

بسمه تعالی

## رزومه و شرح خدمات و فعالیت ها

نام : سیاوش فتح الهی دهکردی

تاریخ تولد : ۱۳۶۷/۰۳/۱۴

شماره ملی: ۳۹۳۴۵۴۵۹۴۷

شماره شناسنامه: ۱۳۵۷۱

شماره تماس: ۰۹۱۲۴۸۹۱۰۷۵

ایمیل: [S.fathollahidehkordi@gmail.com](mailto:S.fathollahidehkordi@gmail.com) - [S\\_fathollahidehkordi@mecheng.iust.ac.ir](mailto:S_fathollahidehkordi@mecheng.iust.ac.ir)

		<b>۱- مشخصات فردی:</b>					
		نام: سیاوش		نام خانوادگی: فتح الهی دهکردی		نام پدر: جمشید	
		تاریخ تولد: ۱۳۶۷/۳/۱۴		محل تولد: اراک		شماره شناسنامه: ۱۳۵۷۱	
		محل صدور: اراک		مذهب: شیعه		کد ملی: ۳۹۳۴۵۴۵۹۴۷	
وضعیت تأهل: <input checked="" type="checkbox"/> مجرد <input type="checkbox"/> متأهل		تعداد فرزندان: -		وضعیت نظام وظیفه: کارت پایان خدمت			
نشانی محل سکونت دائم: تهران، میدان هروی، خیابان استاد حسن بنا شمالی، پایین تر از میدان شریفی، کوچه شقایق پلاک ۲۱							
تلفن تماس منزل: ۲۶۷۵۱۰۴۷		تلفن همراه: ۰۹۱۲۴۸۹۱۰۷۵					
تلفن تماس ضروری: ۰۹۱۸۳۶۳۷۹۱۹							
پست الکترونیکی: s.fathollahidehkordi@gmail.com - s_fathollahidehkordi@mecheng.iust.ac.ir							
<b>۲- سوابق تحصیلی:</b>							
مقطع تحصیلی	رشته تحصیلی	گرایش	مدت تحصیل		نام واحد آموزشی	کشور / شهر محل تحصیل	معدل
			از	تا			
دیپلم	فنی مهندسی	ریاضی-فیزیک	مهر ۱۳۸۱	شهریور ۱۳۸۵	علامه حلی اراک (سمپاد)	ایران / اراک	۱۹.۱۲
کارشناسی	مهندسی مکانیک	مهندسی مکانیک	مهر ۱۳۸۵	شهریور ۱۳۸۹	علم و صنعت ایران	ایران / تهران	۱۶.۴۳
کارشناسی ارشد	مهندسی مکانیک	دینامیک کنترل ارتعاشات	مهر ۱۳۸۹	۲۴ دی ۱۳۹۱	علم و صنعت ایران (پذیرش ممتازی)	ایران / تهران	۱۷.۰۷
دکتری تخصصی	مهندسی مکانیک	دینامیک کنترل ارتعاشات	مهر ۱۳۹۲	۲۳ آبان ۱۳۹۷	علم و صنعت ایران	ایران / تهران	۱۸.۳۷
موضوع پایان نامه دوره کارشناسی:		شبیه سازی و مدل سازی نیروگاه برق آبی (استاد راهنما: پروفسور دوانی مرکزی-استاد مشاور: دکتر یزدی زاده (دانشگاه عباس پور))					
موضوع پایان نامه دوره کارشناسی ارشد:		شبیه سازی مدل سازی دینامیکی ربات با لینک الاستیک و مفاصل دورانی- کشویی به روش گیبس اپل بازگشتی (پروفسور حبیب نژاد کورایم)					
موضوع پایان نامه دوره دکتری:		شبیه سازی مدل سازی دینامیکی ربات همکار سیار با لینک الاستیک و مفاصل دورانی- کشویی به روش گیبس اپل بازگشتی (پروفسور حبیب نژاد کورایم)					

۳- آثار علمی:

۱،۳- مقالات کنفرانس و مجلات:

وضعیت	نام مجله	عنوان مقاله	
چاپ	ماهنامه انجمن علمی دانشگاه علم و صنعت	خودروهای هیبریدی و نحوه کار آنها	۱
چاپ (مقاله برتر)	کنفرانس بین‌المللی مکانیک تجربی دانشگاه علم و صنعت	Theoretical and Experimental Investigation of a Single-Link Elastic Manipulator System	۲
چاپ	کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک ایران	Theoretical and experimental investigation for optimizing spray angle of plain orifice nozzles	۳
چاپ (مقاله برتر)	کنفرانس بین‌المللی مکانیک تجربی دانشگاه علم و صنعت	Experimental evaluation of Revolute-Prismatic joints manipulator with flexible links modeled by recursive Gibbs-Appell formulation	۴
چاپ	کنفرانس بین‌المللی رباتیک و مکاترونیک (ایکرام)	Theoretical and experimental dynamic evaluations of revolute-prismatic joints manipulator contains N- rigid links and hubs	۵
چاپ	کنفرانس بین‌المللی رباتیک و مکاترونیک (ایکرام)	Motion equation derivation and tip-over evaluations for K mobile manipulators with the consideration of motors mass by the use of Gibbs-Appell formulation	۶
چاپ	کنفرانس بین‌المللی رباتیک و مکاترونیک (ایکرام)	Investigating the effect of torque amplitude on the chaotic oscillations in flexible manipulators	۷
چاپ	کنفرانس بین‌المللی رباتیک و مکاترونیک (ایکرام)	Control a mobile robot in Social environments by considering human as a moving obstacle	۸
چاپ	کنفرانس بین‌المللی رباتیک و مکاترونیک (ایکرام)	Omnidirectional mobile robot design with height and width adaptation	۹
چاپ	کنفرانس بین‌المللی رباتیک و مکاترونیک (ایکرام)	Dynamic modeling and sliding mode control of a wheeled mobile robot assuming lateral and longitudinal slip of wheels	۱۰
چاپ	کنفرانس بین‌المللی رباتیک و مکاترونیک (ایکرام)	N-axis mobile robot motion equations derivations by considering the effects of nonlinear phenomena: slip and wheels' motor backlash	۱۱
چاپ	کنفرانس بین‌المللی رباتیک و مکاترونیک (ایکرام)	A New Method of Dynamic Modelling and Optimal Energy Distribution for Cooperative Closed Chain Manipulators	۱۲

۲،۳- مقالات علمی - پژوهشی و ISC

وضعیت	نام مجله	عنوان مقاله	
چاپ	مجله علمی پژوهشی مهندسی مکانیک مدرس (دانشگاه تربیت مدرس)	کاربرد ماتریس‌های تبدیل $3 \times 3$ در استخراج معادلات حرکت ربات با لینک الاستیک و مفاصل دورانی-کشویی	۱

چاپ	International Research Journal of applied and Basic Sciences (IRJABS)(ISC journals)	<b>Dynamic effect of Beam's Length and Beam's Theory on the Flexible Manipulator System</b>	۲
چاپ	مجله علمی پژوهشی مهندسی مکانیک تبریز (دانشگاه تبریز)	مدلسازی دینامیکی ربات همکار با در نظر گرفتن تنش داخلی جسم مشترک، توزیع بهینه انرژی و ظرفیت حمل بار دینامیکی	۳
چاپ	مجله علمی پژوهشی مهندسی مکانیک امیرکبیر (دانشگاه صنعتی امیرکبیر)	طراحی مسیر و کنترل ربات سیار اجتماعی در محیط با موانع متحرک به منظور رسیدن به هدف سیار با استفاده از کنترل فازی	۴
<b>۳.۳- مقالات ISI</b>			
وضعیت	نام مجله	عنوان مقاله	
published	<b>Archive of Applied Mechanics (Q<sup>۲</sup>)</b>	<b>Systematic modeling of a chain of N-flexible link manipulators connected by revolute-prismatic joints using recursive Gibbs-Appell formulation</b>	۱
published	<b>Nonlinear Dynamics (Q<sup>۱</sup>)</b>	<b>Derivation of dynamic equation of viscoelastic manipulator with revolute-prismatic joint using recursive Gibbs-Appell formulation</b>	۲
published	<b>Robotics and Autonomous Systems (Q<sup>۱</sup>)</b>	<b>Derivation of motion equation for mobile manipulator with viscoelastic links and revolute-prismatic flexible joints via recursive Gibbs-Appell formulations</b>	۳
published	<b>Applied Mathematical Modelling (Q<sup>۱</sup>)</b>	<b>Motion Equations of Cooperative Multi Flexible Mobile Manipulator via Recursive Gibbs-Appell Formulation</b>	۴
published	<b>Mechanism and Machine Theory (Q<sup>۱</sup>)</b>	<b>Dynamic Modeling of Flexible Cooperative Mobile Manipulator with Revolute-Prismatic Joints for the Purpose of Moving Common Object with Closed Kinematic Chain Using the Recursive Gibbs-Appell Formulation</b>	۵
Editor decision	<b>Journal of Computational and Nonlinear Dynamics (Q<sup>۱</sup>)</b>	<b>Dynamic Analysis of Extended Mobile base Cooperative Flexible Manipulators with Revolute-Prismatic Joints</b>	۶
published	<b>International Journal of Advanced Manufacturing Technology (Q<sup>۱</sup>)</b>	<b>Analytical and experimental investigation of the dynamic behavior of a revolute-prismatic manipulator with N flexible links and hubs</b>	۷
published	<b>Mechanics Based Design of Structures and Machines (Q<sup>۱</sup>)</b>	<b>Dynamic modeling and extended bifurcation analysis of flexible-link manipulator</b>	۸
published	<b>Journal of Intelligent &amp; Robotic Systems (Q<sup>۲</sup>)</b>	<b>Reconfigurable mobile robot with adjustable width and length: conceptual design, motion equations and simulation</b>	۹
published	<b>Applied Mathematical Modeling (Q<sup>۱</sup>)</b>	<b>Dynamic modeling of cooperative manipulators with frictional contact at the end effectors</b>	۱۰

published	Arabian journal for science and engineering (Q <sup>2</sup> )	Nonlinear dynamic analysis the extended telescopic joints manipulator with flexible links	۱۱
published	Optimal control, applications and methods (Q <sup>1</sup> )	Designing an optimal control strategy for a mobile manipulator and its application by considering the effect of uncertainties and wheel slipping	۱۲
Minor revision (second round)	ISA Transactions (Q <sup>1</sup> )	Application of disturbance observer in optimal control of a mobile manipulator by considering the effect of unknown slippage	۱۳
Minor revision	Applied Mathematical Modelling (Q <sup>1</sup> )	A Novel Analytical-Numerical Method for Real-Time Optimization and Load Distribution of Cooperative Closed-Chain Manipulators and Hardware in the Loop Implementation	۱۴
published	Advances in Space Research (Q <sup>2</sup> )	Nonlinear Analysis of Open-Chain Flexible Space Manipulator with Time-Dependent Structure	۱۵
Under review	Scientia Iranica	Dynamic modeling of the extended mobile robot: Composed N parallel axles, suspension system, and wheels slippage	۱۶
Under review	Computer Speech and Language (Q <sup>2</sup> )	The superiority of Extended Social Mobile Robot in Human Communications & interactions	۱۷
Under review	Transactions of the Institute of Measurement and Control (Q <sup>2</sup> )	The Performance Analysis of Flexible Revolute-Prismatic Joints Manipulator: Dynamic Modeling, Control Algorithms, Sensitivity Analysis, Software Simulations, and Experimental Validations	۱۸
published	Ocean Engineering (Q <sup>1</sup> )	Dynamic analysis of flexible-link manipulator in underwater applications using Gibbs-Appell formulations	۱۹
۴.۳- طرح پژوهشی			
وضعیت	نام مجری	عنوان طرح	
تحويل	وزارت راه مسکن و شهرسازی (سازمان مجری ساختمان)	پروژه ارائه سیستم و استاندارد مدیریت و نگهداری ساختمان های اداری و درمانی	۱
تحويل	وزارت راه مسکن و شهرسازی (سازمان مجری ساختمان)	پروژه حسن اجرای پروژه های تحقیقاتی و مستند سازی دانش حاصله	۲
۵.۳- کتاب و عناوین متفرقه			
وضعیت	نام انتشارات	عنوان کتاب	
چاپ	موسسه DR-CIVIL	حل سؤالات آزمون دکتری در قالب کتاب (هوش و استعداد تحصیلی)	۱

در دست نگارش		دینامیک	۲
۴- مهارت نرم افزاری:			
میزان تسلط		نام نرم افزار	
متوسط		Solid Works	۱
متوسط		Catia	۲
متوسط		Mechanical desktop	۳
متوسط		Mathematica	۴
متوسط		Adams	۵
عالی		Simulink	۶
عالی		Neural network	
عالی		fuzzy	
عالی		coding	
متوسط		SimMechanic	
متوسط		ANSYS	۷
عالی		Microsoft Office	۸
عالی		نرم افزارهای حسابداری و قراردادهای	۹
متوسط		ARM/ Arduino	۱۰
۵- سوابق تدریس:			
تاریخ	محل تدریس	عنوان	
ترم دوم سال تحصیلی ۱۳۹۹-۱۴۰۰ ترم اول سال تحصیلی ۱۴۰۰-۱۴۰۱	علم و صنعت ایران (دانشکده مهندسی راه آهن)	ازمایشگاه مقاومت مصالح	۱
ترم اول سال تحصیلی ۱۴۰۰-۱۴۰۱	علم و صنعت ایران (دانشکده مهندسی راه آهن)	ماشین های ریلی ویژه	۲
ترم اول سال تحصیلی ۱۴۰۰-۱۴۰۱	علم و صنعت ایران (واحد نور)	تئوری تصمیم گیری (ارشد)	۳

۴	تحلیل داده‌های مهندسی (ارشد)	علم و صنعت ایران (واحد نور)	ترم اول سال تحصیلی ۱۴۰۱-۱۴۰۰
۵	رباتیک و آزمایشگاه	شهید چمران اهواز	ترم دوم سال تحصیلی ۹۸-۹۹ و ۹۷-۹۸
۶	کنترل اتوماتیک	شهید چمران اهواز	ترم دوم سال تحصیلی ۹۷-۹۸ و ۹۸-۹۹ و ۹۹-۱۴۰۰
۷	حساسه و کالیبراسیون ربات ها (ارشد)	شهید چمران اهواز	ترم دوم سال تحصیلی ۹۸-۹۹ و ۹۹-۱۴۰۰ (دو گروه)
۸	مکاترونیک (ارشد)	شهید چمران اهواز	ترم دوم سال تحصیلی ۹۸-۹۹
۹	ارتعاشات اتفاقی (ارشد)	شهید چمران اهواز	ترم اول سال تحصیلی ۹۸-۹۹
۱۰	کنترل پیشرفته (ارشد)	شهید چمران اهواز	ترم اول سال تحصیلی ۱۴۰۱-۱۴۰۰
۱۱	رباتیک (پیشرفته)	شهید چمران اهواز	ترم اول سال تحصیلی ۱۴۰۱-۱۴۰۰
۱۲	ارتعاشات مکانیکی	شهید چمران اهواز	ترم اول سال تحصیلی ۹۸-۹۹
۱۳	مقدمه ای بر مکاترونیک	شهید چمران اهواز	ترم اول سال تحصیلی ۹۸-۹۹ و ۱۴۰۰-۱۳۹۹ و ۱۴۰۱-۱۴۰۰
۱۴	سیستم های ریز پردازنده (ارشد)	شهید چمران اهواز	ترم اول سال تحصیلی ۹۸-۹۹ و ۱۴۰۰-۱۳۹۹ و ۱۴۰۱-۱۴۰۰
۱۵	نقشه کشی صنعتی ۱	شهید چمران اهواز	ترم اول سال تحصیلی ۹۸-۹۹
۱۶	مقاومت مصالح ۱	شهید چمران اهواز	ترم اول سال تحصیلی ۱۴۰۰-۱۳۹۹
۱۷	طراحی اجزاء ۲	دانشکده نفت اهواز	ترم اول سال تحصیلی ۹۸-۹۹
۱۸	مقدمه بر اجزاء محدود	دانشکده نفت اهواز	ترم اول سال تحصیلی ۱۴۰۰-۱۳۹۹
۱۹	کارگاه اتومکانیک	علم و صنعت ایران (دانشکده مهندسی مکانیک)	ترم نخست سال تحصیلی ۹۵-۹۶ لغایت ترم دوم سال تحصیلی ۹۶-۹۷
۲۰	آزمایشگاه مقاومت مصالح	علم و صنعت ایران (دانشکده مهندسی مکانیک)	ترم اول سال تحصیلی ۹۵-۹۶ لغایت ترم اول سال تحصیلی ۹۶-۹۷
۲۱	آزمایشگاه دینامیک ماشین	علم و صنعت ایران (دانشکده مهندسی مکانیک)	ترم دوم سال تحصیلی ۹۵-۹۶ لغایت ترم نخست سال تحصیلی ۹۶-۹۷
۲۲	طراحی اجزاء ۲	دانشگاه آزاد دماوند	ترم نخست سال تحصیلی ۹۳-۹۴
۲	پلاستیسیته و تغییر شکل فلزات	دانشگاه آزاد دماوند	ترم نخست سال تحصیلی ۹۳-۹۴
۳			
۲۴	کارگاه ماشین ابزار ۲	دانشگاه آزاد دماوند	ترم دوم سال تحصیلی ۹۳-۹۴

۶- سوابق کاری و اجرایی:

عنوان دوره	محل	تاریخ
۱ کارآموزی در شرکت ماشین کاران اراک (زیر مجموعه ایران خودرو) (مدیر امور مهندسی)	شرکت ماشین کاران - اراک	۱۳۸۷
۲ کارآموزی در شرکت صنایع پارسیان (ناظر پروژه شهرضا)	شرکت صنایع پارسیان - تهران	۱۳۸۸
۳ همکاری در برگزاری کنفرانس بین‌المللی ساخت و تولید ایران	علم و صنعت ایران	۱۳۸۶
۴ مشاور مدیریت امور خوابگاه دانشگاه علم و صنعت ایران در امر اسکان دانشجویی	علم و صنعت ایران	۱۳۸۸ تا ۱۳۹۱
۵ مشاور اجرایی مدیریت تدارکات دانشگاه علم و صنعت	علم و صنعت ایران	۱۳۹۱ تا ۱۳۹۲
۶ مسئول امور قراردادهای دانشگاه علم و صنعت ایران	علم و صنعت ایران	۱۳۹۱ تا ۱۳۹۲
۷ عضویت در بسیج دانش آموزی	شهر اراک دبیرستان علامه حلی	۱۳۷۸ تا ۱۳۸۵
۸ عضو انجمن مهندسين مکانیک ایران	انجمن مهندسين مکانیک	۱۳۸۸ تا کنون
۹ عضو سازمان نظام مهندسی استان مرکزی	استان مرکزی	۱۳۹۲ تا کنون
۱۰ مشاور فرهنگی و آموزشی	شرکت خلاقستان اقاچیا (همکار سرای محله جهاد شهرداری تهران)	۱۳۹۱-۱۳۹۲
۱۱ مشاور فنی معاون دانشجویی	دانشگاه علم و صنعت ایران	۱۳۹۵-۱۳۹۸
۱۲ مسئول امور سرپرستی و اجرایی مدیریت امور خوابگاه ها	دانشگاه علم و صنعت ایران	۱۳۹۵-۱۳۹۸
۱۳ دبیر اجرایی دستگاه نظارت سراهای دانشجویی خودگردان	صندوق رفاه دانشجویان	۱۳۹۶-۱۳۹۸
۱۴ مسئول اجرایی کنفرانس بین‌المللی ایگزام	دانشکده مهندسی مکانیک دانشگاه علم و صنعت ایران	۱۳۹۷
۱۵ سرپرست مدیریت امور خوابگاه‌ها و مشاور معاون دانشجویی	دانشگاه علم و صنعت ایران	۱۴۰۰-۱۴۰۰

۷- افتخارات:

عنوان	زمان	مکان
۱ برگزیده مرحله اول المپیاد ریاضی سال دوم دبیرستان (کشوری)	۱۳۸۲	علامه حلی اراک (تیزهوشان)
۲ رتبه نخست المپیاد ریاضی ناحیه ای سال سوم دبیرستان (استانی)	۱۳۸۳	علامه حلی اراک (تیزهوشان)
۳ رتبه برتر المپیاد های کامپیوتر، فیزیک، شیمی (استانی)	۱۳۸۳	علامه حلی اراک (تیزهوشان)



۴	رتبه برتر کارشناسی رشته مهندسی مکانیک	۱۳۸۵ تا ۱۳۸۹	دانشگاه علم و صنعت ایران	
۵	پذیرش بدون کنکور مقطع کارشناسی ارشد دانشگاه علم و صنعت ایران	۱۳۸۹	دانشگاه علم و صنعت ایران	
۶	کандیدای پذیرش بدون کنکور مقطع دکتری دانشگاه علم و صنعت ایران	۱۳۹۲	دانشگاه علم و صنعت ایران	
۷	پذیرفته بورس اعزام به خارج وزارت علوم تحقیقات و فناوری	۱۳۹۲	سازمان امور دانشجویان	
۸	عضو بنیاد ملی نخبگان	۱۳۹۲	پذیرفته شده	
۹	Reviewer	۲۰۱۲ تا کنون	EDAS( Beiac <sup>۲۰۱۳</sup> , SHUSER <sup>۲۰۱۳</sup> , IJETSP) □□□□	
۱۰	Reviewer	۲۰۱۸-۱۹	ICROM ۲۰۱۸-۱۹	
۱۱	Reviewer	۲۰۱۹	Control engineering practice (Q <sup>۱</sup> )	
۱۲	Reviewer	۲۰۲۰	IEEE Access	
۱۳	Reviewer	۲۰۲۰	Mechanics Based Design of Structures and Machines (Q <sup>۲</sup> )	
۱۴	Reviewer	۲۰۲۰	Mechanism and Machine Theory (Q <sup>۱</sup> )	
۱۵	Reviewer	۲۰۲۰	Nonlinear Dynamic (Q <sup>۱</sup> )	
۱۶	Reviewer	۲۰۲۰	Advances in Mechanical Engineering	
۱۷	Reviewer	۲۰۲۰	Vehicle system dynamics	
۱۸	داوری مقالات	۹۹-۹۸	مجله علمی پژوهشی مهندسی ساخت و تولید ایران	
<b>۸- توانائی ها:</b>				
عنوان		میزان علاقمندی	میزان تسلط	سابقه
۱	کار گروهی و انجام پروژه های صنعتی	بسیار زیاد	زیاد	<ul style="list-style-type: none"> <li>انجام پروژه کارشناسی</li> <li>انجام پروژه کارشناسی ارشد</li> <li>مسئول پروژه ساخت ربات دورانی کشویی الاستیک</li> </ul>
۲	خلاقیت، پیاده سازی ایده های نو و انجام پروژه های ساخت	زیاد	زیاد	ایده های جدید به کار رفته در پایان نامه کارشناسی ارشد و موارد مشابه در کار های گروهی که منجر به ثبت گردیده است
۳	امور مالی، حسابداری، تنظیم قراردادهای خرید، خدماتی، پژوهشی و ....	بسیار زیاد	زیاد	دانشگاه علم و صنعت ایران

۴	مشاوره و کارشناسی در زمینه امور اجرائی، مدیریت بحران و مدیریت استراتژیک	زیاد	زیاد	دانشگاه علم و صنعت ایران
۹-مدرک زبان:				
	عنوان	تاریخ اخذ	مدت اعتبار	نمره
۱	MSRT	۱۳۹۲/۰۱/۳۰	۲سال	۵۶
۲	TOLIMO	۱۳۹۱/۰۸	۲سال	۴-۴۸۰
۳	TOEFL - PBT	۲۰۱۰/۰۳	۲	۳-۵۱۰
۴	GRE	۲۰۰۹/۱۰	۵	۱۱۰۰
۱۰-دوره ها و کارگاه ها				
	عنوان	مکان	زمان	
۱	دوره آموزشی آتش نشانی و اطفاء حریق	دانشگاه علم و صنعت ایران	آبان ۹۲	
۲	An introduction to model-based development of future ADAS/AD software using MIL/SIL/HIL simulation platform	دانشگاه علم و صنعت ایران	آبان ۹۷	
۳	Deep Learning for Self-Driving Cars	دانشگاه علم و صنعت ایران	آبان ۹۷	
۱۱- معرفان علمی:				
	نام	رتبه	دانشگاه	دانشکده
۱	دکتر محرم حبیب نژاد کورايم	استاد	علم و صنعت ایران	مهندسی مکانیک
۲	دکتر امیرحسین دوائی مرکزی	استاد	علم و صنعت ایران	مهندسی مکانیک
۳	دکتر شاهرخ حسینی هاشمی	استاد	علم و صنعت ایران	مهندسی مکانیک
۴	دکتر حمید احمدیان	استاد	علم و صنعت ایران	مهندسی مکانیک
۵	دکتر سید علی اکبر موسویان	استاد	صنعتی خواجه نصیر الدین طوسی	مهندسی مکانیک
۶	دکتر حسن ظهور	استاد	صنعتی شریف	مهندسی مکانیک