

1. Yeganegi, Mohammad Hasan, Khadiv, Majid, Del Prete, Andrea, Moosavian, S. Ali A., and Righetti, L., 'Robust walking based on MPC with viability guarantees,' *IEEE Transactions on Robotics*, Scheduled for Publication in Volume 38 (2022), Issue 6 (December).
2. Parvaresh, A., and Moosavian, S. Ali A., 'Modified predictive control of continuum manipulators with learning-based model,' *Int Jour of Modelling, Identification and Control*, In press, 2022.
3. Mousavi, M. Reza, Ghanbari, M., Moosavian, S. Ali A., and Zarafshan, P., 'Rapid and safe wire tension distribution scheme for redundant cable-driven parallel manipulators,' *Journal of Robotica*, <https://doi.org/10.1017/S0263574721001703>, 2021.
4. Moosavian, S. Ali A., Nabipour, M., Absalan, F., and Akbari, V., 'RoboWalk: Augmented Human-Robot Mathematical Modelling for Design Optimization,' *Journal of Mathematical and Computer Modelling of Dynamics Systems*, (2021), <https://doi.org/10.1080/13873954.2021.1879874>
5. Parvaresh, A., and Moosavian, S. Ali A., 'Dynamics and Path Tracking of Continuum Robotic Arms Using Data-Driven Identification Tools,' *Jour of Robotica*, <https://doi.org/10.1017/S026357472100093X>.
6. Nabipour, M., and Moosavian, S. Ali A., 'Human Model in the Loop Design Optimization for RoboWalk Wearable Device,' *Jour of Mechanical Science and Technology*, (2021) <http://doi.org/10.1007/s12206-021-0935-z>
7. Hajiahmadi, F., Zarafshan, P., Dehghani, M., Moosavian, S. Ali A., and Hasan-beygi, R., 'Dynamic Modeling and Control of Cleaning Robot for Agro Photovoltaic,' *AmirKabir Journal of Mechanical Engineering*, Vol. 53, No. 6, 2021 (written in Persian)
8. Khadiv, M., Herzog, A., Moosavian, S. Ali A., and Righetti, L., 'Walking Control Based on Step Timing Adaptation,' *IEEE Transactions on Robotics*, Vol. 36, No. 3, June 2020. <https://doi.org/10.1109/TRO.2020.2982584>
9. Cheraghpour, F., Dehghani, M., Feizollahi, A., Sabetian, P., and Moosavian, S. Ali A., 'KNTU hand and application of MAG index for form closure grasp,' *Journal of the Brazilian Society of Mechanical Sciences and Engineering*, (2020) 42: 267, <https://doi.org/10.1007/s40430-020-02355-w>
10. Parvaresh, A., and Moosavian, S. Ali A., 'Experimental Identification and Hybrid PID-Fuzzy Position Control of Continuum Robotic Arms,' *Int Jour of Robotics*, Vol. 6, No. 1, pp. 53–63, 2020.
11. Tabataba'i-Nasab, F., Moosavian, S. Ali A., and Keymasi, A., 'Adaptive nonlinear control of an autonomous underwater vehicle,' *Transactions of the Institute of Measurement and Control*, Vol. 41(11) 3121–3131, 2019.
12. Moosavian, S. Ali A., and Nabipour, M., 'RoboWalk: Comprehensive Augmented Dynamics Modeling and performance analysis,' *Int Jour of Robotics*, Vol. 5, No. 1, pp. 63–72, 2019.
13. Tabataba'i-Nasab, F., Moosavian, S. Ali A., and Keymasi, A., 'Potentially Directed Robust Control of an Underwater Robot in the Presence of Obstacles,' *Jour of Modares Mechanical Engineering*, Vol. 18, No. 3, pp. 1-8, June 2018 (written in Persian).
14. Mousavi, M. Reza, Ghanbari, M., Moosavian, S. Ali A., and Zarafshan, P., 'Explicit dynamics of redundant parallel cable robots,' *Journal of Nonlinear Dynamics*, <https://doi.org/10.1007/s11071-018-4476-7>, 2018.

15. Khadiv, M., Moosavian, S. Ali A., Yousefi-Koma, A., Sadedel, M., Ehsani-Seresht, A., and Mansouri, S., 'Rigid vs compliant contact: an experimental study on biped walking,' *Journal of Multibody System Dynamics*, <https://doi.org/10.1007/s11044-018-09653-1>, 2018.
16. Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali A., 'Fuzzy Tuning Control Approach to Perform Cooperative Object Manipulation by a Rigid-Flexible Multi-body Robot,' *Journal of Multibody System Dynamics*, DOI 10.1007/s11044-017-9567-6, Vol. 40, pp 213–233, 2017.
17. Ezati, M., Khadiv, M., and Moosavian, S. Ali A., 'Employing heel-off and toe-off motions for improving gait performance of bipedal robots during walking up and down the stairs,' *Int. Jour. Humanoid Robot.* **14**, 1750027 (2017), <https://doi.org/10.1142/S021984361750027X>
18. Naghibi, S. Reza, Pirmohamadi, Ali A., and Moosavian, S. Ali A., 'Fuzzy MTEJ Controller with Integrator for Control of Underactuated Manipulators,' *Journal of Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*, DOI: 10.1016/j.rcim.2017.03.006, Vol. 48, pp 93-101, December 2017.
۱۹. سیدرضا نقیبی؛ علی اکبر پیرمحمدی؛ سید علی اکبر موسویان، 'کنترل بازوی رباتیک با استفاده از روش ترانهاده ژاکوبین بهبودیافته و جبران ساز اصطکاک'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۸، شماره ۱، صفحات ۳۴۴-۳۳۵، فروردین ۱۳۹۷.
20. Khadiv, M., Ezati, M., and Moosavian, S. Ali A., 'A Computationally Efficient Algorithm Based on D'Alembert's Principle for Inverse Dynamics Optimization of Biped Robots,' *Iranian Journal of Science and Technology*, In Press, 2018.
۲۱. علی اصغر محمدی نصرآبادی؛ فرشید آبسالان؛ سید علی اکبر موسویان، 'طراحی، مدل سازی و بررسی عملکرد ربات کمک حرکتی جهت جبران وزن'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۷، شماره ۵، صفحات ۴۱-۵۱، مرداد ۱۳۹۶.
۲۲. مسعود قنبری؛ محمدرضا موسوی؛ سید علی اکبر موسویان؛ پیام زرافشان، 'مدل سازی طراحی مسیری بهینه و کنترل ربات موازی-کابلی افزونه'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۷، شماره 4، صفحات ۶۷-۷۷، تیر ۱۳۹۶.
23. Ghanbari, M., Mousavi, M., Moosavian, S. Ali A., and Zarafshan P., 'Modelling, Optimal Path Planning and Tracking Control of a Cable Driven Redundant Parallel Robot,' *Jour of Modares Mechanical Engineering*, Vol. 17, No. 4, pp. 67-77, July 2017 (written in Persian).
24. Khorram, M., and Moosavian, S. Ali A., 'Push Recovery of a Quadruped Robot on Challenging Terrains,' *Jour of Robotica*, DOI: 10.1017/S0263574716000394, June 30 2016, pp 1- 20.
25. Khanpoor, A., Keymasi, A., and Moosavian, S. Ali. A., 'Modeling and control of an underactuated tractor-trailer wheeled mobile robot,' *Jour of Robotica*, DOI: [10.1017/S0263574716000886](https://doi.org/10.1017/S0263574716000886), 31 January 2017, pp 1- 22.
26. Abbasi, Y., Moosavian, S. Ali A., and Novinzadeh, A. B., 'Vision-based formation control of aerial robots in the presence of sensor failure,' *Journal of Mechanical Science and Technology*, Vol. 31 (3), pp. 1-14, 2017.
27. Abbasi, Y., Moosavian, S. Ali A., and Novinzadeh, A. B., 'Formation control of aerial robots using virtual structure and new fuzzybased self-tuning synchronization,' *Transactions of the Institute of Measurement and Control*, DOI: 10.1177/0142331216649021, May 23, 2016, pp 1 – 14.
28. Zarafshan, P., Larimi, R., Moosavian, S. Ali A., Siciliano. B., 'Which impedance strategy is the most effective for cooperative object manipulation?,' *Industrial Robot: An International Journal*, Vol. 44 Issue: 2, pp. 198-209, doi: 10.1108/IR-08-2016-0216, 2017.

29. Khadiv, M., Moosavian, S. Ali. A., Yousefi-Koma, A., Maleki, H., and Sadedel, M., 'Online adaptation for humanoids walking on uncertain surfaces,' *Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part I: Journal of Systems and Control Engineering*, pp 1 – 14, DOI: 10.1177/0959651817692484, 2017.
۳۰. علی نصر و سید علی اکبر موسویان، 'طراحی بهینه چندهدفه ربات موازی-کابلی سه بعدی مجهز به بازوی رباتیک سری'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۶، شماره ۱، صفحات ۲۹-۴۰، فروردین ۱۳۹۵.
۳۱. مرتضی حافظی پور، علی اصغر جعفری و سید علی اکبر موسویان، 'کاهش ارتعاشات صفحات خورشیدی منعطف رباتهای چرخ دار بر اساس برنامه ریزی حرکتی ربات'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۶، شماره ۸، صفحات ۸۷-۹۸، آبان ۱۳۹۵.
32. Keymasi, A. and Moosavian, S. Ali. A., 'Modified Transpose Jacobian Control of a Tractor-Trailer Wheeled Robot,' *Journal of Mechanical Science and Technology*, Vol. 29, No. 9, pp 3961~3969, 2015.
33. Abbaspour, A., Alipour, K., Zare Jafari, H., and Moosavian, S. Ali A., 'Optimal formation and control of cooperative wheeled mobile robots,' *Comptes Rendus Mecanique*, Vol. 343, 2015, pp. 307-321.
34. Mahdi Khorram, and S. Ali A. Moosavian, 'Dynamics modeling and stable gait planning of a quadruped robot in walking over uneven terrains,' *Jour of Applied Mechanics*, Tehran Univ, Vol. 46, No. 2, July 2015, pp 213- 228.
35. Mahdi Khorram, and S. Ali A. Moosavian, 'A 3D stable trot of a quadruped robot over uneven terrains,' *Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part C Journal of Mechanical Eng Science*, 2015, DOI: 10.1177/0954406215617492, pp 1 – 19.
36. Keymasi, A., and Moosavian, S. Ali. A., 'Dynamic modeling and tracking control of a car with n trailers,' *Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part K :Journal of Multi-body Dynamics*, August 2015, pp 1 – 15, DOI 10.1007/s11044-015-9472-9.
۳۷. مهدی خرم و سید علی اکبر موسویان، 'بازیابی تعادل یک ربات چهارپا با تنظیم بهینه نیروهای قیدی و شتابهای بدنه'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۵، شماره ۱۲، صفحات ۹۵-۱۰۶، اسفند ۱۳۹۴.
38. Khadiv, M., Moosavian, S. Ali A., Aghil Yousefi-Koma, Majid Sadedel and Saeed Mansouri, 'Optimal gait planning for humanoids with 3D structure walking on slippery surfaces,' *Robotica*, doi:10.1017/S0263574715000715, 2015, pp 1- 19.
39. Keymasi, A., and Moosavian, S. Ali. A., 'Stabilization of a Tractor-Trailer Wheeled Robot,' *Journal of Mechanical Science and Technology*, Vol. 30, No. 1, pp 421~428, 2016.
۴۰. اصغر خان پور، علی کیماسی خلجی و سید علی اکبر موسویان، مدلسازی و کنترل رباتمتحرک چرخدار مجهز به تریلی با چرخ کروی غیر فعال'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۵، شماره ۸، صفحات ۲۱۶-۲۲۴، آبان ۱۳۹۴.
41. Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali A., 'Manipulation Control of a Flexible Space Free Flying Robot Using Fuzzy Tuning Approach,' *Int Jour of Robotics*, Vol. 5, No. 2, pp. 9–18, 2015.

۴۲. مهدخت عزتی، مجید خدیو و سید علی اکبر موسویان، 'طراحی مسیر بهینه برای یک ربات دوپا با به کار گرفتن پنجه فعال و پاشنه'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۵، شماره ۶، صفحات ۶۹-۸۰، شهریور ۱۳۹۴.

۴۳. علی کیماسی خلجی و سید علی اکبر موسویان، 'کنترل غیر مبتنی بر مدل برای یک ربات چرخ دار به همراه یک تریلر'، مجله کنترل، دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی، جلد ۷، شماره ۲، صفحه ۱-۱۰، تابستان ۹۲.

44. Asgari, P., Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali A., 'Manipulation Control of an Armed Ballbot with Stabilizer,' *Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part I: Jour of Sys and Control Eng*, 2015, Vol. 229, No. 5, pp. 429-439.

45. Khadiv, M., and Moosavian, S. Ali A., 'A low friction demanding approach in gait planning for humanoid robots during 3D maneuvers,' *Jour of Applied Mechanics*, Tehran Univ, Vol. 45, No. 1, Sep. 2014, pp 47- 60.

۴۶. محمد دهقانی و سید علی اکبر موسویان، 'مدل سازی دینامیک ربات های پیوسته با المان های انحناء- ثابت و بدون حالات تکین محاسباتی'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۴، شماره ۱۵، صفحات ۲۴۰-۲۳۱، اسفند ۱۳۹۳.

47. P. Zarafshan, S. Ali A. Moosavian, and E. G. Papadopoulos, 'Adaptive Hybrid Suppression Control of Space Free-Flying Robots with Flexible Appendages,' *Robotica*, September 2014, pp 1 – 22, DOI: 10.1017/S0263574714002392.

48. Keymasi, A., Rahimi Bidgoli, M., and Moosavian, S. Ali. A., 'Non-Model-Based Control for a Wheeled Mobile Robot Towing two Trailers,' *Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part K :Journal of Multi-body Dynamics*, September 2014, pp 1 – 12, DOI: 10.1177/1464419314550898.

49. Abbaspour, A., Moosavian, S. Ali A., and Alipour, K., 'Formation Control and Obstacle Avoidance of Cooperative Wheeled Mobile Robot,' *International Journal of Robotics and Automation*, Vol. 30, Issue 5, 2015. DOI: 10.2316/Journal.206.2015.5.206-4109.

50. Alipour, K., and Moosavian, S. Ali. A., 'Dynamically Stable Motion Planning of Wheeled Robots for Heavy Object Manipulation,' *Journal of Advanced Robotics*, DOI: 10.1080/01691864.2014.992956, 2015.

51. Dehghani, M., and Moosavian, S. Ali. A., ' Dynamics Modeling of a Continuum Robotic Arm with a Contact Point in Planar Grasp,' *Journal of Robotics*, Volume 2014, Article ID 308283, pp 1-13, doi: 10.1155/2014/308283.

52. Keymasi Khalaji, A., and Moosavian, S. Ali A., 'Robust Adaptive Controller for a Tractor-Trailer Mobile Robot,' *IEEE-ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS*, Issue: 99, 10.1109/TMECH.2013.2261534, Volume:19 , Issue: 3, pp 943 – 953, June 2014.

53. S. R. Larimi, P. Zarafshan and S. Ali A. Moosavian, 'A New Stabilization Algorithm for Unknown Object Manipulation by a Two-Wheel Mobile Robot,' *ASME Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control*, (2014); doi: 10.1115/1.4027852.

54. S. Sadr, P. Zarafshan and S. Ali A. Moosavian, 'Dynamics Modeling and Control of a Quadrotor with Swing Load,' *Journal of Robotics*, Volume 2014, Article ID 265897, pp 1-12, doi: 10.1155/2014/265897.

55. Keymasi Khalaji, A., and Moosavian, S. Ali A., 'SWITCHING CONTROL OF A TRACTOR-TRAILER WHEELED ROBOT,' *International Journal of Robotics and Automation*, Vol. 30, No. 2, DOI: 10.2316/Journal.206.2015.2.206-4068, 2015.

۵۶. یوسف عباسی و سید علی اکبر موسویان، 'کنترل آرایش ربات‌های هوایی در مسیر معین مبتنی بر پردازش تصویر در شرایط نارسایی ارتباطی میان عضوی'، مجله مهندسی هوانوردی، دوره ۱۵، شماره ۱، صفحات ۵۵-۶۸، بهار و تابستان ۱۳۹۲.

۵۷. علی کیماسی خلجی و سید علی اکبر موسویان، 'طراحی و پیاده‌سازی کنترل مود لغزشی فازی برای یک ربات چرخدار به همراه تریلر'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۴، شماره ۴، صفحات ۹۸-۹۱، تیر ۱۳۹۳.

۵۸. پیام زرآفشان و سید علی اکبر موسویان، 'کنترل امپدانس چندگانه توسعه‌یافته برای یک ربات فضانورد با اجزاء انعطاف‌پذیر'، مجله مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی امیرکبیر، دوره ۴۵، شماره ۲، صفحات ۶۳ تا ۷۵، زمستان ۱۳۹۲.

۵۹. مجتبی رحیمی بیدگلی، علی کیماسی خلجی و سید علی اکبر موسویان، 'کنترل ربات متحرک چرخدار برای تعقیب مسیر به روش الگوریتم کنترلی غیر مبتنی بر مدل با خطاهای فیلتر شده PD-action'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۴، شماره ۱۲، صفحات ۱۷۸-۱۷۱، اسفند ۱۳۹۳.

60. Hamed Farivarnejad; and S Ali A Moosavian, 'Multiple Impedance Control for Object Manipulation by a Dual Arm Underwater Vehicle-Manipulator System,' *Ocean Engineering*, 89 (2014), pp 82-98.

61. Keymasi Khalaji, A., and Moosavian, S. Ali A., 'Adaptive Sliding Mode Control of a Wheeled Mobile Robot Towing a Trailer,' *Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part I: Jour of Sys and Control Eng*, 2014, pp 1 - 15, DOI: 10.1177/0959651814550539.

62. Dehghani, M., and Moosavian, S. Ali. A., 'Compact Modeling of Spatial Continuum Robotic Arms Towards Real-Time Control,' *Journal of Advanced Robotics*, Volume 28, Issue 1, January 2014, pages 15-26.

63. Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali A., 'COOPERATIVE OBJECT MANIPULATION BY A SPACE ROBOT WITH FLEXIBLE APPANDAGES,' *Journal of ISRN Aerospace Engineering*, Volume 2013, Article ID 965481, 14 pages, <http://dx.doi.org/10.1155/2013/965481>.

۶۴. مهدیه ترمه، سیدعلی اکبر موسویان، ابوالفضل زارع شاه آبادی، 'کنترل مغناطیسی فعال برای ماهواره پایدار شده گرادیان جاذبه ای با استفاده از کنترل کننده های تناسبی - مشتقی و فازی'، مجله مکانیک و هوافضا، دانشگاه امام حسین (ع)، دوره ۹، شماره ۲، صفحات ۳۳-۴۰، تابستان ۱۳۹۲.

۶۵. سید علی اکبر موسویان و سید شهاب حسینی، 'طراحی پایدارترین حرکت ربات متحرک در مسیر مشخص'، مجله مدل‌سازی در مهندسی، دانشگاه سمنان، سال یازدهم، شماره ۳۳، صفحات ۱-۱۴، تابستان ۱۳۹۲.

66. Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali A., 'Dynamics Modelling and Hybrid Suppression Control of Space Robots Performing Cooperative Object Manipulation,' *Journal of Communications in Nonlinear Science and Numerical Simulation*, Vol 18 (2013), pp. 2807-2824.

۶۷. سید رضا لاریمی و سید علی اکبر موسویان، 'حفظ تعادل دینامیکی ربات بازودار دوچرخ غیرهولونوم با کمبود عملگر توسط چرخ عکس‌العملی'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۳، شماره ۸، صفحات ۷۹-۹۲، آبان ۱۳۹۲.

68. Cheraghpour, F., Ahmadi Kermanshahi, M., Nahvi, A., and Moosavian, S. Ali A., 'Design and Manufacturing of a Mechatronic Device for Torque Estimation in Online Robotic Applications,' *International Journal of Mechanic Systems Engineering*, Vol 3, No. 2, pp.67-74, Pub. Date: 2013- 5-3.

۶۹. پیام زرافشان و سید علی اکبر موسویان، 'کنترل تطبیقی ترکیبی برای یک ربات چرخ‌دار با اجزاء انعطاف‌پذیر'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۳، شماره ۵، صفحات ۱۴۳-۱۳۰، مرداد ۱۳۹۲.

70. Alghoneh, Mansoor, Takhmar, Amir, and Moosavian, S. Ali A., 'Monitoring the Postural Stability of Planar Bipedal Robots using the Moment-Height Stability Measure,' *Int Jour on Smart Sensing and Intelligent Systems*, Vol. 5, No. 2., June 2012.

71. Alipour, K., and Moosavian, S. Ali. A., 'Effect of Terrain Traction, Suspension Stiffness and Grasp Posture on the Tip-over Stability of Wheeled Robots with Multiple Arms,' *Journal of Advanced Robotics*, Vol. 26, pp. 817-842., March 2012.

72. Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali A., 'Rigid-Flexible Interactive Dynamics Modelling Approach,' *Journal of Mathematical and Computer Modelling of Dynamics Systems*, Volume 18, Issue 2, pp. 175-199, April 2012.

۷۳. مجتبی مرادی، سید علی اکبر موسویان و اکبر دانشور قلعه‌لر، 'مدل‌سازی دینامیک مدار بر اساس تفکیک مؤلفه‌های مداری برای کنترل ماهواره‌های ارتفاع پایین'، مجله مکانیک و هوافضا، دانشگاه امام حسین (ع)، دوره ۷، شماره ۱، صفحات ۴۱-۵۳، بهار ۱۳۹۰.

۷۴. سید علی اکبر موسویان، اکبر دانشور قلعه‌لر و مجتبی مرادی، 'طراحی مسیر حرکت بدون عکس‌العمل برای ربات پایه متحرک'، مجله مهندسی مکانیک مدرس، دانشگاه تربیت مدرس، دوره ۱۱، شماره ۱، صفحات ۴۳-۵۱، بهار ۱۳۹۰.

75. Eslamy, M. and Moosavian, S. Ali A., 'Dynamics Modelling of Suspended Mobile Manipulators: An Explicit Approach with Verification,' *International Journal of Modelling and Simulation*, Vol. 31, No. 2, April 2011.

76. Cheraghpour, F., Moosavian, S. Ali A., and Nahvi, Ali, 'Multi-Aspect Grasp Index for Robotic Arms,' *International Journal of Science & Technology (Scientia Iranica, Sharif University of Technology)*, Vol. 18, No. 2, April 2011.

77. Alipour, K., and Moosavian, S. Ali. A., 'How to Ensure Stable Motion of Suspended Wheeled Mobile Robots,' *Journal of Industrial Robot*, 38/2 (2011) 139-152.

78. Eslamy, M. and Moosavian, S. Ali A., 'Dynamics and Cooperative Object Manipulation Control of Suspended Mobile Manipulators,' *Journal of Intelligent and Robotic Systems*, Vol. 60, No. 2, pp. 181-199, November 2010.

79. Moosavian, S. Ali. A., Ghaffari, Ali, and Salimi, Amir, 'Sequential Quadratic Programming and Analytic Hierarchy Process for Nonlinear Multiobjective Optimization of a Hydropower Network,' *Journal of Optimal Control Applications and Methods*, Vol. 31, Issue 4, pp 351-364, July 2010.

80. Zarafshan, P., Moosavian, S. Ali A., and Bahrami, M., 'Comparative Controller Design of an Aerial Robot,' *Aerospace Science and Technology*, Vol. 14, Issue 4, pp. 276–282, June 2010.
 81. Moosavian, S. Ali. A., and Pourreza, A., 'Heavy Object Manipulation by a Hybrid Serial-Parallel Mobile Robot,' *International Journal of Robotics and Automation*, Vol. 25, No. 2, 2010.
 82. Karimi, Mahmood, and Moosavian, S. Ali. A., 'First-Order Kinematic Control of Manipulators with an Inactive Last Joint,' *International Journal of Robotics and Automation*, Vol. 25, No. 1, 2010.
 83. Moosavian, S. Ali. A., Pourreza, A., and K. Alipour, 'Dynamics and Stability of a Hybrid Serial-Parallel Mobile Robot,' *Journal of Mathematical and Computer Modelling of Dynamical Systems*, Vol. 16, No. 1, pp 35-56, February 2010.
 84. Moosavian, S. Ali A., and Papadopoulos, E., 'Cooperative Object Manipulation with Contact Impact Using Multiple Impedance Control,' *International Journal of Control, Automation, and Systems*, Vol. 8, No. 2, pp. 314-327, March 2010.
 85. Karimi, Mahmood, and Moosavian, S. Ali. A., 'Modified Transpose Effective Jacobian Law for Control of Underactuated Manipulators,' *Journal of Advanced Robotics*, Vol. 24, pp. 605-626, March 2010.
 86. Rastegari, R., and Moosavian, S. Ali. A., 'Multiple Impedance Control of Space Free-Flying Robots via Virtual Linkages,' *ACTA ASTRONAUTICA*, Vol. 66, pp. 748-759, 2010.
 87. Moosavian, S. Ali A., Alghooneh, Mansoor, and Takhmar, Amir, 'Cartesian Approach for Gait Planning and Control of Biped Robots on Irregular Surfaces,' *International Journal of Humanoid Robotics*, Vol. 6, No. 4, pp. 675-697, December 2009.
 88. Chaibakhsh, Ali, Moosavian, S. Ali A., and Ghaffari, Ali, 'Experimental Fuzzy Modeling and Control of a Steam Power Plant Boiler,' *International Journal of Modelling and Simulation*, Vol. 29, No. 4, December 2009.
 89. Moosavian, S. Ali A., Kalantari, Arash, Semsarilar, Hesam, Aboosaeedan, Ehsan, and Mihankhah, Ehsan, 'ResQuake: A Tele-Operative Rescue Robot,' *ASME Jour of Mechanical Design*, Vol. 131, pp. 081005:1-11, August 2009.
 90. Mahdy Eslamy and Moosavian, S. Ali A., 'Cooperative Object Manipulation by Suspended Wheeled Mobile Manipulators,' *International Journal of Robotics*, Vol. 1, No. 1, 2009.
 91. Alipour, Khalil, Moosavian, S. Ali. A., and Bahramzadeh, Y., 'Dynamics of Wheeled Mobile Robots with flexible suspension: Analytical Modeling and verification,' *International Journal of Robotics and Automation*, Vol. 23, Issue 4, pp. 242-250, December 2008.
 92. Moosavian, S. Ali. A., and Ashtiani, Hadi R., 'Cooperation of Robotic Manipulators using Non-Model-Based Multiple Impedance Control,' *Journal of Industrial Robot*, Vol. 35, Issue 6, pp. 549-558, October 2008.
 93. Ebrahimi, A., and Moosavian, S. Ali. A., 'Dynamics of Space Free-Flying Robots with Flexible Appendages,' *Journal of Aerospace Science and Technology*, Vol. 4, No. 4, ,pp. 29-36, Fall 2008.
۹۴. فرزاد چراغپور سماواتی و سید علی اکبر موسویان، 'همکاری رباتها در جابجایی جسم نامعین توسط کنترلر امیدانس چندگانه،' *مجله علمی-پژوهشی دانشکده فنی دانشگاه تهران*، جلد ۴۲، شماره ۱، اردیبهشت ۱۳۸۷، صفحات ۶۵-۷۶.
95. Rastegari, R., and Moosavian, S. Ali. A., 'Internal Force Tuning of Cooperative Object Manipulation Tasks,' *International Journal of Science & Technology (Scientia Iranica, Sharif University of Technology)*, 15 (1), pp. 94-107, Winter 2008.

96. Ebrahimi, A., Moosavian, S. Ali. A., and Mirshams, M., 'Control of Space Platforms with Flexible Links Using Command Shaping Method,' *Iranian Journal of Science and Technology, Transaction B, Engineering*, Vol. 32, No. B1, pp 13-24, February 2008.
97. Moosavian, S. Ali A., and Papadopoulos, E., 'Modified Transpose Jacobian Control of Robotic Systems,' *Automatica*, Volume 43, Issue 7, July 2007, Pages 1226-1233.
98. Moosavian, S. Ali A., and Papadopoulos, E., 'Free-Flying Robots in Space: An Overview of Dynamics Modeling, Planning and Control,' *Robotica*, Volume 25, Issue 05, September 2007, pp 537-547.
99. Moosavian, S. Ali. A., and Alipour, Khalil, 'On the Dynamic Tip-Over Stability of Wheeled Mobile Manipulators,' *International Journal of Robotics and Automation*, Vol. 22, Issue 4, pp. 322-328, December 2007.
100. Chaibakhsh, Ali, Ghaffari, Ali, and Moosavian, S. Ali A., 'A Simulated Model for a Once-Through Boiler by Parameter Adjustment Based on Genetic Algorithms,' *Jour of Simulation Modelling Practice and Theory*, Vol. 15, No. 9, pp 1029-1051, September 2007.
101. Moosavian, S. Ali. A. and, Rastegari, R., 'Multiple-Arm Space Free-Flying Robots for Manipulating Objects with Force Tracking Restrictions,' *Journal of Robotics and Autonomous Systems*, Vol. 54, No. 10, 31 October 2006, pp 779-788.
102. Ebrahimi, A., Moosavian, S. Ali. A., and Mirshams, M., 'Comparison Between Minimum and Near-Minimum Time Optimal Control of a Flexible Slewing Spacecraft,' *Journal of Aerospace Science and Technology*, Vol. 3, No. 3, pp 135-142, September 2006.
۱۰۳. سید علی اکبر موسویان و علیرضا میرانی، 'دینامیک و کنترل حرکت سیستم‌های رباتیک دارای پایه متحرک،' *مجله استقلال*، دانشگاه صنعتی اصفهان، سال ۲۴، شماره ۲، صفحات ۲۱۴-۱۹۳، اسفند ۱۳۸۴.
۱۰۴. اصغر ابراهیمی، سید علی اکبر موسویان و مهران میرشمس، 'کنترل بهینه نزدیک حداقل زمان ماهواره دارای اجزاء انعطاف‌پذیر در مانور چرخشی،' *مجله استقلال*، دانشگاه صنعتی اصفهان، سال ۲۴، شماره ۲، صفحات ۱۳۵-۱۲۳، اسفند ۱۳۸۴.
105. Ebrahimi, A., Moosavian, S. Ali. A., and Mirshams, M., 'Robust Optimal Control of Flexible spacecraft During slewing Maneuvers,' *Journal of Aerospace Science and Technology*, Vol. 2, No. 4, pp 39-45, December 2005.
106. Moosavian, S. Ali. A., Rastegari, R., and Papadopoulos, E., 'Multiple Impedance Control for Space Free-Flying Robots,' *AIAA Journal of Guidance, Control, and Dynamics*, Vol. 28, No. 5, pp. 939-947, September 2005.
107. Moosavian, S. Ali. A., Sadati, S. H., and Homaeinejad, M. Reza, 'Regulated Sliding Mode Control of Satellite Rotation: Trade-Off Between Tracking Precision and Energy Consumption,' *Mechanical and Aerospace Engineering Journal*, Vol. 1, No. 1, pp. 89-100, August 2005.
۱۰۸. رامبد رستگاری و سید علی اکبر موسویان، 'کنترل امیدانس چندگانه برای جابجایی اجسام توسط یک ربات متحرک با چرخ‌های غیر هولونومیک،' *مجله علمی-پژوهشی دانشکده فنی دانشگاه تهران*، جلد ۳۹، شماره ۱، اردیبهشت ۱۳۸۴، صفحات ۳۰-۱۵.
109. Moosavian, S. Ali. A. and Papadopoulos, E., 'Explicit Dynamics of Space Free-Flyers with Multiple Manipulators via SPACEMAPL,' *Journal of Advanced Robotics*, Vol. 18, No. 2, pp 223-244, March 2004.

۱۱۰. سید علی اکبر موسویان و رامبد رستگاری، 'تنظیم نیروی اعمالی و کنترل چند ربات در مشارکت برای جابجائی یک جسم'، مجله بین‌المللی علوم مهندسی، دانشگاه علم و صنعت ایران، جلد پانزدهم، شماره یکم، صفحات ۴۳-۵۹، بهار ۱۳۸۳.

111. Moosavian, S. Ali A. and Papadopoulos, E., 'On the Kinematics of Multiple Manipulator Space Free-Flyers,' *Journal of Robotic Systems*, 15 (4), pp207-216, 1998.
112. Papadopoulos, E. and Moosavian, S. Ali A., 'Dynamics and Control of Space Free-Flyers with Multiple Manipulators,' *Journal of Advanced Robotics*, Vol. 9, No. 6, pp 603-624, 1995.

مقالات منتشره در کنفرانس‌ها:

1. Moosavian, S. Ali A., Nabipour, M., Akbari, V., Mahdizadeh, O., Beydokhti, A. T., and Kiani, A., 'Optimal Design of a Multipurpose Test Stand for RoboWalk Assistive Device,' *Proc. Of the 9th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2021)*, Amirkabir Univ of Tech, Tehran, Iran, November 17-19, 2021, pp 413-418.
2. Moosavian, S. Ali A., Kiani, A., Akbari, V., Nabipour, M., and Ghanaat, S., 'RoboWalk Trajectory Planning Based on the Human Gait Prediction Using LSTM,' *Proc. Of the 9th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2021)*, Amirkabir Univ of Tech, Tehran, Iran, November 17-19, 2021, pp 433-438.
3. Moosavian, S. Ali A., Jamali, M., Mahdizadeh, O., and Akbari, V., 'Dynamics Modelling and Parameters Estimation for Nonlinear-Model Predictive Control of Underwater Robots,' *Proc. Of the 9th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2021)*, Amirkabir Univ of Tech, Tehran, Iran, November 17-19, 2021, pp 352-357.
4. Davari, M. A., Moosavian, S. Ali A., Ghaffari, Ali, and Tale Masouleh, M., 'Adaptive Modified Transpose Jacobian Control of a Two-Fingered Robotic Hand,' *Proc. Of the 9th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2021)*, Amirkabir Univ of Tech, Tehran, Iran, November 17-19, 2021, pp 210-216.
5. Yeganegi, M. Hasan, Khadiv, M., Moosavian, S. Ali A., Zhu, Jia-Jie, Del Prete, A., Righetti, L., 'Robust Humanoid Locomotion Using Trajectory Optimization and Sample-Efficient Learning,' *Proc. Of the IEEE-RAS 19th International Conference on Humanoid Robots (Humanoids)* Toronto, Canada. October 15-17, 2019.
6. Absalan, F., and Moosavian, S. Ali A., 'Human Body Modeling for Ground Contact Force Estimation of RoboWalk,' *Proc. Of the 7th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2019)*, Sharif Univ of Tech, Tehran, Iran, November 20-21, 2019, pp 86-92.
7. Parvaresh, A., and Moosavian, S. Ali A., 'Linear vs. Nonlinear Modeling of Continuum Robotic Arms Using Data-Driven Method,' *Proc. Of the 7th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2019)*, Sharif Univ of Tech, Tehran, Iran, November 20-21, 2019, pp 457-462.
8. Mohamadi, M. R., Akbari, V., Mahdizadeh, O., Nabipour, M., and Moosavian, S. Ali A., 'Simulation Analysis of Human-RoboWalk Augmented Model,' *Proc. Of the 7th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2019)*, Sharif Univ of Tech, Tehran, Iran, November 20-21, 2019, pp 93-98.
9. Tabatabai-Nasab, F. S., Moosavian, S. Ali A., and Keymasi K., A., 'Tracking Control of an Autonomous Underwater Vehicle: Higher-Order Sliding Mode Control Approach,' *Proc. Of the 7th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2019)*, Sharif Univ of Tech, Tehran, Iran, November 20-21, 2019, pp 114-119.
10. Abbasi, M., and Moosavian, S. Ali A., 'RoboGlove: Design of a Tendon-Driven Robotic Glove with Differential Mechanisms,' *Proc. Of the 7th RSI International Conference on*

- Robotics and Mechatronics (ICRoM 2019)*, Sharif Univ of Tech, Tehran, Iran, November 20-21, 2019, pp 480-486.
11. Mahdizadeh, O., Akbari, V., and Moosavian, S. Ali A., 'RoboWalk Multiple-Sensor and Multipolar Data Fusion,' *Proc. Of the 7th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2019)*, Sharif Univ of Tech, Tehran, Iran, November 20-21, 2019, pp 492-496.
 12. Moori, A., Khoramdel, J., and Moosavian, S. Ali A., 'Deep Learning Approach For Object Tracking Of RoboEye,' *Proc. Of the 7th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2019)*, Sharif Univ of Tech, Tehran, Iran, November 20-21, 2019, pp 386-391.
 13. Pedari, Y., Parvaresh, A., and Moosavian, S. Ali A., 'Spatial Shape Estimation of a Tendon-Driven Continuum Robotic Arm Using a Vision-Based Algorithm,' *Proc. Of the 7th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2019)*, Sharif Univ of Tech, Tehran, Iran, November 20-21, 2019, pp 625-630.
 14. Ghanaat, S., Nabipour, M., and Moosavian, S. Ali A., 'RoboWalk: Conceptual and Optimal Design,' *Proc. Of the 7th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2019)*, Sharif Univ of Tech, Tehran, Iran, November 20-21, 2019, pp 642-647.
 15. Hajiahmadi, F., Dehghani, M., Zarafshan, P., Moosavian, S. Ali A., and Hassan-Beygi, S. R., 'Trajectory Control of a Robotic Carrier for Solar Power Plant Cleaning System,' *Proc. Of the 7th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2019)*, Sharif Univ of Tech, Tehran, Iran, November 20-21, 2019, pp 463-468.
 16. Hajiahmadi, F., Zarafshan, P., Dehghani, M., Moosavian, S. Ali A., and Hassan-Beygi, S. R., 'Dynamics Modeling and Position Control of a Robotic Carrier for Solar Panel Cleaning System,' *Proc. Of the 7th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2019)*, Sharif Univ of Tech, Tehran, Iran, November 20-21, 2019, pp 613-618.
 17. Nabipour, M., and Moosavian, S. Ali A., 'Dynamics Modeling and Performance Analysis of RoboWalk,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2018)*, Iran Univ of Science and Tech, Tehran, Iran, October 23-25, 2018, pp 445-450.
 18. Parvaresh, A., and Moosavian, S. Ali A., 'Modeling and Model-free Fuzzy Control of a Continuum Robotic Arm,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2018)*, Iran Univ of Science and Tech, Tehran, Iran, October 23-25, 2018, pp 501-506.
 19. Moosavian, S. Ali A., Mohamadi, M. R., and Absalan, F., 'Augmented Modeling of a Lower Limb Assistant Robot and Human Body,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2018)*, Iran Univ of Science and Tech, Tehran, Iran, October 23-25, 2018, pp 337-342.
 20. Zarei, F., Moosavian, S. Ali A., and Najafi, A., 'Force Analysis of a Spherical Single-wheeled Robot,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2018)*, Iran Univ of Science and Tech, Tehran, Iran, October 23-25, 2018, pp 542-547.
 21. Mahdizadeh, O., Zeinaddini, A., Mollahosseini, M., and Moosavian, S. Ali A., 'Kinematics and Dynamics Modeling of Spherical Parallel Manipulator,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2018)*, Iran Univ of Science and Tech, Tehran, Iran, October 23-25, 2018, pp 406-412.
 22. Khadiv, M., Moosavian, S. Ali A., Herzog, A., and Righetti, L., 'Pattern Generation for Walking on Slippery Terrains,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2017)*, Amirkabir Univ of Tech, Tehran, Iran, October 24-26, 2017, pp 1-6.
 23. Ghanbari, M., Mousavi, M., Moosavian, S. Ali A., Nasr, A., and Zarafshan, P., 'Experimental Analysis of an Optimal Redundancy Resolution Scheme in a Cable-Driven

- Parallel Robot,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2017)*, Amirkabir Univ of Tech, Tehran, Iran, October 24-26, 2017, pp 1-6.
24. Moosavian, S. Ali A., Keymasi K., A., and Tabatabai-Nasab, F. S., 'Tracking Control of an Underwater Robot in the Presence of Obstacles,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2017)*, Amirkabir Univ of Tech, Tehran, Iran, October 24-26, 2017, pp 1-6.
 25. Parvaresh, A., Moosavi, S. A., and Moosavian, S. Ali A., 'Identification and Position Control of a Continuum Robotic Arm,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2017)*, Amirkabir Univ of Tech, Tehran, Iran, October 24-26, 2017, pp 1-6.
 26. Kiani, A., Moosavian, S. Ali A., and Zarafshan, P., 'Continuous Contact Models for Space Manipulators Capturing Free-Floating Objects,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2017)*, Amirkabir Univ of Tech, Tehran, Iran, October 24-26, 2017, pp 1-6.
 27. Zarei, F., Moosavian, S. Ali A., and Najafi, A., 'Synthesis of Forces For Spherical Single Wheeled Robot,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2017)*, Amirkabir Univ of Tech, Tehran, Iran, October 24-26, 2017, pp 1-6.
 28. Khajepour, R., Khajvand, H., Hadi Daniali, H., Rastin, M., and Moosavian, S. Ali A., 'Explicit dynamic and MTJ Control of a 3-RRS Parallel Manipulator with mass Compensator,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2017)*, Amirkabir Univ of Tech, Tehran, Iran, October 24-26, 2017, pp 1-6.
 29. Khadiv, M., Herzog, A., Moosavian, S. Ali A., and Righetti, L., 'Step Timing Adjustment: A Step toward Generating Robust Gaits,' *Proc. Of the 2016 IEEE-RAS 16th International Conference on Humanoid Robots (Humanoids)*, Cancun, Mexico, Nov 15-17, 2016, pp. 35-42.
 30. Naghibi, S. R., Pirmohamadi, A. A., and Moosavian, S. Ali A., 'Control of flexible-joint underactuated manipulators in task space,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2016)*, Tehran University, Tehran, Iran, October 26-28, 2016, pp 1-6.
 31. Khadiv, M., Kleff, S., Herzog, A., Moosavian, S. Ali A., Schaal, S., and Righetti, L., 'Stepping Stabilization Using a Combination of DCM Tracking and Step Adjustment,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2016)*, Tehran University, Tehran, Iran, October 26-28, 2016, pp 130-135.
 32. Khaje Pour, R., Khajvand, H., and Moosavian, S. Ali A., ' Fuzzy Logic Trajectory Tracking Control of a 3-RRS Ball and Plate Parallel Manipulator,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2016)*, Tehran University, Tehran, Iran, October 26-28, 2016, pp 343-348.
 33. Mousavi, M. R., Ghanbari, M., Nasr, A., Moosavian, S. Ali A., Zarafshan, P., 'Sensory Feedback Performance Improvement on RoboCab: An Experimental Approach to Wire-Driven Parallel Manipulator,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2016)*, Tehran University, Tehran, Iran, October 26-28, 2016, pp 477-482.
 34. Nabipour, M., Arteghzadeh, N., Moosavian, S. Ali A., and Nasr, A., 'Visual Servoing in a Cable Robot Using Microsoft Kinect v2 Sensor,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2016)*, Tehran University, Tehran, Iran, October 26-28, 2016, pp 560-565.
 35. Moosavi, A., and Moosavian, S. Ali A., 'Robust Fuzzy Model Identification for Nonlinear Dynamical Systems,' *Proc. Of the RSI International Conference on*

- Robotics and Mechatronics (ICRoM 2016), Tehran University, Tehran, Iran, October 26-28, 2016, pp 216-221.
36. Mohammadi N., A. A., Absalan, F., and Moosavian, S. Ali A., 'Desian, Kinematics, and Dynamics Modeling of a Lower Limb Walking Assistant Robot' Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2016), Tehran University, Tehran, Iran, October 26-28, 2016, pp 319-324.
 37. Parsianmehr, S., Moosavian, S. Ali A., and Fakharian, A., 'An Experimental System Identification Modeling and Robust Control for NAO Humanoid Robot,' Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2016), Tehran University, Tehran, Iran, October 26-28, 2016, pp 506-511.
 38. Kosari, H., and Moosavian, S. Ali A., 'Dynamics Friction Compensation in a Pneumatic Actuator Using Recursive Least Square Algorithm,' *Proc. Of the Australian Control Conference (AUCC)*, November 5-6, 2015. Gold Coast, Australia.
 39. Khorram, Mahdi, and Moosavian, S. Ali A., 'Optimal and Stable Gait Planning of a Quadruped Robot for Trotting Over Uneven Terrains,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2015)*, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran, October 7-9, 2015.
 40. Ezzati, M., Khadiv, M., and Moosavian, S. Ali A., 'Effects of Toe-off and Heel-off Motions on Gait Performance of Biped Robots,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2015)*, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran, October 7-9, 2015.
 41. Vahidi, Masoud, and Moosavian, S. Ali A., 'Dynamics of a 9-DOF Robotic Leg for a Football Simulator,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2015)*, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran, October 7-9, 2015.
 42. Khorram, Mahdi, and Moosavian, S. Ali A., 'Balance Recovery of a Quadruped Robot,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2015)*, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran, October 7-9, 2015.
 43. Asadi, F., Khorram, Mahdi, and Moosavian, S. Ali A., 'CPG-Based Gait Transition of a Quadruped Robot,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2015)*, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran, October 7-9, 2015.
 44. Asadi, F., Khorram, Mahdi, and Moosavian, S. Ali A., 'CPG-Based Gait Planning Of a quadruped robot for Crossing Obstacles,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2015)*, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran, October 7-9, 2015.
 45. Nasr, Ali, and Moosavian, S. Ali A., 'Multi-Criteria Design of 6-DoF Fully-Constrained Cable Driven Redundant Parallel Manipulator,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2015)*, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran, October 7-9, 2015.
 46. Parandian, Y., Arabshahi, H. Z., Nasr, Ali, and Moosavian, S. Ali A., 'Time Optimized Digital Image Processing of Ball and Plate System Using Artificial Neural Network,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2015)*, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran, October 7-9, 2015.

47. Khorram, Mahdi, and Moosavian, S. Ali A., 'Modified Jacobian Transpose Control of a Quadruped Robot,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2015)*, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran, October 7-9, 2015.
48. Khanpoor, A., and Moosavian, S. Ali. A., 'Improving Dynamics Modeling and Control of a Wheeled Mobile Robot with Omni-Directional Trailer,' *Proc. of the ICEE Int. Conf. On Electrical Engineering*, Iran, Tehran, Shahid Beheshti University, May 20-22, 2014.
49. Kamali, M., Moosavian, S. Ali. A., and Cheraghpour, F., 'Improving Grasp Capabilities of KNTU Hand Using Position & Force Sensors,' *Proc. of the ICEE Int. Conf. On Electrical Engineering*, Iran, Tehran, Shahid Beheshti University, May 20-22, 2014.
50. Mohammad Dehghani, and S. Ali A. Moosavian, 'Statics Modeling of Planar Continuum Robots Using Virtual Energy Method,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014)*, Tehran, Iran, October 15-17, 2014.
51. Mahdi Khorram, and S. Ali A. Moosavian, 'Stable Walking of a Quadruped Robot on Uneven Terrains with Friction Constraints,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014)*, Tehran, Iran, October 15-17, 2014.
52. Majid Khadiv, S. Ali A. Moosavian, and Majid Sadedel, 'Dynamics Modeling of Fully-Actuated Humanoids with General Robot-Environment Interaction,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014)*, Tehran, Iran, October 15-17, 2014.
53. Mohammad Dehghani, and S. Ali A. Moosavian, 'Finite Circular Elements for Modeling of Continuum Robots,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014)*, Tehran, Iran, October 15-17, 2014.
54. Rouhollah Pourbafarani, S. Ali A. Moosavian, Payam Zarafshan and Sara Sadr, 'Trajectory Tracking of the Quad-rotor UAV using Stabilizer,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014)*, Tehran, Iran, October 15-17, 2014.
55. Mahdokht Ezati, Majid Khadiv, and S. Ali A. Moosavian, 'Dynamics Modeling of a Biped Robot with Active Toe Joints,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014)*, Tehran, Iran, October 15-17, 2014.
56. Reza Khezrian, Ebrahim Abedloo, Mehran Farhadmanesh, and S. Ali A. Moosavian, 'Multi Criteria Design of a Spherical 3-DoF Parallel Manipulator for Optimal Dynamic Performance,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014)*, Tehran, Iran, October 15-17, 2014.
57. Milad D. Farahani, S. Ali A. Moosavian, and Payam Zarafshan. 'Conceptual Design of a Lower Limb Motion Assist Robot with Bodyweight Support,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014)*, Tehran, Iran, October 15-17, 2014.
58. Sara Sadr, S. Ali A. Moosavian, and Payam Zarafshan, 'Damping Control of a Quadrotor with Swinging Load Using Input Shaping Method,' *Proc. Of the RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014)*, Tehran, Iran, October 15-17, 2014.

59. Khanpoor, A., and Moosavian, S. Ali. A., 'Improving Dynamics Modeling and Control of a Wheeled Mobile Robot with Omni-Directional Trailer,' *Proc. of the ICEE Int. Conf. On Electrical Engineering*, Iran, Tehran, Shahid Beheshti University, May 20-22, 2014.
60. Kamali, M., Moosavian, S. Ali. A., and Cheraghpour, F., 'Improving Grasp Capabilities of KNTU Hand Using Position & Force Sensors,' *Proc. of the ICEE Int. Conf. On Electrical Engineering*, Iran, Tehran, Shahid Beheshti University, May 20-22, 2014.
61. Dehghani, M., and Moosavian, S. Ali. A., 'Static Modeling of Continuum Robots by Circular Elements,' *Proc. of the ICEE Int. Conf. On Electrical Engineering*, Iran, Mashad, May 14-16, 2013.
62. Moosavian, S. Ali. A., Rahimi Bidgoli, M., and Keymasi, A., 'Tracking Control of a Wheeled Mobile Robot with Two Trailers,' *21th Annual International Conference on Mechanical Engineering (ISME 2013)*, Tehran, Iran, 7-9 May, 2013.
۶۳. یوسف عباسی، سید علی اکبر موسویان و علیرضا باصحبیت نوینزاده، 'کنترل آرایش ربات‌های هوایی با تلفیق مبتنی بر مشاهده و مدل پیش‌بین،' بیست و یکمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، تهران، ۱۷-۱۹ اردیبهشت ۱۳۹۲.
۶۴. سید علی اکبر موسویان و سهند هادی زاده کفاش، 'بهینه‌سازی مکانیزم‌های چهارمیله‌ای مولد مسیر بر اساس مفهوم تشابه هندسی،' بیست و یکمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، تهران، ۱۷-۱۹ اردیبهشت ۱۳۹۲.
65. Farhadmanesh, M., Moosavian, S. Ali. A., Abedloo, E., and Tale Masouleh, M., 'Dynamics Formulation of a Three-Degree of Freedom Parallel Manipulator,' *21th Annual International Conference on Mechanical Engineering (ISME 2013)*, Tehran, Iran, 7-9 May, 2013.
66. Y. Abbasi, S. Ali A. Moosavian, A. B. Novinzadeh, 'Nonlinear Model Predictive Control of Aerial Robots in Formation Flight,' *The 13th Iranian Aerospace Society Conference*, University of Tehran, Tehran, 4-6 March, 2014.
۶۷. یوسف عباسی و سید علی اکبر موسویان، 'طراحی سیستم هدایت و کنترل یک ربات هوایی بر اساس شتاب مسیر مرجع،' سیزدهمین کنفرانس انجمن هوافضای ایران، تهران، دانشگاه تهران، ۱۳ تا ۱۵ اسفند ۱۳۹۲.
68. Rastin, M. A., Moosavian, S. Ali. A., Talebzadeh, E., and Alaeddin, M., 'Trajectory Tracking and Obstacle Avoidance of a Ball and Plate System Using Fuzzy Theory,' *13th Iranian Conference on Fuzzy Systems (IFSC 2013)*, Islamic Azad University of Qazvin, Iran, August 27-29, 2013.
۶۹. سارا صدر، سید علی اکبر موسویان و پیام زرافشان، 'مدل‌سازی دینامیکی و کنترل وضعیت ربات پرنده چهارپره با قابلیت جابجایی بار،' سومین کنفرانس بین‌المللی کنترل ابزار دقیق و اتوماسیون، تهران، دانشگاه صنعتی امیرکبیر، ۷-۹ دی‌ماه ۱۳۹۲.
70. Larimi, S. R., Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali. A., 'Stabilized Supervising Control of a Two Wheel Mobile Manipulator,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.

71. Asgari, P., Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali. A., 'Dynamics Modelling and Stable Motion Control of a Ballbot Equipped with a Manipulator,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
72. Hafezipour M., Saffari, E., Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali. A., 'Manipulation Control of Multi-Body Free-Floating Space Robot Based on Software Combination' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
73. Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali. A., 'Comparative Controller Design of an Aerial Robot in Take Off Maneuvers,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
74. Keymasi, A. K., and Moosavian, S. Ali. A., 'Modified Transpose Jacobian for Control of a Tractor-Trailer Wheeled Robot,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
75. Keymasi, A. K., and Moosavian, S. Ali. A., 'Regulation of a Differential Driven Wheeled Robot Towing a Trailer,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
76. Dehghani, M., and Moosavian, S. Ali. A., 'Characteristics Identification of Continuum Robots for Exact Modeling,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
77. Dehghani, M., and Moosavian, S. Ali. A., 'Modeling of Continuum Robots with Twisted Tendon Actuation Systems,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
78. Dehghani, M., and Moosavian, S. Ali. A., 'A New Approach for Orientation Determination,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
79. Khorram , M., Zamani, A., and Moosavian, S. Ali. A., 'Stable Stair-Climbing of a Quadruped Robot,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
80. Khadiv, M., and Moosavian, S. Ali. A., 'A New Approach in Gait Planning for Humanoid Robots,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
81. Asgari, P., and Moosavian, S. Ali. A., 'Dynamics Modeling and Control of an Armed Ballbot with Stabilizer,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
82. Macktoobian , M., and Moosavian, S. Ali. A., 'Time-Variant Artificial Potential Fields: A New Power-Saving Strategy for Navigation of Autonomous Mobile Robots,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.

83. Abbaspour, A., Moosavian, S. Ali. A., and Alipour, K., 'A Virtual Structure-based Approach to Formation Control of Cooperative Wheeled Mobile Robots,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
84. Abbaspour, A., Moosavian, S. Ali. A., Zare, H., and Alipour, K., 'Formation Control and Obstacle Avoidance of Cooperative Wheeled Mobile Robots,' *Proc. Of the RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2013)*, Sharif University of Technology, Tehran, Iran, February 13-15, 2013.
85. Moosavian, S. Ali. A., Hoseyni, S., and Mofidi, A., 'Maximum Load Carrying Capacity of a Hybrid Robot Considering Tip-Over Stability,' *20th Annual International Conference on Mechanical Engineering (ISME 2012)*, School of Mechanical Eng., Shiraz University, Shiraz, Iran, 16-18 May, 2012.
86. Abbaspour, A., Alipour, K., and Moosavian, S. Ali. A., 'Finding Near-Optimal Formation of Cooperative Wheeled Mobile Robots in Payload Transportation,' *20th Annual International Conference on Mechanical Engineering (ISME 2012)*, School of Mechanical Eng., Shiraz University, Shiraz, Iran, 16-18 May, 2012.
87. Zarafshan, Payam, and Moosavian, S. Ali. A., 'Control of a Space Robot with Flexible Members,' *Proc. Of the IEEE Int. Conf. On Robotics & Automation (ICRA 2011)*, Shanghai, China, May 9 to 13, 2011.
88. Alipour, Khalil, and Moosavian, S. Ali. A., 'Point-to-Point Stable Motion Planning of Wheeled Robots with Multiple Arms for Heavy Object Manipulation,' *Proc. Of the IEEE Int. Conf. On Robotics & Automation (ICRA 2011)*, Shanghai, China, May 9 to 13, 2011.
89. Ali Zamani, Mahdi Khorram, and S. Ali A. Moosavian, 'Dynamics and Stable Gait Planning of a Quadruped Robot,' *Proc. Of the 11th International Conference on Control, Automation and Systems*, Korea, Oct. 26-29, 2011.
90. S. Ali A. Moosavian, M. Hamid Ghazikhani, and Alireza Janati, 'Stable Gait Planning and Motion Control of Two Cooperative Humanoid Robots,' *Proc. Of the 11th International Conference on Control, Automation and Systems*, Korea, Oct. 26-29, 2011.
91. Mesgari, H., Cheraghpour, F., and Moosavian, S. Ali A., 'Finding the Best Grasping Point in Object Manipulation Tasks: A Comparison between GA and PSO Methods,' *Proc. Of the 8th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics - ICINCO 2011*, Noordwijkerhout, The Netherlands, 28-31 July, 2011.
92. Moosavian, S. Ali A., Janati, A., and Ghazikhani, H., 'Object Manipulation by Two Humanoid Robots Using MTJ Control,' *Proc. of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2011)*, Beijing, China, August, 2011.
93. Moosavian, S. Ali A., Khorram, M., Zamani, A., and Abedini, H., 'PD Regulated Sliding Mode Control of a Quadruped Robot,' *Proc. of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2011)*, Beijing, China, August, 2011.
94. Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali A., 'Adaptive Hybrid Suppression Control of a Wheeled Mobile Robot with Active Flexible Members,' *Proc. of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2011)*, Beijing, China, August, 2011.
95. Mesgari, H., Cheraghpour, F., and Moosavian, S. Ali A., 'The Application of MAG Index for Optimal Grasp Planning,' *Proc. of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2011)*, Beijing, China, August, 2011.

96. Shoori Jazeh, H., Vaezi, M., Cheraghpour, F., and Moosavian, S. Ali A., 'The Robustness Analysis of Two Motion Control Algorithms for Stäubli TX40 Robot in Object Manipulation Task,' *Proc. of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2011)*, Beijing, China, August, 2011.
97. Vaezi, M., Shoori Jazeh, H., Cheraghpour, F., and Moosavian, S. Ali A., 'The Singularity Analysis Of 6DOF Stäubli TX40 Robot,' *Proc. of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2011)*, Beijing, China, August, 2011.
98. Zarafshan, P., and Moosavian, S. Ali A., 'Fuzzy Tuning Manipulation Control of a Space Robot with Passive Flexible Solar Panels,' *Proc. of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2011)*, Beijing, China, August, 2011.
99. Dehghani, M., and Moosavian, S. Ali A., 'Modeling and Control of a Planar Continuum Robot,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2011)*, Hungary, July 4-6, 2011.
100. Zarafshan, Payam, and Moosavian, S. Ali A., 'Adaptive Hybrid Suppression Control Using Piezoelectric Patches on Flexible Solar Panels,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2011)*, Hungary, July 4-6, 2011.
101. Zarafshan, Payam, and Moosavian, S. Ali A., 'Dynamics Modelling of Flexible Mobile Robotics Systems,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Iran, Birjand, May 10-12, 2011.
102. Zarafshan, Payam, and Moosavian, S. Ali A., 'Hybrid Suppression Control of a Wheeled Mobile Robot with Active Flexible Members,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Iran, Birjand, May 10-12, 2011.
103. Cheraghpour, F., Moosavian, S. Ali A., and Nahvi, Ali, 'Grasp Planning for Cooperative Manipulators with Genetic Algorithm,' *Proc. of the ICEE Int. Conf. On Electrical Engineering*, Iran, Tehran, May 17-19, 2011.
104. Moosavian, S. Ali A., Hasani, A., and Nazari, Ali A., 'Kinematics and Workspace Analysis of a Novel 3-DOF Spatial Parallel Robot,' *Proc. of the ICEE Int. Conf. On Electrical Engineering*, Iran, Tehran, May 17-19, 2011.
105. Alipour, Khalil, and Moosavian, S. Ali. A., 'Dynamically Stable Motion Planning for Wheeled Mobile Manipulators,' *Proc. of the ICEE Int. Conf. On Electrical Engineering*, Iran, Tehran, May 17-19, 2011.
106. Zarafshan, Payam, and Moosavian, S. Ali A., 'Manipulation Control of a Space Robot with Flexible Solar Panels,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2010)*, Canada, July 6-8, 2010.
107. Zarafshan, Payam, and Moosavian, S. Ali. A., 'Adaptive Hybrid Suppression Control of a Space Robot with Active Flexible Members,' *Proc. of the Int. Conf. On Aerospace Engineering*, Tehran, Iran, March 2011.
108. Zarafshan, Payam, and Moosavian, S. Ali. A., 'Dynamics Modelling of Flexible Space Robotic Systems,' *Proc. of the Int. Conf. On Aerospace Engineering*, Tehran, Iran, March 2011.
109. Moosavian, S. Ali A., and Dabiri, A., 'Dynamics and Planning for Stable Motion of a Hexapod Robot,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2010)*, Canada, July 6-8, 2010.
110. Cheraghpour, F., Moosavian, S. Ali A., and Nahvi, Ali, 'Robotic Grasp Planning by Multiple Aspects Grasp Index for Object Manipulation Tasks,' *Proc. of the ICEE Int. Conf. On Electrical Engineering*, Iran, Isfahan, May 11-13, 2010.

111. Moosavian, S. Ali A., and Dabiri, A., 'Modified Force Distribution Method Based on Explicit Dynamics of a Hexapod Robot,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Iran, Tehran, May 11-13, 2010.
۱۱۲. سید علی اکبر موسویان و علی کیماسی خلجی، 'مدلسازی و کنترل تعقیب مسیره‌های حرکت زمانی یک ربات متحرک چرخدار به همراه یک تریلر'، هجدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، تهران، اردیبهشت ۱۳۸۹.
۱۱۳. فرزاد چراغپور سماواتی، سید علی اکبر موسویان و علی نحوی، 'یافتن کارآترین نقطه گیرش جسم توسط بازوهای رباتیک برای انجام وظایف جابه‌جایی به کمک الگوریتم ژنتیک'، دهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی ساخت و تولید ایران، بابل، دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل، ۱۰-۱۲ اسفند ۱۳۸۸.
۱۱۴. سید علی اکبر موسویان و مجتبی مرادی، 'تعیین اغتشاش غالب بر مدار ماهواره‌های گوناگون و مقایسه مدل با مدار واقعی'، نهمین همایش سالانه (بین‌المللی) انجمن هوا فضای ایران، تهران، دانشگاه آزاد اسلامی واحد علوم و تحقیقات، ۲۱-۱۹ بهمن ۱۳۸۸.
۱۱۵. امیرحسین بهرامی، سید علی اکبر موسویان و محمد سینجلی، 'کنترل مغناطیسی وضعیت ماهواره پایدار گرادیان جاذبه در مدهای مختلف عملکردی'، نهمین همایش سالانه (بین‌المللی) انجمن هوا فضای ایران، تهران، دانشگاه آزاد اسلامی واحد علوم و تحقیقات، ۲۱-۱۹ بهمن ۱۳۸۸.
۱۱۶. سید علی اکبر موسویان، علی کیماسی خلجی و هادی سازگار، 'سیستم تعلیق فعال با کنترل بهینه مربعی خطی (LQR) به همراه شناسایی پارامترها'، دومین کنفرانس بین‌المللی پیشرفتهای اخیر در مهندسی راه آهن، ICRARE-2009، تهران، دانشگاه علم و صنعت ایران، مهر ۱۳۸۸.
۱۱۷. سید علی اکبر موسویان، علی کیماسی خلجی و هادی سازگار، 'بهینه سازی سیستم تعلیق یک واگن توسط الگوریتم ژنتیک با چند تابع هدف'، دومین کنفرانس بین‌المللی پیشرفتهای اخیر در مهندسی راه آهن، ICRARE-2009، تهران، دانشگاه علم و صنعت ایران، مهر ۱۳۸۸.
118. Eslamy, M., and Moosavian, S. Ali A., 'Control of Suspended Wheeled Mobile Robots with Multiple Arms during Object Manipulation Tasks,' *Proc. of IEEE Int. Conf. On Robotics & Automation (ICRA 2009)*, Kobe, Japan, May 12-17, 2009.
119. Moosavian, S. Ali A., Pourreza, A., and Alipour, Khalil, 'Kinematics and Dynamics of a Hybrid Serial-Parallel Mobile Robot,' *Proc. of IEEE Int. Conf. On Robotics & Automation (ICRA 2009)*, Kobe, Japan, May 12-17, 2009.
120. Alipour, Khalil, and Moosavian, S. Ali A., 'Postural Stability of Wheeled Mobile Manipulators with Flexible Suspension Considering Tire Friction Model,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2009)*, Singapore, July 14-17, 2009.
121. Cheraghpour, F., Moosavian, S. Ali A., and Nahvi, Ali, 'Multiple Aspect Grasp Performance Index for Cooperative Object Manipulation Tasks,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2009)*, Singapore, July 14-17, 2009.

122. Kalantari, Arash, Mihankhah, Ehsan, and Moosavian, S. Ali A., 'Safe Autonomous Stair Climbing for a Tracked Mobile Robot Using a Kinematics based Controller,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2009)*, Singapore, July 14-17, 2009.

۱۲۳. امیرحسین بهرامی، سید علی اکبر موسویان و محمد سینجلی، 'تعیین وضعیت و سرعت زاویه‌ای ماهواره تنها با استفاده از مغناطیس‌سنج،' هفدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، تهران، اردیبهشت ۱۳۸۸.

۱۲۴. پیام زرافشان و سید علی اکبر موسویان، 'طراحی مسیر بهینه زمانی برای عملیات اتصال توسط بازوهای همکار یک ربات فضانورد،' هفدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، تهران، اردیبهشت ۱۳۸۸.

۱۲۵. سید علی اکبر موسویان و مجتبی مرادی، 'طراحی کنترل تطبیقی برای سیستم استرلیزه مواد غذایی،' هفدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، تهران، اردیبهشت ۱۳۸۸.

۱۲۶. سید علی اکبر موسویان و علی کیماسی خلجی، 'کنترل بهینه تعقیب یک ربات متحرک،' هفدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، تهران، اردیبهشت ۱۳۸۸.

127. Alipour, Khalil, and Moosavian, S. Ali. A., 'Postural Stability of Wheeled Mobile Manipulators: On the Consequence of the Terrain Traction Attributes and Turnover Modelling,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Tehran, Iran, May 2009.

128. Moosavian, S. Ali. A., and Pourreza, A., 'Multiple Impedance Control of a Compounded Serial-Parallel Mobile Robot,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Tehran, Iran, May 2009.

129. Moosavian, S. Ali. A., and Rezvanifar, Ali, 'Dynamics Modeling of a Highly Stable Articulated Rover,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Tehran, Iran, May 2009.

130. Eslamy, Mahdy, and Moosavian, S. Ali. A., 'Object Manipulation by Suspended Wheeled Mobile Manipulators,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Tehran, Iran, May 2009.

131. Moosavian, S. Ali. A., and Pourreza, A., 'Computer Simulation and Tip-Over Stability Analysis of a Hybrid Serial-Parallel Mobile Robot,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Tehran, Iran, May 2009.

132. Moosavian, S. Ali. A., and Pourreza, A., 'Mathematical Modeling of a Compounded Serial-Parallel Mobile Robot,' *Proc. of International Congress on Manufacturing Engineering (ICME 2009)*, March 3-5, 2009, Birjand, Iran.

133. Moosavian, S. Ali. A., and Rezvanifar, Ali, 'Kinematics Modeling of a Highly Stable Space Rover,' *Proc. of the Int. Conf. On Aerospace Engineering*, Isfahan, Iran, February 2009.

۱۳۴. امیرحسین بهرامی، سید علی اکبر موسویان و پیمان نیک‌پی، 'کنترل فعال وضعیت ماهواره پایدار گرادیان جاذبه با استفاده از سنسورهای افق و مغناطیس‌سنج،' هشتمین همایش سالانه (بین‌المللی) انجمن هوا فضای ایران، اصفهان، دانشگاه صنعتی مالک اشتر، ۲۹ بهمن - ۱ اسفند ۱۳۸۷.

۱۳۵. مهدی فهامی و سید علی اکبر موسویان، 'ارائه یک کنترلر جدید فازی-عصبی برای طرح‌ریزی بلادرنگ مسیر حرکت ربات متحرک در محیط‌های ناشناخته،' هشتمین همایش سالانه

(بین‌المللی) انجمن هوا فضای ایران، اصفهان، دانشگاه صنعتی مالک اشتر، ۲۹ بهمن - ۱ اسفند
۱۳۸۷.

۱۳۶. مهدی فهامی، سید علی اکبر موسویان و محمد صفرزاده، 'طرح ریزی بلادرنگ مسیر حرکت ربات متحرک به کمک شبکه فازی-عصبی در محیط‌های ناشناخته'، **مقاله برتر** در هشتمین کنفرانس سیستم‌های فازی ایران و نهمین کنفرانس سیستم‌های هوشمند، ۷ الی ۹ آبان ۱۳۸۷، دانشگاه صنعتی مالک اشتر، تهران.

137. Moosavian, S. Ali. A., and Kalantari, Arash, 'Experimental Slip Estimation for Exact Kinematics Modelling and Control of a Tracked Mobile Robot,' *Proc. Of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2008)*, Nice, France, September 22 to 26, 2008.
138. Karimi, Mahmood, and Moosavian, S. Ali. A., 'Control of Underactuated Manipulators Using Modified Transpose Effective Jacobian,' *Proc. Of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2008)*, Nice, France, September 22 to 26, 2008.
139. Moosavian, S. Ali. A., Ghaffari, A., Salimi, A., and Abdi, N., 'Non-Linear Multiobjective Optimization for Control of Hydropower Plants Network,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2008)*, China, July 2 to 5, 2008.
140. Zarafshan, Payam, Moosavian, S. Bamdad, Moosavian, S. Ali. A., and Bahrami, Mohsen, 'Optimal Control of an Aerial Robot,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2008)*, China, July 2 to 5, 2008.
141. Takhmar, Amir, Alghooneh, Mansoor, Alipour, Khalil, and Moosavian, S. Ali. A., 'MHS Measure for Postural Stability Monitoring and Control of Biped Robots,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2008)*, China, July 2 to 5, 2008.
142. Karimi, Mahmood, and Moosavian, S. Ali. A., 'Modified Transpose Effective Jacobian Control of Underactuated Manipulators,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2008)*, China, July 2 to 5, 2008.
143. Karimi, Mahmood, and Moosavian, S. Ali. A., 'Learning-based Modified Transpose Jacobian Control of Robotic Manipulators,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2008)*, China, July 2 to 5, 2008.
144. Alipour, Khalil, and, Moosavian, S. Ali. A., 'Postural Stability Evaluation of Suspended Wheeled Mobile Manipulators over Rough Terrains,' *Proc. Of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2008)*, China, July 2 to 5, 2008.
145. Ghasemi, Esmail, Jazayeri, S. Ali, and Moosavian, S. Ali. A., 'Model Improvement for a Servovalve with Force Feedback and Back Pressure,' *Proc. of the IEEE International Conference on Robotics, Automation & Mechatronics (RAM 2008)*, Chengdu, China , September 21- 24, 2008.
146. Zarafshan, Payam, Moosavian, S. Ali. A., and Bahrami, Mohsen, 'Adaptive Control of an Aerial Robot using Lyapunov Design,' *Proc. of the IEEE International Conference on Robotics, Automation & Mechatronics (RAM 2008)*, Chengdu, China , September 21- 24, 2008.
147. Moosavian, S. Ali. A., and Eslamy, M., 'Object Manipulation by Multiple Arms of A Wheeled Mobile Robotic System,' *Proc. of the IEEE International Conference on Robotics, Automation & Mechatronics (RAM 2008)*, Chengdu, China , September 21- 24, 2008.

148. Moosavian, S. Ali. A., and MohammadiAsl, E., 'Backlash Detection in CNC Machines Based on Experimental Vibration Analysis,' *Proc. of the IEEE International Conference on Robotics, Automation & Mechatronics (RAM 2008)*, Chengdu, China, September 21- 24, 2008.
149. Moosavian, S. Ali A., Alghooneh, Mansoor, and Takhmar, Amir, 'Gait Planning and Motion Control of a Biped Robot,' *Proc. of the ISEE Int. Conf. On Electrical Engineering*, Tehran, Iran, May 2008.
150. Moosavian, S. Ali A., and Karimi, Mahmood, 'Modified Transpose Effective Jacobian Control of Underactuated Robotic Manipulators,' *Proc. of the ISEE Int. Conf. On Electrical Engineering*, Tehran, Iran, May 2008.
151. Zarafshan, Payam, Moosavian, S. Ali. A., and Bahrami, Mohsen, 'Adaptive and Optimal Control Operation Comparison for a UAV,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Kerman, Iran, May 2008.
152. Alipour, Khalil, Moosavian, S. Ali. A., and Bahramzadeh, Y., 'Dynamics of Suspended Wheeled Manipulators,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Kerman, Iran, May 2008.
153. Moosavian, S. Ali A., and Karimi, Mahmood, 'Tuned Modified Transpose Jacobian Control of Robotic Manipulators,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Kerman, Iran, May 2008.
154. Ghasemi, Esmail, Jazayeri, S. Ali, and Moosavian, S. Ali. A., 'The Effect of Back Pressure in the Pilot Region of a Flapper-Nozzle Servo Valve on Improving Control Characteristics,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Kerman, Iran, May 2008.
۱۵۵. پیام زرافشان، سید علی اکبر موسویان و محسن بهرامی، 'کنترل بهینه یک هواپیمای بدون سرنشین در عملیات تعقیب هدف متحرک'، هفتمین همایش سالانه (بین‌المللی) انجمن هوا فضای ایران، تهران، دانشگاه صنعتی شریف، ۳۰ بهمن - ۲ اسفند ۱۳۸۶.
۱۵۶. پیام زرافشان، محسن بهرامی و سید علی اکبر موسویان، 'تحلیل پاسخ فرکانسی یک هواپیمای بدون سرنشین به ورودی نیروی پیشرانش اتفاقی'، هفتمین همایش سالانه (بین‌المللی) انجمن هوا فضای ایران، تهران، دانشگاه صنعتی شریف، ۳۰ بهمن - ۲ اسفند ۱۳۸۶.
157. Moosavian, S. Ali A., Alghooneh, Mansoor, and Takhmar, Amir, 'Introducing a Cartesian Approach for Gate Planning and Control of Biped Robots and Implementing on Various Slopes,' *The 2007 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids 2007)*, Pittsburgh, Pennsylvania, USA, Nov 29-Dec 1, 2007.
158. Moosavian, S. Ali A., Alghooneh, Mansoor, and Takhmar, Amir, 'Modified Transpose Jacobian Control of a Biped Robot,' *The 2007 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids 2007)*, Pittsburgh, Pennsylvania, USA, Nov 29-Dec 1, 2007.
159. Moosavian, S. Ali A., Takhmar, Amir, and Alghooneh, Mansoor, 'Stable Trajectory Planning, Complete Dynamic Modeling and Regulated Sliding Mode Control of a Biped Robot,' *The 2007 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids 2007)*, Pittsburgh, Pennsylvania, USA, Nov 29-Dec 1, 2007.
160. Moosavian, S. Ali. A., Alipour, Khalil, and Bahramzadeh, Yousef, 'Dynamics Modeling and Tip-Over Stability of Suspended Wheeled Mobile Robots with Multiple Arms,' *Proc. Of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2007)*, Oct 29-Nov 2, 2007, San Diego, California., USA.

161. Moosavian, S. Ali. A., Rastegari, R., and Ashtiani, Hadi R., 'Non-Model-Based Multiple Impedance Control of Space Free Flying Robots,' *Proc. of the IEEE International Conference on Control Applications (CCA)*, October 1-3, 2007, Singapore.
 162. Moosavian, S. Ali. A., and Mozdbaran, Asghar, 'Dynamics and Motion Planning of a Wheel-Legged Mobile Robot,' *Proc. of the IEEE International Conference on Control Applications (CCA)*, October 1-3, 2007, Singapore.
 163. Moosavian, S. Ali. A., and Alipour, Khalil, 'Tip-Over Stability of Suspended Wheeled Mobile Robots,' *Proc. of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2007)*, Harbin, China, August, 2007.
 164. Moosavian, S. Ali. A., Takhmar, Amir, and Alghoneh, Mansoor, 'Regulated Sliding Mode Control of a Biped Robot,' *Proc. of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2007)*, Harbin, China, August, 2007.
 165. Moosavian, S. Ali. A., Sadati, S. Hossein, Takhmar, Amir, and Alghoneh, Mansoor, 'Gait Planning, Complete Dynamics Modeling and Online Neural Network Control of a Biped Robot,' *7th Iranian Conference on Fuzzy Systems and 8th Conference on Intelligent Systems*, Mashhad, Iran, August 29-31, 2007.
۱۶۶. سید علی اکبر موسویان، منصور القونه و امیر تخمار، 'طراحی مسیر پایدار برای حرکت ربات‌های دو پا'، پانزدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، تهران، اردیبهشت ۱۳۸۶.
167. Alipour, Khalil, Moosavian, S. Ali. A., and Bahramzadeh, Yousef, 'Towards the Dynamics Modeling of Suspended Wheeled Mobile Manipulators,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Tehran, Iran, May 2007.
 168. Ebrahimi, A., and Moosavian, S. Ali. A., 'Dynamics of Space Free-Flying Manipulators Mounted on Flexible Platform,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Tehran, Iran, May 2007.
 169. Rastegari, R., and Moosavian, S. Ali. A., 'Multiple Impedance Control of Space Free-Flying Robots Using Virtual Object Grasp,' *Proc. Of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2006)*, Oct. 9-15, 2006, Beijing, China.
 170. Moosavian, S. Ali. A., and Alipour, Khalil, 'Moment-Height Measure for Stability Analysis of Mobile Robotic Systems,' *Proc. Of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2006)*, Oct. 9-15, 2006, Beijing, China.
 171. Moosavian, S. Ali. A., and Homaeinejad, M. Reza, 'Control of Space Free-Flying Robots Using Regulated Sliding Mode Controller,' *Proc. Of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2006)*, Oct. 9-15, 2006, Beijing, China.
 172. Moosavian, S. Ali. A., Semsarilar, Hesam, and Kalantari, Arash, 'Design and Manufacturing of a Mobile Rescue Robot,' *Proc. Of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2006)*, Oct. 9-15, 2006, Beijing, China.
 173. Rastegari, R., and Moosavian, S. Ali. A., 'Multiple Impedance Control of Cooperative Manipulators Using Virtual Object Grasp,' *Proc. of the IEEE International Conference on Control Applications (CCA)*, October 4-6, 2006, Munich, Germany.
 174. Moosavian, S. Ali. A., and Ashtiani, Hadi R., 'Cooperative Object Manipulation Using Non-Model-Based Multiple Impedance Control,' *Proc. of the IEEE International Conference on Control Applications (CCA)*, October 4-6, 2006, Munich, Germany.
 175. Moosavian, S. Ali. A., and Homaeinejad, M. Reza, 'Regulated Sliding Mode Control of Space Free-Flying Robots,' *Proc. of the IEEE International Conference on Control Applications (CCA)*, October 4-6, 2006, Munich, Germany.
 176. Moosavian, S. Ali. A., and Alipour, Khalil, 'Stability Evaluation of Mobile Robotic Systems Using Moment-Height Measure,' *Proc. of the IEEE International Conference*

on Robotics, Automation & Mechatronics (RAM 2006) 'Finalist for Best Paper Award', Bangkok, Thailand, June 7-9, 2006.

177. Moosavian, S. Ali. A., and Mostafavi, Majid, 'Multiple Impedance Control of Redundant Manipulators,' *Proc. of the IEEE International Conference on Robotics, Automation & Mechatronics (RAM 2006)*, Bangkok, Thailand, June 7-9, 2006.
178. Rastegari, R., and Moosavian, S. Ali. A., 'Object Internal Force Tuning in Cooperative Manipulation Tasks Using Multiple Impedance Control,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Isfahan, Iran, May 2006.
179. Moosavian, S. Ali. A., and Alipour, Khalil, 'Moment-Height Stability Measure for Wheeled Mobile Manipulators,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Isfahan, Iran, May 2006.
180. Moosavian, S. Ali. A., and Ashtiani, Hadi R., 'Robotic Manipulators Cooperation Under Non-Model-Based Multiple Impedance Control,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Isfahan, Iran, May 2006.
۱۸۱. سید علی اکبر موسویان و خلیل عالی پور، 'طراحی مسیر بهینه حرکت ربات با پایه متحرک چرخ دار'، چهاردهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، اصفهان، اردیبهشت ۱۳۸۵.
۱۸۲. سید علی اکبر موسویان و مریم غلامی راد، 'تدبیر حرکت و طراحی مسیر بهینه یک ربات متحرک'، چهاردهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، اصفهان، اردیبهشت ۱۳۸۵.
۱۸۳. سید علی اکبر موسویان و مجید مصطفوی، 'کنترل ربات های همکار افزونه در جابجائی یک جسم با استفاده از الگوریتم امیدانس چندگانه'، چهاردهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، اصفهان، اردیبهشت ۱۳۸۵.
۱۸۴. سید علی اکبر موسویان، پیام زرافشان و مصطفی مرزبان، 'مدل سازی دینامیکی و کنترل حرکت هواپیمای بدون سرنشین'، چهاردهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، اصفهان، اردیبهشت ۱۳۸۵.
۱۸۵. سید علی اکبر موسویان و مهران حشمتی، 'هدایت پیش انداز یک موشک دریایی'، چهاردهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، اصفهان، اردیبهشت ۱۳۸۵.
۱۸۶. سید علی اکبر موسویان، علی مرادی و رضا عزیزی، 'طراحی جاذب دینامیکی لرزش ساختمان با منابع سیالی'، چهاردهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، اصفهان، اردیبهشت ۱۳۸۵.
187. Moosavian, S. Ali. A., and Homaeinejad, M. Reza, 'Regulated Sliding Mode Control of Robotic Manipulators,' *Proc. of Tehran International Congress on Manufacturing Engineering (TICME2005)*, Tehran, Iran, December 12-15, 2005.
188. Moosavian, S. Ali. A., and Hadi R. Ashtiani, 'Non-Model-Based Multiple Impedance Control of Cooperating Robotic Manipulators,' *Proc. of the IEEE International Conference on Computational Intelligence for Modelling Control and Automation, CIMCA'2005*, 28 - 30 November 2005, Vienna, Austria, Volume 2, pp 976 - 981.
189. Ghaffari, Ali, Moosavian, S. Ali. A., and Chaibakhsh, Ali, 'Experimental Fuzzy Modeling and Control of a Once-Through Boiler,' *Proc. of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2005)*, Ontario, Canada, July 29th to August 1st, 2005.

190. Moosavian, S. Ali. A., and Homaeinejad, M. Reza, 'Satellite Attitude Maneuver Using a Chattering Eliminated Sliding Mode Control,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Isfahan, Iran, May 2005.
191. Moosavian, S. Ali. A., Ghaffari, Ali, and Chaibakhsh, Ali, 'Fuzzy Control of a Supercritical Once-Through Boiler,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Isfahan, Iran, May 2005.
192. Rastegari, R., and Moosavian, S. Ali. A., 'Multiple Impedance Control of Mobile Robotic Systems,' *Proc. of the ISME Int. Conf. On Mechanical Engineering*, Isfahan, Iran, May 2005.
۱۹۳. علی غفاری، سید علی اکبر موسویان، مرتضی محمدظاهری و دلیلہ مهرابی، 'کاربرد شبکه‌های فازی عصبی و عصبی مصنوعی در مدل‌سازی بویلر نیروگاه،' سیزدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، اصفهان، اردیبهشت ۱۳۸۴.
۱۹۴. سید علی اکبر موسویان و مهران حشمتی، 'طراحی کنترلر هیبرید فازی برای یک موشک دریایی،' سیزدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، اصفهان، اردیبهشت ۱۳۸۴.
۱۹۵. سید علی اکبر موسویان، مسعود قاسمی و مجید بنی‌اسدی، 'طراحی یک ربات متحرک امدادگر،' سیزدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، اصفهان، اردیبهشت ۱۳۸۴.
196. Moosavian, S. Ali. A. and Homaeinejad, M. Reza, 'Regulated Sliding Mode Control of Satellite Rotation,' *Proc. Of the IFAC Workshop on Generalized Solutions in Control Problems (GSCP-2004)*, Russia, 22-26 Sept. 2004.
197. Ebrahimi, A., Moosavian, S. Ali. A., and Mirshams, M., 'Minimum-Time Optimal Control of Flexible Spacecraft for Rotational Maneuvering,' *Proc. Of the IEEE Conference on Control Applications*, Taipei, Taiwan, September 1-4, 2004.
۱۹۸. سید علی اکبر موسویان، سپهر پور رضائی خلیق و ابراهیم محمدی اصل، 'طراحی و ساخت یک ربات آزمایشگاهی جهت انجام بررسی‌های کنترلی،' دوازدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، تهران، اردیبهشت ۱۳۸۳.
۱۹۹. اصغر ابراهیمی، سید علی اکبر موسویان و مهران میرشمس، 'کنترل بهینه حداقل زمان ماهواره با بالک‌های خورشیدی انعطاف‌پذیر در مانور زاویه‌ای Pitch،' دوازدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، تهران، اردیبهشت ۱۳۸۳.
۲۰۰. اصغر ابراهیمی، سید علی اکبر موسویان و مهران میرشمس، 'طراحی کنترل کننده بهینه حداقل زمان برای ماهواره های انعطاف پذیر در مانور زاویه ای Pitch،' پنجمین کنفرانس بین‌المللی هوافضای ایران، بهمن ۱۳۸۲.
۲۰۱. سید علی اکبر موسویان، حمید رضا تقی راد، علی غفاری و مسعود بختیاری، 'طراحی و کنترل بازوی رباتیک ماشین اتوماتیک ریخته‌گری،' یازدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، مشهد، ۱۳۸۲.
۲۰۲. علی غفاری، سید علی اکبر موسویان، حمید رضا تقی راد، 'طراحی سیستم مکانیکی دستگاه مونتاژ بوردهای الکترونیکی 'D&A-301،' یازدهمین کنفرانس بین‌المللی مهندسی مکانیک، مشهد، ۱۳۸۲.

۲۰۳. سیدعلی اکبرموسویان و سید مهدی نبوی، 'جابجائی ماهواره بین مدارهای واقع در صفحات متفاوت، یازدهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، مشهد، ۱۳۸۲.
۲۰۴. سیدعلی اکبرموسویان، حمید رضا تقی راد، محسن افروغ و علیرضا شینا، 'طراحی مکانیزمهای تغذیه دستگاه اتوماتیک کنترل کیفیت 'D&A-310، یازدهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، مشهد، ۱۳۸۲.
205. Moosavian, S. Ali. A. and Rastegari, R., 'Disturbance Rejection Analysis of Multiple Impedance Control for Space Free-Flying Robots,' *Proc. Of the IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems*, Switzerland, Sept. 30 - Oct. 4, 2002.
۲۰۶. سیدعلی اکبرموسویان، علی غفاری و محسن نوری زاده، 'طراحی سیستمهای مکانیکی ربات جوشکار 'D&A-110، دهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، تهران، ۱۳۸۱.
۲۰۷. سیدعلی اکبرموسویان، حمید رضا تقی راد و مهرداد بهرامی سامانی، 'طراحی سیستم کنترلی ربات جوشکار 'D&A-110، دهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، تهران، ۱۳۸۱.
۲۰۸. سید علی اکبر موسویان، سید علی میر صیفی و مجید دواچی، 'طراحی دستگاه شبیه سازی مکانیزمهای کنترل حرکت هلی کوپتر، دهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، تهران، ۱۳۸۱.
۲۰۹. حمید رضا تقی راد، علی غفاری، سیدعلی اکبرموسویان و مهدی خلخالی، 'طراحی سیستم کنترلی ربات مذاب ریز 'D&A-101، دهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، تهران، ۱۳۸۱.
۲۱۰. سیدعلی اکبرموسویان، حمید رضا تقی راد و کامبیز پرنظر، 'طراحی سیستم مکانیکی ربات مذاب ریز 'D&A-101، دهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، تهران، ۱۳۸۱.
۲۱۱. سید علی اکبر موسویان و رامبد رستگاری، 'کنترل چند ربات در مشارکت برای جابجائی یک جسم، دهمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، تهران، ۱۳۸۱.
212. Moosavian, S. Ali. A. and Rastegari, R., 'Force Tracking in Multiple Impedance Control of Space Free-Flyers,' *Proc. of the IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems*, Takamatsu, Japan, Oct. 31- Nov. 5, 2000.
۲۱۳. سید علی اکبر موسویان و رامبد رستگاری، 'تنظیم نیروی اعمالی به همراه کنترل رفتار دینامیکی ربات، هشتمین کنفرانس بین المللی مهندسی مکانیک، تهران، ۱۳۷۹.
214. Moosavian, S. Ali. A. and Papadopoulos, E., 'Multiple Impedance Control for Object Manipulation,' *Proc. of the IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems*, Victoria, Canada, Oct. 13-17, 1998.
215. Moosavian, S. Ali. A. and Papadopoulos, E., 'Control of Space Free-Flyers Using Modified Transpose Jacobian Algorithm,' *Proc. of the IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems*, Grenoble, France, September 8-13, 1997.
216. Moosavian, S. Ali. A. and Papadopoulos, E., 'On the Control of Space Free-Flyers Using Multiple Impedance Control,' *Proc. of the IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation*, Albuquerque, NM, USA, April 21-27, 1997.

217. Moosavian, S. Ali. A. and Papadopoulos, E., 'Coordinated Motion Control of Multiple Manipulator Space Free-Flyers,' *Proc. of the 7th AAS/AIAA Space Flight Mechanics Meeting*, Huntsville, Al., USA, February 10-12, 1997.
218. Papadopoulos, E. and Moosavian, S. Ali. A. , 'A Comparison of Motion Control Algorithms for Space Free-Flyers,' *Proc. of the Int. Conf. on Adaptive Structures*, Japan, December, 1994.
219. Papadopoulos, E. and Moosavian, S. Ali. A., 'Dynamics and Control of Multi-Arm Space Robots During Chase and Capture Operations,' *Proc. of the IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems*, Munich, Germany, September 12-16, 1994.
220. Papadopoulos, E. and Moosavian, S. Ali. A., 'Trajectory Planning and Control of Multiple Arm Space Free-Flyers,' *Proc. of the Second Workshop on Robotics in Space*, Montreal, Canada, July 6-8, 1994.