

محورهای پژوهشی گروه سیستم‌های دینامیکی و مکاترونیک

محور اول: ارتعاشات

- ارتعاشات سیستم‌های پیوسته (دکتر میردامادی، دکتر نحوی، دکتر ضیایی، دکتر تیکنی، دکتر غیور)
- کنترل ارتعاشات (دکتر دانش، دکتر میردامادی، دکتر غیور، دکتر لقمانی)
- آکوستیک (دکتر لقمانی، دکتر دانش، دکتر کشمیری)
- سازه‌های هوشمند و برداشت انرژی (دکتر میردامادی، دکتر نحوی، دکتر ضیایی، دکتر تیکنی، دکتر غیور، دکتر لقمانی)

محور دوم: رباتیک

- دینامیک و کنترل ربات (دکتر دانش، دکتر موسوی، دکتر کشمیری، دکتر غیور)
- هدایت و ناوبری ربات (دکتر دانش، دکتر موسوی، دکتر کشمیری)
- تعامل انسان و ربات (دکتر کشمیری، دکتر غیور، دکتر بهبهانی)

محور سوم: مکاترونیک

- اتوماسیون و ابزار دقیق (دکتر دانش، دکتر بهبهانی)
- کنترل (دکتر کشمیری، دکتر دانش، دکتر غیور، دکتر بهبهانی)
- سیستم‌های هوشمند (دکتر بهبهانی، دکتر دانش)

محور چهارم: دینامیک

- دینامیک خودرو (دکتر موسوی، دکتر اصفهانیان)
- دینامیک روتور (دکتر ضیایی، دکتر تیکنی، دکتر غیور)

محور پنجم: مباحث ویژه در مهندسی مکانیک

- بهینه‌سازی (دکتر بهبهانی، دکتر موسوی، دکتر نحوی)
- میکرو - نانو (دکتر میردامادی، دکتر ضیایی)

برای بررسی جزییات بیشتر به سایت شخصی اساتید مراجعه شود.