

خانه « گروه‌های آموزشی » « اعضاء هیئت علمی » رزومه « رزومه دکتر بینزاده



### اطلاعات فردی:

دانشیار گروه کنترل- دانشکده برق و الکترونیک - دانشگاه صنعتی شیراز  
 پست الکترونیکی: [binazadeh@sutech.ac.ir](mailto:binazadeh@sutech.ac.ir)  
 تلفن: ۰۷-۰۷۱۲۷۲۵۴۵۰۰ داخلی ۲۵۹۴

### سوابق تحصیلی:

مقطع	دانشگاه	گرایش	شروع و اتمام
کارشناسی	دانشگاه شیراز	کنترل	۱۳۷۸-۱۳۸۲
کارشناسی ارشد	دانشگاه شیراز	کنترل	۱۳۸۲-۱۳۸۴
دکتری	دانشگاه تهران	کنترل	۱۳۸۵-۱۳۹۰

### زمینه‌های مورد علاقه جهت تحقیق:

۱. تئوریهای کنترل غیرخطی و بهینه
۲. کنترل اجسام متحرک به خصوص اجسام پرنده در هوا و غوطه ور در آب
۳. کنترل مقاوم و هوشمند سیستمهای دارای عدم قطعیت
۴. کنترل سیستم‌های مثبت-مرتب‌ه کسری-سینگولار-تاخیری-چندعاملی
۵. کنترل گسسته زمان سیستمها

### موفقیت‌های آموزشی و پژوهشی

پژوهشگر ویژه دانشگاه در سال ۹۶ و ۹۸  
 پژوهشگر برتر استان فارس در سال ۹۳ و ۹۷  
 پژوهشگر برتر دانشکده برق و الکترونیک دانشگاه صنعتی شیراز در گروه کنترل در سال‌های ۹۱ و ۹۲  
 رتبه ۲ کنکور کارشناسی ارشد در گرایش کنترل  
 رتبه ۳ کنکور دکتری تخصصی دانشگاه تهران در گرایش کنترل  
 رتبه اول دانشجویان هم دوره در رشته کنترل در دوره‌های کارشناسی و کارشناسی ارشد دانشگاه شیراز  
 رتبه اول دانشجویان هم دوره دکتری کنترل در دانشگاه تهران  
 عضو دفتر استعدادهای درخشان در دوران تحصیل

### مقالات پذیرفته شده در نشریات

1. E. Jafari, **T. Binazadeh**, "Observer-Based Tracker Design for Discrete-Time Descriptor Systems with Constrained Inputs", Journal of Process Control, ۲۰۲۰ (In press).
2. **T. Binazadeh** A.R. Hakimi, "Adaptive Generation of Limit Cycles in a Class of Nonlinear Systems with Unknown Parameters and Dead-Zone Nonlinearity", International Journal of Systems Science, ۲۰۲۰ (In press).
3. E. Jafari, **T. Binazadeh**, "Low-Conservative Robust Composite Nonlinear Feedback Control for Singular Time-Delay Systems", Journal of Vibration and Control, ۲۰۲۰ (In press).
4. M. Zahedi, **T. Binazadeh**, "Robust Output Tracking of Nonlinear Systems with Transient Improvement via Funnel-based Sliding Mode Control", Transactions of the Institute of Measurement and Control, ۲۰۲۰ (In press).
5. N. Rahimi, **T. Binazadeh**, "Robust Model Predictive Control of Heterogeneous Time-Delay Multi-Agent Systems with Polytopic Uncertainties and Input Amplitude Constraint", Journal of Vibration and Control, ۲۰۲۰ (In press).
6. **T. Binazadeh**, M. S. Asadina, "A Delay-Dependent Approach to Finite-Time  $H_{\infty}$  Control of Nonlinear Descriptor Systems with State Delay via Observer-Based Control," Circuit, Systems and signal Processing, ۲۰۲۰ (In press).
7. M. Azhdari, **T. Binazadeh**, "Robust Time-Varying Tracking Control of Sandwich Nonlinear Systems with Sandwiched Saturation Nonlinearity," Circuit, Systems and signal Processing, ۲۰۲۰ (In press).
8. M. Azhdari, **T. Binazadeh**, "Robust Tracker Design for Nonlinear Sandwich systems Subject to Saturation Nonlinearities", Robotica, ۲۰۲۰ (In press).
9. E. Jafari, and **T. Binazadeh**, "Robust Output Regulation in Discrete-time Singular Systems with Actuator Saturation and Uncertainties", IEEE Transactions on Circuits and Systems--II: Express Briefs, ۶۷(۲), ۲۴۰-۲۴۴, ۲۰۲۰.
10. A.R. Hakimi, **T. Binazadeh**, "Sustained Oscillations in MIMO Nonlinear Systems through Limit Cycle Shaping" International Journal of Robust and Nonlinear Control, ۲۰(۱), ۵۸۷-۶۰۸, ۲۰۲۰.

11. **T. Binazadeh**, N. Bazrafshan Dehghan "Robust Stabilization of Non-Minimum Phase Nonlinear Systems with Non-Affine Internal Dynamics: Application on TORA System" Tabriz Journal of Mechanical Engineering, ۲۰۲۰.
12. M. Azhdari, **T. Binazadeh**, "Robust Adaptive Tracking Control Design for the Mechanical Sandwich Systems Subject to Sandwiched Saturation Function", Tabriz Journal of Mechanical Engineering, ۲۰۲۰.
13. S. Keshavarzi, M. Shasadeghi, **T. Binazadeh**, "Dissipativity-based Fuzzy Integral Sliding Mode Control Design for T-S Fuzzy Systems with Actuator Saturation", Tabriz Journal of Electrical Engineering, ۲۰۲۰.
14. N. Rahimi, **T. Binazadeh**, M. Shasadeghi, "Observer-based Consensus of Higher-order Nonlinear Heterogeneous Multi-Agent Systems with Unmatched Uncertainties: Application on Robotic Systems", Robotica, ۲۸(۹), ۱۶۰۵-۱۶۲۶, ۲۰۲۰.
15. **T. Binazadeh**, M. Karimi, A.R. Tavakolpour-Saleh "Robust Control Approach for Handling Matched and/or Unmatched Uncertainties in Port-Controlled Hamiltonian Systems", IET Cyber-systems and Robotics, ۱(۲), ۷۳-۸۰, ۲۰۱۹.
16. **T. Binazadeh** and H. Gholami, "Finite-time Robust Passive Control of Uncertain Discrete Time-Delay Systems Using Output-Feedback: Application on Chua's Circuit", Circuit, Systems and signal Processing, ۳۹(۵), ۲۳۴۹-۲۳۷۵, (۲۰۲۰).
17. A. Dastaviz, **T. Binazadeh**, "Simultaneous Stabilization for a Collection of Uncertain Time-Delay Systems Using Sliding-Mode Output Feedback Control", International Journal of Control, ۹۲(۹), ۲۱۲۵-۲۱۴۴, ۲۰۲۰.
18. F. Pishkari, **T. Binazadeh**, "Roust Controller Design for a Class of Nonlinear Time-Varying Systems with Optimality Approach", Tabriz Journal of Electrical Engineering. ۲۰۱۹ (In press).
19. M. Bahmani and **T. Binazadeh**, "Robust Controller Design Based on Sliding Mode Observer in the Presence of Uncertainties and Actuator Saturation", ۱۲(۲), ۲۲-۲۳, Journal of Control, ۲۰۱۹.
20. A.R. Hakimi, **T. Binazadeh**, "Robust Limit Cycle Generation in Nonlinear Dynamical Systems with Nominal Performance Recovery" ASME, Journal of Computational and Nonlinear Dynamics, ۱۲(۱۱), ۱۱۲۵۰-۱-۱\_۱۱۲۵۰-۱-۲, ۲۰۱۹.
21. A.R. Hakimi, **T. Binazadeh**, "Limit Cycle Synchronization of Nonlinear Systems with Matched and Unmatched Uncertainties based on Finite-time Disturbance Observer " Circuit, Systems and signal Processing, ۲۸(۱۲): ۵۴۸۸-۵۵۰۷, ۲۰۱۹
22. M.S. Asadinia, **T. Binazadeh**, "Finite-time Stabilization of Descriptor Time-Delay Systems with One-Sided Lipschitz Nonlinearities: Application to Partial Element Equivalent Circuit " Circuit, Systems and signal Processing, ۲۸(۱۲), ۵۴۶۷-۵۴۸۷, ۲۰۱۹.
23. S. Zare, S., A.R. Tavakolpour-Saleh, A. Shourangiz-Haghighi, **T. Binazadeh**, "Assessment of damping coefficients ranges in design of a free piston Stirling engine: Simulation and experiment. Energy, ۱۸۵:۶۳۳-۶۴۳, ۲۰۱۹.
24. M. Karimi and **T. Binazadeh**, "Energy-based Hamiltonian approach in  $H_\infty$  controller design for n-degree of freedom mechanical systems", System Science & Control Engineering, ۷(۱), ۲۶۲-۲۷۵, ۲۰۱۹
25. A. Dastaviz, **T. Binazadeh**, "Simultaneous Stabilization of a Collection of Uncertain Discrete-Time Systems with Time-Varying State-Delay via Discrete-Time Sliding mode Control", Journal of Vibration and Control, ۲۵(۱۶), ۲۲۶۱-۲۲۷۳, ۲۰۱۹.
26. E. Jafari, and **T. Binazadeh** "Observer-Based Improved Composite Nonlinear Feedback Control for Output Tracking of Time-Varying References in Descriptor Systems with Actuator Saturation", accepted in ISA Transaction, ۹۱, ۲۰۱۹.
27. N. Rahimi, and **T. Binazadeh** "Distributed Adaptive Robust controller Design for Consensus in Multi-agent System Including Robot Arms with Actuator Saturation Constraint", Modares Mechanical Engineering, ۱۹(۷):۱۷۵۹-۱۷۶۶, ۲۰۱۹.
28. Sh Zare, A.R. Tavakolpour-Saleh and **T. Binazadeh**, "Passivity based-control technique incorporating genetic algorithm for design of a free piston Stirling engine", Renewable Energy Focus, ۲۸(۰۰), ۶۶-۷۷, ۲۰۱۹.
29. H. Gholami, and **T. Binazadeh**, "Robust finite-time  $H_\infty$  controller design for uncertain one-sided Lipschitz systems with time-delay and input amplitude constraints", Circuit, Systems and signal Processing, ۲۸(۷), ۲۰۲۰-۲۰۴۰, ۲۰۱۹.
30. A. Jenabzadeh, B. Safarnejadian, and **T Binazadeh**, "Distributed tracking control of multiple nonholonomic mobile agents with input delay". Transactions of the Institute of Measurement and Control, ۲۱(۲): ۸۰۵-۸۱۵, ۲۰۱۹.
31. M.S. Asadinia, and **T. Binazadeh**, B. Safarnejadian "A Delay-Range-Dependent Stabilization of Uncertain Singular Time-Delay Systems with One-Sided Lipschitz Nonlinearities Subject to Input Saturation", Journal of Vibration and Control, ۲۵(۲), ۸۶۸-۸۸۱, ۲۰۱۹.
32. H. Gholami, and **T. Binazadeh**, "Observer-based  $H_\infty$  Finite-Time Controller for Time-delay Nonlinear One-sided Lipschitz Systems with Exogenous Disturbances", Journal of Vibration and Control, ۲۵(۴), ۸۰۶-۸۱۹, ۲۰۱۹.
33. H. Gholami, and **T. Binazadeh**, "Sliding-Mode Observer Design and Finite-Time Control of One-sided Lipschitz Nonlinear Systems with Time-delay", Soft Computing, ۲۲(۱۵): ۶۳۲۹-۶۴۴۰, ۲۰۱۹, ۲۰۱۹.
34. N. Rahimi, **T. Binazadeh**, "Distributed Robust Consensus Control for Nonlinear Leader-Follower Multi Agent Systems based on Adaptive Observer-based Sliding mode", Journal of Vibration and Control, ۲۵(۱) ۱۰۹-۱۲۱, ۲۰۱۹.
35. A.R., Hakimi, and **T. Binazadeh**. "Generation of Stable Oscillations in Uncertain Nonlinear Systems with Matched and Unmatched Uncertainties." International Journal of Control, ۹۲(۱), ۱۶۲-۱۷۲, ۲۰۱۹.
36. F. Bagheri, and **T. Binazadeh**, "Output-Feedback Controller Design for Uncertain Discrete-Time Systems with Positivity Constraint on the Closed-loop System and Control Signal", Journal of control, ۱۲(۴), pp. ۳۷-۵۳, ۲۰۱۹.
37. H. Chenarani, T. Binazadeh, M.H. Shafiei, "Velocity and body rate control of a spacecraft using robust passivity-base control", Journal of Space Science and Technology, ۱۱(۲), pp. ۴۱-۴۶, ۲۰۱۸.
38. A.R. Hakimi, **T. Binazadeh**, "Robust Limit Cycle Control in a Class of Nonlinear Discrete-Time System" International Journal of Systems Science, ۴۹(۱۵), ۲۱۰۸-۲۱۱۶, ۲۰۱۸
39. F. Pishkari, and **T. Binazadeh**, "Suboptimal variable structure control of uncertain nonlinear slowly varying systems", Systems Science & Control Engineering, ۶(۱), ۲۲۱-۲۲۹, ۲۰۱۸
40. A. Hakimi, **T. Binazadeh**, "Inducing Sustained Oscillations in a Class of Nonlinear Discrete Time Systems", Journal of Vibration and Control, ۲۲(۶) ۱۱۶۲-۱۱۷۰, ۲۰۱۸
41. S. Mohammadpour, **T. Binazadeh**, "Robust observer- based synchronization of unified chaotic systems in the presence of dead-zone nonlinearity input", Journal of control, ۱۱(۴): ۱۶-۲۴, ۲۰۱۸.
42. E. Jafari, and **T. Binazadeh** "Modified Composite Nonlinear Feedback Control for Output Tracking of Non-Step Signals in Singular Systems with Actuator Saturation", International Journal of Robust and Nonlinear Control, ۲۸(۱۶), ۴۸۸۵-۴۸۹۹, ۲۰۱۸.
43. S. Mohammadpour, **T. Binazadeh**, "Robust adaptive synchronization of chaotic systems with non-symmetric input saturation constraints" ASME, Journal of Computational and Nonlinear Dynamics, ۱۲(۱), ۲۰۱۸.
44. **T. Binazadeh**, and M. Bahmani. "Robust time-varying output tracking control in the presence of actuator saturation." Transactions of the Institute of Measurement and Control ۳۰(۱):۶۱-۷۰, ۲۰۱۸.
45. H. Gholami, and **T. Binazadeh**. "Design finite-time output feedback controller for nonlinear discrete-time systems with time-delay and exogenous disturbances." Systems Science & Control Engineering ۶(۱): ۲۰-۳۷, ۲۰۱۸.
46. S. Mohammadpour, **T. Binazadeh**, "Observer-based synchronization of uncertain chaotic systems subject to input saturation", Transactions of the Institute of Measurement and Control. ۳۰(۸), ۲۵۲۵-۲۵۳۵, ۲۰۱۸.
47. S. Mohammadpour, and T. Binazadeh, "Robust finite-time synchronization of uncertain chaotic systems: application on Duffing-Holmes system and chaos gyros". Systems Science & Control Engineering, ۶(۱), ۲۸-۳۶, ۲۰۱۸.
48. H. Gholami, Hadi, and **T. Binazadeh**, "Finite time controller design for time-delay one-sided Lipschitz systems", Journal of control, ۱۲(۱), ۱۶-۲۵, ۲۰۱۸
49. **T. Binazadeh**, M. Yousefi. "Asymptotic stabilization of a class of uncertain nonlinear time-delay fractional-order systems via a robust delay-independent controller". Journal of Vibration and Control, ۱۰۷۷۵۶۶۲۱۷۷۲۹۵۶, ۲۲(۱۹), ۳۵۲۱-۳۵۵۰, ۲۰۱۸.
50. M. Yousefi, **T. Binazadeh**, "Delay-independent sliding mode control of time-delay linear fractional order systems", Transactions of the Institute of Measurement and Control, ۳۰(۴), ۱۲۱۲-۱۲۲۲, ۲۰۱۸.
51. M.S. Asadinia, **T. Binazadeh**, "Robust soft variable structure control of perturbed singular systems with constrained input", Control and Cybernetics, ۴۶(۲): ۱-۱۵, ۲۰۱۸.
52. F. Tavakol, **T. Binazadeh**, "Robust control design for path tracking of non-affine UAV", System Science & Control Engineering, ۳۷۳-۳۸۰, ۲۰۱۷.
53. **T. Binazadeh** and M.A. Rahgoshay, "Robust output tracking of a class of non-affine systems", System Science & Control Engineering, ۵(۱), ۲۲۶-۲۳۳, ۲۰۱۷.
54. **T. Binazadeh**, M. Yousefi, "Designing a Cascade-Control Structure Using Fractional-Order Controllers: Time-Delay Fractional-Order Proportional-Derivative Controller and Fractional-Order Sliding-Mode Controller", Journal of Engineering Mechanics, ۱۴۲(V), ۲۰۱۷.
55. A. Hakimi, **T. Binazadeh**, "Generation of Stable and Robust Limit Cycle in the Uncertain Nonlinear Systems Using Sliding Mode Controller", Tabriz Journal of Electrical Engineering. ۳۷(۲):۴۸۱-۴۸۹, ۲۰۱۷
56. M.S. Asadinia, **T. Binazadeh**, " Stabilization of Time Varying Delay Singular Systems Subject to Actuator Saturation", Tabriz Journal of Electrical Engineering, ۳۷(۲), ۸۲۳-۸۵۵, ۲۰۱۷.

57. H. Chenarani, **T. Binazadeh**, "Flexible Structure Control of Unmatched Uncertain Nonlinear Systems Via Passivity-based Sliding Mode Technique", Iranian Journal of Science & Technology, **Transactions of Electrical Engineering**, ۳۱(۱), ۱-۱۱, ۲۰۱۷.
58. S. Mohammadpor, **T. Binazadeh**, "Adaptive nonlinear controller design for robust synchronization of chaotic systems in the presence of actuator saturation", Tabriz Journal of Electrical Eng. ۳۷(۲), ۱۲۱۲-۱۲۲۲, ۲۰۱۷.
59. A. Hakimi, **T. Binazadeh**, "Robust Generation of Limit Cycles in Nonlinear Systems: Application on Two Mechanical Systems", ASME, Journal of Computational and Nonlinear Dynamics. , ۱۲: ۰۴۱۰۱۲-۱-۰۴۱۰۱۳-۸, ۲۰۱۷
60. **T. Binazadeh**, and M. Bahmani, "Design of Robust Controller for a Class of Uncertain Discrete-Time Systems Subject to Actuator Saturation", IEEE Transactions on Automatic Control, ۶۲(۲): ۱۵۰۵-۱۵۱۰, ۲۰۱۷.
61. M. Mozafari; B. Safarinejadian; **T. Binazadeh**, "An optimal guidance law based on virtual sliding target", ASCE's Journal of Aerospace Engineering, ۳۰(۲), ۲۰۱۷.
62. A. Modirrousta, M. Shokrian Zeini, and **T. Binazadeh**. "Non-linear optimal fuzzy control synthesis for robust output tracking of uncertain micro-electro-mechanical systems." Transactions of the Institute of Measurement and Control, ۳۹(A), ۲۰۱۷
63. M.S. Asadinia, **T. Binazadeh**, "Design of Robust Control Law for Stabilization of Singular Systems with Time-Varying Delay in The Presence of Model Uncertainty and Input Amplitude constraint", Journal of control, ۱۰(۲): ۱۴-۲۷, ۲۰۱۶.
64. H. Chenarani, **T. Binazadeh**, "Passivity-Based Analysis and Robust Practical Stabilization of Nonlinear Affine Systems with Non-vanishing Perturbations", Journal of Electrical and Computer Engineering Innovations, ۲(۱):۳۹-۴۷, ۲۰۱۶
65. **T. Binazadeh**, M.H. Shafiei, "Novel Approach in Nonlinear Autopilot Design", ASCE's Journal of Aerospace Engineering, ۳۹:۱, pp. ۰۴۰۱۵۰۱۷-(۱-۵), ۲۰۱۶
66. M. Bahmani and **T. Binazadeh**, "Robust Adaptive Attitude Stabilization of a Fighter Aircraft in the Presence of Input Constraints", Journal of Electrical and Computer Engineering Innovations. ۲(۲), ۱۴۹-۱۵۵, ۲۰۱۶.
67. GH. Rezaee and **T. Binazadeh**, "Optimal Finite-time Control of Positive Linear Discrete-time Systems", Journal of Electrical and Computer Engineering Innovations. ۲(۲), ۱۷۷-۱۸۴, ۲۰۱۶.
68. **T. Binazadeh**, M.A. Rahgoshay, "Extending Lyapunov Redesign Method for robust stabilization of non-affine quadratic polynomial systems" Control and Cybernetics, ۴۵(۳), ۳۷۲-۳۸۴, ۲۰۱۶.
69. **T. Binazadeh**, "Finite-Time Tracker Design for Uncertain Nonlinear Fractional-Order Systems." Journal of Computational and Nonlinear Dynamics ۱۱.۴ (۲۰۱۶): ۰۴۱۰۲۸.
70. M. Bahraini, **T. Binazadeh**, M. Maghfoori, J. Zarei, "Finite-time Stochastic Stabilization via Output Feedback Controller for Networked control systems With Markovian Jump Systems approach", accepted for publication in Tabriz Journal of Electrical Eng. ۲۰۱۶.
71. A. Jenabzadeh, T. Binazadeh, B. Safarinejadian, "Nonlinear Stability analysis of Multiple Adaptive Notch Filter with semistability Lyapunov Theorem and performance improvement in the presence of sinusoidal disturbances", Journal of Control, ۹(۲), ۲۰۱۵
72. A.R. Hakimi, **T. Binazadeh**, "Stable limit cycles generating in a class of uncertain nonlinear systems: application in inertia pendulum", Modares Journal of electrical engineering, ۱۲(۲), ۱-۶, ۲۰۱۵.
73. **T. Binazadeh**, M.H. Shafiei, "Suboptimal stabilizing controller design for nonlinear slowly-varying systems: Application in a benchmark system", IMA Journal of Mathematical Control and Information, ۳۲(۲):۴۷۱-۴۸۲, ۲۰۱۵.
74. F. Monfared, M. H. Shafiei, **T. Binazadeh**, "Design of Robust Tracking Controller for a Nonholonomic Mobile Robot with Side Slipping based on Lyapunov Redesign and Nonlinear Methods", Tabriz Journal of Electrical Eng. ۳۵(۴), ۱۹۱-۲۰۲, ۲۰۱۵
75. **T. Binazadeh**, M.H. Shafiei, E. Barzgarzade, "New approach in guidance law design based on finite-time partial stability theorem", Journal of Space Science & Technology, ۸(۱), ۲۰۱۵
76. **T. Binazadeh**, "Analysis of partial-ISS property and unification between ISS and partial-ISS for time-varying systems", Open Science Journal of Electrical and Electronic Engineering. ۲(۲), ۲۲-۲۹, ۲۰۱۵.
77. M. H. Shafiei, **T. Binazadeh**, "Application of neural network and genetic algorithm in identification of a model of a variable mass underwater vehicle", Ocean Engineering, ۹۶, ۱۷۳-۱۸۰, ۲۰۱۵.
78. F. Tavakol, **T. Binazadeh**, "Robust Path Tracking of a Vertical Take-Off Landing Airplane by Dynamic Sliding Mode Control Method", Open Science Journal of Electrical and Electronic Engineering. ۲(۲): ۵۰-۵۵, ۲۰۱۵.
79. Hakimi, **T. Binazadeh**, "Application of Circular Limit Cycles for Generation of Uniform Flight Paths to Surveillance of a Region by UAV", Open Science Journal of Electrical and Electronic Engineering. ۲(۲): ۳۶-۴۳, ۲۰۱۵.
80. **T. Binazadeh**, M. H. Shafiei, M.A. Rahgoshay, "Robust stabilization of a class of nonaffine quadratic polynomial Systems: application in magnetic ball levitation system", ASME, Journal of Computational and Nonlinear Dynamics, ۱۰, ۰۱۴۵۰۱ (۱-۴), ۲۰۱۵.
81. H. Behruz, M. H. Shafiei, **T. Binazadeh**, "Design of optimal output sliding mode control for discrete-time systems and improving the response rate using the CNF method", International Journal of Artificial Intelligence and Mechatronics, ۳(۲) ۲۳۲۰ - ۵۱۲۱, ۲۰۱۴
82. M. Emami, M. H. Shafiei, **T. Binazadeh**, "Design of a tracking controller for an unmanned bicycle using neural networks", Journal of Computational Intelligence and Electronic Systems, ۲ (۲), ۱۹۲-۱۹۹, ۲۰۱۴.
83. H. Chenarani, **T. Binazadeh**, M. H. Shafiei, "Robust asymptotic stabilization of a flexible spacecraft by combination of passivity and sliding mode methods", International Research Journal of Applied and Basic Sciences, ۸ (۹): ۱۱۹۰-۱۱۹۹, ۲۰۱۴
84. M. H. Shafiei, **T. Binazadeh**, "Movement control of a variable mass underwater vehicle based on multiple-modeling approach", Systems Science & Control Engineering, ۲(۱), ۲۲۵-۲۳۱, ۲۰۱۴.
85. **T. Binazadeh**, M.H. Shafiei, "Nonsingular terminal sliding mode control of a tractor-trailer system", Systems Science & Control Engineering, ۲(۱), ۱۶۸-۱۷۴, ۲۰۱۴
86. **T. Binazadeh**, M.H. Shafiei, "A novel approach in finite-time controller design", Systems Science & Control Engineering, ۲(۱), ۱۱۹-۱۲۴ (۲۰۱۴).
87. **T. Binazadeh**, M.H. Shafiei, "Robust stabilization of uncertain nonlinear slowly-varying systems: application in a time-varying inertia pendulum", ISA Transaction, ۵۲(۲), ۳۷۲-۳۷۹ (۲۰۱۴)
88. **T. Binazadeh**, M.H. Shafiei, "The design of suboptimal asymptotic stabilizing controllers for nonlinear slowly varying systems", International Journal of control, ۸۷(۴), pp. ۶۸۲-۶۹۲ (۲۰۱۴)
89. **T. Binazadeh**, M.H. Shafiei, "Passivity-based optimal control of discrete-time nonlinear systems", Control and Cybernetics, ۴۲(۲), ۶۳۷-۶۳۷ (۲۰۱۳).
90. **T. Binazadeh**, M.H. Shafiei, "Output tracking of uncertain fractional-order nonlinear systems via a novel fractional-order sliding mode approach", Mechatronics, ۲۲, ۸۸۸-۸۹۲, ۲۰۱۲.
91. **T. Binazadeh**, M. H. Shafiei, "Design of an optimal stabilizing control law for discrete-time nonlinear systems based on passivity characteristic", Nonlinear Dynamics and Systems Theory, ۱۲(۴), ۳۵۹-۳۶۶, ۲۰۱۲.
92. M. H. Shafiei, **T. Binazadeh**, "Application of partial sliding mode in guidance problem", ISA Transaction, ۵۲(۲), ۱۹۲-۱۹۷, ۲۰۱۲.
93. **T. Binazadeh**, M. H. Shafiei, "Extending satisficing control strategy to slowly varying nonlinear systems", Communications in Nonlinear Science and Numerical Simulation ۱۸(۴), ۱۰۷۱-۱۰۷۸, ۲۰۱۲.
94. M.H. Shafiei, **T. Binazadeh**, "Partial control design for nonlinear control systems", Nonlinear Dynamics and Systems Theory, ۱۲(۲), ۲۶۹-۲۷۷, ۲۰۱۲
95. M.H. Shafiei, **T. Binazadeh**, "New approach to nonlinear guidance law design", International Journal of Innovative Computing, Information and Control (IJICIC), ۸(۴), ۳۰۶۱-۳۰۶۹, ۲۰۱۲.
96. M.H. Shafiei, **T. Binazadeh**, "Partial stabilization-based guidance", Elsevier, ISA Transaction, ۵۱(۱), ۱۲۱-۱۲۵ (۲۰۱۲)
97. **T. Binazadeh**, M.J. Yazdanpanah, "Partial stabilization of uncertain nonlinear systems", ISA Transaction, ۵۱(۲), ۲۹۸-۳۰۳ (۲۰۱۲)
98. **T. Binazadeh**, M.J. Yazdanpanah, "Robust partial control design for nonlinear control systems: A guidance application", Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part I: Journal of Systems and Control Engineering, ۲۲۶(۲):۲۳۲-۲۳۲, September ۲۰۱۲.
99. **T. Binazadeh**, M.J. Yazdanpanah, "Application of passivity based control for partial stabilization", Nonlinear Dynamics and Systems Theory, ۱۱(۴), ۳۷۲-۳۸۲, ۲۰۱۱.
100. **T. Binazadeh**, M.J. Yazdanpanah, "Partial stabilization approach to ۳-dimensional guidance law design", ASME, Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control, ۱۳۲(۶), ۲۰۱۱.
101. **T. Binazadeh**, M.J. Yazdanpanah, M.H. Shafiei, "Identification of a variable mass underwater vehicle via volterra neural network", ASME, Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control, ۱۳۲(۲), ۰۲۴۵۰۱۱-۰۲۴۵۰۱۷ (۲۰۱۰)

### مقالات ارائه شده در کنفرانس ها

سید مهدی زاهدی، طاهره بینازاده "ردیابی مقاوم سیستم های غیرخطی با استفاده از تلفیق فائق کنترل و کنترل مد لغزشی" بیست و هشتمین کنفرانس مهندسی برق ایران- مرداد ۱۳۹۹ - تبریز ایران.

2. E. Jafari, **T. Binazadeh**, "Robust Nonlinear Control of Singular Systems with Saturating Actuator Constraint", 2۷th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEET۰۱۹), Yazd, Iran

3. F. Pishkari, **T. Binazadeh**, "Robust suboptimal autopilot design via a novel nonlinear control approach", 27th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEET-19), Yazd, Iran
4. علیرضا حکیمی، طاهره بینزاده " تولید چرخه حدی پایدار در کلاسی از سیستمهای غیرخطی دارای تأخیر"، بیست و هفتمین کنفرانس مهندسی برق ایران ۱۹ ICEET-19، یزد، ایران
5. میثم ازدری، طاهره بینزاده "طراحی کنترل کننده ردیاب برای ربات تک لینک با موتور DC با رویکرد سیستم های سانویچی"، بیست و هفتمین کنفرانس مهندسی برق ایران ۱۹ ICEET-19، یزد، ایران
6. **T. Binazadeh**, M. Bahmani, "Robust Controller Design for a Class of Nonlinear Systems Subject to Actuator Saturation", 26th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEET-18), Mashhad, Iran
7. E. Jafari, **T. Binazadeh**, "Modified composite nonlinear feedback for non-step output tracking of multi-input multi-output discrete linear singular systems with actuator saturation", ICCIA 2017, Iran.
8. هادی غلامی، طاهره بینزاده، "طراحی قانون کنترلی پایدارساز مقاوم فیدبک خروجی زمان محدود برای بازوی ربات دارای تأخیر زمانی در حضور عدم قطعیت های پارامتری و اغتشاشات خارجی"، بیست و پنجمین کنفرانس سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران، تهران، اردیبهشت ۹۶
9. ناهید رحیمی، طاهره بینزاده، "ردیابی یک سیستم رباتیک بر اساس حل مسئله ی توافق"، بیست و پنجمین کنفرانس سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران، تهران، اردیبهشت ۹۶
10. مهسا کریمی، طاهره بینزاده، "طراحی کنترل کننده ی مقاوم نسبت به اغتشاشات خارجی بر اساس مفهوم شکل دهی انرژی برای سیستم تحریک ناقص پاندول چرخ دار"، بیست و پنجمین کنفرانس سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران، تهران، اردیبهشت ۹۶
11. محمود بشیری، طاهره بینزاده، "طراحی قانون کنترل جهت مساله تنظیم زوایای ربات با دو درجه آزادی با استفاده از تئوری بازی های دینامیکی غیر مشارکتی"، بیست و پنجمین کنفرانس سالانه بین المللی مهندسی مکانیک ایران، تهران، اردیبهشت ۹۶
12. M. Karimi, **T. Binazadeh**, N. Noroozi, "Results on input-to-state stability of dual-rate sampled-data systems", 20th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEET-17), Tehran, Iran
13. ناهید رحیمی، طاهره بینزاده، "شکل دهی مسیر پروازی برای یک دسته پهباد در زمان محدود بر اساس حل مسئله ی توافق با رویکرد مقاوم"، شانزدهمین کنفرانس بین المللی انجمن هوافضای ایران تهران، سازمان پژوهشهای علمی و صنعتی ایران، دانشگاه خواجه نصرالدین طوسی، ۳ تا ۵ اسفند ۱۳۹۵
14. مهسا کریمی، طاهره بینزاده "طراحی کنترل کننده ی سوینگ آپ و پایدارساز مقاوم نسبت به زاویهی سوینگ برای سیستم پاندول دوار با رویکرد مبتنی بر لاگرانژین کنترل شده"، شانزدهمین کنفرانس بین المللی انجمن هوافضای ایران تهران، سازمان پژوهشهای علمی و صنعتی ایران، دانشگاه خواجه نصرالدین طوسی، ۳ تا ۵ اسفند ۱۳۹۵
15. محمد بشیری، طاهره بینزاده، علیرضا توکل پورصالح "طراحی قانون کنترلی با استفاده از تئوری بازی های دینامیکی جهت ملاقات بین دو فضاپیما با مدارات نزدیک و همزمان سازی حرکت آنها"، شانزدهمین کنفرانس بین المللی انجمن هوافضای ایران تهران، سازمان پژوهشهای علمی و صنعتی ایران، دانشگاه خواجه نصرالدین طوسی، ۳ تا ۵ اسفند ۱۳۹۵
16. فاطمه توکل، طاهره بینزاده "طراحی مد لغزش دینامیکی بهینه جهت ردیابی مسیرهای پروازی مطلوب سه بعدی توسط پهباد" اولین کنفرانس بین المللی دستاوردهای نوین پژوهشی برق و کامپیوتر، بهار ۹۵، دانشگاه امیرکبیر
17. K. Zare, **T. Binazadeh**, "H $\infty$  Observer Design For Lipschitz Nonlinear Systems With External Disturbance and its Application To Single-Link Flexible-Joint Robot", 1st International Conference on New Research Achievements in Electrical and Computer Engineering, 2016
18. الهام کوثری، طاهره بینزاده "کنترل H $\infty$  مقاوم برای سیستم های متوالی غیرخطی کلیدزن" اولین کنفرانس بین المللی دستاوردهای نوین پژوهشی برق و کامپیوتر، بهار ۹۵، دانشگاه امیرکبیر
19. سمانه محمد پور، طاهره بینزاده "همزمان سازی مقاوم سیستم های آشوبی با در نظر گرفتن اشباع محرک" اولین کنفرانس بین المللی دستاوردهای نوین پژوهشی برق و کامپیوتر، بهار ۹۵، دانشگاه امیرکبیر
20. سمانه محمد پور، طاهره بینزاده "همزمان سازی زمان محدود و مقاوم دو سیستم زیرسکوب آشوبی توسط کنترل کننده مد لغزشی ترمینالی" سومین کنفرانس ملی و اولین کنفرانس بین المللی پژوهش های کاربردی در برق، مکانیک و مکاترونیک، زمستان ۹۴، دانشگاه مالک اشتر
21. علیرضا حکیمی، طاهره بینزاده، محمد حسین شفیعی، "کاربرد چرخه حدی دایره ای شکل در تولید مسرهای پروازی به منظور نظارت یکپارچه بر یک منطقه توسط یک هواپیما بدون سرنشین"، همایش یافته های نوین در هوا فضا و علوم وابسته، تابستان ۱۳۹۴، دانشگاه تهران
22. مسعود کشاورز محمد حسین شفیعی، طاهره بینزاده، "پایدارسازی مقاوم یک بالگرد سه درجه آزادی با ترکیب کنترل مد لغزشی ترمینال سریع و خطی سازی فیدبکی ورودی-خروجی"، همایش یافته های نوین در هوا فضا و علوم وابسته، تابستان ۱۳۹۴، دانشگاه تهران
23. فاطمه پیشکاری، طاهره بینزاده، محمد حسین شفیعی، "تکنیکی جدید در طراحی خلبان خودکار جهت پایدارسازی مقاوم یک وسیله نقلیه هوایی با در نظر گرفتن تغییرات در عدد ماخ"، همایش یافته های نوین در هوا فضا و علوم وابسته، تابستان ۱۳۹۴، دانشگاه تهران
24. نگین وزیر پور، محمد حسین شفیعی، طاهره بینزاده، "طراحی قانون هدایت مقاوم در برابر مانورهای هدف با رویکرد پایدارسازی جزئی گسسته زمان"، همایش یافته های نوین در هوا فضا و علوم وابسته، تابستان ۱۳۹۴، دانشگاه تهران
25. فاطمه توکل، طاهره بینزاده، محمد حسین شفیعی، "کنترل مقاوم به روش مد لغزشی دینامیکی برای یک پهباد عمود پرواز به منظور حرکت در یک مسیراز پیش تعیین شده"، همایش یافته های نوین در هوا فضا و علوم وابسته، تابستان ۱۳۹۴، دانشگاه تهران
26. حمید رزمجویی، محمد حسین شفیعی، طاهره بینزاده، "کاربرد کنترل بر مبنای پسیویتی جزئی مقاوم در مسئله هدایت موشک"، همایش یافته های نوین در هوا فضا و علوم وابسته، تابستان ۱۳۹۴، دانشگاه تهران
27. حمید رزمجویی، محمد حسین شفیعی، طاهره بینزاده، "رویکردی نوین برای طراحی یک قانون کنترلی جزئی مقاوم برای مسئله هدایت موشک"، همایش یافته های نوین در هوا فضا و علوم وابسته، تابستان ۱۳۹۴، دانشگاه تهران
28. M. Bahmani, **T. Binazadeh**, "Combination of Composite Nonlinear Feedback and Adaptive Integral Sliding Mode Controllers for Robust Attitude Stabilization of a Fighter Aircraft", Modern Achievements on Aerospace and Related Science, Tehran, 2015
29. فاطمه پیشکاری، طاهره بینزاده، محمد حسین شفیعی، "پایدارسازی زمان محدود سیستم غیرخطی خلبان خودکار توسط کنترل کننده مقاوم مد لغزشی مرتبه ۲ با رویکرد بهینه و بدون جترینگ"، چهاردهمین کنفرانس بین المللی انجمن هوافضای ایران تهران، سازمان پژوهشهای علمی و صنعتی ایران، پژوهشکده مخابرات و فناوری ماهواره، ۱۹ تا ۲۱ اسفند ۱۳۹۴
30. نگین وزیر پور، محمد حسین شفیعی، طاهره بینزاده، "طراحی کنترل کننده گسسته زمان برای یک هلیکوپتر سه درجه آزادی و مقایسه آن با روش تقلید از کنترل کننده پیوسته زمان"، چهاردهمین کنفرانس بین المللی انجمن هوافضای ایران تهران، سازمان پژوهشهای علمی و صنعتی ایران، پژوهشکده مخابرات و فناوری ماهواره، ۱۹ تا ۲۱ اسفند ۱۳۹۴
31. مسعود کشاورز محمد حسین شفیعی، طاهره بینزاده، "پایدارسازی مقاوم یک بالگرد سه درجه آزادی با استفاده از ترکیب روش های مد لغزشی ترمینال سریع و فیدبک حالت"، چهاردهمین کنفرانس بین المللی انجمن هوافضای ایران تهران، سازمان پژوهشهای علمی و صنعتی ایران، پژوهشکده مخابرات و فناوری ماهواره، ۱۹ تا ۲۱ اسفند ۱۳۹۴
32. A. Hakimi, **T. Binazadeh**, M. H. Shafiei, "Uniform Flight Path Planning for surveillance and obstacle avoidance based on stable limit cycle concept", The 12th International Conference of Iranian Aerospace Society Communication and Space Technology, Iranian Research Organization for Science and Technology, Tehran, 23 to 25th of March, 2015
33. M. Bahmani, **T. Binazadeh**, "Design of a robust controller for attitude stabilization of a fighter aircraft with actuator saturation", second Iranian Conference on Avionics systems, 2015
34. H. Chenarani, **T. Binazadeh**, M. H. Shafiei, "Robust asymptotic stabilization of a flexible spacecraft by combination of passivity and sliding mode methods", National e-Conference on Advances in Basic Sciences and Engineering, [www.aebsconf.ir](http://www.aebsconf.ir), 2014
35. H. Chenarani, **T. Binazadeh**, M. H. Shafiei, "Velocity and Body Rate Control of a Spacecraft Using Robust Passivity-Based Control", 12th Conference of Iranian Aerospace Society, IAST-2014
36. M.A. Rahgoshay, **T. Binazadeh**, M. H. Shafiei, "Robust output tracking of nonaffine magnetic suspension system", The 2nd International Conference on Control, Instrumentation and Automation, ICCIA 2013
37. M. Yousefi, **T. Binazadeh**, M. H. Shafiei, "The design of robust fractional order PI controller for liquid level control of a spherical tank", The 2nd International Conference on Control, Instrumentation and Automation, ICCIA 2013
38. H. Behruzi, M. H. Shafiei, **T. Binazadeh**, "Design of optimal output sliding mode control for discrete-time systems and improving the response rate using the CNF method", The 2nd International Conference on Control, Instrumentation and Automation, ICCIA 2013
39. طاهره بینزاده، محمد حسین شفیعی، محمد علی رهگشای، "طراحی کنترل کننده مد لغزشی برای سیستمهای غیر خطی از نوع non-affine از درجه ۲ نسبت به ورودی کنترلی"، پنجمین کنفرانس ملی مهندسی برق و الکترونیک ایران، ۲۰۱۲
40. مجتبی یوسفی، طاهره بینزاده، محمد حسین شفیعی، "مدلسازی و طراحی کنترلر مد لغزشی از مرتبه کسری برای روبات نیوکاست با در نظر گرفتن تأخیر"، همایش ملی برق و توسعه پایدار، ۲۰۱۴
41. محمد علی رهگشای، طاهره بینزاده، محمد حسین شفیعی، "طراحی کنترل کننده غیر خطی مقاوم برای سیستم non-affine تعلق مغناطیسی"، پنجمین کنفرانس ملی مهندسی برق و الکترونیک ایران، ۲۰۱۲
42. طاهره بینزاده، محمد حسین شفیعی، الهام بزرگزاده، "رویکردی جدید در طراحی قانون هدایت در مواجهه با اهداف با قابلیت بالا"، پنجمین کنفرانس ملی مهندسی برق و الکترونیک ایران، ۲۰۱۲

43. **طاهره بینزاده**، محمدحسین شفیعی، الهام بزرگرازه، "طراحی قانون هدایت بر اساس رویکرد پایداری زمان محدود جزئی"، دوازدهمین کنفرانس انجمن هوافضا ایران، IAST-013، هادی بهروز، محمدحسین شفیعی، **طاهره بینزاده**، "ارائه کنترلر مد لغزشی گسسته زمان بهینه برای سیستم های خطی و بهبود سرعت پاسخ با روش CNF"، پنجمین کنفرانس ملی مهندسی برق و الکترونیک ایران، 2013
44. هادی بهروز، محمدحسین شفیعی، **طاهره بینزاده**، "کنترل مد لغزشی بهینه گسسته زمان برای سیستم های خطی دارای اغتشاش و کاربرد آن در کنترل یک ماهواره"، دوازدهمین کنفرانس انجمن هوافضا ایران، IAST-013
45. AA. Safavi, M.H. Shafiei, **T. Binazadeh**, "A new approach to nonlinear system identification based on wavelet and hambo OBF", The 11th Iranian Chemical Engineering Congress, Tehran, Iran, 2010.
46. **طاهره بینزاده**، پاکنوش کریم آقایی، علیرضا خیاطیان، "شناسایی و حرکت جسم متحرک شش درجه آزادی جرم متغیر در زیر آب"، سیزدهمین کنفرانس مهندسی برق ایران، ICEE 2005

### پایان نامه های ارشد و رساله های دکترا

ردیف	عناوین	مقطع و تاریخ اتمام	(راهنما ، مشاور (درصد اشتراک
۳۳	ردیابی مقاوم سیستم های غیر خطی مینیمم فاز بر اساس روش کنترل مینتی بر فابل	کارشناسی ارشد-شهریور ۹۹	راهنما
۳۲	پایداری مقاوم همزمان دسته ای از سیستم های تاخیری نامعین	دکترا-بهمن ۹۸	راهنما
۳۱	مدلسازی و کنترل سیستم های دینامیک در حضور عملگر و سنسور بر اساس رویکرد سیستم های آشفتنه تکین	کارشناسی ارشد-بهمن ۹۸	راهنما
۳۰	ردیابی مقاوم در سیستم های ساندویچ غیرخطی	کارشناسی ارشد-شهریور ۹۸	راهنما
۲۹	پایداری مقاوم سیستم های غیرخطی غیر مینیمم فاز با دینامیک داخلی غیرافاین	کارشناسی ارشد-شهریور ۹۸	راهنما
۲۸	کنترل سیستم های سینگولار دارای تاخیر با در نظر گرفتن قیود زمانی	دکترا - خرداد ۹۸	راهنما
۲۷	ردیابی هدف و کنترل سیستم های چند عامله غیرهولونومیک در حضور تاخیر زمانی و اغتشاشات خارجی	دکترا- اردیبهشت ۹۷	مشاور
۲۶	توسعه و مقاوم سازی روش کنترل فیدبک غیرخطی ترکیبی برای سیستم های سینگولار در حضور اشباع محرک	کارشناسی ارشد- شهریور ۹۷	راهنما
۲۵	پایداری همزمان چندین سیستم خطی گسسته زمان براساس رویکرد کنترل پیشبین	کارشناسی ارشد- شهریور ۹۷	راهنما
۲۴	طراحی سیستم کنترل مد لغزشی انگارالی برای کلاسی از سیستم های غیرخطی مینتی بر مدل تاکاگی- سوگوو در حضور ملاحظات کاربردی انتخاب محرک	کارشناسی ارشد-بهمن ۹۷	مشاور
۲۳	پایداری زمان محدود مقاوم سیستم های غیر خطی تاخیری	کارشناسی ارشد - آبان ۹۶	راهنما
۲۲	توسعه روش های کنترلی بازهای دیفرانسیلی برای سیستم های دینامیکی با عدم قطعیت و به کارگیری آنها در سیستم های مکانیکی	کارشناسی ارشد- دی ۹۶	راهنما
۲۱	طراحی کنترل کننده های غیر خطی بر مبنای انرژی برای سیستم های مکانیکی	کارشناسی ارشد- بهمن ۹۶	راهنما
۲۰	توافق در سیستم های چند عاملی در حضور ترم های ناآهنگی با رویکردهای کنترلی غیرخطی مقاوم و تطبیقی	کارشناسی ارشد- بهمن ۹۶	راهنما
۱۹	کنترل بهینه ی سیستم های خطی با قید مثبت بودن سیستم حلقه بسته	کارشناسی ارشد- بهمن ۹۵	راهنما
۱۸	تخمین و شناسایی سیستم های مرتبه کسری غیرخطی با در نظر گرفتن نویز رنگی با استفاده از فیلتر کالمن توسعه یافته	کارشناسی ارشد-شهریور ۹۵	مشاور
۱۷	طراحی کنترل کننده های غیرخطی به منظور همزمان سازی سیستم های آشوبی با در نظر گرفتن قیود غیر خطی محرک ها	کارشناسی ارشد- بهمن ۹۵	راهنما
۱۶	بررسی حل مسئله پایداری سیستم های مثبت خطی گسسته زمان با استفاده از فیدبک خروجی	کارشناسی ارشد- شهریور ۹۵	راهنما
۱۵	طراحی کنترل کننده مقاوم مد لغزشی تریمینال برای سیستم های غیرخطی دارای دینامیک داخلی	کارشناسی ارشد-شهریور ۹۴	مشاور
۱۴	تولید نوسانات پایدار در سیستم های غیرخطی با ایجاد چرخه های حادی مطلوب	کارشناسی ارشد-آبان ۹۴	راهنما
۱۳	طراحی قانون هدایت گسسته زمان مقاوم بر اساس رویکرد پایداری جزئی	کارشناسی ارشد-شهریور ۹۴	مشاور
۱۲	طراحی قانون هدایت مقاوم با رویکرد کاهش زمان رهگیری و کاهش انرژی مصرفی موشک	کارشناسی ارشد-تیر ۹۴	مشاور
۱۱	ردیابی مسیرهای پروازی مطلوب یک بهباد بر اساس روش مد لغزش دینامیکی با رویکرد بهینگی در طراحی سطوح لغزش	کارشناسی ارشد- بهمن ۹۴	راهنما
۱۰	طراحی کنترل کننده غیرخطی مقاوم برای دسته ای از سیستم های غیر خطی ناخودگردان با رویکرد بهینگی	کارشناسی ارشد- شهریور ۹۴	راهنما
۹	طراحی کنترل کننده غیرخطی مقاوم با در نظر گرفتن اشباع محرک	کارشناسی ارشد- شهریور ۹۴	راهنما
۸	کنترل هم زمان زاویه ی رول و مسیر حرکت یک دوچرخه ی بدون سرنشین با روش مینتی بر لبایانوف	کارشناسی ارشد- شهریور ۹۳	مشاور
۷	نامعلوم در متغیرهای طراحی کنترل کننده های مقاوم از مرتبه کسری برای سیستم های خطی با وجود تاخیر حالت	کارشناسی ارشد-بهمن ۹۳	راهنما
۶	طراحی کنترل کننده ردیابی مقاوم یک روبات متحرک غیر هولونومیک دارای لغزش جانبی	کارشناسی ارشد- دی ۹۳	مشاور
۵	بکارگیری آن در توسعه ی روش کنترل بر مبنای پسویتی برای سیستم های غیر خطی دارای عدم قطعیت و پایداری مقاوم یک فزایما	کارشناسی ارشد- شهریور ۹۳	راهنما
۴	طراحی قانون هدایت بر اساس هدف مجازی برای یک موشک پدافندی	کارشناسی ارشد-شهریور ۹۲	مشاور
۳	طراحی بهینه صفحه لغزش و قانون مد لغزشی خروجی در سیستم های خطی گسسته زمان	کارشناسی ارشد-شهریور ۹۲	مشاور
۲	کنترل غیرخطی مقاوم سیستم non-affine تعلیق مغناطیسی	کارشناسی ارشد- شهریور ۹۲	راهنما
۱	طراحی قانون هدایت در صفحه خط دید بر اساس تئوری پایداری زمان محدود	کارشناسی ارشد-شهریور ۹۲	راهنما

سایر:

سوابق آموزشی

**تدریس دروس زیر در مقطع تحصیلات تکمیلی:**

کنترل غیرخطی  
سیستم های پیچیده  
کنترل بهینه  
کنترل دیجیتال پیشرفته  
کنترل غیرخطی پیشرفته

**تدریس دروس زیر در مقطع کارشناسی:**

کنترل خطی  
کنترل مدرن  
ریاضیات مهندسی  
مدارهای الکتریکی  
آزمایشگاه کنترل خطی

**طرح های پژوهشی**

طراحی سیستم کنترل و هدایت حلقه بسته یک جسم زیر آبی در سه کانال و تدوین نرم افزار شبیه ساز آن به سفارش مرکز تحقیقات جهاد فارس همکاری در پروژه طراحی و پیاده سازی بستر سخت افزاری و نرم افزاری کنترل PC Based سیستم کنترل سطح مایع برای آزمایشگاه شیمی دانشگاه شیراز همکاری در پروژه طراحی و ساخت سیستم هوشمند هشدار دهنده تقاطع جاده و راه آهن به سفارش شرکت فولاد خوزستان همکاری در پروژه طراحی سیستم نظارت تصویری تحت شبکه برای ساختمانهای اداری شرکت فولاد خوزستان همکاری در پروژه عبور همزمان صوت و داده بر روی یک زوج سیم به سفارش شرکت فولاد خوزستان همکاری در پروژه طراحی و پیاده سازی بستر سخت افزاری و نرم افزاری کنترل PC Based دو بازو ربات هر کدام با شش درجه آزادی برای آزمایشگاه رباتیک دانشکده مهندسی مکانیک دانشگاه شیراز طراحی و ساخت سیستم کنترل تیغه برش دستگاه بسته بندی کره طراحی و ساخت یک منبع تغذیه Switch Mode طراحی و ساخت فرستنده و گیرنده نوری توسط دیودهای لیزری طراحی و ساخت مدارهای واسط پورت LPT همچنین نوشتن نرم افزار راهنما مربوطه به زبانهای Visual C, C, MATLAB

**عضویت انجمن ها و نشریات علمی**

عضویت در کمیته داوری نشریات معتبر بین المللی و داخلی نظیر

Advanced Robotics  
Robotica  
Optimal Control, Applications and Methods  
Journal of Aerospace Engineering  
ISA Transactions  
IEEE  
Asian Journal of Control  
International Journal of Robust and Nonlinear Control

**دوره های آموزشی طی شده**

شرکت در کارگاه های آموزشی متعدد ارائه شده به منظور توانمند سازی اعضای هیات علمی دانشگاهها

**راه اندازی آزمایشگاه**

تهیه و تدوین دستور کار جدید آزمایشگاه کنترل خطی در سال ۱۳۹۶

**عناوین پروژه های کارشناسی انجام شده تحت راهنمایی**

طراحی و ساخت يك دست الكتريكي کنترل پذیر به منظور تشخیص و برداشتن اشیاء کنترل عمق يك جسم زیر آبی به وسیله کنترل کننده های خطی کنترل يك سیستم جداسازی قطعات با PLC کنترل روپات دلنا با PLC مدلسازی و شبیه سازی سیستم تعلیق نیمه فعال خودرو طراحی و ساخت منبع تغذیه سوئیچینگ طراحی کنترل کننده خطی برای مدل يك هلی کوپتر بدون سرنشین کنترل خطی يك شاتل فضایی در يك مختصات فضایی مشخص نسبت به دستگاه مختصات اینرسی به کمک روش های کنترل مدرن طراحی کنترل کننده خطی برای يك کشتی (دارای ۴ درجه آزادی) به منظور حرکت در يك مسیر از پیش تعیین شده کنترل توان خروجی در راکتور هسته ای طراحی کنترل کننده مقاوم برای يك compact disc player بر اساس روش Repetive control برای ردیابی ورودی هاس سینوسی با دوره تناوب نامعلوم کنترل دقیق حرکت در يك سیستم سرو با در نظر گرفتن اصطکاک در سیستم به روش مد لغزشی گسسته زمان طراحی کنترل کننده ی غیرخطی برای يك سیستم Beam & Ball طراحی قانون کنترل کننده بهینه دینامیکی برای آونگ معکوس مضاعف طراحی کنترل کننده بهینه خطی به منظور کنترل زاویه فراز (pitch) جسم پرنده با در نظر گرفتن عنصر غیرخطی اشباع عملگر کنترل Ball and Beam توسط کنترل کننده های پیوسته و گسسته ساخت ترازوی دیجیتال (۱۰ کیلوگرمی) طراحی و ساخت مانیتور لمسی (touch) با استفاده از دوربین طراحی و ساخت مانیتور لمسی (multi-touch) با استفاده از دوربین طراحی کنترل کننده دقیق از نوع پیش فاز- پس فاز بدون استفاده از روش سیمی و خطا برای سیستم های با مراتب مختلف طراحی سیستم هدایت خودکار برای کشتی توسط کنترل کننده های خطی کنترل بهینه LQR کشتی هوایی بدون سرنشین طراحی کنترل کننده به منظور تعادل يك کوادروتور در يك ارتفاع پروازی

**سوابق اجرایی**

عضویت در کمیته ترفیع اساتید  
عضویت در کمیته اجرایی جذب دانشگاه

## راه اندازی آزمایشگاه

تهیه و تدوین دستور کار جدید آزمایشگاه کنترل خطی در سال ۱۳۹۶

تمامی حقوق این سایت متعلق به دانشگاه صنعتی شیراز می باشد.