|  |  |
| --- | --- |
| teacher.jpg | **دانشیار دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر- دانشگاه تهران**  **مهدی طالع ماسوله** |
| هوش ماشین و رباتیک  تلفن دفتر: +98 (21)61118413  پست الکترونیکی: m.t.masouleh@ut.ac.ir |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **تحصیلات** | Post doc,1390,مهندسی مکانیک,دانشگاه لاوال Ph.D ,1389,مهندسی مکانیک,دانشگاه لاوال M.S,1386,مهندسی مکانیک,دانشگاه لاوال کارشناسی,1385,مهندسی مکانیک,دانشگاه لاوال |

|  |  |
| --- | --- |
| **زمینه­های تخصصی**  **و حرفه­ای** |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **سوابق کاري و فعالیت های اجرایی** | استاد مشاور اتحادیه انجمن های علمی دانشجویی رباتیک و مکاترونیک-(1396-1397) مدیر گروه مکاترونیک- سرپرست راه اندازی گروه آموزشی مکاترونیک دانشکده علوم و فنون نوین-(1393-1394) مدیر آزمایشگاه تعامل انسان و ربات-(از 1391) |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **فعالیت های علمی** | * مقالات   **- Experimental study on controlling suspended cable-driven parallel robots for autonomous video-capturing of football games and obtaining the statistics of the games. Ghanatian Mohammad, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Tale Masouleh Mehdi (2023)., MECHATRONICS, 95(Mechatronics 95 (2023) 103058), 103058.  - Determining the trustworthiness of DNNs in classification tasks using generalized feature-based confidence metric. Haghpanah Mohammad Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2023)., PATTERN RECOGNITION, 142(1), 109683.  - Real-time hand rubbing quality estimation using deep learning enhanced by separation index and feature-based confidence metric. Haghpanah Mohammad Amin, Vali Sina, Mousavi Torkaman Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad, Akhavan Saraf Ehsan (2023)., EXPERT SYSTEMS WITH APPLICATIONS, 218(1), 119588.  - A hand rubbing classification model based on image sequence enhanced by feature-based confidence metric. Haghpanah Mohammad Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad, Akhavan Saraf Ehsan (2023)., Signal Image and Video Processing, 17(5), 2499-2509.  - Experimental study on a novel simultaneous control and identification of a 3-DOF delta robot using model reference adaptive control. Ghafarian Tamizi Mehran, Ahmadi Kashani Ali Akbar, Abed Azad Farzad, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL, 67(1).  - Design and development of a multi-axis force sensor based on the hall effect with decouple structure. Moosavi Nasab Seyed Danial, Beiranvand Arman, Tale Masouleh Mehdi, Bahrami Boodelalou Fariba, Kalhor Ahmad (2022)., MECHATRONICS, 84(-), 102766.  - Design and practical implementation of a Neural Network self-tuned Inverse Dynamic Controller for a 3-DoF Delta parallel robot based on Arc Length Function for smooth trajectory tracking. Rahimii Saeed, Jalali Hassan, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., MECHATRONICS, 84(June 2022, 102772), 102772.  - The synergy of the multi-modal MPC and Q-learning approach for the navigation of a three-wheeled omnidirectional robot based on the dynamic model with obstacle collision avoidance purposes. Tale Masouleh Mehdi, Saeedinia Samaneh Alsadat (2022)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, 236(17), 9716-9729.  - Experimental study on the control of a suspended cable-driven parallel robot for object tracking purpose. Zare Soroush, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Tale Masouleh Mehdi, Zhang Dan, Ajami Sahand, Afkhami Ardekani Amirhossein (2022)., ROBOTICA, 2022(2022), 1-15.  - Dynamics analysis, offline–online tuning and identification of base inertia parameters for the 3-DOF Delta parallel robot under insufficient excitations. Abed Azad Faraz, Ansari rad Saeed, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2022)., MECCANICA, 1(2022), 1-34.  - Control of a two-DOF parallel robot with unknown parameters using a novel robust adaptive approach. Ansari rad Saeed, Ghafarian Tamizi Mehran, Mifakhar Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2021)., ISA TRANSACTIONS, 117(1), 70-84.  - Dynamic model estimating and designing controller for the 2-DoF planar robot in interaction with cable-driven robot based on adaptive neural network. [] [], Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2021)., Journal of Intelligent and Fuzzy Systems, 41(1), 1261-1280.  - Dynamic modeling and design of controller for the 2-DoF serial chain actuated by a cable-driven robot based on feedback linearization. Bahrami Vahid, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2021)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, 1(1), 095440622110279.  - Modeling, identification and minimum length integral sliding mode control of a 3-DOF cartesian parallel robot by considering virtual flexible links. Beiranvand Arman, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2021)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 157(1), 104183.  - Optimal wrench-closure configuration of spatial reconfigurable cable-driven parallel robots. Abbasnejad Ghasem, Tale Masouleh Mehdi (2020)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, 1(1), 095440622097616.  - Experimental study on robust adaptive control with insufficient excitation of a 3-DOF spherical parallel robot for stabilization purposes. Ansari rad Saeed, Ghafarian Tamizi Mehran, Azmoun Mehdi, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 153(1).  - A complete analytical solution for the dimensional synthesis of 3-DOF delta parallel robot for a prescribed workspace. Hashemi Dastjerdi Amir, Morad Sheikhi Mohammad, Tale Masouleh Mehdi (2020)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 153(1), 103991.  - Design and development of ShrewdShoe, a smart pressure sensitive wearable platform. Shayan Mahdi, Khazaei Arman, Hamed lalaklo Amin, Tale Masouleh Mehdi (2020)., INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBATICS (theory and applications), 6(1), 1-10.  - Design & characterization of a bio-inspired 3-DOF Tactile/Force sensor and implementation on a 3-DOF decoupled parallel mechanism for human-robot interaction purposes. Hamed Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020)., MECHATRONICS, 66(1), 102325.  - تشخیص و ردیابی اشیا در قایق ربات خودران با استفاده از بینایی استریو. عمرانی الهام, موسی زاده حسین, امید محمود, طالع ماسوله مهدی (1398)., دریا فنون, 6(17), 15-26.  - Dynamic and static object detection and tracking in an autonomous surface vehicle. Omrani Elham, Mousazade Hossen Mousazadeh, Omid Mahmoud, Tale Masouleh Mehdi, Jafarbiglu Hamid, Salmani-Zakaria Yousef, Makhsoos Ashkan, Monhaseri Farshid (2019)., Ships and Offshore Structures, 1(1), 1-11.  - مدل‌سازی و ارزیابی عملی سختی ربات موازی با سه‌درجه آزادی مستقل خطی. چلنگری حامد, طالع ماسوله مهدی, داداش زاده بهنام (1398)., مهندسی مکانیک مدرس, 19(6), 1385-1396.  - Experimental Study on Shared-Control of a Mobile Robot via a Haptic Device with an Optimal Velocity Obstacle Based Receding Horizon Control Approach. Zarei Mojtaba, Kashi Navid, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2019)., JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS, 1(1).  - تعیین پیکربندی بهینه با نیرو- گشتاور بسته ربات‌های موازی کابلی قابل انطباق برای حرکت بر مسیر داده‌شده. عباس نژاد قاسم, طالع ماسوله مهدی (1398)., مهندسی مکانیک مدرس, 19(5), 1085-1093.  - Collision-free workspace and kinetostatic performances of a 4-DOF delta parallel robot. Anvari Zolfa, Ataei Parnyan, Tale Masouleh Mehdi (2019)., Journal of the Brazilian Society of Mechanical Sciences and Engineering, 41(2), 99--41.  - Trajectory tracking control of a pneumatically actuated 6-DOF Gough–Stewart parallel robot using Backstepping-Sliding Mode controller and geometry-based quasi forward kinematic method. Salimi Amir, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2018)., ROBOTICS AND COMPUTER-INTEGRATED MANUFACTURING, 54(8), 96-114.  - ارتقای سخت‌افزاری، شبیه‌سازی و پیاده‌سازی یک کنترلر موقعیت مبتنی بر بینایی ربات 4درجه آزادی دلتا. روح اللهی علی, آزمون مهدی, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد (1397)., مهندسی مکانیک مدرس, 19(1), 115-123.  - An experimental oscillation damping impedance control for the Novint Falcon haptic device based on the phase trajectory length function concept. Zarei Mojtaba, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2018)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, 233(8), 2663-2672.  - A statistical weighted method for kinematic sensitivity analysis of parallel robots. Mehrafrooz Behzad, Mohammadi Mohsen, Tale Masouleh Mehdi (2018)., Journal of the Brazilian Society of Mechanical Sciences and Engineering, 40(9), 446-457.  - Implementation and Evaluation of Object Identification Techniques on Nao Robot Platform. Farokhi Zeinab, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2018)., International Journal of Mechatronics, Electrical and Computer Technology, 8(29), 3394-3958.  - Oscillation damping of nonlinear control systems based on the phase trajectory length concept: An experimental case study on a cable-driven parallel robot. Zarei Mojtaba, Aflakian Ali, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2018)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 126(1), 377-396.  - Experimental dynamic identification and model feed-forward control of Novint Falcon haptic device. Karbasizadeh Esfehani Nima, Zarei Mojtaba, Aflakian Ali, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2018)., MECHATRONICS, 51(1), 19-30.  - Experimental study on the kinematic control of a cable suspended parallel robot for object tracking purpose. Aflakian Ali, Safaryazdi Alireza, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2018)., MECHATRONICS, 50(1), 160-176.  - An experimental dynamic identification & control of an overconstrained 3-DOF parallel mechanism in presence of variable friction and feedback delay. Sharifzade Mohammad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad, Shahverdi Pourya (2018)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 102(1), 27-43.  - طراحی و شبیه سازی کنترل‌کننده مود لغزشی ترمینالی پسگام غیرتکین و فیلتر کالمن توسعه‌یافته برای کوادروتور. فرجی جواد, طالع ماسوله مهدی, مصطفی ساکت, رادسرشت مجتبی (1397)., مهندسی مکانیک مدرس, 18(1), 219-230.  - مسیریابی ربات بستر پویا در محیط ناشناخته بر مبنای مفاهیم کنترل‌کننده‌ی افق پیش‌بین و مخروط تصادم سرعت. زارعی مجتبی, کاشی نوید, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد (1396)., مهندسی مکانیک مدرس, 17(11), 259-268.  - An experimental study on the direct & indirect dynamic identification of an over-constrained 3-DOF decoupled parallel mechanism. Sharifzade Mohammad, Arian Alaleh, Salimi Amir, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2017)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 116(1), 178-202.  - کنترل موقعیت ربات موازی نیوماتیکی 6 درجه آزادی گاف-استوارت به کمک کنترل‌کننده‌ی پسگام مدلغزشی. سلیمی امیر, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد (1396)., مهندسی مکانیک مدرس, 17(10), 101-111.  - سنتز و تحلیل یک گروه جدید از مکانیزم‌های موازی 4 درجه آزادی با استفاده از نظریه‌ی تبدیلات خطی و نظریه‌ی پیچه. رستمی جامه بزرگی اسماعیل, طالع ماسوله مهدی (1396)., مهندسی مکانیک مدرس, 33-3(2), 27-41.  - تقلید حرکات انسان توسط ربات انسان نمای نائو با استفاده از یک روش تحلیلی و در نظر گرفتن تعادل ربات. شاهوردی پوریا, طالع ماسوله مهدی (1396)., مهندسی مکانیک مدرس, 17(7), 386-396.  - PPCOF: A Robust Proportion-Preserving Composite Objective Function for Scale-Invariant Multi-Objective Optimization. Daneshmand Morteza, Tale Masouleh Mehdi, Saadtazi Mohammad Hossein, Ozcinar Cagri, Anbarjafari Gholamreza (2017)., Scientia Iranica, 0(0), 0-0.  - On human–robot interaction of a 3-DOF decoupled parallel mechanism based on the design and construction of a novel and low-cost 3-DOF force sensor. Sharifzade Mohammad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2017)., MECCANICA, 52(10), 1-19.  - Dynamic analysis of Hexarot: axis-symmetric parallel manipulator. Pedrammehr Siamak, Danaei Behzad, Hamid Abdi, Tale Masouleh Mehdi, Saeed Nahavandi (2017)., ROBOTICA, 36(02), 225-240.  - فضای کاری عاری از تداخل مکانیکی ربات‌های موازی صفحه‌ای با استفاده از روش هندسی. انوری زلفا, پیام ورشوی جاغرق, طالع ماسوله مهدی (1396)., مهندسی مکانیک مدرس, 17(4), 110-101.  - Dynamic modeling and base inertial parameters determination of a 2-DOF spherical parallel mechanism. Danaei Behzad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad, Arian Alaleh (2017)., MULTIBODY SYSTEM DYNAMICS, 1(1), 1-24.  - A general approach on collision-free workspace determination via triangle-to-triangle intersection test. Danaei Behzad, Karbasizadeh Esfehani Nima, Tale Masouleh Mehdi (2017)., ROBOTICS AND COMPUTER-INTEGRATED MANUFACTURING, 44(1), 230-241.  - Controller tuning based on optimization algorithms of a novel spherical rolling robot. Sadeghian Rasoul, Tale Masouleh Mehdi (2016)., Journal of Mechanical Science and Technology, 30(11), 5207-5216.  - A new neural gas network approach for obtaining the singularity-free workspace of 3-DOF planar parallel manipulators. Sabbagh Novin Roya, Tale Masouleh Mehdi, Yazdani Mojtaba (2016)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, 1(1), 1-16.  - مدل‌سازی و سنجش حساسیت دینامیکی ربات‌های صفحه‌ای سری لولایی نسبت به پارامترهای طراحی بر مبنای روش‌های سوبل و ای‌فست. مهرافروز بهزاد, محمدی محسن, طالع ماسوله مهدی (1395)., مهندسی مکانیک مدرس, 16(6), 321-332.  - Collision-free workspace of parallel mechanisms based on an interval analysis approach. Farzaneh Kaloorazi Mohammadhadi, Tale Masouleh Mehdi, Stephane Caro (2016)., ROBOTICA, 1(1), 1-14.  - طراحی و ساخت ربات موازی چهار شاخه با فضای کاری عاری از تکینگی با استفاده از الگوریتم زنبورعسل با هوش ازدحامی. زمانی فکری مهدی, زارعی مجتبی, طالع ماسوله مهدی, یزدانی مجتبی (1395)., مهندسی مکانیک مدرس, 16(6), 149-158.  - جهت یابی زاویه ­ای جسم با استفاده از بینایی ماشین و شبکه عصبی مصنوعی بصورت بلادرنگ. مرادی احسان, طالع ماسوله مهدی, نجاری محمد جواد (1395)., مهندسی مکانیک مدرس, 16(5), 231-240.  - Optimal motion planning for parallel robots via convex optimization and receding horizon. Sabbagh Novin Roya, Karimi Amirhossein, Yazdani Mojtaba, Tale Masouleh Mehdi (2016)., ADVANCED ROBOTICS, 30(17-18), 1145-1163.  - مسیریابی ربات های موازی چهار کابلی صفحه‎ای با حضور موانع دینامیکی به روش میدان پتانسیل و کنترل مبتنی بر گشتاور محاسبه شده. افلاکیان علی, طالع ماسوله مهدی, بیانی حسن, صادقیان رسول (1395)., مهندسی مکانیک مدرس, 16(4), 109-118.  - طراحی و ساخت یک ربات بسترپویا برای پیاده‌سازی تکنیک عدم برخورد با موانع بر اساس سیستم فازی و بینایی ماشین. راوری علی, طالع ماسوله مهدی (1395)., مهندسی مکانیک مدرس, 16(4), 271-280.  - Collision-free path planning of a novel reconfigurable mobile parallel mechanism. Nozari Porshokuhi Pouria, Tale Masouleh Mehdi, Kazemi Hosein (2016)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, 1(1), 1-15.  - An Experimental Study on Blinking Detection via EEG Signals forHuman-Robot Interaction Purposes Based on a Spherical 2-DOF Parallel Robot. Arian Alaleh, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2016)., AMIRKABIR INTERNATIONAL JOURNAL OFMODELING, IDENTIFICATION, SIMULATION AND CONTROL, 48(1), 57-65.  - Avoiding the singularities of 3-RPR parallel mechanisms via dimensional synthesis and self-reconfigurability. Karimi Amirhossein, Tale Masouleh Mehdi, Philippe Cardou (2016)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 99(1), 189-206.  - Optimal design of a spherical parallel manipulator based on kinetostatic performance using evolutionary techniques. Daneshmand Morteza, Saadtazi Mohammad Hossein, محمد هادی فرزانه کلورزی, Tale Masouleh Mehdi, Anbarjafari Gholamreza (2016)., Journal of Mechanical Science and Technology, 30(3), 1323-1331.  - An experimental study on the vision-based control and identification of planar cable-driven parallel robots. Bayani Hassan, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2016)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 75(part B), 187-202.  - مقایسه بازده عملی کنترلرهای جانمایی‎قطب و مودلغزشی برای کنترل موقعیت ربات‌ موازی کابلی صفحه‌ای با پردازش تصویر. بیانی حسن, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد (1394)., مهندسی مکانیک مدرس, 15(12), 63-74.  - Optimal motion planning of redundant planar serial robots using a synergy-based approach of convex optimization, disjunctive programming and receding horizon. Sabbagh Novin Roya, Tale Masouleh Mehdi, Yazdani Mojtaba (2015)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, 230(3), 211-221.  - مسیریابی ربات موازی صفحه ای 3-RRR برای جلوگیری از تداخل های مکانیکی به کمک روش میدان پتانسیل مجازی. کاظمی حسین, طالع ماسوله مهدی, نوذری پرشکوهی پوریا, صباغ نوین رویا (1394)., مهندسی مکانیک مدرس, 15(12), 317-325.  - ﺗﺤﻠﯿﻞ ﺣﺴﺎﺳﯿﺖ ﺳﯿﻨﻤﺎﺗﯿﮑﯽ ﻣﮑﺎﻧﯿﺰمﻫﺎی ﻣﻮازی ﺑﺎ در ﻧﻈﺮ ﮔﺮﻓﺘﻦ ﺗﺄﺛﯿﺮ ﻋﺪم ﻗﻄﻌﯿﺖ ﻣﻮﺟﻮد‬ ‫در ﻣﻔﺎﺻﻞ ﻏﯿﺮﻓﻌﺎل. دانشمند مرتضی, طالع ماسوله مهدی, عنبرجعفری غلامرضا (1394)., مهندسی مکانیک مدرس, 15(10), 78-88.  - مسیریابی بهینه ربات موازی تریپترون با سه درجه آزادی مستقل خطی با استفاده از بهینه‌سازی محدب و مفهوم افق پیش بین. صباغ نوین رویا, طالع ماسوله مهدی, یزدانی مجتبی, دانایی بهزاد (1394)., مهندسی مکانیک مدرس, 15(8), 197-206.  - Optimization of the Kinematic Sensitivity and the Greatest Continuous Circle in the Constant-orientation Workspace of Planar Parallel Mechanisms. Daneshmand Morteza, Tale Masouleh Mehdi, Saadtazi Mohammad Hossein (2015)., INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBATICS (theory and applications), 4(1), 12-21.  - Design and Kinematic Analysis of a 4-DOF Serial-Parallel Manipulator for a Driving Simulator. Mojtaba Yazdani, Arbabtafti Mohammadreza, Tale Masouleh Mehdi, Milad Hassanvand, Ali Nahvi, Amir Jaberi (2015)., INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBATICS (theory and applications), 4(1), 29-37.  - Optimization of Stirling engine design parameters using neural networks. Hushang Mazdak, Askari Moghadam Reza, Alizadeh Nia Siamak, Tale Masouleh Mehdi (2015)., RENEWABLE ENERGY, 74(1), 855–866.  - Determination of the maximal singularity-free workspace of 3-DOF parallel mechanisms with a constructive geometric approach. Farzaneh Kaloorazi Mohammadhadi, Tale Masouleh Mehdi, Stephane Caro (2014)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 84(1), 25-36.  - Forward Kinematic Problem of Three 4-DOF Parallel Mechanisms, 4-PRUR1, 4-PRUR2 and 4-PUU, with Identical Limb Structures Performing 3T1R Motion Pattern. Payam Varshovi, Davood Naderi, Tale Masouleh Mehdi (2014)., Scientia Iranica, 21(5), 1671-1682.  - طراحی مفهومی و ساخت بالگرد بدون سرنشین. فرزانه کلورزی محمد هادی, مشهدی غلامعلی بهنام, آخوندزاده اکبر, یاری دیزگرانی محمد, طالع ماسوله مهدی, میرزای نیاری امیر, وادی زاده محمد (1393)., مجله مهندسی صنایع و مدیریت شریف, 3(1), 91-96.  - بزرگ‌ترین دایره‌ی عاری از تکینگی در فضای کاری ربات‌های موازی صفحه‌یی، با استفاده‌از تحلیل بازه‌یی و جابه‌جایی مرزها. فرزانه کلورزی محمد هادی, طالع ماسوله مهدی, مشهدی غلامعلی بهنام (1393)., مجله مهندسی صنایع و مدیریت شریف, 30-3(1), 143-150.  - شبیه‌سازی دینامیکی معکوس دو مکانیزم موازی با ساختار سینماتیکی یکسان در شاخه‌ها و قید‌های افزونه. یزدانی مجتبی, طالع ماسوله مهدی, حسن وند میلاد, یحیی پور ایمان, غفوری محمود (1393)., مهندسی مکانیک مدرس, 14(13), 281-290.  - به‌ کارگیری الگوریتم‌های تکاملی در طراحی بهینه‌ی چندهدفه‌ ی ربات‌های موازی کابلی صفحه‌ای. خلیلی پور سیدی سید احمد, تقی راد حمید, علیاری شوره دلی مهدی, طالع ماسوله مهدی (1393)., مهندسی مکانیک مدرس, 14(5), 44-54.  - متعادل سازی ایستایی سه مکانیزم صفحه ای موازی سه درجه آزادی 3-RRR, 3-PRR, 3-RPR و متعادل سازی ایستایی با وزن متغیر. همایون پور محمد, طالع ماسوله مهدی (1393)., مهندسی مکانیک مدرس, 14(16), 321-331.  - طراحی بهینه‌ی چندهدفه‌ی ربات کابلی 6-درجه آزادی با استفاده از معیارهای سینماتیکی. خلیلی پور سیدی سید احمد, Hamid D Taghirad, طالع ماسوله مهدی, شوردلی علیاری (1393)., مجله کنترل, 7(2), 43-55.  - Determining the maximal singularity-free circle or sphere of parallel mechanisms using interval analysis. Farzaneh Kaloorazi Mohammadhadi, Tale Masouleh Mehdi, Stephane Caro (2014)., ROBOTICA, 1(1), 1-15.  - Singularity-free workspace analysis of general 6-UPS parallel mechanisms via convex optimization. Karimi Amirhossein, Tale Masouleh Mehdi, Philippe Cardou (2014)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 10(80), 17-34.  - On the maximal singularity-free ellipse of planar 3-RPR parallel mechanisms via convex optimization. Ahmadi Mousavi Mohsen, Tale Masouleh Mehdi, Karimi Amirhossein (2013)., ROBOTICS AND COMPUTER-INTEGRATED MANUFACTURING, 30(2), 218-227.  - بررسی سینماتیک مستقیم سه ریات موازی چهار درجه آزادی با مفاصل فعال کشویی و الگوی حرکتی 3T1R در فضای سینماتیکی هفت بعدی. ورشوی پیام, طالع ماسوله مهدی, نادری داود (1392)., مهندسی مکانیک مدرس, 13(10), 35-50.  - سینماتیک مستقیم دو ربات موازی 4RRUR با دو ساختار هندسی متفاوت و یک ربات 4RUU. پیام ورشوی جاغرق, داود نادری, طالع ماسوله مهدی (1391)., مهندسی مکانیک مدرس, 12(4), 105-119.  - Workspace Analysis of 5 - PRUR Parallel Mechanisms ( 3T2R ). Mohammad Hossein Saadatzia, Tale Masouleh Mehdi, Hamid D Taghirada (2012)., ROBOTICS AND COMPUTER-INTEGRATED MANUFACTURING, 28(3), 437-448.  - Singularity Analysis of 3T2R Parallel Mechanisms using Grassmann - Cayley Algebra and Grassmann Line Geometry. Semaan Amine, Tale Masouleh Mehdi, Stéphane Caro, Philippe Wenger, Clément Gosselin (2012)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 52(---), 326-340.  - Singularity conditions of 3T1R parallel manipulators with identical limb structures. Semaan Amine, Tale Masouleh Mehdi, Stephane Caro, Philippe Wenger, Clement Gosselin (2012)., Journal of Mechanisms and Robotics-Transactions of the ASME, 4(1), 1-11.  - ارائه الگوی ریاضی دینامیکی - ترمودینامیکی موتور استرلینگ جهت بهبود بازده و توان تولیدی. هوشنگ مزدک, عسکری مقدم رضا, طالع ماسوله مهدی, سیامک علیزاده نیا (1390)., تحقیقات موتور, 7(23), 73-86.  - Forward kinematic problem of 5 - RPUR parallel mechanisms ( 3T2R ) with identical limb structures. Tale Masouleh Mehdi, Clément Gosselin, Manfred Husty, Walter Dominic (2011)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 46(7), 945-959.  - GEOMETRIC ANALYSIS OF THE KINEMATIC SENSITIVITY OF PLANAR PARALLEL MECHANISMS. Mohammad Hossein Saadati, Tale Masouleh Mehdi, Hamid D Taghirad, Cle´ment Gosselin, Philippe Cardou (2011)., Transactions of the Canadian Society for Mechanical Engineering, 35(4), 477-490.  - Singularity Analysis of the 4 - RUU Parallel Manipulator Using Grassmann - Cayley Algebra. Semaan Amine, Tale Masouleh Mehdi, Stephane Caro, Philippe Wenger, Clement Gosselin (2011)., Transactions of the Canadian Society for Mechanical Engineering, 35(5), 515-528.  - Singularity Analysis of 5 - PRUR Parallel Mechanisms 3T2R. Tale Masouleh Mehdi, Cl´ement Gosselin (2011)., INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED MANUFACTURING TECHNOLOGY, 57(---), 1107-1121.**   * کنفرانس ها   **- SPAR-Leg: Serial-Parallel Anthropomorphic Robotic Leg. Namazian Parsa, Tale Masouleh Mehdi, Zakerzadeh Mohammad Reza (2023)., 11th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2023), 19-21 December, Tehran, IRAN.  - Experimental Study on Chess Board Setup Using Delta Parallel Robot Based on Deep Learning. Yarmohammadi Parsa, navid Asadi Khomami, Tale Masouleh Mehdi, Zakerzadeh Mohammad Reza (2023)., 11th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2023), 19-21 December, Tehran, IRAN.  - Practical Implementation of Real-Time Waste Detection and Recycling based on Deep Learning for Delta Parallel Robot. Jalali Hassan, Gorji Shayan, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi, Yousefi parisa (2023)., 2023 13th International Conference on Computer and Knowledge Engineering (ICCKE), 1-2 November, Mashhad, IRAN.  - Semi-Supervised Deep Reinforcement Learning in Decentralized Multi-Agent Collision Avoidance and Path Planning in a Complex Environment. Parooie Marzie, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2023)., 2023 31st International Conference on Electrical Engineering (ICEE), 8-9 May, Tehran, IRAN.  - Video-based Person Re-Identification Using Attention Based on Separation Index. Tajik Mahsa, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., 2022 8th Iranian Conference on Signal Processing and Intelligent Systems (ICSPIS), 28-29 December, Tehran, IRAN.  - Collaborative Multi-Agent Reinforcement Learning Control of Parallel Robots. [] [], Tale Masouleh Mehdi, Haeri Yazdi Mohammad Reza (2022)., 2022 10th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM), 22-24 November.  - Designing Controller for the 2-DoF Cable-Driven Serial Robot with Variable Configuration based on Adaptive Neuro-Fuzzy Systems. [] [], Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., 10th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICROM 2022), 15-18 November, Tehran, Iran.  - Deep-HFID: Deep Neural Network Based Hands and Face bio-metric Identification System Using Metric Learning. Parvyn Zahra, Ghanbari Sara, Zare Navid, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2022)., 10th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICROM 2022), 15-18 November, Tehran, Iran.  - Model-Free Dynamic Control of a 3-DoF Delta Parallel Robot for Pick-and-Place Application based on Deep Reinforcement Learning. Jalali Hassan, Samadi Saba, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., 10th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICROM 2022), 15-18 November, Tehran, IRAN.  - User Identification Based on Hand Geometrical Biometrics Using Media-Pipe. Ghanbari Sara, Parvin Ashtyani Zahra, Tale Masouleh Mehdi (2022)., 2022 30th International Conference on Electrical Engineering (ICEE), 17-19 May.  - Synergy of Deep Learning and Artificial Potential Field Methods for Robot Path Planning in the Presence of Static and Dynamic Obstacles. Basiri Mohammad Amin, Chehelgami Shirin, Ashtari Erfan, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2022)., 2022 30th International Conference on Electrical Engineering (ICEE), 17-18 May.  - Dynamic Modeling, Parameter Identification and Nonlinear Model Predictive Control of a Cable-Suspended Parallel Robot with Four Cables. Ghanatian Mohammad, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Tale Masouleh Mehdi (2022)., 2022 8th International Conference on Control, Instrumentation and Automation (ICCIA), 2-3 March, Tehran, IRAN.  - A comparison study on the dynamic control of OpenMANIPULATOR-X by PD with gravity compensation tuned by oscillation damping based on the phase-trajectory-length concept. Dadbin Amir Hossein, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., 2022 8th International Conference on Control, Instrumentation and Automation (ICCIA), 2-3 March, Iran.  - Real-Time Facial Expression Recognition using Facial Landmarks and Neural Networks. Haghpanah Mohammad Amin, Saeed Zadeh Ehsan, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2022)., 2022 12th Iranian/Second International Conference on Machine Vision and Image Processing (MVIP), 23-24 February, Isfahan, Iran.  - Experimental Study on Reducing the Oscillations of a Cable-Suspended Parallel Robot for Video Capturing Purposes using Simulated Annealing and Path Planning. Ghanatian Mohammad, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Tale Masouleh Mehdi (2021)., 7th International Conference on Signal Processing and Intelligent Systems, 29-30 December, Tehran, IRAN.  - A General Geometric Index for Solving the Forward Kinematics of Planar Parallel Manipulators. Hashemi Dastjerdi Amir, Valipour Maryam, Tale Masouleh Mehdi (2021)., 2021 9th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM), 17-19 November.  - Robots Learn Visual Pouring Task Using Deep Reinforcement Learning with Minimal Human Effort. Moradi Homayoun, Tale Masouleh Mehdi, Moshiri Behzad (2021)., 2021 9th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM), 17-19 November.  - Experimental Study on Neural Network-ARX and ARMAX Actuation Identification of a 3-DoF Delta Parallel Robot for Accurate Motion Controller Design. Rahimii Saeed, Jalali Hassan, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2021)., 2021 9th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM), 17-19 November.  - Experimental Study on the Imitation of the Human Head-and-Eye Pose Using the 3-DOF Agile Eye Parallel Robot with ROS and Mediapipe Framework. Radmehr Amirmohammad, Asgari Milad, Tale Masouleh Mehdi (2021)., 2021 9th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM), 17-19 November.  - Improving the Successful Robotic Grasp Detection Using Convolutional Neural Networks. Hosseini Hamed, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020)., 2020 6th Iranian Conference on Signal Processing and Intelligent Systems (ICSPIS), 23-24 December.  - Reconstructing 3-D Graphical Model Using an Under-Constrained Cable-Driven Parallel Robot. Zare Soroush, Ghanatian Mohammad, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Tale Masouleh Mehdi (2020)., 2020 6th Iranian Conference on Signal Processing and Intelligent Systems (ICSPIS), 23-24 December.  - کنترل دینامیکی از نوع چند ورودی-چند خروجی یک ربات موازی معلق کابلی مقید ناقص با بهر هگیری از الگوریتم ژنتیک. قناعتیان محمد, زارع سروش, حایری یزدی محمدرضا, طالع ماسوله مهدی (1399)., دهمین همایش سالانه ملی و دانشجویی مهندسی مکانیک ایران, 12-13 آبان, تهران, ایران.  - Design and Fabrication of a Flexible Pressure-Sensitive Insole Based on Barometric Tactile Sensors. Amralizadeh Arsalan, Marjani Trifa, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020)., 2020 28th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE), 4-6 August, Tabriz, Iran.  - Indoor and Outdoor Face Recognition for Social Robot, Sanbot Robot as Case Study. Ashtari Erfan, Basiri Mohammad Amin, Mohammadi Nejati Saeed, Tale Masouleh Mehdi, Seyed Aghjee rezaei Seyed Hossein, Zandi Heman, Kalhor Ahmad (2020)., 2020 28th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE), 4-6 August, Tabriz, Iran.  - Design and Evaluation of Adaptive and Sliding Mode Control for a 3-DOF Delta Parallel Robot. Abed Azad Faraz, Rahimiy Saeed, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Tale Masouleh Mehdi (2020)., 28th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE2020), 4-6 August, Tabriz, Iran.  - Kinematic Analysis of an Under-constrained Cable- driven Robot Using Neural Networks. Zare Soroush, Shahamiri Haghighi Morteza, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2020)., 28th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE2020), 4-6 August, Tabriz, IRAN.  - Control a Drone Using Hand Movement in ROS Based on Single Shot Detector Approach. Ghasemi Hamed, Mifakhar Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020)., 2020 28th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE), 4-6 August, Tabriz, Iran.  - Data-Driven Identification of the Jacobian Matrix of a 2-DoF Spherical Parallel Manipulator. Askari Nejad S. Emad, Fahim Ali, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Tale Masouleh Mehdi (2019)., The 7th RSI International Conference on Robotics & Mechatronics, 20-21 November, Tehran, IRAN.  - Kinematic and Dynamic Analysis of 3-DOF Delta Parallel Robot Based on the Screw Theory and Principle of Virtual Work. Abed Azad Faraz, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Tale Masouleh Mehdi (2019)., 5th CoKnowledge-Based Engineering and Innovationnference on, 28 February-1 March, Tehran, IRAN.  - An Exprimental Modelling and Identification of Feed Drive Dynamics with Considering Variable Friction. Beiranvand Arman, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2018)., The 6th International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM2018), 23-25 October, Tehran, Iran.  - Design & Characterization of a Bio-Inspired 3-DOF Tactile/Force Sensor for Human-Robot Interaction Purposes. Hamed Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2018)., The 6th International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM2018), 23-25 October, Tehran, Iran.  - ساخت یک حسگر لمسی و انعطاف پذیر با استفاده از بارومتر. حامد امین, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد (1397)., بیست و ششمین همایش سالیانه بین المللی انجمن مهندسان مکانیک ایران, 4-6 فروردین, سمنان, ایران.  - شناسایی مدل دینامیکی و اصطکاک پیج انتقال قدرت و ارائه ی یک روش برای تخمین وزن بار و نیری برشی وارد با آن. بیرانوند آرمان, کلهر احمد, طالع ماسوله مهدی (1397)., بیست و ششمین همایش سالیانه بین المللی انجمن مهندسان مکانیک ایران،, 4-6 فروردین, سمنان, ایران.  - An Optimal Motion Planning and Obstacle Avoidance Algorithm Based on the Finite Time Velocity Obstacle Approch. Samavati Sepeher, Zarei Mojtaba, Tale Masouleh Mehdi (2017)., 2017 Artificial Intelligence and Signal Processing (AISP), 25-27 October, Shiraz, Iran.  - Copntrol of two degree of freedom parallel robot as a stabilzation platform. Danaei Behzad, Arian Alaleh, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2017)., International Conference on Robotics and Mechatronics, 25-27 October, Tehran, Iran.  - An Experimental Study on a Learning-based Approach for the Push Recovery of NAO Humanoid Robot. Ghorbani Milad, Kakavandi Fatemeh, Tale Masouleh Mehdi (2017)., 2017 Artificial Intelligence and Signal Processing (AISP), 25-27 October, Shiraz, Iran.  - Dynamic Modeling and Base Inertial Parameters Detemination 02 3-DOF Planar Parallel Manipulator. Arian Alaleh, Danaei Behzad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2017)., International Conference on Robotics and Mechatronics, 25-27 October, Tehran, Iran.  - An experimental study on control of penumatic 6-DOF Gouph-Stewrat robot using backstepping-sliding mode and geometry based quasi forward Kinematic Method. Salimi Amir, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2017)., International Conference on Robotics and Mechatronics, 25-27 October, Tehran, Iran.  - سنتز ابعادی یک مکانیزم چهارمیله ای برمبنای شبکه عصبی تعاملی مبتنی برا گوریتم هوش ازدحامی ذرات. آسایی گلنوش, سلیمی امیر, کلهر احمد, طالع ماسوله مهدی (1396)., بیست و پنجمین دوره کنفرانس مهندسی برق ایران, 12-14 فروردین, تهران, ایران.  - Experimental Kinematic Identification of a 3-DOF Decoupled Parallel Robot Using Calibrated Kinect Sensor. Karbasizadeh Esfehani Nima, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2016)., The 4th International Conference on Robotics and Mechatronics, 26-28 October, Tehran, Iran.  - Experimental Identification of Friction and Dynamics of an Overconstrained 3-DOF Decoupled Parallel Mechanism. Sharifzade Mohammad, Mazaheri Dariush, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2016)., The 4th International Conference on Robotics and Mechatronics, 26-28 October, Tehran, Iran.  - Dynamic Identification of the Novint Falcon Haptic Device. Karbasizadeh Esfehani Nima, Aflakian Ali, Zarei Mojtaba, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2016)., The 4th International Conference on Robotics and Mechatronics, 26-28 October, Tehran, Iran.  - An Experimental Study on Friction Identification of a Pneumatic Actuator and Dynamic Modeling of a Proportional Valve. Salimi Amir, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2016)., The 4th International Conference on Robotics and Mechatronics, 26-28 October, Tehran, Iran.  - An experimental study on the PID and Fuzzy-PID controllers on a designed two-wheeled self-balancing autonomous robot. Sadeghian Rasoul, Tale Masouleh Mehdi (2016)., 2016 4th International Conference on Control, Instrumentation, and Automation (ICCIA), 27-28 January, Iran.  - Two Spherical Three Degrees of Freedom Parallel Robots 3-RCC and 3-RRS Static Analysis (2015)., 24-25 November, Dubai, United Arab Emirates.  - Kinematic Sensitivity Analysis of a 3-DoF Decoupled Translational Parallel Mechanism with Uncertainties in the Passive Joints. Daneshmand Morteza, Tale Masouleh Mehdi, Anbarjafari Gholamreza (2015)., The 12th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence m with Uncertainties in the Passive Joints, 28-30 October, South Korea.  - On the Control of Planar Cable-driven Parallel Robot Via Classic Controllers and Tuning with Intellgent Algorithms. Bayani Hassan, Sadeghian Rasoul, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2015)., The 3rd RSI International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - Design, Construction & Calibration of a Novel Human-Robot Interaction 3-DOF Force Sensor. Sharifzade Mohammad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2015)., The 3rd RSI International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - A New Development of Homotopy Continuation Method, Applied in Solving Nonlinear Kinematic System of Equations of Parallel Mechanisms. Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi, Salimi Amir (2015)., The 3rd RSI International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - Dynamic Analysis of an n-Revolute Planar Serial Manipulator and Sensitivity Analysis Based on Sobol’s Method. Mehrafrooz Behzad, Mohammadi Mohsen, Tale Masouleh Mehdi (2015)., The 3rd International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - Design, Analysis and Construction of a Novel Flexible Rover Robot. Safari Taze Kand Mohammad, Sadeghian Rasoul, Tale Masouleh Mehdi (2015)., The 3rd International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - An Experimental Study on Open-loop Position and Speed Control of a 3-RRR Planar Parallel Mechanism. Doroudchi Azadeh, Heydarzadeh Mohsen, Tale Masouleh Mehdi, Moghimi Esfandabad Masume (2015)., The 3rd International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - Path Planning of 3-RRR Planar Parallel Robot by Avoiding Mechanical Interferences via Artificial Potential Field. Kazemi Hosein, Nozari Porshokuhi Pouria, Tale Masouleh Mehdi, Sabbagh Novin Roya (2015)., The 3rd International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - Static Analysis of a 3-RRS and a 3-RSR Spherical Parallel Robots. Abbasi Moshaii Alireza, Tale Masouleh Mehdi, Zarezadeh Esmail, Farajzadeh Kamran (2015)., The 3rd International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - An Experimental Study on the Failure Tolerant Control of a Redundant Planar Serial Manipulator via Pseudo-inverse Approach. Yazdani Mojtaba, Sabbagh Novin Roya, Tale Masouleh Mehdi, منهاج محمدباقر, عبدی حمید (2015)., The 3rd International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - Computed Torque Control of a Cable Suspended Parallel Robot. Aflakian Ali, Bayani Hassan, Tale Masouleh Mehdi (2015)., The 3rd International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - Design of an Adaptive Sliding Mode Controller for a Novel Spherical Rolling Robot. Sadeghian Rasoul, Bayani Hassan, Tale Masouleh Mehdi (2015)., The 3rd International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - Collision-free Path Planning of a Novel Reconfigurable Mobile Parallel Mechanism. Nozari Porshokuhi Pouria, Kazemi Hosein, Tale Masouleh Mehdi, Sabbagh Novin Roya (2015)., The 3rd International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - بهینه سازی فضای کاری عاری از تکینگی ربات دلتا با استفاده از الگوریتم کلونی زنبور عسل مصنوعی. باقریان محمد علی, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد, زمانی فکری مهدی (1394)., بیست و سومین همایش سالانه بین ­المللی مهندسی مکانیک ایران، ISME2015, 22-24 فروردین, تهران, ایران.  - Control of a Pneumatically Actuated 6-DOF Gough-Stewart Platform. Hajipour Machiani Jalal, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - Push Recovery for NAO Humanoid Robot. Ghasemi Payam, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - TL-OSR, a Low Cost Mobile Robot with Open-source Technology Based on Sensor Fusion. Saboury Arya, Tale Masouleh Mehdi (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - Dynamic Modeling and Computed Torque Control of a 3-DOF Spherical Parallel Manipulator. Yahyapour Iman, یزدانی مجتبی, Tale Masouleh Mehdi, Ghafouri Mahmood (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - Ball Tracking with a 2-DOF Spherical Parallel Robot Based on Visual Servoing Controllers. Eyvazi Hesar Milad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad, Menhaj Mohammad Bagher, Kashi Navid (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - Workspace Determination of Planar Parallel Robots via Progressive Growing Neural Gas Network. Sabbagh Novin Roya, یزدانی مجتبی, Tale Masouleh Mehdi, منهاج محمدباقر (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - Design, Development, Dynamic Analysis and Control of a 2-DOF Spherical Parallel Mechanism. Rostami Jamebozorgi Esmaeel, Yahyapour Iman, Karimi Amirhossein, Tale Masouleh Mehdi, یزدانی مجتبی (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - FPGA Design and Implementation for Real Time Vision Applications on NTACO Mobile Robot. Heshmatpanah Jalal, Boroumand Siavash, Tale Masouleh Mehdi (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - A Robust Adaptive Linear Control for a Ball Handling Mechanism. Jahandari Sina, Fathali Beyglou Farzad, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - Dynamic Balancing of Two Planar Parallel 3-DOF Mechanisms without Counter-Rotations. Homayoupour Mohammad, Tale Masouleh Mehdi (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - CONCEPTUAL DESIGN AND CONSTRUCTION OF A MINI UNMANNED HELICOPTER. Tale Masouleh Mehdi, Sabour Mohammad Hossein, Yari Dizgarani Mohammad, Mirzay Niari Amir (2014)., Proceedings of the ASME 2014 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, 17-20 August, Buffalo, United States Of America.  - Real-Time Safe Navigation in Crowded Dynamic Environments Using Generalized Velocity Obstacle. Mahmoodi Mostafa, Alipour Khalil, Tale Masouleh Mehdi, Beik Mohammadi Hadi (2014)., ASME 2014 International Design and Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference (IDETC/CIE 2014), 17-20 August, Buffalo, United States Of America.  - شناسایی و موقعیا یابی اجسام در محیط ناشناخته به کمک پردازش تصویر و شبکه عصبی. شرفیان اردکانی احسان, طالع ماسوله مهدی, غفاری علی, فاطمه انصاری اشلقی (1393)., بیست و دومین همایش سالانه بین المللی کنفرانس مهندسی مکانیک ISME2014, 2-2 فروردین, اهواز, ایران.  - معادلات دینامیکی ربات انسان نمای مقید با استفاده از دینامیک تحلیلی. قاسمی پیام, طالع ماسوله مهدی (1393)., بیست و دومین همایش سالانه بین المللی کنفرانس مهندسی مکانیک ISME2014, 2-4 فروردین, اهواز, ایران.  - مسیر یابی ربات های سری دو . سه بازویی با استفاده از بیهنه سازی محدب و افق کاهنده. صباغ نوین رویا, طالع ماسوله مهدی, کریمی امیرحسین (1393)., بیست و دومین همایش سالانه بین المللی کنفرانس مهندسی مکانیک ISME2014, 2-4 فروردین, اهواز, ایران.  - طراحی بهینه یک ربات موازی کروی سه درجه آزادی بر اساس عملکرد کینواستاتیکی. دانشمند مرتضی, طالع ماسوله مهدی, Mohammad Hossein Saadatzi (1393)., بیست و دومین همایش سالانه بین المللی کنفرانس مهندسی مکانیک ISME 2014, 2-4 فروردین, اهواز, ایران.  - تعیین بزرگنرین بیضی تقریبی درون فضای کاری گشتاور-نیرو امکان پذیر ربات های موازی کابلی صفحه ای با استفاده از الگوریتم بهینه سازی محدب. بیانی حسن, طالع ماسوله مهدی, کریمی امیرحسین, ابراهیمی مرتضی (1393)., بیست و ومین همایش سالانه بین المللی کنفرانس مهندسی مکانیک ISME2014, 2-4 فروردین, اهواز, ایران.  - سنتز نوعی مکانیزم های موازی 4 درجه آزادی با الگوی حرکتی3 انتقال و یک دروان بر اسای تئوری تبدیل خطی. رستمی اسماعیلی, طالع ماسوله مهدی (1393)., بیست و دومین همایش سالانه بین المللی کنفرانس مهندسی مکانیک ISME2014, 2-4 فروردین, اهواز, ایران.  - پیاده سازی روشی نوین در ناوبری سیستم های رباتیک پایه متحرک در محیط های پویا مبتنی بر فضای سرعت. محمودی مصطفی, عالی پور خلیل, طالع ماسوله مهدی (1393)., چهارمین کنفرانس هوش مصنوعی و رباتیک, 20fa-month-0-22تیر, تهران, ایران.  - Path Planning and Obstacle Avoidance of Mobile Robots via Potential Field Based Fuzzy Controlling. Sharafian Ardakani Ehsan, Ansari Eshlaghi Fatemeh, Daneshmand Morteza, Tale Masouleh Mehdi, Mohammad Bagher Menhaj, Ghaffari Ali (2013)., 13 Iranian Conference on Fuzzy Systems, 27-29 August, Tehran, Iran.  - Path tracking and obstacle avoidance of a FPGA-based mobile robot (MRTQ) via fuzzy algorithm. Boroumand Siavash, Saboury Arya, Ravari Ali, Tale Masouleh Mehdi, Fakharian Ahamd (2013)., 13 Iranian Conference on Fuzzy Systems, 27-29 August, Tehran, Iran.  - Optimization of Kinematic Sensitivity and Workspace of Planar Parallel Mechanisms. Daneshmand Morteza, Mohammad Hossein Saadatzi, Tale Masouleh Mehdi, Sharafian Ardakani Ehsan, منهاج محمدباقر (2013)., Multi Body Dynamics 2013, 1-4 July, Zagreb, Croatia.  - Environment and Objects Detection Using E-puck Robot. Sharafian Ardakani Ehsan, Tale Masouleh Mehdi, Ghaffari Ali (2013)., Multi Body Dynamics 2013, 1-4 July, Zagreb, Croatia.  - Optimum Design of Planar Parallel Mechanisms Based on Kinematic Sensitivity and Workspace. Daneshmand Morteza, Tale Masouleh Mehdi, Saadtazi Mohammad Hossein, Farzaneh Kaloorazi Mohammadhadi, منهاج محمدباقر (2013)., 2013 CCToMM Symposium on Mechanisms, Machines, and Mechatronics (2013 CCToMM M3 Symposium), 30-31 May, Montreal, Canada.  - Dimensional Synthesis of Planar Cable-driven Parallel Robots via Interval Analysis. Farzaneh Kaloorazi Mohammadhadi, Esfehani Saman, Tale Masouleh Mehdi, Daneshmand Morteza (2013)., The 2013 CCToMM Symposium on Mechanisms, Machines, and Mechatronics (2013 CCToMM M3 Symposium), 30-31 May, Montreal, Canada.  - Investigation of the Kinematic Sensitivity of 3-RPR Parallel Mechanisms. Faghigh Ehsan, Daneshmand Morteza, Saadtazi Mohammad Hossein, Tale Masouleh Mehdi (2013)., The 2013 CCToMM Symposium on Mechanisms, Machines, and Mechatronics (2013 CCToMM M3 Symposium), 30-31 May, Montreal, Canada.  - بدست آوردن فضای‌کاری تقریبی ربات‌های موازی با استفاده از بهینه‌سازی محدب. کریمی امیرحسین, طالع ماسوله مهدی (1392)., بیست و یکمین کنفرانس بین المللی مهندسی برق ایران, 24-24 فروردین, تهران, ایران.  - Interval-Analysis-Based Determination of the Singularity-free Workspace of Gough-Stewart Parallel Robots. Farzaneh Kaloorazi Mohammadhadi, Tale Masouleh Mehdi, Stephane Caro (2013)., ICEE 2013, 14-16 May, Mashhad, Iran.  - طراحی بهینه چندهدفه ربات کابلی صفحه ای با استفاده ازمعیارهای کنترل پذیری و حساسیت. خلیلی پور سیدی سید احمد, Hamid D Taghirad, علیاری شوره دلی مهدی, طالع ماسوله مهدی (1392)., بیست و یکمین کنفرانس بین المللی مهندسی برق ایران, 24-26 فروردین, مشهد, ایران.  - بدست آوردن فضای‌کاری تقریبی و بزرگترین نواحی فضای‌کاری عاری از تکینگی برای ربات 6-UPS با استفاده از بهینه‌سازی محدب. کریمی امیرحسین, طالع ماسوله مهدی, احمدی موسوی محسن (1392)., بیست و یکمین همایش سالانه بین المللی کنفرانس مهندسی مکانیک, 17-19 فروردین, تهران, ایران.  - Dynamics Formulation of a Three-Degree of Freedom Parallel Manipulator. Farhad Manesh Mehran, Moosavian Seyed Ali Akbar, Abedloo Ebrahim, Tale Masouleh Mehdi (2013)., ISME 2013, 7-9 May, Tehran, Iran.  - یافتن بزرگترین کره عاری از تکینگی در فضای کاری ربات های 6 درجه آزادی با استفاده از آنالیز بازه ای . فرزانه کلورزی محمد هادی, طالع ماسوله مهدی, Stephane Caro (1392)., بیست و یکمین همایش سالانه بین المللی کنفرانس مهندسی مکانیک, 17-19 فروردین, تهران, ایران.  - تحلیل و شبیه‌سازی دینامیکی یک ربات موازی 3 درجه آزادی با ساختار سینماتیکی یکسان شاخه‌ها. یحیی پور ایمان, حسن وند میلاد, طالع ماسوله مهدی, یزدانی مجتبی, توکلی سیاوش (1392)., بیست و یکمین همایش سالانه بین المللی کنفرانس مهندسی مکانیک, 17-19 فروردین, تهران, ایران.  - رباتی جهت تحقیقات و آموزش مبتنی بر سیستم تعبیه شده تحت آرایه منطقی قابل برنامه ریزی. صبوری آریا, برومند سیاوش, راوری علی, طالع ماسوله مهدی, Fakharian A (1392)., سومین کنفرانس هوش مصنوعی و رباتیک, 19-19 fa-month-0, تهران, ایران.  - بهینه سازی حساسیت سینماتیکی و فضای کاری رباتهای موازی صفحهای با استفاده از روشهای تکاملی. دانشمند مرتضی, Mohammad Hossein Saadatzi, طالع ماسوله مهدی, منهاج محمدباقر (1391)., یازدهمین کنفرانس سیستم های هوشمند ایران, 9-10 بهمن, تهران, ایران.  - Kinematic Performance Indices Analyzed on Four Planar Cable Robots via Interval Analysis. Ahamd Khalili Pour, Azadeh Zarif, Tale Masouleh Mehdi, Taghirad Hamid D. (2013)., ICROM2013, 13-15 February, Tehran, Iran.  - بزرگترین دایره ی عاری از تکینگی در فضای کاری ربات های موازی صفحه ای با استفاده از آنالیز بازه ای. محمد هادی فرزانه کلورزی, طالع ماسوله مهدی (1391)., کنفرانس بین المللی رباتیک و مکاترونیک, 25-27 دی, تهران, ایران.  - تحلیل فضای کاری و فضای مفصلی بازوهای رباتیکی دو درجه آزادی صفحه ای با درنظر گرفتن محدودیت مکانیکی بوسیله آنالیز بازه ای. فاطمه انصاری اشلقی, طالع ماسوله مهدی (1391)., کنفرانس بین المللی رباتیک و مکاترونیک, 25-27 دی, تهران, ایران.  - طراحی مفهومی و ساخت بالگرد بدون سرنشی. امیر میرزای نیاری, محمد یاری دیزگرانی, مشهدی غلامعلی بهنام, فرزانه کلورزی محمد هادی, طالع ماسوله مهدی (1391)., کنفرانس بین المللی رباتیک و مکاترونیک, 25-27 دی, تهران, ایران.  - Kinematic Sensitivity and Workspace Optimization of Planar Parallel Mechanisms Using Genetic Algorithm. Daneshmand Morteza, Saadatzi Mohammad Hossein, Tale Masouleh Mehdi (2013)., ICROM2013, 13-15 February, Tehran, Iran.  - Kinematics of a Spherical Parallel Mechanism with Identical Limb Structures Using the Linear Implicitization Algorithm and Euclidean Geometry. Sarvenaz Chaeibakhsh, محمد هادی فرزانه کلورزی, Tale Masouleh Mehdi (2013)., ICROM2013, 13-15 February, Tehran, Iran.  - On the Inverse Dynamic Problem of a 3-PRRR Parallel Manipulator Tripteron. Yahyapour Iman, Milad Hassanvand, Tale Masouleh Mehdi, Mojtaba Yazdani, Siavash Tavakoli (2013)., ICROM2013, 13-15 February, Tehran, Iran.  - Design and Kinematic Analysis of a 4-DOF Serial-Parallel Manipulator for Urban Bus Driving Simulator. Amir Jaberi, Ali Nahvi, Milad Hassanvand, Tale Masouleh Mehdi, Mohammad Reza Arbab Tafti, Mojtaba Yazdani, mehrdad Lagha, Mahdi Hematabadi, Saeid Samiezadeh (2013)., ICROM2013, 13-15 February, Tehran, Iran.  - On the Approximated and Maximal Singularity-Free Workspace of 6-UPS Parallel Mechanisms Using Convex Optimization. Ahmadi Mousavi Mohsen, Amir Hossein Karimi, Tale Masouleh Mehdi (2013)., ICROM2013, 13-15 February, Tehran, Iran.  - بزرگترین بیضی عاری از تکینگی برای یک مکانیزم صفحه ای سه درجه آزادی 3\_RPR بااستفاده از بهینه سازی محدب. احمدی موسوی محسن, طالع ماسوله مهدی, Amir Hossein Karimi (1391)., کنفرانس بین المللی رباتیک و مکاترونیک, 25-27 دی, تهران, ایران.  - Feasible Kinematic Sensitivity in Cable Robots Based on Interval Analysis. Azadeh Zarif, Ahamd Khalili Pour, Taghirad Hamid D., Tale Masouleh Mehdi (2012)., First International Conference on Cable-Driven Parallel Robots, 2-4 September, Stuttgart, Germany.  - تحلیل مسئله سینماتیک مستقیم مکانیزم موازی 4 درجه آزادی 4-PRUR با پایه های یکسان و الگوی حرکتی 3T1R. نادری داود, طالع ماسوله مهدی, ورشوی جاغرق پیام (1391)., بیستمین کنفرانس بین المللی و سالانه مهندسی مکانیک ایران, 26-28 فروردین, شیراز, ایران.  - Singularity Analysis of the 4-RUU Parallel Manipulator Based on Grassmann-Cayley Algebra and Grassmann Geometry. Semaan Amine, Tale Masouleh Mehdi, Stephane Caro, Philippe Wenger, Gosseiln Clement (2011)., International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference (IDETC/CIE2011, 29-31 August, Washington, United States Of America.  - Solving the Forward Kinematic Problem of 4-DOF Parallel Mechanisms (3T1R with Identical Limb Structures and Revolute Actuators Using the Linear Implicitization Algorithm. Tale Masouleh Mehdi, Walter Dominic, Manfred Husty, Gosseiln Clement (2011)., International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference (IDETC/CIE2011, 28-31 August, Washington, United States Of America.  - Singularity Analysis of 5-DOF Parallel Mechanisms 3T2R using Grassmann-Cayley Algebra. Semaan Amine, Tale Masouleh Mehdi, Stephane Caro, Philippe Wenger, Gosseiln Clement (2011)., The 13th World Congress in Mechanism and Machine Science, 19-23 June, Guanajuato, Mexico.  - Forward Kinematics of the Symmetric 5-DOF Parallel Mechanisms (3R2T Using the Linear Implicitization Algorithm. Tale Masouleh Mehdi, Walter Dominic, Manfred Husty, Gosseiln Clement (2011)., The 13th World Congress in Mechanism and Machine Science, 19-23 June, Guanajuato, Mexico.  - Multi-Objective Scale Independent Optimization of 3-RPR Parallel Mechanisms. Saadatzi Mohammad Hossein, Tale Masouleh Mehdi, Taghirad Hamid D., Gosseiln Clement, Mohammad Teshnehlab (2011)., The 13th World Congress in Mechanism and Machine Science, 19-23 June, Guanajuato, Mexico.  - Singularity Analysis of 3T1R Parallel Manipulators with Identical Limb Structures. Semaan Amine, Tale Masouleh Mehdi, Stephane Caro, Philippe Wenger, Gosseiln Clement (2011)., CCToMM2011 Symposium on Mechanisms Machines and Mechatronics, 2-3 June, Montreal, Canada.  - Geometric Analysis of the Kinematic Sensitivity of Planar Parallel Mechanisms. Saadatzi Mohammad Hossein, Tale Masouleh Mehdi, Taghirad Hamid D., Gosseiln Clement, Philippe Cardou (2011)., CCToMM2011 Symposium on Mechanisms Machines and Mechatronics, 2-3 June, Montreal, Canada.  - On the Optimum Design of 3-RPR Parallel Mechanisms. Saadatzi Mohammad Hossein, Tale Masouleh Mehdi, Taghirad Hamid D., Gosseiln Clement, Philippe Cardou (2011)., 19th Iranian Conference on Electrical Engineering ICEE2011, 17-19 May, Tehran, Iran.**   * کتب   **- Backstepping Control of Nonlinear Dynamical Systems. Salimi Lafmejani Amir, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020).  - The Collision-Free Workspace of the Tripteron Parallel Robot Based on a Geometrical Approach. Anvari Zolfa, Ataei Parnyan, Tale Masouleh Mehdi (2017).  - Kinematic and Dynamic Modeling and Base Inertial Parameters Determination of the Quadrupteron Parallel Manipulator. Danaei Behzad, Arian Alaleh, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2017).**   * مجلات |

|  |  |
| --- | --- |
| **پایان نامه ها و رساله ها** | **- مدلسازی، شبیه سازی و طراحی کنترل‌کننده یک بازوی رباتیک متصل به کوادروتور با هدف پایدار‌سازی و رفع اغتشاش، امیرحسین دادبین، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1402/6/29   - کنترل دینامیکی ربات دوپای چرخدار با استفاده از برنامه ریزی دینامیکی مبتنی بر سطوح هم هزینه، فاطمه الوان کاریان، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1402/6/27   - طراحی، ساخت و کنترل یک ربات دو انگشتی، برای برداشتن اجسام، مجهز به حسگر نیرو، نوید اسدی خمامی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1402/11/28   - تشخیص صحت مراحل شتستشوی دست با استفاده از پردازش تصویر و یادگیری عمیق، محمدامین حق پناه، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1401/6/30   - کنترل یک ربات موازی معلق کابلی به منظور فیلم برداری هوشمند از بازی فوتبال و بدست آوردن آمار بازی به کمک تکنیک های بینایی ماشین، محمد قناعتیان، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1401/6/27   - تعامل انسان و ربات با استفاده از ترکیب اطلاعات نرم و سخت (مورد مطالعه - ربات NAO)، همایون مرادی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1401/6/23   - طراحی و پیاده سازی سیستم کنترل برای ربات موازی 3 درجه آزادی دلتا بر مبنای روش های یادگیری، حسن جلالی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1401/6/22   - شناسایی افراد از روی نحوه ی راه رفتن آن ها با استفاده از پردازش تصویر و یادگیری عمیق، مهسا تاجیک، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1401/11/4   - طراحی، شناسایی و پیاده سازی فرآیند گذاشت و برداشت بر مبنا بینایی ماشین برای یک ربات موازی دلتا سه درجه آزادی، مهدی ولی زاده مهربانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1400/7/14   - طراحی وکنترل یک ربات دلتا سه درجه آزادی با بکارگیری ترکیب اطلاعات سنسوری، علیرضا پورانصاری شوریجه، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1400/6/31   - کنترل ربات موازی سه درجه آزادی دلتا به منظور انجام گذاشت و برداشت با استفاده از یادگیری ماشین، سعید رحیمی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1400/6/23   - کنترل ربات کابلی مقید-ناقص معلق به منظور تولید مدل تصویری سه بعدی اجسام، سروش زارع، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1400/4/29   - موقعیت یابی و مسیریابی ربات های متحرک با استفاده از شبکه های عصبی عمیق، شیرین چهل گامی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1400/11/30   - بازشناسایی کاربران، مستقل از محیط با کمک ویژگی های ظاهری به وسیله یادگیری عمیق ، شایان سمیعی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1400/11/30   - شناسایی و دنبال کردن بر اساس نسبی اسکلت بدن انسان با استفاده از شبکه عصبی و شاخص های جداساز هندسی، حسین بداغی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1400/11/28   - بازشناسی چهره انسان برمبنای شاخص‌های هندسی مبتنی بر شبکه‌های عصبی عمیق، محمدامین بصیری، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1400/11/26   - تشخیص هویت مبتنی بر صدای انسان با استفاده از شبکه های عصبی عمیق و براساس شاخص های هندسی، عرفان اشتری رکن آبادی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1400/11/26   - طراحی یک کنترل کننده مبتنی بر شناسایی بر خط برای دینامیک ربات های موازی، مهران غفاریان تمیزی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1399/7/8   - استفاده از ربات چشم چابک به منظور شناسایی و ردیابی افراد، سعید محمدی نجاتی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1399/12/25   - طراحی و ساخت یک کفپوش منعطف کفش هوشمند به منظور آنالیز حرکت انسان به وسیله شبکه های حسگر فشاری ، تریفه مرجانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1399/12/25   - جهت یابی خودکار ربات پرنده چهار موتوره در محیط های داخلی به کمک روش های مبتنی بر یادگیری عمیق، حامد قاسمی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1399/11/30   - طراحی ، ساخت و تحلیل داده های یک کفی کفش هوشمند با استفاده از حسگر لمسی نرم نیرو بر پایه بارومتر، ارسلان امرعلیزاده، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1399/11/30   - تحلیل دینامیکی وشناسایی و کنترل ربات موازی دلتای 3 درجه آزادی بر اساس روش پارامتر های اینرسی پایه، فراز عابد آزاد، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1398/7/10   - پیاده سازی سامانه بینایی استریو به صورت زمان واقع به منظور برآورد سرعت و شتاب موانع در یک ربات خودران زمینی، الهام عمرانی، مهدی طالع ماسوله، دکتری، 1398/6/31   - طراحی و ساخت حسگر لمسی پوست مصنوعی برای کنترل یک ربات موازی سه درجه آزادی جهت تعامل ایمن انسان و ربات، امین حامدللکلو، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1398/6/26   - شناسایی کنترل یک ربات موازی سه درجه آزادی و ساخت حسگر نیرو با هدف تعامل انسان و ربات، آرمان بیرانوند، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1398/6/26   - طراحی و نمونه سازی بازوی رباتیک پوشیدنی برای توانبخشی افراد معلول بر اساس روش تعادل استاتیکی برای وزن های متغیر، مهدی آتشی گلستان، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1398/11/29   - طراحی و ساخت حسگر نیرو مبتنی براثر هال، سید دانیال موسوی نسب، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1398/11/27   - شناسایی و کنترل سینماتیکی ربات 4 درجه آزادی دلتا، مهدی ازمون، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1397/7/3   - تعامل انسان و ربات برای درمان بیماری اوتیسم مبتنی بر بینایی با استفاده از ربات انسان نمای نائو، زینب فرخی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1396/7/5   - اجتناب از مانع برای ربات بستر پویا به کمک واسطه لامسه ای در چارچوب کنترل پیش بین مبتنی بر مدل، مجتبی زارعی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1396/5/15   - کنترل حلقه بسته ربات موازی نیوماتیکی 6 درجه آزادی گاف- استوارت، امیر سلیمی لفمجانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1396/4/14   - DESIGNING A ROBOTIC RESEARCH CENTER BY ROBOTIC APPROACH، احسان ابوترابی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1396/11/30   - تحلیل دینامیکی و شناسایی رباتهای موازی بیشینه مقید، بهزاد دانایی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1395/9/28   - شناسایی دینامیکی و کنترل یک ربات کابلی فضایی به منظور تعقیب اجسام با پردازش تصویر، علی افلاکیان نجف آبادی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1395/12/4   - ایجاد و توسعه ی محیط مجازی جهت تراشکاری دندان و اجرای کنترل امپدانس بر روی واسط هپتیکی فالکون تغییر یافته، نیما کرباسی زاده اصفهانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1395/12/3   - Dynamic Identification And Control of a Cable Suspended Parallel Robot for Object Tracking Purpose Via Image Processing، علی افلاکیان نجف آبادی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1395/12/04   - Design and Development of a Dental Surgery Virtual Environment and Applying Impedance Control on a Modified Novint Falcon، نیما کرباسی زاده اصفهانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1395/12/03   - ایجاد و توسعه ی محیط مجازی جهت تراشکاری دندان و اجرای کنترل امپدانس بر روی واسط فالکون تغییر یافته، نیما کرباسی زاده اصفهانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1395/12/03   - تحلیل تکینگی ربات های موازی با شاخه های سینماتیکی یکسان بوسیله جبر گرسمن - کیلی، آروین رسول زاده، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1394/3/11   - کنترل و شناسایی دینامیکی مکانیزم موازی 3 درجه آزادی مستقل (تریپترون) و ساخت واسط تعامل انسان و ربات، محمد شریف زاده، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1394/12/24   - طراحی و ساخت ربات دو درجه آزادی جهت تعامل حرکتی با چشم انسان با استفاده از سیگنال های مغز، آلاله آرین، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1394/11/28   - شناسائی سیستم و کنترل موقعیت مکانیزم موازی سه درجه آزادی مستقل، محسن حیدرزاده، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1394/11/27   - عنوان به انگلیسی: Singularity Analysis of Parallel Robots with Identical Limb Structure via Grassmann-Cayley Algebra، آروین رسول زاده، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1394/03/11   - سنتز یک گروه از مکانیزمهای 4 و 5 درجه آزادی با استفاده از تئوری تبدیل خطی، اسماعیل رستمی جامه بزرگی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/6/31   - متعادلسازی ایستائی و دینامیکی مکانیزمهای موازی، محمد همایون پور، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/6/30   - ساخت هلیکوپتر بدون سرنشین کوچک، امیر میرزای نیاری، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/6/24   - بهینه سازی حساسیت سینماتیکی و فضای کاری مکانیزم های موازی صفحه ای، مرتضی دانشمند، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/4/21   - بهینه سازی سینماتیکی و سنتز ابعادی ربات های موازی، امیرحسین کریمی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/3/31   - کنترل ربات موازی 6 درجه آزادی گاف- استوارت مبتنی برکنترل عملگر نیوماتیکی، جلال حاجی پورماچیانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/12/5   - سنتز و کنترل رباتهای موازی کابلی با ا ستفاده از الگوریتم بهینه سازی محدب، حسن بیانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/12/19   - سنتز و کنترل رباتهای موازی کابلی با استفاده از الگوریتم بهینه سازی محدب، حسن بیانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/12/19   - بازیابی تعادل و پایداری دینامیکی رباتهای انسان نما، پیام قاسمی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/12/18   - بازیابی تعادل و پایداری دینامیکی ربات های انسان نما، پیام قاسمی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/12/18   - ارائه پیاده سازی الگوریتم نوین مسیریابی و کنترل بلا درنگ و عاری از تداخل رباتها با استفاده از بهینه سازی محدب و کنترل پیش بین مبتنی بر مدل، رویا صباغ نوین، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/12/13   - کنترل ربات 6درجه آزادی گاف-استوارت مبتنی بر کنترل عملگر نیوماتیکی، جلال حاجی‌پور ماچیانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/12/05   - ارائه و پیاده‌سازی الگوریتم نوین مسیریابی و کنترل بلادرنگ و عاری از تداخل ربات‌ها با استفاده از بهینه‌سازی محدب و کنترل پیش‌بین مبتنی بر مدل، رویا صباغ نوین، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/12/01   - سنتز مکانیزم های موازی 4 و 5 درجه آزادی با استفاده از تئوری تبدیلات خطی، اسماعیل رستمی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/11/07   - متعادل سازی استاتیکی و دینامیکی مکانیزم های موازی، محمد همایون پور، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/06/15   - بهینه‌سازی حساسیت سینماتیکی و فضای‌کاری مکانیزم‌های موازی صفحه‌ای، مرتضی دانشمند، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/04/21   - بهینه‌سازی سینماتیکی و سنتز ابعادی ربات‌های موازی، امیرحسین کریمی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1393/03/31   - تحلیل دینامیکی معکوس در ربات های موازی با آرایش سینماتیکی یکسان، ایمان یحیی پور، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/6/4   - بهبود پارامترهای کنترل جابجا کننده گاز در موتور استرلینگ خورشیدی جهت افزایش راندمان، مزدک هوشنگ، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/6/2   - پیاده سازی یک محیط مجازی برای کاربرد های دندانپزشکی جهت ارتباط بلادرنگ با واسطه های لامسه ای، فاطمه نوروزی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/6/18   - یافتن فضای‌کاری عاری از تکینگی ربات‌های موازی توسط الگوریتم‌های بهینه‌سازی، محمدهادی فرزانه کلورزی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/11/30   - مسیریابی ربات های انسان نما مبتنی بر بینایی، محسن جعفرزاده، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/11/16   - طراحی سیستم کنترلی و اجرای طرح جابجایی اجسام در محیط های پر خطر به کمک ربات های گروهی، احسان شرفیان اردکانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/11/13   - طراحی سیستم کنترلی و اجرای طرح جابجایی اجسام در محیط‌های پرخطر به کمک ربات‌های گروهی، احسان شرفیان اردکانی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/11/13   - تحلیل عددی صدمه بروی بال نامحدود، بهنام مشهدی غلامعلی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/11/13   - یافتن فضای کاری عاری از تکنیکی ربات های موازی توسط الگوریتم های بهینه سازی، محمدهادی فرزانه کلورزی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/11/13   - طراحی مکانیزم پنل خورشیدی یک ماهواره زمین آهنگ با رویکرد قابلیت اطمینان، نگار موتمن، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/10/25   - طراحی مکانیزم پنل خورشیدی ماهواره زمین آهنگ با رویکرد قابلیت اطمینان، نگار موتمن، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/10/25   - پیاده سازی یک محیط مجازی برای کاربرد های دندانپزشکی جهت ارتباط بلادرنگ با واسطه لامسه ای، فاطمه نوروزی، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/06/16   - تحلیل دینامیکی معکوس در ربات¬های موازی با آرایش سینماتیکی یکسان، ایمان یحیی پور، مهدی طالع ماسوله، کارشناسی ارشد، 1392/06/04** |