

حسین معین خواه

دانشیار

دانشکده : مهندسی شهید نیکبخت

گروه : مهندسی مکانیک

شماره تماس : ۳۱۱۳۶۴۴۷ - ۰۵۴

پست الکترونیکی : hmoein@eng.usb.ac.ir

آدرس : زاهدان، بلوار دانشگاه، دانشگاه سیستان و بلوچستان، دانشکده مهندسی شهید نیکبخت گروه مهندسی مکانیک

تحصیلات

- کارشناسی, مهندسی مکانیک- مکانیک در طراحی جامدات,دانشگاه فردوسی مشهد
- کارشناسی ارشد, مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی,دانشگاه صنعتی اصفهان
- دکترا, مهندسی مکانیک-طراحی کاربردی,دانشگاه فردوسی مشهد

دروس ارائه شده

۱ - کنترل اتوماتیک

۲ - ارتعاشات مکانیکی

۳ - کنترل خود کار پیشرفته

۴ - کنترل در رباتیک

۵ - ربات های موازی

۶ - استاتیک

۷ - رباتیک پیشرفته

۸ - ارتعاشات پیشرفته

پایان نامه های تحصیلات تکمیلی

۱ – طراحی و ساخت چاپگر سه بعدی فلز

غلامرضا هلالات, [حسین معین خواه, محمود شریفی تبار, حسین رحمانی]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۸-۹۷

۲ – مدل‌سازی و تحلیل مدل دینامیکی تیر منحنی شکل از جنس کامپوزیت‌های فلزی پلیمری یونی

نیلوفر آذریان, [حسین معین خواه, حسین رحمانی, محمدرضا صالحی کلاهی]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۸-۹۷

۳ – مطالعه تجربی و عددی رفتار ضربه سرعت بالا کامپوزیت‌های زمینه پلیمری هیبریدی کولار-بازالت

عزیزالرحمن امیریان, [حسین رحمانی, حسین معین خواه]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۸-۹۷

۴ – طراحی و اجرا سیستم کنترل یک ربات کروی ۳RRR

مهرداد رمضان پور, [حسین معین خواه, حسین رحمانی]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۸-۹۷

۵ – تحلیل ارتعاشات خطی صفحه با در نظر گرفتن خاصیت ویسکو الاستیک

احسان کیخا, [حسین رحمانی, حسین معین خواه, محمدرضا صالحی کلاهی]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۸-۹۷

۶ – مدل‌سازی دینامیکی و کنترل ربات موازی کروی ۳RRR با سکوی منعطف

سجاد محمدپناه فروتقه, [حسین معین خواه, حسین رحمانی, احمد محمدپناه فروتقه]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۸-۹۷

۷ – طراحی، اجرا و پیاده‌سازی سیستم کنترلی برای ربات موازی سه درجه آزادی ۳UPS-S

فاطمه علیجان زاده لیمنجوب, [حسین رحمانی, حسین معین خواه, محمد احمدی بلوطکی]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۸-۹۷

۸ – بررسی امکان ساخت عملگر و سنسور از جنس پلیمرهای الکترواکتیو

محمد عرشی, [حسین معین خواه, احمدرضا عباسیان]

نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۷-۹۶

۹ – تحلیل سینماتیک، دینامیک ربات موازی ۳PUU

آذین باقری, [حسین معین خواه]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۷-۹۶

۱۰ – تحلیل سینماتیکی و دینامیکی و کنترل ربات‌های توانبخشی راه رفتن

محمد پاک, [حسین معین خواه, حسین رحمانی]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۷-۹۶

۱۱ – طراحی و ساخت ربات توانبخشی راه رفتن

امیررضا پوریا, [حسین معین خواه, فاطمه غیاثی]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۷-۹۶

۱۲ – مدل ویسکوالاستیک کلاسیک و ویسکوالاستیک مرتبه کسری برای تحلیل و بررسی رفتار مکانیکی محرک‌های پلیمری مرکب یونی- فلزی (IPMC)

سجاد سام پورکروکی, [حسین رحمانی, حسین معین خواه]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۷-۹۶

۱۳ – طراحی کنترلر مرتبه کسری مود لغزشی برای عملگر کامپوزیتی فلزی- پلیمری یونی

جعفر دهقانیان, [حسین معین خواه, سیدحامد ترابی]

نیمسال اول سال تحصیلی ۹۷-۹۶

۱۴ – طراحی و ساخت رباتی با حرکت استوانه‌ای به منظور استفاده در صنایع هواپیمایی

جواد باقری, [حسین رحمانی, حسین معین خواه]

نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۶-۹۵

۱۵ – طراحی و ساخت مکانیزم حرکت بر روی مختصات کروی

مرتضی رحیمی, [حسین رحمانی, حسین معین خواه]

نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۶-۹۵

۱۶ – ارائه یک مدل فیزیکی برای تحلیل عملگرها و سنسورهایی از جنس کامپوزیت‌های فلزی پلیمری یونی

محمدرضا صالحی کلاهی, [حسین معین خواه]

نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۶-۹۵

۱۷ – مدل‌سازی، شبیه سازی و تحلیل ربات موازی با ساختار جدید، سینماتیک و دینامیک

رسول محمدی, [حسین معین خواه]

نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۶-۹۵

۱۸ – طراحی و ساخت ربات کروی پرنده

ابوالفضل نیک خواه, [حسین معین خواه, عباسعلی سبکتکین]

نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۶-۹۵

۱۹ – ساخت عملگر و سنسور زیستی با کاربرد پزشکی

الهه استان, [حسین معین خواه, داود محبی کلهری]

نیمسال دوم سال تحصیلی ۹۶-۹۵

۲۰ – روبات استوارت و کاربردهای آن در توانبخشی اندام‌های آسیب دیده

اسحاق ابوالحسن نژاد, [حسین معین خواه, عباسعلی سبکتکین]

نیمسال اول سال تحصیلی۹۶-۹۵

۲۱ – طراحی کنترل کننده مرتبه کسری عملگر کامپوزیت پلیمر یونی

محمدجواد دره گیرایی, [حسین معین خواه, جعفر صادقی]

نیمسال اول سال تحصیلی۹۴-۹۵

۲۲ – طراحی و ساخت دستگاه توانبخشی مچ دست بر اساس سیگنال EMG عضلات آگونیست (عضلات تامین کننده حرکات اصلی بدن)

مصطفی صلواتی, [حسین معین خواه, حسین رحمانی]

نیمسال اول سال تحصیلی۹۴-۹۵

۲۳ – تحلیل سینماتیکی، دینامیکی و کنترل ربات کروی سه درجه آزادی

احمد بیزادی زاده, [جعفر صادقی, حسین معین خواه]

نیمسال دوم سال تحصیلی۹۴-۹۳

۲۴ – مدل سازی، شناسایی و بررسی خواص کامپوزیتها فلزی پلیمیری یونی به عنوان ذخیره ساز انرژی

علی یوسفی, [داود محبی کلهری, حسین معین خواه]

نیمسال اول سال تحصیلی۹۴-۹۳

۲۵ – ساخت عملگرهای کامپوزیت پلیمری – فلزی یونی با استفاده از نانوذرات پلاتین بر پایه پلیمر نفیون

مسعود مهرابی ازاد, [داود محبی کلهری, حسین معین خواه]

نیمسال اول سال تحصیلی۹۴-۹۳

مقالات بین المللی

۱۳۹۹

۱ – On the Synchronization and Stabilization of fractional–order chaotic systems: Recent advances and future perspectives

محمد احمدی بلوطکی, حسین رحمانی, حسین معین خواه, اردشیر محمدزاده

شماره: ۵۵۱ از صفحه: ۱۲۴۲۰۳–۱ تا صفحه: ۱۲۴۲۰۳–۱۶

۲ – A theoretical model for analysis of ionic polymer metal composite sensors in fluid environments

محمدرضا صالحی کلاهی, حسین معین خواه

شماره: ۵۱ از صفحه: ۲۱ تا صفحه: ۲۹

۳ – Robust super–twisting sliding mode controller with state observer for position tracking of ionic polymer–metal composite actuators

محمدرضا صالحی کلاهی, حسین معین خواه

شماره: ۳۱ از صفحه: ۱۱۹۳ تا صفحه: ۱۲۰۳

۱۳۹۸

۴ – Digital control design for an IPMC actuator using adaptive optimal proportional integral plus method: Simulation and experimental study

احسان ذاکری, حسین معین خواه

شماره: ۲۹۸ از صفحه: ۱۱۱۵۷۷ تا صفحه:

۵ – Electrochemical viscoelastic modeling to predict quasi–static and dynamic response of IPMC actuators

سجاد سام پورکروکی, حسین معین خواه, حسین رحمانی

شماره: ۱۳۸ از صفحه: ۱۰۳۱۷۲ تا صفحه:

۶ – حل تحلیلی پاسخ گذرای غیرخطی میکروتیر ویسکوالاستیک با تحریک الکتریکی بر اساس تئوری الاستیسیته ریز قطبی

سجاد سام پورکروکی, حسین معین خواه, حسین رحمانی

مکانیک سازه ها و شاره ها شماره: ۹ از صفحه: ۱۲۵ تا صفحه: ۱۳۸

۱۳۹۶

۷ – بررسی ارتعاشات غیرخطی میکروتیر منحنی تحت تحریک الکترواستاتیک با استفاده از مدل کاهش مرتبه و شبیه سازی اجزای محدود

محمدرضا صالحی کلاهی, حسین معین خواه

مهندسی مکانیک مدرس شماره: ۱۷ از صفحه: ۵۱۴ تا صفحه: ۵۲۲

۸ – An intelligent controller for ionic polymer metal composites using optimized fuzzy reinforcement learning

Mohammad Bagher Naghibi Sistani, Ali ,حسین معین خواه, Masoud Goharimanesh, Elyas Abbasi Jannatabadi

شماره: ۳۳ از صفحه: ۱۲۵ تا صفحه: ۱۳۶

۱۳۹۵

۹ – شناسایی رفتار عملگر از جنس کامپوزیت‌های فلزی پلیمری یونی به روش پارامترهای وابسته به متغیر حالت

حسین معین خواه, علی یوسفی, داود محبی کلهری

مهندسی مکانیک مدرس شماره: ۱۶ از صفحه: ۳۰۰ تا صفحه: ۳۰۶

۱۳۹۳

۱۰ – Accurate Dynamic Modeling of Helical Ionic Polymer–Metal Composite Actuator Based on Intrinsic Equations

حسین معین خواه, جلیل رضایی پژند, علیرضا اکبرزاده, IL–KWON OH

شماره: ۲۰ از صفحه: ۱۶۸۰ تا صفحه: ۱۶۸۸

۱۱ – Design of a robust quantitative feedback theory position controller for an ionic polymer metal composite actuator using an analytical dynamic model

حسین معین خواه, Alireza Akbarzadeh, Jalil Rezaeepazhand

شماره: ۲۵ از صفحه: ۱۹۶۵ تا صفحه: ۱۹۷۷

۱۳۹۲

۱۲ – Analytical dynamic modeling of a cantilever IPMC actuator based on a distributed electrical circuit

حسین معین خواه, Jalil Rezaeepazhand, Alireza Akbarzadeh

شماره: ۲۲ از صفحه: ۰۵۵۰۳۳ تا صفحه:

۱۳۹۱

۱۳ - How does clamping pressure influence actuation performance of soft ionic polymer–metal composites?

حسین معین خواه, Il–Kwon Park, K C Park, Jalil Rezaeepazhand, Ali Akbarzadeh, Jin–Han Jeon, Jin–Young Jung

شماره: ۲۲ از صفحه: ۰۲۵۰۱۴ تا صفحه:

همایش ها

۱۳۹۹

۱ – همزمان سازی یک کلاس از سیستم های آشوبی در معرض ورودی های غیرخطی با استفاده از کنترل فعال

بیست و هشتمین همایش سالانه بین المللی انجمن مهندسان مکانیک ایران

محمد احمدی بلوطکی, حسین رحمانی, حسین معین خواه

۲ – پایدارسازی یک کلاس از سیستمهای آشوبی با مولفه های غیرخطی هیسترزیس بکلش–مانند و اغتشاش

بیست و هشتمین همایش سالانه بین المللی انجمن مهندسان مکانیک ایران

محمد احمدی بلوطکی, حسین رحمانی, حسین معین خواه

۳ – بررسی اثر میرایی فیلم فشرده سیال بر میکروصفحه ی دایره ای با استفاده از شبیه سازی اجزای محدود

بیست و هشتمین همایش سالانه بین المللی انجمن مهندسان مکانیک ایران

محمدرضا صالحی کلاهی, حسین معین خواه, حسین رحمانی

۴ – شناسایی و تحلیل نیرویی یک عملگر از جنس کامپوزیت فلزی پلیمری یونی به روش کاستیگلیانو

بیست و هشتمین همایش سالانه بین المللی انجمن مهندسان مکانیک ایران

علی یوسفی, معین یزدانی شال, حسین معین خواه

۱۳۹۸

۵ – بررسی ساخت غشا عملگر کامپوزیت پلیمری یونی–فلزی

بیست و هفتمین کنفرانس سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران، ISME۲۰۱۹

۶ – شناسایی و کنترل تطبیقی بهینه به روش پارامترهای متغیر برای عملگر کامپوزیتی فلزی پلیمری یونی

یست و هفتمین همایش سالانه بینالمللی مهندسی مکانیک ایران

معین یزدانی شال, علی یوسفی, حسین معین خواه

۱۳۹۷

۷ – تحلیل و بررسی رفتار الکترودینامیکی غیرخطی یک میکروتیر از جنس کامپوزیت فلزی پلیمری یونی

بیست و ششمین همایش سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران

محمدرضا صالحی کلاهی, حسین معین خواه

۸ – Physics–based modeling of multi–DOF helical IPMC actuator

اولین کنفرانس مدلسازی رفتار مکانیکی مواد

محمدرضا صالحی کلاهی, حسین معین خواه

۹ - کنترل ربات سه درجه آزادی به روش کنترل مد لغزشی

سومین کنفرانس بین لمللی مهندسی مکانیک و هوافضا

آذین باقری, حسین معین خواه

۱۰ - حساسیت فرکانس های طبیعی چرخدنده سیاره ای به پارامترهای سیستم

سومین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک و هوافضا

علی شهابی رابری, محمد احمدی بلوطکی, حسین معین خواه, حسین رحمانی

۱۱ - تحلیل و بررسی دینامیکی و شبه استاتیکی میکروتیر یکسرگیردار ویسکوالاستیک با تحریک الکتریکی بر اساس تئوری کوپل-تنش اصالح شده

اولین کنفرانس ملی مدلسازی رفتار مکانیکی مواد

سجاد سام پورکروکی, حسین معین خواه, حسین رحمانی

۱۳۹۶

۱۲ - مدل الکتریکی جامع مرتبه غیر صحیح بر اساس مدار معادل

بیست و پنجمین کنفرانس سالانه بین المللی مهندس مکانیک

محمدجواد دره گیرایی, حسین معین خواه, جعفر صادقی

۱۳۹۵

۱۳ - محاسبه فضای کاری بدون تکینی ربات صفحه ای ۳RPR توسط الگوریتم ریاضی مثلث دایروی

چهارمین کنفرانس ملی و دومین کنفرانس بین المللی پژوهش هایی کاربردی در مهندسی برق، مکانیک و مکاترونیک

محمدجواد دره گیرایی, حسین معین خواه

فعالیت های اجرائی

رئیس مرکز فناوری و نوآوری دانشگاه

از تاریخ ۱۳۹۶/۱۱/۱۴ - تا تاریخ ۱۳۹۹/۰۴/۰۱

مدیر کارکاههای آموزشی

از تاریخ ۱۳۹۶/۰۶/۲۵ - تا تاریخ ۱۳۹۶/۱۰/۲۰

مدیر کارگاههای آموزشی دانشکده مهندسی

از تاریخ ۱۳۹۵/۰۷/۰۱ - تا تاریخ ۱۳۹۶/۰۵/۲۰