



مهندسی مکانیک و انرژی / طراحی کاربردی

مصطفی

تقی زاده شول

شماره تماس:

رایانامه: mo_taghizadeh@sbu.ac.ir

وب سایت:

<http://facultymembers.sbu.ac.ir/taghizadeh>

پروفايل علم سنجی:

http://scimet.sbu.ac.ir/Mostafa_Taghizadeh

تحصیلات

■ کارشناسی ارشد: دانشگاه تهران، مهندسی مکانیک – طراحی کاربردی، ۱۳۷۴ ← ۱۳۷۶

■ کارشناسی: دانشگاه تهران، مهندسی مکانیک – مکانیک جامدات، ۱۳۶۹ ← ۱۳۷۳

■ دکتری: دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی – تهران، مهندسی مکانیک، ۱۳۸۲ ← ۱۳۸۸

علاقه پژوهشی

■ –

فعالیت‌های اجرایی

■ معاونت پردیس فنی و مهندسی شهید عباسپور، ۱۳۹۶ ← ۱۳۹۷

■ معاونت پردیس فنی و مهندسی شهید عباسپور، ۱۳۹۵ ← ۱۳۹۶

■ استاد مشاور فرهنگی دانشکده مهندسی مکانیک و انرژی، ۱۳۹۲ ← ۱۳۹۴

■ معاون آموزشی و تحصیلات تکمیلی دانشکده، ۱۳۸۸ ← ۱۳۹۴

ارتباط با صنعت

■ مطالعه و طراحی سیستم های کنترلی توربین های بادی

۱۳۹۵

■ مطالعه و طراحی سیستم های کنترلی توربین های بادی ۲۰ میلیون تومان پژوهشگاه نیرو

۱۳۹۵

مقالات علمی چاپ شده در مجلات

■ **LPV Control of Wind Turbine with Hydrostatic Transmission Under Inaccurate Wind Speed Measurement**

Mohammad Javad Yarmohammadi, Mostafa Taghi zadeh, Arash Sadeghzadeh
INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL AUTOMATION AND SYSTEMS, Vol.20, pp. 1561-1568, 2022

■ **Adaptive variable impedance control for a modular soft robot manipulator in configuration space**

Mahmood Mazare, Silvia Tolu, Mostafa Taghi zadeh
MECCANICA, Vol.57, pp. 1-15, 2022

■ **Uncertainty estimator-based dual layer adaptive fault-tolerant control for wind turbines**

Mahmood Mazare, Mostafa Taghi zadeh
RENEWABLE ENERGY, Vol.188, pp. 545-560, 2022

■ **Individual Pitch Angle Control of a Variable Speed Wind Turbine Using Adaptive Fractional Order Non-Singular Fast Terminal Sliding Mode Control**

SEYED MORTEZA AGHAEI NEZHAD ROUDBANEH, Mostafa Taghi zadeh, Mahmood Mazare, Mohammad Ghasem Kazemi
International Journal of Precision Engineering and Manufacturing, Vol.22, pp. 511-522, 2021

■ **Hybrid Adaptive Robust Control Based on CPG and ZMP for a Lower Limb Exoskeleton**

Magid Mokhtari, Mostafa Taghi zadeh, Mahmood Mazare
ROBOTICA, Vol.39, pp. 181-199, 2021

■ **Robust wake steering control design in a wind farm for power optimisation using adaptive learning game theory (ALGT) method**

Vahid Fazlollahi, Farzad A. Shirazi, Mostafa Taghi zadeh, Shahin Siahpour
INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL, Vol., pp. 1-17, 2021

■ **Efficiency improvement of a variable speed wind turbine: Effect of controller design and generator speed range**

Vahid Fazlollahi, Mostafa Taghi zadeh, Farzad A Shirazi
Wind Engineering, Vol.45, pp. 1206-1221, 2021

■ **Impedance control based on optimal adaptive high order super twisting sliding mode for a 7-DOF lower limb exoskeleton**

Magid Mokhtari, Mostafa Taghi zadeh, Mahmood Mazare
MECCANICA, Vol.56, pp. 535-548, 2021

■ **Fault tolerant control of wind turbines with simultaneous actuator and sensor faults using adaptive time delay control**

Mahmood Mazare, Mostafa Taghi zadeh, Pegah Ghaf Ghanbari
RENEWABLE ENERGY, Vol.174, pp. 86-101, 2021

■ **Hybrid Dynamic Neural Network and PID-Control of Pneumatic Artificial Muscle Using the PSO Algorithm**

Seyed Mahdi Chavoshian, Mostafa Taghi zadeh, Mahmood Mazare
International Journal of Automation and Computing, Vol.17, pp. 428-438, 2020

■ **Recurrent neuro-fuzzy model of pneumatic artificial muscle position**

Seyed Mahdi Chavoshian, Mostafa Taghi zadeh
Journal of Mechanical Science and Technology, Vol.34, pp. 499-508, 2020

■ **Implementation and Experimental Tests of an Impedance Control of Pneumatic Artificial Muscles for Isokinetic Rehabilitation**

Seyed Mahdi Chavoshian, Mostafa Taghi zadeh, Nima Zamani Meymian
COMPTES RENDUS MECANIQUE, Vol.348, pp. 211-233, 2020

■ **Fault-tolerant control based on adaptive super-twisting nonsingular integral-type terminal sliding mode for a delta parallel robot**

Mahmood Mazare, Mostafa Taghi zadeh, Pegah Ghaf Ghanbari
Journal of the Brazilian Society of Mechanical Sciences and Engineering, Vol.42, 2020

■ **Kinematic and dynamic analysis of a schonflies parallel manipulator with horizontal rotation axis**

Pegah Ghaf Ghanbari, Mostafa Taghi zadeh, Mahmood Mazare
International Robotics & Automation Journal, Vol.6, pp. 42-51, 2020

■ Gain-scheduled control of wind turbine exploiting inexact wind speed measurement for full operating range

Mohammad Javad Yarmohammadi, Arash Sadeghzadeh, Mostafa Taghi zadeh
RENEWABLE ENERGY, Vol.149, pp. 890-901, 2020

■ ANFIS modelling and validation of a variable speed wind turbine based on actual data

Vahid Fazlollahi, Mostafa Taghi zadeh, Farzad A. shirazi
Energy Equipment and Systems, Vol.7, pp. 249-262, 2019

■ Geometric Optimization of a Delta Type Parallel Robot Using Harmony Search Algorithm

Mahmoud Mazare, Mostafa Taghi zadeh
ROBOTICA, Vol.37, pp. 1494-1512, 2019

■ Adaptive back-stepping robust control of a 3-[P2(US)] parallel robot on optimal trajectory

Mahmoud Mazare, Mostafa Taghi zadeh
International Robotics & Automation Journal, Vol.5, pp. 101-110, 2019

■ Modeling and Neuro-fuzzy Controller Design of a Wind Turbine in Full-load Region Based on Operational Data

Vahid Fazlollahi, Mostafa Taghi zadeh, Farzad A. Shirazi
AUT Journal of Modeling and Simulation, Vol.51, pp. 139-152, 2019

■ Inverse Dynamics of a 3-P[2(US)] Translational Parallel Robot

Mahmoud Mazare, Mostafa Taghi zadeh, Mohammad Rasool Najafi
ROBOTICA, Vol.37, pp. 708-728, 2018

■ Development of a Self-tuning PID Controller on Hydraulically Actuated Stewart Platform Stabilizer with Base Excitation

Mostafa Taghi zadeh, Mohammad Javad Yarmohammadi
INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL AUTOMATION AND SYSTEMS, Vol.16, pp. 1-10, 2018

■ Optimal hybrid scheme of dynamic neural network and PID controller based on harmony search algorithm to control a PWM-driven pneumatic actuator position

Mahmoud Mazare, Mostafa Taghi zadeh, Mohammadghasem Kazemi
JOURNAL OF VIBRATION AND CONTROL, pp. 1-17, 2017

■ Contouring control of a 3- P2(US) parallel manipulator

Mahmoud Mazare, Mostafa Taghi zadeh, Mohammad Rasool Najafi
ADVANCED ROBOTICS, pp. 1-13, 2017

■ Kinematic analysis and design of a 3-DOF translational parallel robot

Mahmoud Mazare, Mostafa Taghi zadeh, Mohammad Rasool Najafi
International Journal of Automation and Computing, pp. 1-10, 2017

■ Multimodel PD-control of a pneumatic actuator under variable loads

Mostafa Taghi zadeh, ,
INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED MANUFACTURING TECHNOLOGY, Vol.48, pp. 655-662, 2010

■ Modeling and identification of a solenoid valve for PWM control applications

Mostafa Taghi zadeh, ,
COMPOTES RENDUS MECANIQUE, Vol.337, pp. 131-140, 2009

■ Improving dynamic performances of PWM-driven servo-pneumatic systems via a novel pneumatic circuit

Mostafa Taghi zadeh, ,
ISA TRANSACTIONS, Vol.48, pp. 512-518, 2009

■ Increased tracking ability of pulse width modulation-driven pneumatic servo systems via a modified pneumatic circuit

Mostafa Taghi zadeh, ,
ELECTRICAL ENGINEERING, Vol.91, pp. 79-87, 2009

■ کنترل مقاوم و تطبیقی ربات اسکلت خارجی برای تعقیب مسیرهای مطلوب اصلاح شده بر اساس معیار پایداری نقطه گشتاور صفر
مجید مختاری، مصطفی تقی زاده شول، محمود مزارع شیخ حسین

■ کنترل تحمل پذیر عیب فعال بر مبنای رهیافت مد لغزشی ترمینال انتگرالی غیر تکین پسگام تطبیقی
مجید مختاری، مصطفی تقی زاده شول، محمود مزارع شیخ حسین
مهندسی مکانیک امیرکبیر، نسخه ۵۳، صفحات: ۳۷۶۳-۳۷۸۲، ۱۳۹۹

■ مطالعه اثرات افزودن ذخیره کننده زمان کوتاه بر عملکرد حلقه بسته توربین باد هیدرواستاتیک در حضور جریان باد آشفته
محمدجواد یارمحمدی جلالی فراهانی، مصطفی تقی زاده شول، آرش صادق زاده
مهندسی مکانیک امیرکبیر، نسخه ۵۳، صفحات: ۳۴۳۱-۳۴۴۴، ۱۳۹۹

■ ارزیابی عملکرد سینماتیکی و دینامیکی یک ربات موازی چهار درجه آزادی
پگاه ق - قنبری، مصطفی تقی زاده شول، محمود مزارع شیخ حسین
مهندسی مکانیک امیرکبیر، نسخه ۵۳، صفحات: ۲۰۵۵-۲۰۷۲، ۱۳۹۹

■ کنترل تحمل پذیر عیب فعال برای سیستمهای توربین بادی با استفاده از مد لغزشی مبتنی بر رویکرد اغتشاش و تخمین تاخیر زمانی
محمود مزارع شیخ حسین، مصطفی تقی زاده شول
مهندسی مکانیک امیرکبیر، نسخه ۵۳، صفحات: ۴۵۱۷-۴۵۳۴، ۱۳۹۹

■ کنترل بهینه مبتنی بر برنامه ریزی مسیر حداقل انرژی برای یک کوادروتور
محمود مزارع شیخ حسین، احسان داودی، مصطفی تقی زاده شول، مهدی پورقلی
مهندسی مکانیک امیرکبیر، نسخه ۵۲، صفحات: ۱۷۱-۱۸۰، ۱۳۹۸

■ کنترل بهینه تطبیقی مد لغزشی فرایچهشی برای ربات اسکلت خارجی پایین تنه
مجید مختاری، مصطفی تقی زاده شول، محمود مزارع شیخ حسین
مهندسی مکانیک امیرکبیر، نسخه ۵۲، صفحات: ۳۵۳۳-۳۵۴۸، ۱۳۹۸

■ کنترل مد لغزشی فرایچهشی مرتبه بالای تطبیقی بهینه یک ربات اسکلت خارجی پایین تنه
مجید مختاری، مصطفی تقی زاده شول، محمود مزارع شیخ حسین
مهندسی مکانیک مدرس، نسخه ۱۹، صفحات: ۷۷۷-۷۸۷، ۱۳۹۷

■ فرایچهشی یک ربات اسکلت خارجی پایین تنه PID کنترل نیروی فعال ترکیبی مد لغزشی
مجید مختاری، مصطفی تقی زاده شول، محمود مزارع شیخ حسین
مهندسی مکانیک مدرس، نسخه ۱۹، صفحات: ۲۹۳۵-۲۹۴۴، ۱۳۹۷

■ کنترل مقاوم زاویه پیچ مستقل یک توربین بادی سرعت متغیر به منظور کاهش بارهای مکانیکی
محمود مزارع شیخ حسین، مصطفی تقی زاده شول، سیدمرتضی آقائی نژادروبنه
مهندسی مکانیک مدرس، نسخه ۱۹، صفحات: ۹۳۷-۹۴۵، ۱۳۹۷

■ طراحی، ساخت و کنترل دستگاه توانبخشی ایزوکینتیک پا با عملکرد سرونوماتیکی
سیدمهدی چاووشیان، مصطفی تقی زاده شول، آرمین کروتی
مهندسی مکانیک دانشگاه تبریز، نسخه ۴۸، صفحات: ۸۷-۹۵، ۱۳۹۶

■ کنترل چند متغیره پیش بین غیرخطی برای ردیابی مسیر یک نوع ربات موازی دلتا
محمود مزارع شیخ حسین، مصطفی تقی زاده شول، مهدی پورقلی

■ کنترل نیروی فعال ترکیبی مقاوم بهینه یک ربات اسکلت خارجی پایین تنه
مجید مختاری، مصطفی تقی زاده شول، محمود مزارع شیخ حسین
مهندسی مکانیک مدرس، نسخه ۱۸، صفحات: ۳۴۲-۳۵۰، ۱۳۹۶

■ مقایسه عملکرد دو مدار نیوماتیکی متفاوت در حضور کنترل کننده ها با ضرایب بهینه
وحیده وحیدی فر، مصطفی تقی زاده شول، وحید فخاری، پدram صفرپور
مهندسی مکانیک مدرس، نسخه ۱۸، صفحات: ۲۴۲-۲۵۲، ۱۳۹۶

■ مدلسازی و طراحی کنترل کننده موقعیت عملگر سروو هیدرولیک با استفاده از روش مود لغزشی تحت بارگذاری متغیر
وحید حسینی، مصطفی تقی زاده شول، محمود مزارع شیخ حسین
مهندسی مکانیک مدرس، نسخه ۱۷، صفحات: ۲۹۵-۳۰۲، ۱۳۹۵

■ مدلسازی و طراحی کنترل کننده ی فیدبک حالت دینامیکی به همراه تخمین گر سرعت باد، در توربین های بادی سرعت متغیر
وحید فضل الهی، مصطفی تقی زاده شول
مهندسی مکانیک مدرس، نسخه ۱۶، صفحات: ۳۶۱-۳۷۱، ۱۳۹۴

■ مدلسازی دینامیکی و کنترل مود لغزشی یک ربات موازی سه درجه آزادی با ساختار
محمود مزارع شیخ حسین، مصطفی تقی زاده شول، محمدرسل نجفی
مهندسی مکانیک مدرس، نسخه ۱۶، صفحات: ۶۰-۶۸، ۱۳۹۴

■ طراحی ساخت و تحلیل سینماتیک یک نوع ربات موازی با سه درجه آزادی انتقالی
محمود مزارع شیخ حسین، مصطفی تقی زاده شول، محمدرسل نجفی
مهندسی مکانیک مدرس، نسخه ۱۶، صفحات: ۳۲۷-۳۳۴، ۱۳۹۴

■ کنترل مود لغزشی تطبیقی با تخمین گر عدم قطعیت برای ربات موازی انتقالی
محمود مزارع شیخ حسین، مصطفی تقی زاده شول
مهندسی مکانیک مدرس، نسخه ۱۶، صفحات: ۱۸۱-۱۹۰، ۱۳۹۴

■ طراحی و پیاده سازی کنترل کننده تطبیقی برای کنترل موقعیت یک عملگر نیوماتیک تحت بارگذاری متغیر
مصطفی تقی زاده شول، سیدمهدی چاووشیان
مهندسی مکانیک مدرس، نسخه ۱۶، صفحات: ۱۸۱-۱۸۸، ۱۳۹۴

مقالات علمی ارائه شده در همایش‌ها

■ طراحی کنترلرها با ضرایب بهینه به منظور کنترل موقعیت یک عملگر نیوماتیک با شیر سولنوئیدی قطع/وصل
وحیده وحیدی فر، مصطفی تقی زاده شول، وحید فخاری، پدram صفرپور
سی و دومین کنفرانس بین المللی برق، صفحات: ۱-۷

کاربرد نرم افزارهای مهندسی در مدلسازی و طراحی، مطالعه موردی مدل سازی مکانیزم موازی استوارت با استفاده از نرم افزارهای

■ مدلسازی، شبیه سازی و اعتبارسنجی مدل برای یک سرو موتور هیدرولیکی

صابر معدنی پور، مصطفی تقی زاده شول، محمدحسین رضانی، مجید مختاری

اولین کنفرانس بین المللی دستاوردهای نوین پژوهشی در مکانیک، مکاترونیک و بیومکانیک، صفحات: ۱-۹

■ تعیین عملکرد شبیه ساز کشتی به منظور شناخت بارهای وارد بر جک ها و انتخاب عملگر مناسب با استفاده از نرم افزار ادامز

مهدی فیض اله زاده، مصطفی تقی زاده شول

اولین همایش ملی توسعه پایدار در سیستم های مهندسی انرژی، آب و محیط زیست

■ مدل سازی ربات اسکارای نیوماتیکی

سمانه بهارلو، مصطفی تقی زاده شول، محمدحسین رضانی، حمید علی آبادی

بیست و دومین همایش سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران

■ عصبی برای ربات اسکارا PID طراحی کنترلر

سمانه بهارلو، مصطفی تقی زاده شول، محمدحسین رضانی

بیست و دومین همایش سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران

■ فازی PID مدل سازی و کنترل موقعیت یک سیستم سرونوماتیک با استفاده از کنترل-کننده

حمید علی آبادی، مصطفی تقی زاده شول، محمدحسین رضانی، سمانه بهارلو

بیست و دومین همایش سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران

■ طراحی و پیاده سازی کنترل کننده فازی برای یک سیستم سرونوماتیک

حمید علی آبادی، مصطفی تقی زاده شول، محمدحسین رضانی

اولین کنفرانس سراسری مهندسی مکانیک ایران

■ مدلسازی و کنترل سرعت موتور هیدرولیکی عمل کننده با شیر سرو

صابر معدنی پور، مصطفی تقی زاده شول، محمدحسین رضانی

اولین کنفرانس سراسری مهندسی مکانیک ایران

■ با عملگرهای سرونوماتیک P(US)pa-طراحی، ساخت و تحلیل یک ربات موازی ۳

ناصر برخوردارکاشانی، مصطفی تقی زاده شول

بیست و یکمین همایش سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران

■ طراحی و شبیه سازی مدار هیدرولیک ترمز مکانیکی در یک توربین بادی مگا واتی

یعقوب اکبری، مصطفی تقی زاده شول، سیدابراهیم موسوی ترشیزی

بیست و یکمین همایش سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران

■ طراحی، شبیه سازی و کنترل سیستم هیدرولیک ترمز در یک توربین بادی مگاواتی

یعقوب اکبری، مصطفی تقی زاده شول، سیدابراهیم موسوی ترشیزی

سومین کنفرانس انرژی های تجدیدپذیر و تولید پراکنده ایران

■ شبیه سازی و کنترل زاویه پیچ در یک توربین بادی مگاواتی
یعقوب اکبری، مصطفی تقی زاده شول، سیدابراهیم موسوی ترشیزی
سومین کنفرانس انرژی های تجدیدپذیر و تولید پراکنده ایران

■ طراحی و پیاده سازی سیستم کنترلی برای یک ربات پنج درجه آزادی نیوماتیکی
مصطفی تقی زاده شول، محمدحسین رضائی، سیدعلی انوری لاله، حسام فراز
بیستمین کنفرانس مهندسی برق ایران

پایان نامه ها و رساله های دکتری
■ سیستم انتقال قدرت هیدرواستاتیک به منظور استفاده در توربین های بادی LPV مدل سازی و کنترل
محمدجواد یارمحمدی جلالی فراهانی
۱۳۹۹

■ مدلسازی و کنترل امیدانس یک نمونه ماهیچه نیوماتیکی به منظور دست یابی به حرکات ایزوکنیتیک در ربات های توانبخشی
سیدمهدی چاووشیان
۱۳۹۸

پایان نامه های کارشناسی ارشد
■ کنترل تحمل پذیر عیب برای توربین های بادی در حضور عیب عملگر
سیدآریا مرتضوی مهدی آبادی
۱۴۰۰

■ کنترل امیدانس یک ربات اسکلت خارجی پایین تنه ۵ درجه آزادی
مرتضی شیخی کوهسار
۱۳۹۷

■ ارزیابی عملکرد سینماتیکی و دینامیکی یک ربات موازی چهار درجه آزادی
پگاه ق - قنبری
۱۳۹۷

■ کنترل مستقل زاویه پیچ توربین بادی سرعت متغیر به منظور کاهش بارهای مکانیکی
سیدمرتضی آقائی تژادرودبند
۱۳۹۷

■ کنترل موقعیت ماهیچه مصنوعی نیوماتیکی در اتصال آنتاگونیستیک دورانی
فرامرز پیرزاده
۱۳۹۶

■ طراحی کنترل کننده غیر خطی به منظور کنترل امیدانس یک عملگر نیوماتیکی
وحیده وحیدی فر
۱۳۹۶

■ PUU-شبیه سازی و کنترل سنکرون مقاوم تطبیقی ربات موازی انتقالی ۳

نیلوفر رادفر

۱۳۹۶

■ طراحی کنترل کننده غیرخطی زاویه پیچ برای توربین های بادی

علی هادی

۱۳۹۶

■ طراحی کنترل کننده برای عملگر مستقل هیدرولیکی زاویه پیچ در توربین بادی

وحید حسنی

۱۳۹۵

■ طراحی کنترل کننده فازي برای دستگاه توانبخشی ایزوکتیک برای عضلات پا

سعیده سادات رضوی

۱۳۹۵

■ شبیه سازی و کنترل موقعیت یک ربات موازی سه درجه آزادی انتقالی با عملگرهای نیوماتیک

محمود مزارع شیخ حسین

۱۳۹۵

■ طراحی کنترل کننده نیرو برای یک سیلندر نیوماتیکی

علی شیخ انصاری

۱۳۹۴

■ طراحی و ساخت شیر کترلی آب با عملکرد پدالی و با قابلیت کنترل دمای آب

غلامعباس مرادی اول

۱۳۹۴

■ طراحی کنترل کننده ی فازي – عصبي برای کنترل توان توربین های بادی سرعت متغییر

وحید فضل الهی

۱۳۹۴

■ مدلسازی فازي توربین بادی به منظور تخمین توان خروجی

سیدجعفر چاهوشی ساروی

۱۳۹۴

■ طراحی و ساخت ربات توانبخشی ایزوکیتیک برای عضلات پا با استفاده از روش کنترل امپدانس

آرمین کروتی

۱۳۹۴

■ طراحی، مدل سازی و شبیه سازی سیستم هیدرولیک در آسانسورهای هیدرولیکی

محسن کریمخانی

۱۳۹۲

■ مدلسازی و کنترل یک ربات اسکارای نیوماتیکی

سمانه بهارلو

۱۳۹۲

■ طراحی و پیاده سازی کنترل کننده هوشمند برای یک سیستم سرونیماتیک تک محوره

حمید علی آبادی

۱۳۹۲

■ مدلسازی و کنترل یک موتور سروهیدرولیک تحت بار

صابر معدنی پور

۱۳۹۲