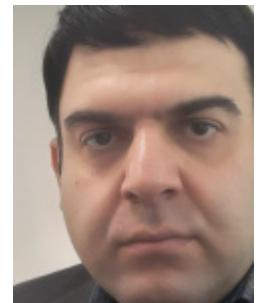


## مهندی شریف نیا

استادیار

دانشکده: مهندسی مکانیک و عمران

گروه: مکانیک



### سوابق تحصیلی

| دانشگاه             | رشته و گرایش تحصیلی           | سال اخذ مدرک | مقطع تحصیلی   |
|---------------------|-------------------------------|--------------|---------------|
| دانشگاه مازندران    | مهندسی مکانیک - طراحی جامدات  | ۱۳۸۳         | کارشناسی      |
| دانشگاه یزد         | مهندسی مکانیک - طراحی کاربردی | ۱۳۸۶         | کارشناسی ارشد |
| دانشگاه فردوسی مشهد | مهندسی مکانیک - طراحی جامدات  | ۱۳۹۳         | دکترا تخصصی   |

### سوابق اجرایی

مدیر گروه مهندسی مکانیک - از 1402/06/01 تا اکنون

مدیر گروه مهندسی مکانیک و عمران و علوم مهندسی - از 1401/10/15 تا 1402/06/01

### مقالات در همایش‌ها

- مهندی شریف نیا و علیرضا اکبرزاده, یک مدلسازی جدید و حل ارتعاشات ربات موازی PR-PRP, سومین کنفرانس بین المللی آکوستیک و ارتعاشات, تهران, ۱۳۹۲, ۰۴-۱۰.
- مهندی شریف نیا و علیرضا اکبرزاده, حل یک معادله حرکت جدید برای یک تیر با حرکت طولی, سومین کنفرانس بین المللی آکوستیک و ارتعاشات, تهران, ۱۳۹۲, ۰۴-۱۰.
- مهندی شریف نیا و منصور رفیعیان, یک روش تحلیلی جدید برای حل ارتعاشات میرای ورق مستطیلی در کنترل فعال با وصله‌های پیزوالکتریک, هفدهمین کنفرانس سالانه بین المللی مهندسی مکانیک, ۱۳۸۸, ۰۲-۲۹.

### مقالات در نشریات

Mahdi Sharifnia,A higher-order nonlinear beam element for planar structures by using a new finite element approach,Acta Mechanica,Vol. 233,pp. 495-511,2022-02

Mahdi Sharifnia,Nonlinear dynamics of flexible links in planar parallel robots using a new beam element,Journal of Vibration and Control,Vol. 26,pp. 475-489,2020-04

Mahdi Sharifnia,A new beam element for analysis of planar large deflection,Brazilian Society of Mechanical Sciences and Engineering,Vol. 40,pp. 92,2018-02

Mahdi Sharifnia ,& Alireza Akbarzadeh,A constrained assumed modes method for dynamics of a flexible planar serial robot with prismatic joints,Multibody System Dynamics,Vol. 40,pp. 261-285,2017-07

Mahdi Sharifnia ,& Alireza Akbarzadeh,A constrained assumed modes method for solution of a new dynamic equation for an axially moving beam,Computers & Mathematics with Applications,pp. 2167-2180,2016-11

- Mahdi Sharifnia ,& Alireza Akbarzadeh,Dynamics and vibration of a 3-PSP parallel robot with .6  
.flexible moving platform,Journal of Vibration and Control,Vol. 22,pp. 1095-1116,2016-03
- Mahdi Sharifnia ,& Alireza Akbarzadeh,Approximate analytical solution for vibration of a 3-PRP .7  
.planar parallel robot with flexible moving platform,Robotica,Vol. 34,pp. 71-97,2016-01
- Mahdi Sharifnia ,& Alireza Akbarzadeh,An analytical model for vibration and control of a PR- .8  
PRP parallel robot with flexible platform and prismatic joint,Journal of Vibration and Control,Vol.  
.22,pp. 632-648,2014-04
- Alireza Akbarzadeh , Javad Enferadi , Mahdi Sharifnia,Dynamics analysis of a 3-RRP spherical .9  
parallel manipulator using the natural orthogonal complement,Multibody System Dynamics,Vol.  
.29,pp. 361-380,2013-04
۱۰. مهدی شریف نیا،کنترل حرکت بازوهای مکانیکی با استفاده از کنترل کننده فازی،نشریه مهندسی مکانیک  
مدرس،مجلد ۲۴،شماره صفحات ۳-۳۰۰،۹-۵۰.
۱۱. مهدی شریف نیا و منصور رفیعیان،کنترل فعال ارتعاشات موضعی یک ورق مستطیلی با وصله های  
پیزوالکترونیک،نشریه بین المللی علوم مهندسی دانشگاه علم و صنعت ایران،مجلد ۱۹،شماره صفحات ۲۷-۸۳،۱۳۸۷-۳۶.
۱۲. مهدی شریف نیا و منصور رفیعیان،کنترل فعال ارتعاشات ورق مستطیلی با استفاده از سری فوریه و تبدیل  
لابلاس،نشریه بین المللی علوم مهندسی دانشگاه علم و صنعت ایران،مجلد ۱۹،شماره صفحات ۱-۷۸،۱۳۸۷-۰۹.