/11/13	1411/6/11
2 خودروی (RC) مجهز به سیستم تامین پایداری الکترونیکی	78114 -	علی فرشاد، مهیار نراقی، ناصر علمی غیائی، بهزاد صمدی ارخش بهار، عبدالرضا اوحدی همدانی، دانشگاه صنعتی امیر کبیر	1391/9/11	1411/4/11