

برنامه‌ریزی رشته

مهندسی برق - کنترل

مقطع کارشناسی ارشد

جدول عناوین و مشخصات دروس

عنوان و مشخصات کلی دروس جبرانی

| ردیف | عنوان درس | تعداد واحد (۳-۱) | نوع واحد | | | تعداد ساعات | | پیش نیاز | هم نیاز |
|------|-------------------------|------------------|----------|------|------------|-------------|------|----------|---------|
| | | | نظری | عملی | نظری- عملی | نظری | عملی | | |
| ۰.۱ | سیستم های کنترل پیشرفته | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۰.۲ | سیستم های کنترل دیجیتال | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۰.۳ | سیستم های کنترل خطی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |

- به تشخیص گروه آموزشی، دانشجویان باید نسبت به اخذ دروس از جدول فوق به عنوان واحدهای جبرانی مطابق مقررات آموزشی دانشگاه اقدام نمایند.

عنوان و مشخصات کلی دروس تخصصی الزامی ۱- (الزامی)

| ردیف | عنوان درس | تعداد واحد (۳-۱) | نوع واحد | | | تعداد ساعات | | پیش نیاز | هم نیاز |
|------|-------------------|------------------|----------|------|------------|-------------|------|----------|---------|
| | | | نظری | عملی | نظری- عملی | نظری | عملی | | |
| ۰.۱ | کنترل بهینه | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۰.۲ | سیستم های غیر خطی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۰.۳ | روش تحقیق ۱ | ۱ | * | | | ۱۶ | ۰ | - | - |
| ۰.۴ | روش تحقیق ۲ | ۱ | * | | | ۱۶ | ۰ | - | - |

- دانشجویان موظف به اخذ دروس جدول بالا (دروس تخصصی الزامی) مطابق برنامه آموزشی ارائه شده توسط دانشکده هستند.

عنوان و مشخصات کلی دروس تخصصی الزامی - ۲ (اختصاصی)

| ردیف | عنوان درس | تعداد واحد (۳-۱) | نوع واحد | | | تعداد ساعات | | پیش نیاز | هم نیاز |
|------|--------------------------|------------------|----------|------|------------|-------------|------|----------|---------|
| | | | نظری | عملی | نظری- عملی | نظری | عملی | | |
| ۱. | تخمین و شناسایی سیستم‌ها | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲. | کنترل مقاوم | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۳. | فرایندهای اتفاقی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |

- دانشجویان با تایید استاد راهنما موظف به گرفتن حداقل ۱ و حداکثر ۳ درس در جدول بالا (دروس اختصاصی) مطابق برنامه آموزشی ارائه شده توسط دانشکده هستند.
- دانشجویان موظف به اخذ دروس جدول بالا (دروس تحقیقات) مطابق برنامه آموزشی ارائه شده توسط دانشکده هستند.

عنوان و مشخصات کلی دروس تخصصی اختیاری

| ردیف | عنوان درس | تعداد واحد | نوع واحد | | | تعداد ساعات | | پیش نیاز | هم نیاز |
|------|-------------------------------|------------|----------|------|------------|-------------|------|----------|---------|
| | | | نظری | عملی | نظری- عملی | نظری | عملی | | |
| ۱. | ابزار دقیق پیشرفته | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲. | کنترل صنعتی پیشرفته | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۳. | ترکیب اطلاعات | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۴. | کنترل غیر خطی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۵. | اصول کنترل مدرن | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۶. | کنترل چند متغیره | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۷. | کنترل تطبیقی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۸. | کنترل ترکیبی (HYBRID) | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۹. | کنترل پیش بین | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۱۰. | کنترل تصادفی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۱۱. | سیستم‌های کنترل تحمل پذیر خطا | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |

| ردیف | عنوان درس | تعداد واحد | نوع واحد | | | تعداد ساعات | | پیش نیاز | هم نیاز |
|------|---|------------|----------|------|-----------|-------------|------|----------|---------|
| | | | نظری | عملی | نظری-عملی | نظری | عملی | | |
| ۱۲ | تکنیک‌های کارآمد در کنترل | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۱۳ | فلسفه تکنولوژی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۱۴ | شبکه عصبی و یادگیری عمیق | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۱۵ | تحلیل و طراحی شبکه‌های عصبی عمیق | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۱۶ | نظریه بازی‌ها | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۱۷ | بهینه‌سازی و یادگیری توزیع شده | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۱۸ | بهینه‌سازی مقاوم | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۱۹ | کاربردهای حسابان گسسته در کنترل و پردازش داده | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲۰ | یادگیری تعاملی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲۱ | هوش مصنوعی قابل اعتماد | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲۲ | مقدمه ای بر رباتیک | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲۳ | رباتیک پیشرفته | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲۴ | حسابگری زیستی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲۵ | سیستم‌های دینامیک در علوم اعصاب | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲۶ | استنباط آماری | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲۷ | بینایی ماشین | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲۸ | پردازش تصاویر دیجیتال | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۲۹ | ریاضیات مهندسی پیشرفته | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۳۰ | بهینه‌سازی محدب | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۳۱ | بهینه‌سازی پیشرفته | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۳۲ | تحلیل داده | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |

| ردیف | عنوان درس | تعداد واحد | نوع واحد | | | تعداد ساعات | | پیش نیاز | هم نیاز |
|------|----------------------------------|------------|----------|------|-----------|-------------|------|----------|---------|
| | | | نظری | عملی | نظری-عملی | نظری | عملی | | |
| ۳۳ | شبکه‌های هوشمند انرژی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۳۴ | شبکه‌های اجتماعی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۳۵ | مبانی علوم شناختی | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۳۶ | سیستم‌های کنترل حرکت پیشرفته | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۳۷ | مباحث ویژه در کنترل | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |
| ۳۸ | دروس تحصیلات تکمیلی سایر رشته‌ها | ۳ | * | | | ۴۸ | ۰ | - | - |

- به تشخیص استاد راهنما، دانشجویان موظف به گرفتن ۵ درس (۱۵ واحد) از لیست دروس اختیاری (جدول بالا) هستند.
- دانشجو به تشخیص استاد راهنما و موافقت گروه آموزشی می‌تواند حداکثر دو درس اختیاری خود را از میان دروس سایر رشته‌های تحصیلات تکمیلی اخذ نماید.

ویژگی‌های دروس

| | | | |
|-----------------------|--|--|--|
| عنوان درس به فارسی: | | کنترل بهینه | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Optimal Control | |
| دروس پیش نیاز: | | پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | |
| دروس هم نیاز: | | تخصصی <input checked="" type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | |
| تعداد واحد: | | ۳ | |
| تعداد ساعت: | | ۴۸ | |
| نوع درس و واحد | | اختیاری <input type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

معرفی و بررسی روش های بهینه سازی در کنترل سیستم های دینامیکی

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت بگذارند دانش مناسبی در خصوص موارد ذیل کسب خواهند کرد:

۱. بهینه سازی مقید و نامقید توابع
۲. برنامه ریزی پویا
۳. بهینه سازی تابعک ها با استفاده از حساب تغییرات
۴. کنترل بهینه ی مقید و نامقید سیستم های دینامیکی

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. بهینه سازی مقید و نامقید توابع
۲. برنامه ریزی پویا و اصل بهینگی بلمن
۳. معادله هامیلتون-ژاکوبی-بلمن
۴. حساب تغییرات
۵. بهینه سازی مقید و نامقید تابعک ها
۶. کنترل بهینه مقید و اصل کمینگی پونتریاگین
۷. سیستم های هامیلتونی و معادله دیفرانسیلی ریکاتی
۸. تنظیم کننده مربعی خطی (افق زمانی محدود/نامحدود)
۹. تنظیم کننده تصادفی (افق زمانی محدود/نامحدود) و ارتباط آن با کنترل بهینه H_2
۱۰. فیلتر کالمن (افق زمانی محدود/نامحدود)
۱۱. تنظیم کننده گوسی مربعی خطی
۱۲. موضوعات پژوهشی روزآمد (نظری / کاربردی) در پروژه های پایانی مطرح می شوند

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۴ تمرین، ۳ آزمونک، آزمون میان نیم سال، آزمون پایان نیم سال
- پروژه پایانی (با هدف بررسی و تعمق در مباحث نظری و کاربردی روز)

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال | ۵۰ درصد |
| آزمون پایان نیم‌سال | ۳۰ درصد |
| پروژه | ۲۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- رایانه و اینترنت (برای بهره برداری از سامانه ایلرن)
- فراگیری و به کارگیری نرم افزارهای MATLAB و MAPLE (برای انجام تمرین ها و شبیه سازی ها)
- فراگیری و به کارگیری برنامه LaTeX (برای گزارش نویسی فنی و نیز ارائه مطالب)

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Luenberger, D. G., Ye, Y., Linear and Nonlinear Programming, Springer, 2016
2. Kirk, D. E., Optimal Control Theory, Prentice Hall, 1970
3. Burl, J. B., Linear Optimal Control: H₂ and H_∞ Methods, Prentice Hal, 1999
4. Athans, M., Falb, P., Optimal Control: An Introduction to the Theory and Its Applications, Dover, 2006.
5. Lewis, F. and Syrmos, V., Optimal Control, Wiley-IEEE, 1995

| | | | |
|---|--|-----------------------|-------------|
| سیستم های غیر خطی | | عنوان درس به فارسی: | |
| نوع درس و واحد | | Nonlinear Systems | |
| پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | عنوان درس به انگلیسی: | |
| تخصصی <input checked="" type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: | |
| اختیاری <input type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: | |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۳ | تعداد واحد: |
| | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

۱. آشنایی با پدیده‌ها و سیستم‌های غیر خطی
۲. فراگیری توانمندی تحلیل و بررسی پایداری سیستم‌های غیر خطی

اهداف ویژه:

۱. درک تفاوت‌های بنیادی بین سیستم‌های غیر خطی با سیستم‌های خطی و شناخت پدیده‌های منحصر به سیستم‌های غیر خطی
۲. آشنایی با ابزارهای ریاضی مورد استفاده در تحلیل و طراحی سیستم‌های غیر خطی
۳. تسلط بر روش‌های بررسی پایداری سیستم‌های غیر خطی
۴. آشنایی با روش‌های طراحی کنترل کننده برای سیستم‌های غیر خطی

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

۱. معرفی درس
 - تفاوت سیستم‌های خطی و غیر خطی
 - نمایش سیستم‌های غیر خطی
 - نقطه تعادل
۲. مثال‌هایی از سیستم‌های غیر خطی
 - سیستم‌های مکانیکی
 - سیستم‌های الکترومکانیکی
 - سیستم‌های الکتریکی
۳. سیستم‌های مرتبه ۲
 - صفحه فاز
 - رفتار کیفی در اطراف نقطه تعادل
 - چرخه حدی
 - انشعاب
۴. وجود و یکتایی پاسخ
 - مرور مفاهیم جبر خطی و حساب دیفرانسیل
 - لیشیتز بودن

- شرط وجود و یکتایی
- آنالیز حساسیت
- ۵. قضیه لیاپانوف
- مفاهیم پایداری
- قضیه لیاپانوف برای سیستم‌های خودگردان
- قضیه لیاپانوف برای سیستم‌های ناخودگردان
- خطی سازی
- کران‌داری و کران‌نهایی
- پایداری ورودی به حالت
- ۶. پایداری ورودی خروجی
- پایداری L
- قضیه بهره کوچک
- ۷. ویژگی پسیو بودن
- ویژگی پسیو بودن
- پسیو بودن و پایداری
- طراحی کنترل کننده براساس ویژگی پسیو بودن
- ۸. پایداری مطلق
- معیار دایره
- معیار پوپوف
- ۹. خطی سازی فیدبک
- فرم نرمال و دینامیک داخلی
- طراحی کنترل کننده بر اساس خطی سازی فیدبک
- (ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:**
- حضور در کلاس، مطالعه منابع، انجام ۴ تا ۶ سری تمرین، آزمون‌های مستمر در نیم سال تحصیلی
- (ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):**
- فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال ۴۰ درصد
- آزمون‌های در طول ترم ۳۰ درصد
- آزمون پایان نیم‌سال ۳۰ درصد
- (ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:**
- تخته سفید، کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت
- (چ) فهرست منابع پیشنهادی:**

1. H. Khalil, Nonlinear Systems, Pearson Education, 2013.
2. J. Slotine , W. Li, Applied Nonlinear Control, Prentice-Hall International Editions, 1991.
3. M. Vidyasagar, Nonlinear Systems Analysis: Second Edition, Classics in Applied Mathematics, Society for Industrial and Applied Mathematics , 2002.

4. A. Isidori, *Nonlinear Control Systems, Communications and Control Engineering*, Springer, 2013.
5. W. Haddad, V. Chellaboina, *Nonlinear Dynamical Systems and Control: A Lyapunov-Based Approach*, Princeton University Press, 2011.

| | | | |
|---|----------------------------------|-----------------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: روش تحقیق - ۱ | | | |
| نوع درس و واحد | Research Methodology_S1 | عنوان درس به انگلیسی: | |
| پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: | |
| تخصصی <input checked="" type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: | |
| نظری-عملی <input type="checkbox"/> | اختیاری <input type="checkbox"/> | ۱ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۱۶ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

۱. چگونه یک مقاله را ارزیابی کرده، بخوانیم و یا بنویسیم.
۲. انتخاب حوزه تحقیقاتی، آموزش برنامه تحقیق با محوریت مسئله پژوهش

اهداف ویژه:

در صورت اتمام موفقیت آمیز درس؛ دانشجویان قادر خواهند بود که:

۱. حوزه تحقیقاتی مورد علاقه خود را انتخاب کرده و منابع مرتبط را ارزیابی نمایند.
 ۲. در حوزه تحقیقاتی فوق، مسائل باز تحقیقاتی را شناسایی و حل مسئله را آغاز کنند.
 ۳. یک مقاله را خوب و موثر مطالعه کنند.
- مهارت های مقدماتی نوشتن نتایج تحقیق را در قالب مقاله فرا گیرند.

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. چگونه یک مقاله را ارزیابی کرده، بخوانیم و یا بنویسیم.
۲. انتخاب حوزه تحقیقاتی، آموزش برنامه تحقیق با محوریت مسئله پژوهش

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۸ تمرین و تکلیف؛ بخش هایی از مقاله ها را بازنویسی می کنند؛ بخش هایی را ارزیابی و تصحیح می کنند.
- هدف اصلی این درس، آمادگی تدوین به موقع و با کیفیت پروپوزال کارشناسی ارشد است. لذا کلیه تمرین ها با این هدف طراحی شده است.

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

فعالیت های کلاسی در طول نیم سال ۷۰ درصد

- مقاله نویسی
- گزارش نویسی
- یافتن مسئله پژوهش
- شرکت در کارگاه ها

- شرکت در جلسات دفاع

- آزمون های متعدد در طول ترم از هر مبحث ۳۰ درصد.

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- ابزارهای نوشتن و ارائه کردن مانند OFFICE

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. L. Cohen, L. Manion, K. Morrison, Research Methods in Education, Taylor & Francis, 2017.
2. Peter Lang, English as an Additional Language in Research Publication and Communication, 2008
3. N. Huckin Thomas, A. Olsen Leslie, English for Science and Technology a handbook of nonnative speakers, McGrawhill, 1983.
4. D. James, Jr. Lester, Writing Research Papers, A Complete Guide, Pearson Education, 2015.
5. JW. Creswell, J. D. Creswell, Research, Design: Qualitative, Quantitative, and Mixed Methods Approaches, SAGE Publications, 2018

| | | | |
|---|-------------------------|-----------------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: روش تحقیق - ۲ | | | |
| نوع درس و واحد | Research Methodology_S2 | عنوان درس به انگلیسی: | |
| پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: | |
| تخصصی <input checked="" type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: | |
| اختیاری <input type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | ۱ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۱۶ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

۱. یادگیری قالب های گزارش فنی، گزارش مرور روشمند ادبیات و پروپوزال
۲. ارائه شفاهی موثر در دو زبان فارسی و انگلیسی

اهداف ویژه:

در صورت اتمام موفقیت آمیز درس؛ دانشجویان قادر خواهند بود که:

۴. یک پروپوزال تحقیقاتی بنویسند.
۵. یک گزارش مرور روشمند ادبیات تحقیق بنویسند و با روش های ارزیابی تحقیق آشنا شوند.
۶. ارائه شفاهی موثر انجام دهند(انگلیسی و فارسی).
۷. آخرین ابزارهای حوزه مرتبط با درس را بشناسند.

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. یادگیری قالب های گزارش فنی، گزارش مرور روشمند ادبیات و پروپوزال
۲. ارائه شفاهی موثر در دو زبان فارسی و انگلیسی

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۸ تمرین و تکلیف؛ بخش هایی از مقاله ها را بازنویسی می کنند؛ بخش هایی را ارزیابی و تصحیح می کنند.
- هدف اصلی این درس، آمادگی تدوین به موقع و با کیفیت پروپوزال کارشناسی ارشد است. لذا کلیه تمرین ها با این هدف طراحی شده است.

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

فعالیت های کلاسی در طول نیم سال ۷۰درصد

- ✓ پروپوزال دوره ارشد
- ✓ ارائه های مختلف شفاهی دو زبانه
- ✓ مرور سیستماتیک ادبیات

✓ شرکت در کارگاه ها

✓ شرکت در جلسات دفاع

آزمون های متعدد در طول ترم از هر مبحث ۳۰ درصد

(ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

– ابزارهای نوشتن و ارائه کردن مانند OFFICE

(چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. L. Cohen, L. Manion, K. Morrison, Research Methods in Education, Taylor & Francis, 2017.
2. Peter Lang, English as an Additional Language in Research Publication and Communication, 2008
3. N. Huckin Thomas, A. Olsen Leslie, English for Science and Technology a handbook of nonnative speakers, McGrawhill, 1983.
4. D. James, Jr. Lester, Writing Research Papers, A Complete Guide, Pearson Education, 2015.
5. JW. Creswell, J. D. Creswell, Research, Design: Qualitative, Quantitative, and Mixed Methods Approaches, SAGE Publications, 2018

| عنوان درس به فارسی: | | تخمین و شناسایی سیستم ها | |
|-----------------------|--------------------------------------|---|--|
| عنوان درس به انگلیسی: | Estimation and System Identification | نوع درس و واحد | |
| دروس پیش نیاز: | | پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | |
| دروس هم نیاز: | | تخصصی <input checked="" type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | |
| تعداد واحد: | ۳ | اختیاری <input type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- مدلسازی جعبه سیاه و جعبه خاکستری سیستم های ایستا و دینامیکی خطی و غیر خطی به کمک مشاهدات ورودی-خروجی
- تعیین ساختار مدل و تخمین پارامترهای مدل در حضور انواع ناپیچینی مانند نویز، اغتشاش، ورودی های ناشناخته و مشاهده محدود

اهداف ویژه:

- توان تجزیه و تحلیل یک مسئله مدلسازی و طراحی و اجرای روش مدلسازی مبتنی بر مشاهدات ورودی-خروجی
- توان ارزیابی مدل ساخته شد، اصلاح و بهبود مدل در صورت نیاز و مقایسه مدل های مختلف مبتنی بر شاخص ها
- توان پیاده سازی مدل های رگرسیون خطی، تابع تبدیل و فضای حالت برای سیستم های خطی ایستا و دینامیکی
- توان پیاده سازی مدل های مبتنی بر منطق فازی، شبکه های عصبی و فرایندهای گوسی برای سیستم های غیر خطی ایستا و دینامیکی

پ) مباحث یا سرفصل ها:

- معرفی شناسایی سیستم ها: ویژگی ها، مسایل و مشکلات، روش ها و تقسیم بندی ها
- شناسایی سیستم های خطی ایستا: بهینه سازی خطی و تخمین پارامترها، روش کوچکترین مربعات (LS) و جنبه های آماری آن، خطای تخمین، تخمین بدون بایاس، تخمین حداقل واریانس، تخمین موثر، حد پایین کرامر-رائو
- روش کوچکترین مربعات بازگشتی (RLS)، فاکتور فراموشی، مانده، خطای پیش بینی و رابطه این دو، تخمین به روش کمینه کردن خطای پیش بینی، فیلتر کالمن و کاربرد آن در تخمین پارامترها، انتخاب ماتریس کوواریانس نویز
- انتخاب رگرسورهای مهمتر و روش کوچکترین مربعات متعامد (OLS)
- شناسایی سیستم های دینامیکی خطی: آشنایی با مدل های برای شناسایی سیستم های دینامیکی خطی (ARX, ARMAX, OE, BJ, PEM)، روش LS و تخمین پارامترها در مدل ARX، مسئله سازگاری (Consistency) و روش متغیرهای ابزاری
- تخمین زن بهینه در مدل های خطی به روش کمینه کردن خطای پیش بینی، تخمین پارامترها در مدل ARMAX، بهینه سازی غیرخطی یا تکراری، روش های ELS و GLS، روش های تکراری بازگشتی برای تخمین پارامترها، روش های RELS و RGLS
- شناسایی حلقه بسته، انتخاب سیگنال تحریک به حد کافی غنی برای شناسایی، شناسایی سیستم های چند ورودی چند خروجی، شناسایی سیستم ها در مدل فضای حالت
- شناسایی سیستم های غیرخطی ایستا: مقدمه ای بر بهینه سازی غیرخطی، روش های بهینه سازی متکی بر گرادیان، روش کوچکترین مربعات غیرخطی (NLS)، شناسایی سیستم های غیرخطی در مدل تابع پایه (Basis Function)، تخمین پارامترها و مسئله آموزش (Training)

۹. مقدمه‌ای بر شبکه‌های عصبی مصنوعی، شبکه‌های MLP و RBF و کاربرد آنها در شناسایی، مسائل NN: یادگیری، تعداد (نرون در) لایه میانی، همگرایی، نرمالیزه کردن، تقسیم داده‌ها به آموزش و تست و ارزیابی، انتخاب وزن‌های اولیه، Drift وزن‌ها، زمان قطع آموزش، تابع تحریک
۱۰. مقدمه‌ای بر مدل‌های فازی و نوروفازی و کاربرد آنها در شناسایی، مدل‌های محلی خطی (LLM) و تخمین پارامترها در آنها، الگوریتم LoLiMoT، شناسایی در مدل TSK، شناسایی ساختار و شناسایی پارامتر، خوشه بندی و کاربرد آن در تعیین ساختار، مدل ANFIS
۱۱. شناسایی سیستم‌های دینامیکی غیرخطی: مدل‌های ورودی خروجی غیرخطی، NARX و NOE، شناسایی سیستم‌های دینامیکی غیرخطی به کمک شبکه‌های عصبی مصنوعی، شناسایی سیستم‌های دینامیکی غیرخطی به کمک مدل‌های فازی و نوروفازی، تخمین پارامترها در سیستم‌های دینامیکی غیرخطی
۱۲. شناسایی سیستم به کمک ترکیبی از مدل‌های خطی و غیرخطی، شناسایی سیستم به منظور کنترل، مدل خطی در حال نمو، مدل فازی-عصبی در حال نمو، استفاده از مدل‌های فرایند گوسی در شناسایی سیستم‌ها، استفاده از شبکه‌های عصبی بازگشتی در شناسایی سیستم‌ها

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- حضور منظم در کلاس درس، مطالعه کتابهای مرجع و مقالاتی که معرفی می شوند، انجام چهار پروژه نسبتاً مفصل شامل پیاده سازی روش‌ها در طول ترم، انجام چهار تکلیف نسبتاً مختصر نظری-تحلیلی ارائه شده در طول ترم، در صورت امکان انجام پروژه پژوهشی پایانی

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|--------------------------------|---------|
| دو آزمون میان نیم‌سال | ۴۰ درصد |
| تکالیف و پروژه‌های طول نیم‌سال | ۲۵ درصد |
| آزمون پایان نیم‌سال | ۳۵ درصد |

در صورت وجود پروژه نهایی نمرات آزمون‌های میان و پایان نیم‌سال کاهش یافته و ۱۵ درصد نمره به پروژه نهایی اختصاص می‌یابد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- تخته سیاه یا سفید، کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Oliver Nelles, Nonlinear System Identification: From Classical Approaches to Neural Networks, Fuzzy Models, and Gaussian Processes, Springer, 2021.
2. Lennart Ljung, System Identification: Theory for the User, Prentice Hall, 1999.
3. Christopher M. Bishop, Pattern Recognition and Machine Learning, Springer, 2006.
4. Arun K. Tangirala, Principles of System Identification: Theory and Practice, CRC Press, 2014.
5. Gianluigi Pillonetto, et al, Regularized System Identification: Learning Dynamic Models from Data, Springer, 2022.

| | | | |
|---|--|----------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: | | کنترل مقاوم | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Robust Control | |
| نوع درس و واحد | | | |
| پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | |
| تخصصی <input checked="" type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> | | |
| اختیاری <input type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- معرفی روش‌های مختلف برای کنترل و تخمین مقاوم سیستم‌های دینامیکی در حوزه‌های زمان و فرکانس.

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت بگذرانند دانش مناسبی در خصوص موارد ذیل کسب خواهند کرد:

۱. تحلیل قوام در سیستم‌های کنترل
۲. طراحی کنترلگر مقاوم در حوزه‌ی فرکانس
۳. طراحی کنترلگر مقاوم در حوزه‌ی زمان
۴. حل معادلات HJI برای سیستم‌های کنترل غیرخطی مقاوم

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

۱. مساله‌ی حساسیت در تحلیل و طراحی سیستم‌های کنترل
۲. فضاها L_2 ، L_∞ ، H_2 و H_∞ در حوزه‌های زمان و فرکانس
۳. پایداری داخلی و قضیه بهره کوچک
۴. مساله‌ی کمینه‌سازی حساسیت وزن‌دار و پاسخ آن
۵. مساله‌ی تطبیق مدل و پاسخ آن
۶. عملگر هانکل، مساله‌ی نهاری و پاسخ آن
۷. مساله‌ی نوالیما-پیک و پاسخ آن
۸. کنترل با اطلاعات کامل و بازی‌های دیفرانسیلی
۹. معادله دیفرانسیل ریکاتی و سیستم همیلتونی مربوط
۱۰. تخمین H_∞ و کنترل H_∞ با فیدبک خروجی
۱۱. مقادیر تکین ساختاریافته و پایداری مقاوم و روش سنتز μ
۱۲. موضوعات پژوهشی روزآمد (نظری / کاربردی) در پروژه‌ی پایانی مطرح می‌شوند

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۴ تمرین، ۳ آزمونک، آزمون میان نیم‌سال، آزمون پایان نیم‌سال
- پروژه پایانی (با هدف بررسی و تعمق در مباحث نظری و کاربردی روز)

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال | ۵۰ درصد |
| آزمون پایان نیم‌سال | ۳۰ درصد |
| پروژه | ۲۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- رایانه و اینترنت (برای بهره برداری از سامانه ایلرن)
- فراگیری و به کارگیری نرم افزارهای MATLAB و MAPLE (برای انجام تمرین ها و شبیه سازی ها)
- فراگیری و به کارگیری برنامه LaTeX (برای گزارش نویسی فنی و نیز ارائه مطالب)

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Burl, J. B. ,Linear Optimal Control: H2 and H-infinity Methods, Prentice Hal, 1999.
2. Francis, B., A Course in H-infinity Control, Springer-Verlag, 1987.
3. Skogestad, S., Postlethwaitel., Multivariable Feedback Control, John Wiley & Sons, 1996.
4. Zhou, K. Doyle, J.C., Glover, K., Robust and Optimal Control, Prentice Hall, 1996.
5. Liu, K.Z., Yao, Y., Robust Control Theory and Applications, Wiley, 2016

| | | | |
|---|--|-----------------------|-------------|
| فرآیندهای اتفاقی | | عنوان درس به فارسی: | |
| نوع درس و واحد | | Stochastic Processes | |
| پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | عنوان درس به انگلیسی: | |
| تخصصی <input checked="" type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: | |
| اختیاری <input type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: | |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۳ | تعداد واحد: |
| | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

هدف اصلی در این درس آشنایی دانشجویان با مبانی ریاضی تئوری فرآیندهای تصادفی می باشد. در راستای نیل به این هدف، محورهای عمده زیر دنبال می شوند

۱. مرور کامل تئوری احتمال و متغیرهای تصادفی و معرفی فرآیندهای تصادفی پر کاربرد، خصوصیات اصلی آن‌ها و کاربرد آن‌ها در مهندسی برق
۲. معرفی روش‌های ضروری برای مطالعه و تحلیل فرآیندهای اتفاقی و سیستم‌های با رفتار تصادفی و معرفی چند تخمین زن شناخته شده برای فرآیندهای تصادفی

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت بگذرانند قادر خواهند بود:

۱. با استفاده از روش‌های ریاضی مناسب، فرآیندهای اتفاقی از جمله فرآیندهای باندمحدود و گسسته‌زمان را تحلیل کنند.
۲. شکل‌های مختلف ایستانی و ارگادیسیتی را در فرآیندهای تصادفی تشخیص دهند و توابع آماری مهم مانند تابع خودهمبستگی و چگالی طیف توان را برای فرآیندهای تصادفی به دست آورند و خواص مهم آن‌ها را بیان کنند.
۳. پاسخ یک سیستم را به ورودی تصادفی تعیین کنند و تابع خودهمبستگی و چگالی طیف توان خروجی سیستم‌های LTI را به دست آورند.
۴. تخمین‌های خطی و غیرخطی کمیت‌های تصادفی را بر اساس معیار کم‌ترین میانگین مربعات خطا به دست آورند.

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

۱. مرور احتمال و متغیرهای تصادفی اصول موضوعه تئوری احتمال؛ احتمال شرطی؛ توابع چگالی احتمال، توزیع احتمال و مشخصه؛ بردارهای تصادفی و رشته‌های تصادفی
۲. معرفی فرآیندهای تصادفی تعریف‌ها؛ فرآیندهای با نمو مستقل، مارکف و مارتینگل؛ ایستانی و خصوصیات آن؛ معرفی فرآیندهای تصادفی پر کاربرد؛ سیستم‌های با ورودی تصادفی؛ ارگادیسیتی
۳. چگالی طیف توان و بسط‌های متعامد تابع خودهمبستگی و چگالی طیف توان؛ تحلیل طیف توان سیستم‌های تغییرناپذیر با زمان؛ بسط‌های سری فوریه و کارونن-لوو؛ بسط فرآیندهای ایستان با استفاده از فرآیند نوآوری
۴. فرآیندهای باندمحدود و گسسته‌زمان تعریف فرآیندهای باندمحدود و خواص آنها؛ قضیه نمونه برداری برای فرآیندهای اتفاقی؛ ممان‌ها و طیف توان فرآیندهای گسسته‌زمان؛ مدل‌های نوین سفید AR، i.i.d., MA و ARMA

۵. مقدمه‌ای بر تئوری تخمین معیارهای کم‌ترین میانگین مربعات خطا و کم‌ترین میانگین مربعات خطای خطی؛ اصل تعامد و کاربردهای آن؛ فیلترهای وینر علی و غیرعلی و کاربردهای آنها

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۶ تا ۸ تکلیف

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال ۵۰ درصد

آزمون پایان نیم‌سال ۵۰ درصد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Papoulis, S. U. Pillai, Probability, Random Variables and Stochastic Processes, McGraw-Hill, 2002.
2. P. Z. Peebles, Probability, Random variables and Random Signal Principles, Mc Graw-Hill, 2001.
3. B. Hajek, An Exploration of Random Processes for Engineers,
<http://www.ifp.illinois.edu/~hajek/Papers/randomprocJuly14.pdf>
4. H. Stark , J.W. Woods, Probability and Random Processes with Applications to Signal Processing, Prentice Hall, 2001.
5. Leon-Garcia, Probability and Random Processes for Electrical Engineering, Prentice Hall, 2008.

| | | | |
|-----------------------|--------------------------------|---|------------------------------------|
| عنوان درس به فارسی: | | ابزار دقیق پیشرفته | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Advanced Instrumentation | |
| دروس پیش نیاز: | پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> | نوع درس و واحد |
| دروس هم نیاز: | تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> | |
| تعداد واحد: | ۳ | اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

آشنایی با اصول طراحی سیستم های ابزار دقیق پیشرفته در پژوهش و توسعه صنعت

اهداف ویژه:

- انتخاب ابزار دقیق مناسب با مشخصه های استاتیکی و دینامیکی در طراحی کیفی سیستم های کنترل و ابزار دقیق
- آشنایی با مشخصه های حسگرهای هوشمند و پروتکل های ارتباطی آن ها
- بررسی اهمیت و نقش ابزار دقیق در طراحی سیستم های مکترونیک
- آشنایی با روش های بکار گیری ترکیب اطلاعات حسگر (Sensor Data Fusion)

پ) مباحث یا سرفصل ها:

- معرفی انواع مشخصه های استاتیکی و دینامیکی ابزار دقیق
- اصول طراحی کیفی سیستم های کنترل و ابزار دقیق
- سیستم های حسگرهای هوشمند و استاندارد IEEE 1451.X
- شناخت پروتکل های ارتباطی حسگر های هوشمند
- نقش ابزار دقیق در طراحی سیستم های مکترونیک
- آشنایی با اصول و عملکرد ترکیب اطلاعات حسگر (Sensor Data Fusion)

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- مطالعه کتابهای مرجع، مطالعه و ارائه مقالات، انجام تمرینات و پروژه تحقیقاتی

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- فعالیت های کلاسی در طول نیم سال ۳۰ درصد
- آزمون میان نیم سال ۲۵ درصد
- آزمون پایان نیم سال ۲۰ درصد
- پروژه ۲۵ درصد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. ANSI/ISA5.1, Instrumentation Symbols and Identification , International Society of Automation, 2022
2. Blum, R. S., Liu, Z.. Multi-sensor image fusion and its applications. CRC press. 2018
3. Liggins II, M., Hall, D., Llinas, J.. Handbook of multisensor data fusion: theory and practice. CRC press. 2017
4. Frank, R. Understanding smart sensors. Artech House. 2013
5. Morris, A. S., Langari, R. Measurement and instrumentation: theory and application. Academic Press. 2012

| | | | |
|-----------------------|--------------------------------|---|------------------------------------|
| عنوان درس به فارسی: | | کنترل صنعتی پیشرفته | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Advanced Industrial Control | |
| دروس پیش نیاز: | پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> | نوع درس و واحد |
| دروس هم نیاز: | تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> | |
| تعداد واحد: | ۳ | اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

- آشنایی با مبانی کنترل صنعتی، طراحی سیستم‌های کنترل پیشرفته همچون کاربرد سیستم‌های کنترل تطبیقی، کنترل پیش بین، کنترل هایبرید و کنترل هوشمند در صنایع
- آشنایی با اصول اتوماسیون صنعتی پیشرفته و مبانی شبکه‌های محلی و گسترده (LAN & WAN) و پروتکل‌های شبکه‌های صنعتی و کاربرد آن‌ها در صنایع

اهداف ویژه:

- نتایج حاصل از اخذ این درس به قرار ذیل می باشد:
- آشنایی با فلسفه طراحی سیستم‌های کنترل صنعتی متداول و پیشرفته
 - آشنایی با گزینه‌های کنترل پیشرفته و امکان ارزیابی و عمل‌کرد آن‌ها در واحد‌های صنعتی
 - با توجه به آشنایی با پروتکل‌های شبکه‌های صنعتی امکان طراحی سیستم‌های با صحت بالا، دقت عمل‌کرد مناسب و سرعت بیشتر پردازش داده‌ها در سیستم‌های کنترل و ابزار دقیق
 - ارتقاء و بازسازی واحد‌های صنعتی با استفاده از روش‌های کنترل صنعتی پیشرفته و اتوماسیون صنعتی پیشرفته

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

- اصول طراحی کیفی سیستم‌های کنترل و ابزار دقیق
- معرفی اصول طراحی کنترل کننده‌های رایج صنعتی
- اصول طراحی و کاربرد کنترل تطبیقی، کنترل پیش بین، کنترل هایبرید در صنعت
- اصول طراحی و کاربرد کنترل هوشمند در صنعت
- مبانی و روند پیشرفت اتوماسیون صنعتی شامل کنترل سیستم‌های دیجیتال مستقیم، کنترل سیستم‌های گسترده، سیستم‌های کنترل میدان، شبکه کنترل کننده‌های قابل برنامه‌ریزی و سیستم‌های کنترل نظارتی و پردازش داده
- مبانی شبکه‌های محلی و گسترده و ارتباط سیستم‌های کنترل صنعتی از طریق پروتکل‌های ارتباط داده
- آشنایی با مبانی سیستم‌های کنترل میدان (Field Control Systems - FCS) و پروتکل‌های شبکه صنعتی همچون: Modbus, CAN, ASI, Profibus, Foundation fieldbus, IEEE 1451.X
- بررسی روند پیشرفت انقلاب‌های صنعتی چهارم و پنجم با توجه به مفهوم تحول دیجیتالی

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- مطالعه کتابهای مرجع، مطالعه و ارائه مقالات، انجام تمرینات و پروژه تحقیقاتی

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

فعالیت‌های کلاسی در طول نیم سال ۳۰ درصد

آزمون میان نیم سال ۲۵ درصد

آزمون پایان نیم سال ۲۰ درصد

پروژه ۲۵ درصد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. ISA5.1, Instrumentation Symbols and Identification, International Society of Automation, 2022.
2. Tanenbaum, Andrew S, Computer networks, Pearson Education, 2021.
3. Nahavandi, Saeid. Industry 5.0—A human-centric solution, Sustainability , 2019.
4. Dittmar, Rainer, Advanced Process Control, Advanced Process Control, De Gruyter Oldenbourg, 2017.
5. Sarkar, Prabir Kumar. Advanced process dynamics and control. PHI Learning Pvt. Ltd., 2014.

| | | | |
|---|--|--------------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: | | ترکیب اطلاعات | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Information Fusion | |
| نوع درس و واحد | | | |
| پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> | | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | | |
| | | ۳ | تعداد واحد: |
| | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

- آشنایی با تکنیک های رایج در ترکیب اطلاعات
- آشنایی با زمینه های کاربردی گوناگون حوزه ترکیب اطلاعات بخصوص ترکیب اطلاعات حسگرها

اهداف ویژه:

- روش های پایه ترکیب اطلاعات شامل روش های بیزین، OWA، دمپستر شفر، فیلترهای کالمن
- روش انتگرال فازی و روش های هوشمند ترکیب اطلاعات
- سطوح استفاده از روش های ترکیب اطلاعات
- کاربردهای ترکیب اطلاعات

پ) مباحث یا سرفصل ها:

- ابزارهای ریاضیات مورد استفاده در ترکیب اطلاعات
- آمار و احتمالات مورد نیاز
- معرفی ترکیب اطلاعات و اهداف آن
- تکنیک های مختلف همچون فیلتر کالمن، منطق فازی، دمپستر-شفر، بیزی و انتگرال فازی
- فیلتر ذرات
- کاربردهای ترکیب اطلاعات
- روش های هوشمند در ترکیب اطلاعات
- سطوح استفاده از ترکیب اطلاعات در ترکیب داده های خام، ویژگی ها و یا تصمیم گیری های انجام گرفته

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۴ تمرین
- یک پروژه اجباری در سطح پیاده سازی

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- فعالیت های کلاسی در طول نیم سال ۶۵ درصد
- آزمون پایان نیم سال ۳۵ درصد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Jitendra R. Raol, Data Fusion Mathematics. Theory and Practice, CRC, 2016.
2. Hall, David L., James Llinas. Handbook of Multisensor Data Fusion. CRC Press, 2001.
3. Liggins, Martin E., et al. Handbook of Multisensor Data Fusion Theory and Practice, CRC Press, 2009.
4. Kuncheva, Ludmila I. Combining Pattern Classifiers: Methods and Algorithms. Wiley, 2014.
5. Kevin Yallup; Krzysztof Iniewski, Technologies for Smart Sensors and Sensor Fusion, CRC Press Taylor & Francis Group, 2014.

| عنوان درس به فارسی: | | کنترل غیرخطی | |
|-----------------------|----|---|--|
| عنوان درس به انگلیسی: | | Nonlinear Control | |
| دروس پیش نیاز: | | پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> |
| دروس هم نیاز: | | تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد واحد: | ۳ | اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- معرفی روش‌های مختلف تحلیل و طراحی سیستم‌های کنترل غیرخطی

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت بگذرانند دانش مناسبی در خصوص موارد ذیل کسب خواهند کرد:

۱. بررسی وجود جواب، یکتایی و مشخصات جواب‌های معادلات دیفرانسیل معمولی
۲. بدست آوردن و تجزیه و تحلیل مدل خطی مربوط به سیستم غیرخطی
۳. بررسی پایداری سیستم‌های خطی و غیرخطی خودگردان و ناخودگردان
۴. طراحی کنترل کننده‌های محلی، شبه سراسری و سراسری برای سیستم‌های غیرخطی

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

۱. ویژگی‌های پاسخ‌های معادلات دیفرانسیل معمولی
۲. تحلیل نماهای فاز
۳. چرخه حدی
۴. نظریه لیاپانوف برای سیستم‌های خودگردان و غیرخودگردان
۵. حوزه جذب و اهمیت آن در طراحی
۶. معیار دایره‌ی چندمتغیره
۷. معیار پوپوف چندمتغیره
۸. روش تابع توصیفی
۹. طراحی کنترل کننده‌های محلی برای سیستم‌های غیرخطی
۱۰. خطی سازی با فیدبک (ورودی- حالت و ورودی- خروجی)
۱۱. روش‌های دکوپله سازی اغتشاش، پسگام و مد لغزشی در کنترل سیستم‌های غیر خطی
۱۲. موضوعات پژوهشی روزآمد (نظری / کاربردی) در پروژه‌ی پایانی مطرح می‌شوند

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۴ تمرین، ۳ آزمونک، آزمون میان نیم سال، آزمون پایان نیم سال
- پروژه پایانی (با هدف بررسی و تعمق در مباحث نظری و کاربردی روز)

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال | ۵۰ درصد |
| آزمون پایان نیم‌سال | ۳۰ درصد |
| پروژه | ۲۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- رایانه و اینترنت (برای بهره برداری از سامانه ایلرن)
- فراگیری و به کارگیری نرم افزارهای MATLAB و MAPLE (برای انجام تمرین ها و شبیه سازی ها)
- فراگیری و به کارگیری برنامه LaTeX (برای گزارش نویسی فنی و نیز ارائه مطالب)

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Khalil, H. K., Nonlinear Systems, Prentice Hall, 2002
2. Slotine, J. J., Li, W., Applied Nonlinear Control, Prentice Hall, 1990
3. Isidori, A., Nonlinear Control Systems, Springer Verlag, 1997.
4. Sastry, S., Nonlinear Systems: Analysis, Stability and Control, Springer, 1999
5. Kokotovic, P.V., Khalil, H.K., O'reilly, J. Singular Perturbation Methods in Control: Analysis and Designs, Academic Press, 1986.

| عنوان درس به فارسی: | | اصول کنترل مدرن | |
|-----------------------|-----------------------------|---|--|
| عنوان درس به انگلیسی: | Modern Control Fundamentals | نوع درس و واحد | |
| دروس پیش نیاز: | | <input type="checkbox"/> پایه | <input checked="" type="checkbox"/> نظری |
| دروس هم نیاز: | ندارد | <input type="checkbox"/> تخصصی | <input type="checkbox"/> عملی |
| تعداد واحد: | ۳ | <input checked="" type="checkbox"/> اختیاری | <input type="checkbox"/> نظری-عملی |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | <input type="checkbox"/> رساله / پایان نامه | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- آشنایی با کنترل سیستم‌های خطی تغییرناپذیر با زمان در فضای حالت
- یادگیری کنترل پذیری، رویت پذیری، پایداری سیستم‌های خطی تغییرناپذیر با زمان و فراگیری توانایی طراحی کنترل کننده، رویت گر و فیلتر کالمن با استفاده از فیدبک حالت

اهداف ویژه:

- یادگیری کاربرد نمایش فضای حالت و نشان دادن سیستم در فضای حالت مینیمال
- تجزیه سیستم به زیر سیستم‌های کنترل پذیر و کنترل ناپذیر
- تجزیه سیستم به زیر سیستم‌های رویت پذیر و رویت ناپذیر
- طراحی رویتگر و کنترل کننده حالت و جایابی قطب‌های حلقه بسته در مکان‌های مطلوب

(پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

- مروری بر جبر خطی
- نمایش فضای حالت سیستم‌های خطی و غیر خطی
- حل معادلات حالت سیستم‌های خطی تغییرناپذیر با زمان، قطری سازی معادلات حالت و خروجی
- تحلیل پایداری سیستم‌های خطی و غیر خطی تغییرناپذیر با زمان (پایداری لیپانوف و مجانبی)
- کنترل پذیری و رویت پذیری سیستم‌های خطی
- تئوری تحقق و انواع تحقق‌ها
- طراحی فیدبک حالت برای سیستم‌های خطی
- طراحی رویت گرهای مرتبه کامل و مرتبه کاهش یافته برای سیستم‌های کنترل فیدبک حالت
- آشنایی با سیستم‌های کنترل بهینه خطی و فیلتر کالمن

(ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

(ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

۲۰ درصد تکلیف، ۳۰ درصد میانترم

فعالیت‌های کلاسی در طول نیم سال

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

۱. ع. خاکی صدیق، اصول کنترل مدرن، انتشارات دانشگاه تهران، ۱۴۰۱.

2. C.T. Chen, Linear System - Theory and Design, Oxford University Press, 1999
3. Z. Bubnicki, Modern Control Theory, Springer, 2005.

| | | | |
|-----------------------|--|--|--|
| عنوان درس به فارسی: | | کنترل چند متغیره | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Multivariable Control Systems | |
| دروس پیش نیاز: | | نوع درس و واحد <input type="checkbox"/> پایه <input checked="" type="checkbox"/> نظری | |
| دروس هم نیاز: | | <input type="checkbox"/> تخصصی <input type="checkbox"/> عملی | |
| تعداد واحد: | | <input checked="" type="checkbox"/> اختیاری <input type="checkbox"/> نظری-عملی | |
| تعداد ساعت: | | <input type="checkbox"/> رساله / پایان نامه | |
| | | ۳ | |
| | | ۴۸ | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

۱. آشنایی با سیستم های چند ورودی-چندخروجی
۲. شناخت روش های تحلیل و طراحی فرآیندهای چندورودی-چندخروجی

اهداف ویژه:

۱. درک پیچیدگی های سیستم های چندورودی-چندخروجی
۲. آشنایی با تحلیل حوزه فرکانس سیستم های چند متغیره
۳. آشنایی با نمایش های مختلف نمایش سیستم های چندورودی-چندخروجی و کاربردهای هر کدام
۴. کسب مهارت طراحی کنترل کننده برای سیستم های چندورودی-چندخروجی

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. مقدمات درس
 - تعاریف و قضایای جبر ماتریس
 - ماتریس های چند جمله ای
 - تحقق سیستم های چند متغیره
۲. طراحی فیدبک تک حلقه
 - مسأله استاندارد
 - روابط بنیادی و محدودیت عملکرد
۳. قطب ها و صفرهای سیستم های چندمتغیره
 - بررسی پایداری
 - فرم اسمیت مک میلان
 - توصیف کسری ماتریسی
 - تقلیل مرتبه مدل با استفاده از مقادیر منفرد
۴. پایداری و عملکرد مقاوم سیستم های چندمتغیره
 - بهره های اصلی
 - نرم های اپراتوری

۵. طراحی کنترل کننده

- روش آرایه‌های نایکوئیست
- غلبه قطری
- طراحی کنترل کننده LQG،LQR

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- حضور در کلاس، مطالعه منابع، انجام ۴ تا ۶ سری تمرین، آزمون‌های مستمر در نیم سال تحصیلی

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال | ۴۰ درصد |
| آزمون‌های در طول ترم | ۳۰ درصد |
| آزمون پایان نیم‌سال | ۳۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- تخته سفید، کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. J. M. Maciejowski, Multivariable Control Design, 1989.
2. N. Munro, R. V. Patel, Multivariable Systems, Theory and Design, 1982.
3. I. G. Vardulakis, Linear Multivariable Control, Wiley, 1991.

| عنوان درس به فارسی: | | کنترل تطبیقی | |
|-----------------------|--|-------------------------------------|--|
| نوع درس و واحد | | Adaptive Control Systems | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | | |
| دروس پیش نیاز: | | | |
| دروس هم نیاز: | | | |
| تعداد واحد: | | ۳ | |
| تعداد ساعت: | | ۴۸ | |
| رساله / پایان نامه | | <input type="checkbox"/> | |
| اختیاری | | <input checked="" type="checkbox"/> | |
| نظری-عملی | | <input type="checkbox"/> | |
| تخصصی | | <input type="checkbox"/> | |
| پایه | | <input type="checkbox"/> | |
| نظری | | <input checked="" type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

معرفی روش‌های مختلف در تحلیل و طراحی سیستم‌های کنترل تطبیقی

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت بگذرانند دانش مناسبی در خصوص موارد ذیل کسب خواهند کرد:

۱. آشنایی با مدل‌های پارامتری و شناسایی پارامترها
۲. طراحی کنترل تطبیقی مبتنی بر مدل
۳. طراحی کنترل تطبیقی با جایابی قطب

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

۱. نمای کلی: از فیدبک تا قوام و تطبیق
۲. استخراج مدل‌های پارامتری برای سیستم‌های دینامیکی تحت کنترل
۳. شناسایی پارامترهای نامعلوم سیستم‌های با رویکردهای تحلیلی
۴. طراحی کنترل تطبیقی به روش مدل مرجع
۵. طراحی کنترل تطبیقی به روش جایابی قطب
۶. استخراج قوانین تطبیقی مقاوم
۷. طراحی کنترلگر تطبیقی برای سیستم‌های غیر خطی
۸. موضوعات پژوهشی روزآمد (نظری / کاربردی) در پروژه‌ی پایانی مطرح می‌شوند

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۴ تمرین، ۳ آزمون، آزمون میان نیم‌سال، آزمون پایان نیم‌سال
- پروژه پایانی (با هدف بررسی و تعمق در مباحث نظری و کاربردی روز)

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال ۵۰ درصد
- آزمون پایان نیم‌سال ۳۰ درصد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- رایانه و اینترنت (برای بهره برداری از سامانه ایلرن)
- فراگیری و به کارگیری نرم افزارهای MATLAB و MAPLE (برای انجام تمرین ها و شبیه سازی ها)
- فراگیری و به کارگیری برنامه LaTeX (برای گزارش نویسی فنی و نیز ارائه مطالب)

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Ioannou, P.A., Fidan, B., Adaptive Control Tutorial, SIAM, 2006
2. Astolfi, A., Karagiannis, D., Ortega, R., Nonlinear and Adaptive Control with Applications, Springer, 2008
3. Astrom, K. J., Wittenmark, B., Adaptive Control, Wesley, 1989
4. Sastry, S., Bodson, M., Adaptive Control: Stability, Convergence, and Robustness, Prentice-Hall, 1989
5. Narendra, K. S., Annaswamy, A. M., Stable Adaptive Systems, Prentice Hall, 1988.

| | | | |
|-----------------------|----|---|--|
| عنوان درس به فارسی: | | کنترل ترکیبی (Hybrid) | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Hybrid Control Systems | |
| دروس پیش نیاز: | | نوع درس و واحد | |
| دروس هم نیاز: | | <input type="checkbox"/> پایه | <input checked="" type="checkbox"/> نظری |
| تعداد واحد: | ۳ | <input type="checkbox"/> تخصصی | <input type="checkbox"/> عملی |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | <input checked="" type="checkbox"/> اختیاری | <input type="checkbox"/> نظری-عملی |
| | | <input type="checkbox"/> رساله / پایان نامه | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

- آشنایی با کاربردها و توصیف‌های مختلف سیستم‌های ترکیبی
- آشنایی با نحوه مدل‌سازی، تحلیل و کنترل سیستم‌های ترکیبی با هم‌کنش متغیرهای گسسته و متغیرهای پیوسته

اهداف ویژه:

- درک توانمندی چارچوب مدل‌سازی سیستم‌های ترکیبی
- آشنایی با حوزه کاربرد نسخه‌های مختلف سیستم‌های ترکیبی
- شناخت رفتارها و پدیده‌های منحصر در سیستم‌های ترکیبی و آشنایی با روش‌های تحلیلی مناسب برای آن‌ها
- کنترل سیستم‌های ترکیبی

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

- معرفی درس
 - مدل‌سازی
 - پاسخ سیستم (لرزش، مسیرهای زنون، ...)
 - قابلیت دسترسی،
 - وجود و یکتایی پاسخ
 - نمایش سیستم‌های غیرخطی
- مدل‌های مختلف
 - اتوماتون
 - سیستم‌های متناسب تکه ای
 - سیستم‌های دینامیک منطقی
 - سیستم‌های کلیدزنی
- سیستم‌های گذار و قابلیت‌ها
 - رفتار و ترکیب سیستم‌های گذار
 - روابط بین سیستم‌ها، رابطه شباهت، درست آزمایی
 - سیستم ترکیبی به عنوان سیستم گذار

- اتوماتون زمان‌دار
- خواص دنباله‌ای
- کنترل سیستم‌های گذار
- ۴. تجرید سیستم‌های ترکیبی
- امکان‌پذیری تجرید
- گروه‌های شناخته شده از سیستم‌های تجریدپذیر
- ۵. سایر مباحث مرتبط با سیستم‌های ترکیبی
- تقریب سیستم‌های ترکیبی با سیستم‌های گذار حالت محدود
- نظریه بازی‌ها و سیستم‌های ترکیبی
- تشخیص خرابی در سیستم‌های ترکیبی
- کنترل بهینه سیستم‌های کلیدزنی

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- حضور در کلاس، مطالعه منابع، انجام ۴ تا ۶ سری تمرین، آزمون‌های مستمر در نیم سال تحصیلی

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال | ۴۰ درصد |
| آزمون‌های در طول ترم | ۳۰ درصد |
| آزمون پایان نیم‌سال | ۳۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- تخته سفید، کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. P. Tabuada, Verification, and Control of Hybrid Systems, Springer, 2009.
2. J. Lygeros, S. Sastry, and C. Tomlin, Hybrid Systems: Foundations, Advanced Topics and Applications, 2010.
3. D. Liberzon, Switching in Systems & Control, Birkhauser, 2003.
4. A. Platzer, Logical Analysis of Hybrid Systems: Proving Theorems for Complex Dynamics, Springer, 2010

| | | | |
|-----------------------|--|--|--|
| عنوان درس به فارسی: | | کنترل پیش بین | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Model Predictive Control | |
| دروس پیش نیاز: | | نوع درس و واحد | |
| دروس هم نیاز: | | <input type="checkbox"/> پایه <input type="checkbox"/> نظری | |
| تعداد واحد: | | <input type="checkbox"/> تخصصی <input type="checkbox"/> عملی | |
| تعداد ساعت: | | <input type="checkbox"/> نظری-عملی <input checked="" type="checkbox"/> اختیاری | |
| | | <input type="checkbox"/> رساله / پایان نامه | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

- آشنایی با مفاهیم اولیه و نحوه طراحی سیستم های کنترل پیشبین
- آشنایی با تحلیل عملکرد کنترل پیشبین و مفاهیم نظری و کاربردی آن

اهداف ویژه:

- طراحی کنترل کننده بهینه برای انتقال حالت با استفاده از برنامه ریزی خطی و درجه دوم و برنامه ریزی پویا
- درک ایده افق عقب نشینی و چگونگی گسترش MPC کنترل بهینه LQG برای مقابله با محدودیت های حالت و کنترل
- طراحی کنترل کننده های MPC با حضور عدم قطعیت و غیر خطی گری محیطی یا سیستمی.
- درک اساسی از ویژگی های پایداری و شدنی بودن بازگشتی (recursive feasibility) کنترل کننده های MPC

پ) مباحث یا سرفصل ها:

- کنترل افق عقب نشینی (MPC) برای سیستم های خطی مقید
- مسائل عملی: ردیابی و کنترل بدون افست سیستم های مقید، محدودیت های نرم
- خواص نظری MPC: پایداری و تامین محدودیت قیود
- کنترل MPC مقاوم، برقراری مقاوم قیود.
- کنترل MPC غیر خطی، مباحث تئوری و پیاده سازی
- کنترل MPC تصادفی
- کنترل داده محور MPC
- یادگیری در MPC

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

مطالعه کتابهای مرجع، مطالعه و ارائه مقالات، انجام پروژه

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- | | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت های کلاسی در طول نیم سال | ۴۰ درصد |
| آزمون پایان نیم سال | ۴۰ درصد |
| پروژه | ۲۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Borrelli, Francesco, Alberto Bemporad, Manfred Morari. Predictive control for linear and hybrid systems. Cambridge University Press, 2017.
2. B.W. Bequette. Process Control: Modeling, Design and Simulation. Prentice Hall , 2003.
3. James B. Rawlings, David Q. Mayne, Moritz M. Diehl. Model predictive control: Theory, Computation, and Design. Nob Hill Pub., 2020.

| | | | |
|---|--|--------------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: | | کنترل تصادفی | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Stochastic Control | |
| نوع درس و واحد | | | |
| پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> | | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- آشنایی با حسابان تصادفی و تحلیل و طراحی کنترل برای سیستم های تصادفی
- کاربردهای سیستم های دینامیکی تصادفی مهندسی، اقتصاد و سیستم های بیولوژیکی

اهداف ویژه:

- یادگیری مفهوم نویز سفید و حرکت براونی
- استفاده از لم ایتو برای حل معادلات دیفرانسیل تصادفی
- آنالیز پایداری سیستم های تصادفی
- طراحی کنترل بهینه برای سیستم های تصادفی

پ) مباحث یا سرفصل ها:

- انگیزه های کنترل تصادفی
- معرفی برخی فرایندهای تصادفی
- حساب تصادفی و معادلات دیفرانسیل تصادفی
- حل معادلات حالت خطی تصادفی
- پایداری تصادفی
- فیلتر تصادفی
- کنترل بهینه تصادفی
- کاربردهای کنترل تصادفی

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- مطالعه کتابهای مرجع، مطالعه و ارائه مقالات، انجام پروژه

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- | | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت های کلاسی در طول نیم سال | ۴۰ درصد |
| آزمون پایان نیم سال | ۴۰ درصد |
| پروژه | ۲۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. H. P. Geering et al., Stochastic Systems, Measurement and Control Laboratory, ETH, 2007.
2. Ramon van Handel, Stochastic Calculus, Filtering, and Stochastic Control, Lecture Notes, Princeton, 2007.
3. Jian-Qiao Sun, Stochastic Dynamics and Control, Elsevier Science, 2006.
4. Karl. J. Astrom, Introduction to Stochastic Control Theory, Academic Press, 1970.

| | | | |
|---|---|--|-------------|
| سیستم های کنترل تحمل پذیر خطا | | عنوان درس به فارسی: | |
| نوع درس و واحد | | عنوان درس به انگلیسی: Fault tolerant control | |
| نظری <input checked="" type="checkbox"/> | پایه <input type="checkbox"/> | دروس پیش نیاز: | |
| عملی <input type="checkbox"/> | تخصصی <input type="checkbox"/> | دروس هم نیاز: | |
| نظری-عملی <input type="checkbox"/> | اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

- آشنایی با محل های وقوع عیب در قسمت های مختلف حلقه کنترل و روش های تشخیص و تفکیک آنها از یکدیگر در حضور اختلال و نویز و روش های جبران آن

اهداف ویژه:

۱. محل های عیب را تشخیص بدهند و بتوانند برای یک سیستم کنترلی مدلی برای تشخیص و تفکیک عیب درست کرده
۲. در قدم بعدی بتوانند راه حلی برای کنترل ان ارایه بدهند

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. آشنایی با عیب و مدل سازی آن
۲. تشخیص عیب مبتنی بر مدل و سیگنال
۳. تفکیک نویز، نایقینی و اختلال در سیستم حلقه بسته
۴. طراحی رویتر مقاوم و تطبیقی برای تشخیص عیب و تفکیک آن
۵. آشنایی با مفهوم پرتی اسپیس
۶. آشنایی با روش های هوشمند تشخیص و تفکیک عیب
۷. روش های کنترلی در حضور عیب

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۴ تمرین
- ۱ پروژه

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

فعالیت های کلاسی در طول نیم سال ۷۰ درصد
آزمون پایان نیم سال ۳۰ درصد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. S. X.Ding, Model-Based Fault Diagnosis Techniques: Design Schemes, Algorithms and Tools, Springer, 2008.
2. S. Simani, C. Fantuzzi, R.J.Patton, Model-based Fault Diagnosis in Dynamic Systems Using Identification Techniques, Springer, 2013.
3. S. X. Ding, Advanced methods for fault diagnosis and fault-tolerant control, Springer 2020.

| | | | |
|---|--|---------------------------------|----------------|
| عنوان درس به فارسی: | | تکنیکهای کارآمد در کنترل | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Efficient Techniques in Control | |
| نوع درس و واحد | | | |
| پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: |
| تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

معرفی رویکردهای غیرخطی، مقاوم، تطبیقی و پیش‌بین در طراحی سیستم‌های کنترل

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت بگذرانند دانش مناسبی در خصوص موارد ذیل کسب خواهند کرد:

۱. طراحی کنترل‌کننده‌های محلی و فراگیر برای سیستم‌های غیرخطی
۲. طراحی کنترل‌کننده‌های مقاوم برای سیستم‌های خطی و غیرخطی
۳. طراحی کنترل‌کننده‌های تطبیقی برای سیستم‌های خطی و غیرخطی
۴. طراحی کنترل‌کننده‌های پیش‌بین برای سیستم‌های خطی و غیرخطی

(پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

۱. خطی‌سازی با فیدبک (ورودی - حالت و ورودی - خروجی)
۲. روش‌های دکوپله‌سازی اغتشاش در کنترل سیستم‌های غیرخطی
۳. طراحی کنترلگرهای انتگرالی، مدل‌غزشی، پسگام
۴. طراحی با استفاده از روش مبتنی بر کنش پذیری (پسیوتی)
۵. طراحی با استفاده از روش بازطراحی لیاپانوف
۶. کنترل سیستم‌های تحت اغتشاش‌های تکین
۷. طراحی کنترل‌کننده‌های مقاوم H_∞ خطی و غیرخطی
۸. کنترل تطبیقی مبتنی بر مدل و جایابی قطب
۹. کنترل تطبیقی سیستم‌های غیرخطی
۱۰. طراحی رویتگرهای غیرخطی
۱۱. کنترل پیش‌بین سیستم‌های خطی و غیرخطی
۱۲. موضوعات پژوهشی روزآمد (نظری / کاربردی) در پروژه‌های پایانی مطرح می‌شوند

(ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۴ تمرین، ۳ آزمونک، آزمون میان‌نیم‌سال، آزمون پایان‌نیم‌سال

- پروژه پایانی (با هدف بررسی و تعمق در مباحث نظری و کاربردی روز)

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال | ۵۰ درصد |
| آزمون پایان نیم‌سال | ۳۰ درصد |
| پروژه | ۲۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- رایانه و اینترنت (برای بهره برداری از سامانه ایلرن)
- فراگیری و به کارگیری نرم افزارهای MATLAB و MAPLE (برای انجام تمرین ها و شبیه سازی ها)
- فراگیری و به کارگیری برنامه LaTeX (برای گزارش نویسی فنی و نیز ارائه مطالب)

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Khalil, H. K., Nonlinear Control, Prentice Hall, 2015
2. Isidori, A., Nonlinear Control Systems, Springer, 1995
3. Ioannou, P., Fidan, B., Adaptive Control Tutorial, SIAM, 2006
4. Burl, J. B., Linear Optimal Control: H₂ and H_∞ Methods, Addison Wesley, 1999
5. Grüne, L., Pannek, J., Nonlinear Model Predictive Control: Theory & Algorithms, Springer, 2017

| | | | |
|-----------------------|----|--------------------------|--|
| عنوان درس به فارسی: | | فلسفه تکنولوژی | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Philosophy of Technology | |
| دروس پیش نیاز: | | پایه | <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> |
| دروس هم نیاز: | | تخصصی | <input type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد واحد: | ۳ | اختیاری | <input checked="" type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | رساله / پایان نامه | <input type="checkbox"/> |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

۱. آشنایی دانشجویان مهندسی با سرشت تکنولوژی
۲. کسب توانایی تحلیل عمیق تکنولوژی ها

اهداف ویژه:

۱. آشنایی با مهم ترین نظریه های فلسفه تکنولوژی
۲. درک تأثیرات اساسی و متقابل تکنولوژی، انسان، جامعه و طبیعت
۳. کسب توانایی بررسی انتقادی و تحلیل تکنولوژی های پیشرفته و نوپدید

(پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. رویکردهای فلسفه تکنولوژی
۲. فلسفه تکنولوژی در جامعه تکنولوژیک
۳. تکنولوژی به عنوان برساخته انسانی
۴. پدیدار شناسی تکنولوژی
۵. تکنولوژی به مثابه انکشاف
۶. برساخت اجتماعی تکنولوژی
۷. نظریه کنشگر-شبکه تکنولوژی
۸. مباحث منتخب در فلسفه تکنولوژی: جبر تکنولوژیکی، خود مختاری تکنولوژی، شکاف اجتماعی تکنولوژیکی، تکنولوژی و اضطراب، تکنولوژی-های واگرا، تکنولوژی حقیقت مجازی
۹. ریشه شناسی تطبیقی تکنولوژی
۱۰. چارچوب تحلیل تکنولوژی و شیوه کاربرد

(ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

مشارکت فعال در مباحث کلاس، مطالعه منابع معرفی شده، انجام تکلیف ها و پروژه

(ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

فعالیت های کلاسی در طول نیم سال ۳۰ درصد

۵۰ درصد

آزمون پایان نیم سال

۲۰ درصد

پروژه

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Zalta, E. N., Nodelman, U., Allen, C., Anderson, R. L. Stanford Encyclopedia of Philosophy. <http://plato.stanford.edu/>.1995.
2. Vallor, S. , The Oxford Handbook of Philosophy of Technology. Oxford University Press, 2022.
3. R. Scharff , V. Dusek, Philosophy of Technology, the Technological Condition an Anthology, Wiley-Blackwell, 2014.
4. David M. Kaplan, ed., Readings in the Philosophy of Technology, Rowman and Littlefield Publishers, 2009.
5. D. Skrbina, The Metaphysics of Technology, Routledge; 2014.

| | | | |
|-----------------------|----|---|--|
| عنوان درس به فارسی: | | شبکه عصبی و یادگیری عمیق | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Neural Networks and Deep Learning | |
| دروس پیش نیاز: | | پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> |
| دروس هم نیاز: | | تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد واحد: | ۳ | اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- آشنایی با مبانی نظری شبکه های عصبی مصنوعی و مباحث یادگیری عمیق و کاربردهای آنها در مسایل طبقه بندی، رگرسیون، شبکه های حافظه، و مدل‌های مولد عمیق
- ایجاد مهارت کدنویسی استاندارد در سرفصل های اصلی شبکه های عصبی عمیق

اهداف ویژه:

- با مفاهیم و تعاریف شبکه های عصبی آشنا خواهند شد
- با طراحی و بکارگیری شبکه های عصبی کلاسیک متنوعی با هدف بکارگیری در مسایل طبقه بندی و رگرسیون، شبکه های حافظه محور و یادگیریهای مبتنی بر طراحی مکانیزم، آشنا خواهند شد
- جهت استخراج ویژگیهای موثر با خود رمز کننده ها و ماشین بولترمن محدود آشنا خواهند شد
- با مفاهیم و تعاریف مربوط به یادگیری عمیق در کاربردهای طبقه بندی، شبکه های حافظه و شبکه های مولد و انواع آنها آشنا خواهند شد. بخصوص معماری، نحوه عملکرد و روشهای یادگیری شبکه های کانولوشنال، شبکه ای بازگشتی و شبکه ای مولد تنازعی مورد بحث قرار خواهد گرفت.

پ) مباحث یا سرفصل ها:

- مقدمه ای بر شبکه های عصبی
- شبکه های عصبی پیشخور تمام اتصال
- شبکه های خودرمننگار
- شبکه ای کانولوشنال (پیچشی)
- شبکه ای ناحیه ای کانولوشنال (پیچشی)
- شبکه های بازگشتی و توسعه های مختلف آنها
- شبکه های ترانسفورمر
- شبکه های عصبی به منظور تولید الگو

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- متناظر با هر بخش درس یک سری داده خواهد شد. حل تمرینات در یادگیری مباحث درس و کسب توانایی در بکارگیری شبکه های عصبی در مباحث کاربردی موثر است. تمرینها شامل برخی سوالاتی تحلیلی و مفهومی و برخی سوالات شبیه سازی می باشند.

– علاوه بر تمرین‌ها، برای ارزیابی توانایی دانشجویان در اعمال آموخته‌های این درس در کاربردهای مختلف، چند مینی پروژه مختلف که با شبکه‌های یادگیری عمیق انجام می‌گیرند، در نظر گرفته شده است.

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال ۶۵ درصد

آزمون پایان نیم‌سال ۳۵ درصد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

– امکان ارائه پاورپوینت با ویدیو پروژکتور

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. L. Fausett, Fundamentals of Neural Networks, Pearson, 1993.
2. Goodfellow, Y. Bengio and A. Courville, Deep Learning, An MIT Press book, 2016.
3. Convolutional Neural Network(UFLDL Tutorial)/available online at July 2016:
<http://ufldl.stanford.edu/tutorial/supervised/ConvolutionalNeuralNetwork/>
4. Convolutional Neural Networks (LeNet)/ available online at July 2016: <http://deeplearning.net/tutorial/lenet.html>
5. O. Nelles, Nonlinear System Identification: From Classical Approaches to Neural Networks and Fuzzy Models, Springer, 2001.

| عنوان درس به فارسی: | | تحلیل و طراحی شبکه های عصبی عمیق | |
|-----------------------|----|---|--|
| عنوان درس به انگلیسی: | | Analysis and Design of Deep Neural Networks | |
| دروس پیش نیاز: | | پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> |
| دروس هم نیاز: | | تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد واحد: | ۳ | اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

۱. ایجاد بینش تحلیلی و هندسی در کارکرد، ارزیابی و تفسیر شبکه های عصبی عمیق
۲. توسعه روشهای طراحی مبتنی بر لایه و شاخصهای هندسی

اهداف ویژه:

۱. پیدا کردن یک تحلیل ساختاری در شبکه های عصبی عمیق
۲. آشنایی با معماری و عملکرد تابعی انواع متداول لایه ها، بلوک ها و ماژول ها در شبکه های عمیق و پیدا کردن مهارت در بکارگیری آنها در معماری های مختلف
۳. پیدا کردن یک تحلیل هندسی در یادگیری شبکه های عصبی عمیق و در این راستا آشنایی با مباحث متریک لرنینگ و دیپ متریک لرنینگ
۴. آشنایی با روشهای شاخصهای پیچیدگی داده با نگاه هندسی و آماری در شبکه های عمیق

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. انواع لایه ها، ماژول ها و بلوک های در شبکه های عصبی عمیق
۲. انواع معماریها در شبکه های عصبی عمیق
۳. مقدمه ای بر روشهای متریک و شباهت سنجی
۴. مرور روشهای یادگیری متریک عمیق و انواع توابع هزینه رتبه ای
۵. مرور روشهای تحلیل و طراحی لایه ای شبکه های عصبی عمیق
۶. معرفی شاخصهای پیچیدگی در شبکه های عصبی عمیق
۷. تحلیل لایه ای شبکه های عصبی عمیق بر پایه شاخصهای پیچیدگی
۸. طراحی لایه ای شبکه های عصبی عمیق بر پایه شاخصهای پیچیدگی

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- سه موضوع تمرین و مطالعه متناظر با مباحث اصلی داده خواهد شد.
- یک پروژه نهایی هم که توانمندی دانشجویان را در بکارگیری ابزارهای تحلیل و طراحی هست داده خواهد شد.

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

۶۰ درصد

تمرینات و مطالعات

۲۰ درصد

آزمون پایان نیم سال

۲۰ درصد

پروژه نهایی

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

– امکان ارائه پاورپوینت با ویدیو پروژکتور

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. T. K. Ho , M. Basu, Complexity measures of supervised classification problems, IEEE transactions on pattern analysis and machine intelligence, 2002.
2. S. Mallat, Understanding deep convolutional networks, Philosophical Transactions of the Royal Society A: Mathematical, Physical and Engineering Sciences, 2016.
3. M. M. Bronstein, J. Bruna, Y. LeCun, A. Szlam, , P. Vandergheynst, Geometric deep learning: going beyond euclidean data, IEEE Signal Processing Magazine, 2017.
4. Y. Xiong, M. Ren and R. Urtasun , LoCo: Local Contrastive Representation Learning, 34th Conference on Neural Information Processing Systems, 2020.
5. S. Lowe, P.O. Connor, and B. S. Veeling, Greedy InfoMax for Self-Supervised Representation Learning, Published at the ICML workshop on Self-Supervised Learning, 2019.

| | | | |
|-----------------------|--|--|--|
| عنوان درس به فارسی: | | نظریه ی بازی ها | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Game Theory | |
| دروس پیش نیاز: | | <input type="checkbox"/> پایه <input checked="" type="checkbox"/> نظری | |
| دروس هم نیاز: | | <input type="checkbox"/> تخصصی <input type="checkbox"/> عملی | |
| تعداد واحد: | | ۳ | |
| تعداد ساعت: | | ۴۸ | |
| | | <input type="checkbox"/> رساله / پایان نامه <input checked="" type="checkbox"/> اختیاری <input type="checkbox"/> نظری-عملی | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

۱. معرفی نظریه ی بازی ها و کاربردهای آن در تصمیم گیری های چند عامله از جمله: کنترل اغتشاشی سیستم های چند عامله، شبکه های ارتباطی بی-سیم، شبکه های هوشمند، شبکه های بازاریابی، اجتماعی، اقتصادی و زیستی.
۲. یادگیری نظریه ها، ابزارهای ریاضی، مدل سازی، و مفاهیم تعادل در شرایط مختلف

اهداف ویژه:

۱. یادگیری مفاهیم اساسی بازی، استراتژی و تعادل
۲. آشنایی با نقش اطلاعات، دینامیک و تکرار در تحلیل یک بازی
۳. آشنایی با یادگیری و تکامل در بازی ها
۴. آشنایی با مفهوم طراحی بازی

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. آشنایی با مفاهیم اساسی بازی
۲. بازی های استراتژیک
۳. بازی های همکارانه و ائتلاف
۴. بازی های با اطلاعات کامل تکرار شونده
۵. بازی های با اطلاعات ناقص تکرار شونده
۶. بازی دینامیکی غیرهمکارانه
۷. بازی های تکاملی
۸. یادگیری در بازی
۹. بازی های بیزی
۱۰. بازی های مارکوف
۱۱. طراحی مکانیزم بازی
۱۲. بازی های میدان میانگین

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- مطالعه کتابهای مرجع، مطالعه و ارائه مقالات، انجام پروژه

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال | ۴۰ درصد |
| آزمون پایان نیم‌سال | ۴۰ درصد |
| پروژه | ۲۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

– کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Fudenberg D., Tirole J., Game Theory , MIT Press, Cambridge, Massachusetts, 1991.
2. Martin J. Osborne , Ariel Rubinstein, A course in game theory, MIT Press, 1994.
3. Basar, T., Olsder, G. J., Dynamic non-cooperative game theory, SIAM, 1999.
4. D. Fudenberg, Levine D., The theory of learning in games, MIT Press, 1998.
5. Jorgen W. Weibull, Evolutionary Game Theory, MIT Press, 1995.

| | | | |
|--|--|----------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: بهینه سازی و یادگیری توزیع شده | | | |
| عنوان درس به انگلیسی: Distributed Optimization and Learning | | | |
| نوع درس و واحد | | | |
| پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

۱. آشنایی با روش های حل غیر متمرکز بهینه سازی در سیستم های چند عامله و شبکه شده
۲. آشنایی با حل مسائل یادگیری ماشین به صورت توزیع شده

اهداف ویژه:

۱. آشنایی با اهمیت توزیع شدگی بهینه سازی در سیستم های مختلف
۲. یادگیری ابزارهای پایه ای حل غیر متمرکز بهینه سازی
۳. کاربردهای بهینه سازی توزیع شده در مسائل گوناگون مهندسی و یادگیری ماشین
۴. آشنایی با روش یادگیری توزیع شده

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. انگیزش و مقدمات
۲. مقدمات بهینه سازی محدب
۳. روش های بهینه سازی غیر متمرکز
۴. کاربرد ها و تعمیم های روش های بهینه سازی توزیع شده
۵. روش های بهینه سازی توزیع شده تحت گراف
۶. کاربردها و تعمیم های روش های بهینه سازی توزیع شده تحت گراف
۷. مقدمه ای بر یادگیری تقویتی
۸. یادگیری تقویتی توزیع شده

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- مطالعه کتابهای مرجع، مطالعه و ارائه مقالات، انجام پروژه

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت های کلاسی در طول نیم سال | ۴۰ درصد |
| آزمون پایان نیم سال | ۲۰ درصد |
| پروژه | ۴۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Boyd, Stephen, Convex Optimization II. Lecture notes, Stanford University, 2004 .
2. Boyd, Stephen, et al. Distributed optimization and statistical learning via the alternating direction method of multipliers. Foundations and Trends in Machine learning , 2011.
3. McMahan, Brendan, et al. Communication-efficient learning of deep networks from decentralized data. Artificial intelligence and statistics. PMLR, 2017.
4. Angelia Nedic, Distributed Averaging Dynamics and Optimization in Networks, Foundations and Trends in Systems and Control , 2015.
5. Zhu, Minghui, and Sonia Martínez. Distributed optimization-based control of multi-agent networks in complex environments. Springer, 2015.

| | | | |
|-----------------------|-------------------------------------|--------------------------|-------------------------------------|
| عنوان درس به فارسی: | | بهینه سازی مقاوم | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Robust Optimization | |
| نوع درس و واحد | | | |
| نظری | <input checked="" type="checkbox"/> | پایه | <input type="checkbox"/> |
| عملی | <input type="checkbox"/> | تخصصی | <input type="checkbox"/> |
| نظری-عملی | <input type="checkbox"/> | اختیاری | <input checked="" type="checkbox"/> |
| رساله / پایان نامه | | <input type="checkbox"/> | |
| | | تعداد واحد: | ۳ |
| | | تعداد ساعت: | ۴۸ |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

ه هدف کلی:

- آشنایی با انواع عدم قطعیت‌ها در مسائل بهینه‌سازی و رویکردهای مواجهه با یک مساله بهینه‌سازی با عدم قطعیت
- آشنایی با انواع روش‌های دقیق و تخمینی حل مسائل بهینه‌سازی با عدم قطعیت

اهداف ویژه:

- ایجاد شهود و دید هندسی نسبت به مساله بهینه‌سازی محدب و چارچوب‌های حل آن با استفاده از ساختار min common/max crossing
- بررسی انواع عدم قطعیت‌ها، انواع روش‌های پرداختن به مساله بهینه‌سازی با عدم قطعیت و میزان محافظه‌کاری نهفته در هر روش
- بررسی روش‌های تبدیل یک مساله بهینه‌سازی با عدم قطعیت به یک مساله بهینه‌سازی محدب با استفاده از روش‌های تخمینی و دقیق

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

- تعریف مساله بهینه‌سازی مقاوم و بهینه‌سازی تصادفی و منشاهاى به وجود آمدن عدم قطعیت‌ها در سیستم
- مفاهیم پایه آنالیز محدب
- مفاهیم پایه بهینه‌سازی محدب
- معرفی روش MC/MC و چارچوب دوگان هندسی
- مساله دوگان و بهینه‌سازی
- حل مساله بهینه‌سازی خطی مقاوم
- مساله بهینه‌سازی تصادفی و معرفی تخمین امن برای آن
- مساله بهینه‌سازی مخروطی مقاوم
- معرفی تخمین‌هایی برای بهینه‌سازی مخروطی مقاوم

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

مطالعه کتابهای مرجع، مطالعه و ارائه مقالات، انجام پروژه

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال | ۳۰ درصد |
| آزمون پایان نیم‌سال | ۵۰ درصد |
| پروژه | ۲۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

– کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Aharon Ben-Tal, Laurent El Ghaoui, Arkadi Nemirovski , Robust Optimization, Princeton University Press, 2009.
2. Dimitri P. Bertsekas, Convex Optimization Theory, Athena Scientific, 2009.
3. Articles from high-ranked journals, transactions, and conferences.

| | | | |
|--|---|------------------------------|-------------|
| کاربردهای های حسابان گسسته در کنترل و پردازش داده | | عنوان درس به فارسی: | |
| نوع درس و واحد | Application of Discrete Exterior Calculus in Control and Data Science | عنوان درس به انگلیسی: | |
| پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- آشنایی با فضاهاى گسسته و حسابان گسسته
- آشنایی با کاربردهای حسابان گسسته در پردازش داده ارتباط با حوزه‌های شبکه‌های پیچیده و استخراج محتوا

اهداف ویژه:

- آشنایی با فضاهاى پیوسته (خمینه‌ها) و حسابان خارجی (Exterior Calculus)
- درک توپولوژی و فضاهاى گسسته
- آشنایی با حسابان گسسته
- فراگیری مهارت استفاده از حسابان گسسته در پردازش داده

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

- معرفی حسابان گسسته و کاربردهای آن
 - معرفی حسابان برداری و حسابان گسسته
 - معرفی کاربرد در شبکه‌های پیچیده
 - معرفی کاربرد در مدل‌سازی سیستم‌های گسترده
- مبانی حسابان گسسته
 - مرور توپولوژی و قضیه اساسی حساب دیفرانسیل و انتگرال
 - فرم‌های دیفرانسیلی
 - جبر خارجی و تانسورهای نامتقارن
 - مشتق خارجی و مشتق‌گیری از فرم‌ها
 - انتگرال‌گیری از فرم‌ها
 - عملگر Hodge star
 - حسابان گسسته
 - ناحیه‌های گسسته
 - فرم‌های گسسته

- همتافت (complex) های اصلی و دوگان
- تانسور و عملگرهای مبتنی بر متریک
- نسخه گسسته قضیه اساسی حسابان و قضیه استوکس
- تجزیه هلمهلتز
- نمایش ماتریسی عناصر حسابان گسسته
- ۳. کاربردهای حسابان گسسته در پردازش داده
- ساختن گراف و همتافت وزن دار از روی داده
- فیلتر کردن داده روی گراف
- خوشه بندی و بخش بندی
- یادگیری خمینه
- ۴. کاربردهای حسابان گسسته در مدل سازی و کنترل
- ساختار قوانین فیزیکی گسسته
- مدل های فیزیکی گسسته
- ساختار دیراک گسسته
- سیستم های هامیلتونی گسسته

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- حضور در کلاس، مطالعه منابع، انجام ۴ سری تمرین، آزمون های مستمر در نیم سال تحصیلی، انجام پروژه درسی

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---|---------|
| فعالیت های کلاسی در طول نیم سال (تمرین) | ۴۵ درصد |
| آزمون های در طول ترم | ۳۵ درصد |
| آزمون پایان نیم سال | ۲۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- تخته سفید، کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Grady, L.J., Polimeni, J.R. Discrete Calculus: Applied Analysis on Graphs for Computational Science, Springer, 2010.
2. Desbrun, M., Hirani, A. N., Leok, M., Marsden, J. E., Discrete Exterior Calculus, arXiv Mathematics e-prints, 2005.
3. Hirani, A. N., Discrete Exterior Calculus, Caltech, 2003.
4. Seslija, M., Discrete geometry approach to structure-preserving discretization of Port-Hamiltonian systems, University of Grenigen, 2013.
5. Kotyczka, P. Numerical Methods for Distributed Parameter Port-Hamiltonian Systems, TUM University Press, 2019.

| | | | |
|-----------------------|----|----------------------|--|
| عنوان درس به فارسی: | | یادگیری تعاملی | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Interactive learning | |
| دروس پیش نیاز: | | پایه | <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> |
| دروس هم نیاز: | | تخصصی | <input type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد واحد: | ۳ | اختیاری | <input checked="" type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | رساله / پایان نامه | <input type="checkbox"/> |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

فهم این که موجودات زنده چگونه در تعامل با محیط یاد گرفته و رفتار خود را بهبود می دهند، یکی از زیرساخت های اصلی مورد نیاز برای ایجاد سیستم های مصنوعی است؛ با هدف آنکه با محیط خود تطبیق یابند و یاد گیرند که خدمات خود را با نیاز کاربران تنظیم کنند. هم چنین، توسعه ی روش های یادگیری تعاملی محاسباتی، بنیان هوش مصنوعی فراگیر است، تا بتوان سیستم های یادگیر مصنوعی را به سهولت برای انجام وظیفه های متنوع تولید کرد. هدف این درس، یادگیری این دو مبحث به صورت یک پارچه در چارچوب ریاضی و محاسباتی است. تمرکز بر روی روش های یادگیری تقویتی در محیط های گسسته و پیوسته و هم چنین مدل سازی رفتارهای یادگیری و تصمیم گیری است.

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت پشت سر بگذرانند، قادر خواهند بود:

۱. یادگیری انسان و حیوان و رفتارهای تصمیم گیری را مدل کنند؛
۲. بر روی یادگیری و رفتارهای تصمیم گیری، تحلیل های آماری انجام دهند؛ تحلیل های ریاضی و محاسباتی روش های جدید یادگیری را انجام دهند و روش های یادگیری تقویتی موجود را بهبود دهند.
۳. وظیفه های بهینه سازی و یادگیری را در قالب یک مساله ی یادگیری تقویتی، بیان کنند؛
۴. روش های متنوع یادگیری تقویتی را در محیط های مختلف به کار گیرند و آنها را توسعه دهند؛ شامل
 - محیط های گسسته ی مارکوف،
 - محیط های پیوسته ی مارکوف،
 - محیط های مارکوف مشاهده پذیر جزئی؛

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. معرفی روش های تصمیم گیری انسان در شرایط فردی و اجتماعی؛
۲. معرفی بایاس های تصمیم گیری در انسان و اثر آن بر یادگیری؛
۳. الگوریتم های یادگیری تقویتی در وظیفه های تک مرحله ای؛
۴. تحلیل آماری و مدل سازی رفتارهای یادگیری؛
۵. مدل مارکوف برای محیط های گسسته و پیوسته؛
۶. روش های برنامه ریزی پویا در محیط های مارکوف گسسته؛

- ۷. روش‌های یادگیری تقویتی در محیط‌های مارکوف گسسته؛
- ۸. روش‌های یادگیری تقویتی در محیط‌های مارکوف پیوسته؛
- ۹. روش‌های یادگیری تقویتی عمیق؛
- ۱۰. معرفی یادگیری تقویتی سلسله مراتبی؛
- ۱۱. معرفی یادگیری تقویتی در محیط‌های مارکوف جزئی.

(ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- پیاده سازی پروژه با استفاده از محیط‌ها و نرم افزارهای روزآمد
- ۵ الی ۶ تمرین، شامل پیاده‌سازی الگوریتم‌ها و مدل‌سازی رفتارها.

(ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- ۷۰ درصد فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال
- ۳۰ درصد آزمون پایان نیم‌سال

(ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

(چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Sutton, Richard S., Andrew G. Barto. Reinforcement learning: An introduction. The MIT Press, 2018 .
2. Lattimore, Tor, Szepesvári, Csaba, Bandit Algorithm. Cambridge Univ Press, 2020.
3. Szepesvári, Csaba. Algorithms for reinforcement learning, Morgan and Claypool , 2009.
4. Glimcher, P.W. , Fehr, E. and Camerer, C. and Poldrack, R.A , Neuroeconomics: Decision Making and the Brain, Elsevier, 2008.
5. Olson M., Hergenhahn B.R. , An Introduction to the Theories of Learning, Prentice-Hall, 2012.

| | | | |
|---|----------------------------------|------------------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: | | هوش مصنوعی قابل اعتماد | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Trustworthy AI | |
| نوع درس و واحد | | | |
| <input type="checkbox"/> نظری | <input type="checkbox"/> پایه | | |
| <input type="checkbox"/> عملی | <input type="checkbox"/> تخصصی | | |
| <input type="checkbox"/> نظری-عملی | <input type="checkbox"/> اختیاری | ۳ | تعداد واحد: |
| <input type="checkbox"/> رساله / پایان نامه | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

هدف اصلی درس:

- یادگیری مدل‌های هوش مصنوعی برای استفاده در شرایط واقعی

اهداف ویژه:

۱. یادگیری مدل‌های مقاوم در برابر نویز
۲. یادگیری مدل‌های مقاوم در برابر حمله‌های امنیتی
۳. یادگیری مدل‌های هوش مصنوعی منصفانه‌ای که در حوزه‌های انسانی تصمیم‌گیری می‌کنند.
۴. آشنایی با مفاهیم اخلاقی در هوش مصنوعی

(پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

۱. آموزش مدل‌های مقاوم
۲. قابلیت تعمیم و مقاومت مدل‌ها
۳. یادگیری مدل‌ها با داده‌های نویزی (یادگیری تخصصی)
۴. مدل‌های تجویزی (مدل‌هایی که برای انسان‌ها تصمیم‌گیری می‌کنند)
۵. مدل‌های تفسیرپذیر
۶. توضیح‌پذیری مدل‌های یادگیری ماشین
۷. حمله‌های امنیتی در مدل‌های یادگیری ماشین
۸. دفاع در مقابل حمله‌ها
۹. ایمنی و قابلیت اتکای مدل‌های هوش مصنوعی
۱۰. شفافیت، اخلاق و حریم خصوصی
۱۱. انصاف و عدالت در مدل‌های هوش مصنوعی
۱۲. اخلاق در هوش مصنوعی

(ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- هر دانشجو باید ۴ پروژه را در طول ترم به صورت انفرادی انجام دهد. موضوع اصلی پروژه‌ها عبارتند از:

۱. مقاومت‌سازی
۲. تفسیرپذیری
۳. امنیت در یادگیری ماشین
۴. انصاف

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|-----|------------------|
| ۴۰٪ | پروژه‌ها |
| ۳۰٪ | امتحان میان‌ترم |
| ۳۰٪ | امتحان پایان‌ترم |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

– پایتون و PyTorch

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. <https://christophm.github.io/interpretable-ml-book/>
2. <https://fairmlbook.org/>
3. <https://fairmlclass.github.io/>
4. <http://www.math.ku.dk/~peters/elements.htm>

| | | | |
|--|--------------------------|-----------------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: مقدمه‌ای بر رباتیک | | | |
| نوع درس و واحد | Introduction to Robotics | عنوان درس به انگلیسی: | |
| نظری <input checked="" type="checkbox"/> پایه <input type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: | |
| عملی <input type="checkbox"/> تخصصی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: | |
| نظری-عملی <input type="checkbox"/> اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- یادگیری مدل‌سازی حرکتی، کالیبراسیون، طراحی مسیر و کنترل بازوهای رباتیکی و رباتهای متحرک به همراه آشنایی با سیستم‌های سنسوری مربوطه و استفاده از روش‌های پیشرفته یادگیری ماشین برای برنامه‌ریزی و کنترل اینگونه سیستم‌ها هدف کلی این درس است.

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت پشت سر بگذارند، قادر خواهند بود:

۱. سیستم‌های رباتیکی را مدل‌سازی و تحلیل کنند؛ شامل تحلیل
 - کینماتیک مستقیم،
 - کینماتیک معکوس،
 - دینامیک؛
۲. روش‌های طراحی مسیر حرکت مفصل‌ها را توسعه دهند و ابزارهای کالیبره کردن را به کار گیرند و آنها را توسعه دهند؛
۳. با استفاده از نرم‌افزارهای تجاری، ربات‌ها را شبیه‌سازی کنند و روش‌های کنترل ربات را توسعه دهند و آنها شبیه‌سازی کنند؛
۴. برای وظیفه‌های مختلف، سازوکارهای رباتیکی و سامانه‌های حسگری مناسب طراحی کنند؛ با قطعات پایه‌ی رباتیک، ربات‌های آزمایشگاهی بسازند و یادگیری ماشین را برای آموزش ربات برای انجام وظایف پیچیده بکار گیرند.

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

- ۱- مفاهیم پایه رباتیک و حسگرها و محرکه‌ها؛
- ۲- حرکت صلب و تبدیل‌های همگن دستگاه مختصات؛
- ۳- کینماتیک مستقیم؛
- ۴- کینماتیک معکوس؛
- ۵- کینماتیک دفرانسیلی؛
- ۶- تکنیکی کینماتیک؛
- ۷- کالیبراسیون کینماتیک؛
- ۸- دینامیک حرکت؛
- ۹- طراحی مسیر حرکت؛
- ۱۰- کنترل ربات، شامل کنترل مستقل مفصل‌ها، دینامیک معکوس، کنترل نیرو، امپدانس و کنترل ترکیبی.

۱۱- سیستم‌های سنسوری

۱۲- معرفی روشهای اصلی یادگیری ماشین با کاربرد آموزش و کنترل ربات‌ها

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- پیاده سازی پروژه با استفاده از نرم افزار متلب یا سایر شبیه سازهای رباتیک.
- ۵الی ۶ تمرین شامل مسایل نظری و شبیه سازی
- ۵ جلسه آزمایشگاه برای پیاده سازی عملی مباحث اصلی
- پروژه های اختیاری آزمایشگاهی.

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- فعالیت‌های کلاسی در طول نیم سال ۶۰ درصد
- آزمون پایان نیم سال ۴۰ درصد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- قطعات برای ساخت ربات در آزمایشگاه
- زیر ساخت‌ها مکانیکی و الکترونیکی لازم برای ساخت، تست و عیب‌یابی
- سرور مناسب برای شبیه سازی

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Craig, John J., Introduction to robotics: mechanics and control, Pearson Prentice Hall, 2018.
2. Spong, Mark W., Seth Hutchinson, and Mathukumalli Vidyasagar, Robot modeling and control., Wiley, 2006.
3. Sciavicco, Lorenzo, and Bruno Siciliano. Modelling and control of robot manipulators. Springer Science & Business Media, 2012
4. Selected paper on machine learning in robotics

| | | | |
|--|-------------------|-----------------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: رباتیک پیشرفته | | | |
| نوع درس و واحد | Advanced Robotics | عنوان درس به انگلیسی: | |
| پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

- آموزش طراحی مسیر برای رباتها با درجه آزادی بالا
- آموزش روشهای پایه فیلتر کردن همچون کالمن فیلتر و فیلتر ذرات در نقشه سازی و مکانیابی

اهداف ویژه:

- با تمام کردن موفقیت آمیز این درس، دانشجویان میتوانند:
- از روش تصادفی در طراحی مسیر برای رباتهای با درجه آزادی بالا استفاده کنند.
 - مدل سنسور و مدل حرکتی یک ربات را بدست آورند.
 - میتوانند از فیلتر کالمن و فیلتر ذرات برای مکان یابی رباتهای موبایل استفاده نمایند
 - میتوانند مفهوم مکانیابی و نقشه سازی همزمان را توضیح داده و استفاده نمایند.

پ) مباحث یا سرفصلها:

- طراحی مسیر برای رباتها با درجه آزادی بالا
- نقشه راههای تصادفی
- استفاده از PRM/RRT در زمینه های دیگر همچون انیمیشن و تحلیل پروتین
- آشنایی با فیلترهای مختلف از جمله کالمن، کالمن توسعه یافته، و فیلتر ذرات
- مدل سنسور و مدل حرکت
- مکان یابی رباتها
- نقشه سازی
- مکان یابی و نقشه سازی همزمان

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- استفاده از کامپیوتر برای شبیه سازی و محاسبه
- استفاده از رباتهای کوچک برای انجام مکان یابی
- تکلیف ۱: طراحی مسیر
- تکلیف ۲: احتمالات و فیلترها
- تکلیف ۳: مدل سنسور و مدل حرکت

- تکلیف ۴: مکان یابی و ساخت نقشه
- پروژه ۱: طراحی مسیر برای یک ربات با درجه آزادی بالا
- پروژه ۲: مکان یابی در یک ماز

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- ۸۰ درصد فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال
- ۲۰ درصد آزمون پایان نیم‌سال

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

۱. ترون و دیگران، مکان یابی و ساخت نقشه: کتاب ریاتیکی تصادفی، ۲۰۰۵.
۲. بحث مسیر تصادفی: مقالات منتخب

3. Steven M. LaValle, Planning Algorithms, Cambridge University Press, 2006.

| | | | |
|---|--|---------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: | | حسابگری زیستی | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Bio Computing | |
| نوع درس و واحد | | | |
| پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> | | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- حل مشکل الهام گرفته از طبیعت به عنوان یک موضوع بسیار مهم در طی ده سال اخیر مطرح بوده است. این روش با استفاده از الهامات گرفته شده از زیست شناختی و جامعه حیوانات به طراحی الگوریتم جهت حل مشکلات در زندگی عادی می پردازد. درس حسابگری زیستی، شامل تحقیقات مرتبط با بحث هوش مصنوعی و رباتیک می باشد. این دوره به دانشجویان کمک می کند تا با دید متفاوت تری به مشکلات مهندسی نگاه کنند. همچنین نشان می دهد که چگونه علم کامپیوتر و رباتیک می تواند به فهم بهتر سیستمهای بیولوژیکی کمک رساند.

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت پشت سر بگذارند قادر خواهند بود:

۱. درک و فهم کامل از طراحی biomimetic داشته باشند.
۲. روشهای الهام گرفته از طبیعت را جهت بهینه سازی مشکلات بکار گیرند.
۳. با روشهای حل مشکلات ازدحام جمعیت حیوانات آشنا شوند.
۴. درک اساسی و کامل از مواد، سنسورها، محرکها و کنترل کننده های بیولوژیکی داشته باشند.

(پ) مباحث یا سرفصل ها:

بخش ۱ از کتاب Prof. Floreano

۱. معرفی
 - Biomimetic و کاربرد آن در رباتیک
 - سرگرمی
 - آموزش
 - بهداشت و درمان
 - Telepresence
 - Telesurgery
 - رباتیکهای کمکی
 - موجودات واقعی
 - هنر
۲. الگوریتمهای تکاملی
 - DNA

- رونوشت
- میوز، میوز
- الگوریتم ژنتیکی
- برنامه نویسی ژنتیکی
- برنامه نویسی تکاملی
- استراتژی تکاملی
- ۳. Simulated Annealing
- ۴. حسابگری DNA
- ۵. ماشینهای سلول دار

بخش ۲ از کتاب Prof. Dorigo

- Swarm Intelligence
- خود سازمان
- Stigmergy
- کنترل ترافیک
- مشکل کوتاهترین مسیر
- Minimal spanning tree
- Travelling salesman problem
- بهینه سازی کلونی مورچه ها
- تقسیم کار
- تخصص
- خوشه کردن
- جور کردن
- پارتیشن کردن گراف
- قالب ها
- ساختار آشیانه
- حمل و نقل مشارکتی
- بهینه سازی ازدحام ذرات
- بهینه سازی زنبور
- الگوریتم کرم شبتاب
- بهینه سازی ازدحام کرم شبتاب

بخش ۳ از کتاب Prof. Bar Cohen

- ۱- سنسورهای الهام گرفته از طبیعت
- چشم
- سنسور از مادون قرمز
- LVDTs
- سنسور مغناطیس مقاومتی
- سنسور مقاومتی Piezo

- سنسور موجی الاستیک
- انعکاس صدا
- گوش مصنوعی
- بویایی
- سیستم چشایی
- Electroreception
- سنجش لمسی
- موی مصنوعی
- سنسور میدان مغناطیسی
- ساعت بیولوژیکی
- ۲- محرکهای الهام گرفته از طبیعت، مواد و اجزاء
 - صدا
 - انتشار نور
 - ماهیچه
 - محرکهای Pneumatic
 - محرکهای هیدرولیک
 - موتورهای الکترومغناطیس
 - موتور Inchworm
 - پمپها
 - حفاران
 - محرکهای در بهار لود شده
 - Electroaction
 - Beak / Trunk / Tube
 - Gastobotics
 - باله
 - کشش سطحی
 - آشیانه ها
 - دفاع
 - Anti-G suits
- ۳- حرکت و نقل و انتقالهای الهام گرفته از طبیعت
 - پرواز: اشکال بال، بلند شدن هواپیما، سقوط/غوطه وری، Gliding، صعود، بال زدن، معلق، به زمین نشستن
 - شنا کردن
 - خزیدن
 - غلت زدن
 - جهیدن
 - حرکت رباتهای پا دار

- حرکت سورتبه وار حیوانات
- بالا رفتن
- راه رفتن روی آب
- ۴ کنترل حرکت (این قسمت در امتحان پایان ترم نمی آید)
- سنتز ریاضی
- Modulated playback
- دینامیک غیر فعال
- فن آوری هوشمند مبتنی بر فیزیک
- روشهای مبتنی بر CPG
- نوسانگرها
- بهینه سازی راه رفتن
- ۵ کنترل کننده های الهام گرفته از طبیعت
- کنترل راکتیو
- کنترل مشورتی
- کنترل ترکیبی
- کنترل مبتنی بر رفتار
- زمینه های بالقوه

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۵ تا تمرین

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

فعالیت های کلاسی در طول نیم سال ۴۰ درصد

آزمون پایان نیم سال ۶۰ درصد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Floreano, mattiussi, Bioinspired Artificial Intelligence, 2008
2. Eric Bonabeau, Marco Dorigo, Guy Theraulaz, Swarm Intelligence: From Natural to Artificial Systems, Oxford University Press, 1999
3. Bar Cohen, BIOMIMETICS-Biologically Inspired Technologies, 2006
4. Yoseph Bar-Cohen, Cynthia L. Breazeal, Biologically Inspired Intelligent Robots, SPIE Press, 2003
5. Marco Dorigo and Thomas Stützle, Ant Colony Optimization, The MIT Press, 2004

| سیستم های دینامیک در علوم اعصاب | | عنوان درس به فارسی: | |
|--|-----------------------------------|-----------------------|-------------|
| نوع درس و واحد | Dynamical Systems in Neuroscience | عنوان درس به انگلیسی: | |
| پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- در این درس یک هدف اصلی تحلیل رفتار سیستم های عصبی (در مغز) از دیدگاه تئوری سیستم های دینامیک و به روش تحلیل هندسی است. نشان داده خواهد شد که چگونه بدون از دست دادن عمومیت مسئله می توان به لحاظ ریاضی خود را به مدل دینامیکی مرتبه ۲ یک نرون محدود نمود و تحلیل های ریاضی لازم را انجام داد. تحلیل های ریاضی مطرح شده در این درس در ارتباط با انشعابهای ممکن در مدل دینامیکی نرون است و اینکه چگونه از دید ریاضی اعمال تحریک های مختلف منجر به تولید اسپایک یا رفتار پریودیک و یا تولید برست در مدل های دینامیکی نرون می گردد.
- یکی از نتایج مهم این درس این است در سیستم های بیولوژیکی دیدگاه Reductionism در مدل سازی سیرنتیکی نمی تواند تمام رفتارهای مشاهده شده را توضیح دهد و تعامل بین اجزا جهت درک رفتار و خواص مشاهده شده از سیستم بسیار مهم است.

اهداف ویژه:

- دانشجویانی که این درس را با موفقیت پشت سر بگذارند بر مطالب زیر احاطه قابل قبولی پیدا می کنند:
- مدل های محاسباتی مناسبی برای مدل سازی سیستم عصبی مغز تحت شرایط مختلف انتخاب یا توسعه و ارائه دهند.
 - بین تعابیر فیزیولوژیکی و تحلیل های ریاضی مدل های محاسباتی نرونی ارتباط برقرار کنند.
 - با توجه به دیدگاه سیستم های دینامیکی و با استفاده از مفهوم انشعاب (Bifurcation) تغییرات رفتاری نرونها و مدارهای نرونی متناظر قسمتهای مختلف مغز را توضیح دهند.
 - از طریق مدل سازی بین سیگنال های EEG و یا fMRI ثبت شده از مغز و فعالیت های مدارهای نرونی تحت شرایط مختلف ارتباط برقرار نمایند.

پ) مباحث یا سرفصل ها:

- مقدمه
- الکتروفیزیولوژی تولید پتانسیل عمل در غشاء نرون
- مدل های محاسباتی برای یک نرون و مدل محاسباتی سیناپس بین دو نرون
- انواع مدل سازی محاسباتی مدارهای نرونی
- تئوری سیستم های دینامیک (سیستم های مرتبه ۱ و ۲) از دیدگاه هندسی
- تحلیل ریاضی انشعاب های (Bifurcation) مؤثر در تغییر رفتار نرون ها از spiking به tonic و بالعکس
- تحلیل ریاضی پدیده Bursting از دید سیستم های دینامیکی
- تحلیل ریاضی همزمان شدگی در مدارهای نرون ها

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۸ تکلیف از مباحث درس همراه با شبیه سازی مجدد مدل‌های ارائه شده در برخی مقالات
- انجام یک پروژه مدل سازی محاسباتی و شبیه سازی از یک سیستم نورونی در مغز، بر اساس یک مقاله انتخاب شده از یک ژورنال معتبر و با هماهنگی مدرس درس و بررسی و تحلیل ابعاد مختلف تدریس شده در کلاس بر روی مثالی متفاوت با آنچه در کلاس تدریس گردید.

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت‌های کلاسی در طول نیم سال | ۳۰ درصد |
| آزمون پایان نیم سال | ۳۵ درصد |
| آزمون میانی نیم سال | ۳۵ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Eugene M. Izhikevich, Dynamical Systems in Neuroscience: The Geometry of Excitability and Bursting, The MIT Press, 2007.
2. Gerstner W., Kistler W. M., Naud R. , Paninski L., Neuronal Dynamics: From Single Neurons to Networks and Models of Cognition, Cambridge University Press, 2014.
3. Ermentrout , Terman, Mathematical Foundations of Neuroscience, Springer Verlag, 2010.
4. Strogatz, Nonlinear Dynamics and Chaos, Perseus Books, 1994.
5. D. Jaeger, Y. Jung, Encyclopedia of Computational Neuroscience, Springer Verlag, 2015.

| | | | |
|--|-----------------------|-----------------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: استنباط آماری | | | |
| نوع درس و واحد | Statistical Inference | عنوان درس به انگلیسی: | |
| پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

- تشخیص اهمیت جمع آوری داده، محدودیت‌های آن و اثرات آن بر استنباط آماری، استفاده از نرم افزار آماری R جهت خلاصه سازی داده به صورت عددی و تصویری، درک مفهومی مباحث بنیادی استنباط آماری، مدلسازی و بررسی روابط بین متغیرهای مختلف، تفسیر صحیح نتایج آزمون‌های آماری، نقد ادعاهای مبتنی بر داده و ارزیابی تصمیمات مبتنی بر این ادعاها، انجام پروژه تحقیقاتی عملی برای به کارگیری مطالب آموخته شده به منظور حل یک مسئله کاربردی

اهداف ویژه:

گذراندن موفقیت آمیز این درس به دانشجویان:

۱. دانش و توانایی تحلیل داده و استنباط آماری را داده
۲. آنها را با مطالب ابتدایی لازم برای چنین تحلیل‌هایی آشنا می سازد.
۳. دانشجویان استفاده از استنباط آماری برای تصمیم گیری و ارزیابی ادعاهای مبتنی بر داده را می آموزند.

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

۱. مقدمه‌ای بر تحلیل داده
 - روشهای جمع آوری داده
 - استراتژی‌های نمونه برداری
 - طراحی آزمایش
 - بررسی داده‌های عددی
 - تحلیل داده‌های رشته‌ای
۲. مروری بر نظریه احتمال
 - تعریف احتمال
 - احتمال شرطی
 - متغیرهای تصادفی
 - توزیع‌های احتمالاتی
۳. مبانی استنباط آماری
 - تخمین پارامتر

- قضیه حد مرکزی
- بازه اطمینان
- آزمون فرض و استفاده از p-value
- خطاهای تصمیم‌گیری
- ۴. استنباط آماری برای متغیرهای عددی
- استنباط میانگین نمونه با استفاده از توزیع t
- اختلاف دو میانگین
- محاسبه توان آماری یک آزمون
- مقایسه بیش از دو میانگین به کمک تحلیل واریانس (ANOVA)
- ۵. استنباط آماری برای متغیرهای رسته‌ای
- استنباط یک نسبت تنها
- مقایسه دو نسبت
- مقایسه بیش از دو نسبت
- آزمون‌های chi-square
- آزمون آماری با استفاده از نمونه کوچک
- ۶. رگرسیون خطی
- رابطه بین دو متغیر عددی
- رگرسیون خطی با یک پیشینی‌کننده
- استنباط با استفاده از رگرسیون خطی
- ۷. رگرسیون خطی چندگانه
- رگرسیون خطی با چند پیشینی‌کننده (MLR)
- استنباط آماری با استفاده از MLR
- انتخاب مدل بررسی مدل
- (ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:
- انجام یک پروژه تحلیل داده بر روی یک مجموعه داده بزرگ با استفاده از نرم‌افزار R
- دانشجویان موظف به انجام ۶ سری تمرین نظری و ۶ سری تمرین کامپیوتری هستند.
- (ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|-------------------|---------|
| تکالیف: | ۲۰ درصد |
| پروژه: | ۲۰ درصد |
| امتحان میان‌ترم: | ۲۰ درصد |
| امتحان پایان‌ترم: | ۴۰ درصد |

(ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

- دانشجویان برای انجام تکالیف کامپیوتری و پروژه پایانی از نرم‌افزار R برای انجام تحلیل‌های آماری استفاده می‌کنند.
- (چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. L L. Ott, M. Longnecker, An Introduction to Statistical Methods and Data Analysis, Duxbury, 2008.
2. D. Diez, C. Barr, M. Cetinkaya-Rundel, OpenIntro statistics, OpenIntro, 2012.
3. J. Rice, Mathematical statistics and data analysis. Cengage Learning, 2006.

| | | | |
|-----------------------|--------------------------------|---|------------------------------------|
| عنوان درس به فارسی: | | بینایی ماشین | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Machine Vision | |
| دروس پیش نیاز: | پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> | نوع درس و واحد |
| دروس هم نیاز: | تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> | |
| تعداد واحد: | ۳ | اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

در این درس روشها و فن آوری های مطرح بینایی ماشین در سطح تحصیلات تکمیلی ارایه می گردد. هدف این درس فراهم نمودن مفاهیم پایه ای قوی و ارایه تکنیک های مرسوم بینایی ماشین می باشد. در این دوره مطالب مربوط به تبدیلات هندسی، تبدیل افاین، افکنش های موازی و پرسپکتیو، نکات مربوط به نور پردازی، ایجاد منحنی ها و سطوح پارامتریک مختلف مطرح می گردد. این دوره همچنین بر موضوعات اساسی مانند تناظریابی نقاط بین تصاویر گرفته شده از نماهای مختلف، تولید تصویر پانورامیک و تخمین عمق تمرکز خواهد داشت. هدف این دوره توانمند سازی میدانی دانشجویان برای انجام کارهای نظری و عملی در حیطه ماشین بینایی می باشد. توجه به این نکته ضروری است که این درس با درس پردازش تصویر مرسوم متفاوت بوده، و از روشهای مبتنی بر هندسه سه بعدی و روش های ریاضی برای بازیابی داده های سه بعدی از یک یا چند تصویر دو بعدی استفاده می کند. یکی از اهداف درس بکارگیری نقاط بازسازی شده سه بعدی و مرتب سازی آنها و ارایه مدل سه بعدی مناسب از صحنه می باشد. در این درس در صورت نیاز از روشهای پردازش تصویر به عنوان متدولوژی و در دسترس استفاده می گردد. یکی از اهداف ارایه این درس معرفی روشهای مکمل با پردازش تصویر برای حل مسایل حوزه مهندسی تصویر میباشد که حل آن با روشهای پردازش تصویر مرسوم به تنهایی دشوار، کند و یا پر هزینه می باشد. در این درس دانشجویان همچنین با آخرین تحقیقات در حوزه مربوطه آشنا گردیده و آماده کار تئوری و عملی میدانی خواهند گردید.

اهداف ویژه:

- با گذراندن موفق این درس انتظار می رود که دانشجوی مقطع تحصیلات تکمیلی قادر باشد:
۱. هندسه تصاویر ایجاد شده بر اساس افکنش را درک کنند، بتواند تکه سطح را از نقاط کنترل داده شده مدل کند و از تکه سطح ها مدل سه بعدی ایجاد نماید. برای سطوح تولید شده نورپردازی ارایه کند، ماتریس افکنش را از پارامترهای درونی و بیرونی دوربین ایجاد نماید. از هندسه اپی پلار برای کوچک نمودن فضای جستجوی یافتن نقاط متناظر دو دوربین که از یک صحنه تصویر گرفته اند استفاده نماید.
 ۲. دانشجو باید بتواند با استفاده از الگوریتم تطبیق استریو تصاویری هم راستا از دو دوربین مختلف ایجاد نماید و همچنین تصویری پانورامیک از چندین عکس گرفته شده ایجاد نماید. دانشجو باید بتواند پیاده سازی و برنامه نویسی عملی موارد فوق را به انجام برساند. همچنین دانشجو باید بتواند به درک عمیق و تحلیل ادبیات موضوع بینایی ماشین تسلط داشته و در فهم آخرین دستاوردهای پژوهشی روز توانایی کافی داشته باشد.

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. تبدیلات هندسی و افکنش
۲. تناظریابی
۳. کالیبراسیون دوربین
۴. هندسه اپی پلار

- ۵. بینایی استریو
- ۶. تخمین شکل
- ۷. نورپردازی
- ۸. مدل سازی و نمایش سه بعدی
- ۹. تخمین حرکت
- ۱۰. موضوعات پیشرفته

(ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- تکالیف مبتنی بر مطالب درس
- پروژه پیاده سازی کامپیوتری
- گزارش و ارائه تحقیقاتی
- پروژه های کلاسی، پروژه امتحانی و پروژه پایانی

(ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- ۷۰ درصد فعالیت های کلاسی در طول نیم سال
- ۳۰ درصد آزمون پایان نیم سال

(ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

(چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. David Forsyth, Jean Ponce, Computer Vision: A Modern Approach, Pearson, 2011.
2. Emanuele Trucco, Alessandro Verri, Introductory Techniques for 3-D Computer Vision, Prentice Hall, 1998.
3. Richard Szeliski, Computer Vision: Algorithms and Applications, Springer, 2022.
4. Daniel Lélis Baggio, Shervin Emami, David Millán Escrivá, Khvedchenia Ievgen, Naureen Mahmood, Jason Saragih, Roy Shilkrot, Mastering OpenCV with Practical Computer Vision Projects, Packt Publishing, 2012.
5. Ramesh Jain, Rangachar Kasturi, Brian G. Schunck, Machine Vision, Indo American Books, 2016.

| | | | |
|--|--|--|-------------|
| پردازش تصاویر دیجیتال | | عنوان درس به فارسی: | |
| نوع درس و واحد | | عنوان درس به انگلیسی: Digital Image Processing (DIP) | |
| پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | دروس پیش نیاز: | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | | دروس هم نیاز: | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

هدف از این درس:

۱. یادگیری الگوریتم‌های پردازش تصاویر دیجیتال و نحوه پیاده‌سازی آن‌ها
۲. کسب تجربه در اعمال الگوریتم‌های پردازش تصویر

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت پشت سر بگذارند:

۱. قادر خواهند بود فیلترهای مختلف را بر روی تصاویر دیجیتال اعمال کنند.
۲. قادر خواهند بود پردازش تصاویر رنگی را انجام دهند.
۳. قادر خواهند بود پردازش مولتی-رزولوشن تصاویر دیجیتال را انجام دهند.
۴. روش‌های پایه فشرده‌سازی تصویر، الگوریتم‌های مورفولوژی، و بخش‌بندی تصاویر را می‌دانند.

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

۱. اخذ تصویر
۲. بهبود و فیلترینگ تصویر
۳. بازیابی تصویر
۴. پردازش تصویر رنگی
۵. ویولت و پردازش مولتی-رزولوشن
۶. فشرده‌سازی تصویر
۷. پردازش مورفولوژیکی
۸. بخش‌بندی تصویر
۹. توصیف و نمایش تصویر
۱۰. شناسایی شیء

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- انجام ۹ تکلیف از مباحث درس که شامل سوالات نظری و بخش پیاده‌سازی است.
- مطالعه و یا پیاده‌سازی یک یا تعدادی از جدیدترین مقالات در زمینه مباحث درس.

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

۶۰ درصد

فعالیت‌های کلاسی و آزمون‌ها در طول نیم‌سال

۴۰ درصد

آزمون پایان نیم‌سال

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

1. **فهرست منابع پیشنهادی:** R. C. Gonzalez, R. E. Woods, Digital Image Processing, Pearson Prentice Hall, 2008.
2. R. C. Gonzalez, R. E. Woods, S. L. Eddins, Digital Image Processing using MATLAB, Pearson Prentice Hall, 2004.
3. IEEE Transactions on Image Processing, <https://ieeexplore.ieee.org/xpl/RecentIssue.jsp?punumber=83>
4. IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence, <https://ieeexplore.ieee.org/xpl/RecentIssue.jsp?punumber=34>

| | | | |
|---|--|----------------------------------|-------------|
| ریاضیات مهندسی پیشرفته | | عنوان درس به فارسی: | |
| نوع درس و واحد | | Advanced Engineering Mathematics | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | عنوان درس به انگلیسی: | |
| پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> | دروس پیش نیاز: | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> | دروس هم نیاز: | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

۱. ایجاد دانشی قوی در ریاضیات تحلیلی و کاربردی برای دانشجویان رشته مهندسی برق (مخابرات میدان)
۲. گسترش روش های ریاضی و مبانی تحلیلی لازم برای حل مسایل گوناگون مهندسی

اهداف ویژه:

۱. مدل سازی و فرمولبندی مسایل مختلف الکترومغناطیسی و مخابرات میدان
۲. دانش و ابزاری قوی در بررسی مسایل مقادیر مرزی و موضوعات کاربردی مخابرات میدان

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. نظریه اشتورم-لیوویل ، حساب تغییرات ، و توابع تعمیم یافته
۲. مسایل مقدار مرزی و توابع گرین در یک، دو، یا سه بعد،
۳. نگاشت همدیس (Conformal) و کاربرد آن در تعیین توابع گرین و بررسی خطوط انتقال
۴. معادلات و تبدیل های انتگرالی، و کاربرد آنها،

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۱۰ تا ۱۲ تکلیف
- یک پروژه نهایی

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- فعالیت های کلاسی و ارزیابی در طول نیم سال ۶۵ درصد
- آزمون پایان نیم سال ۳۵ درصد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. D. G. Dudley, Mathematical Foundations for EM theory, IEEE Press, 1994
2. H. W. Wyld, Mathematical Methods for Physics, Benjamin Inc., 1979
3. G. B. Arfken, H. J. Weber, F. E. Harris, Mathematical Methods for Physicists, a Comprehensive Guide, Academic Press, 2012

4. Michio Masujima, Applied Mathematical Methods in Theoretical Physics, Wiley-VCH Verlag GmbH & Co. KGaA, Weinheim, 2005
5. R.E., Collin; Field Theory of Guided Waves, IEEE Press, 1991

| | | | |
|-----------------------|----|---|--|
| عنوان درس به فارسی: | | بهینه سازی محدب | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Convex Optimization | |
| دروس پیش نیاز: | | نوع درس و واحد | |
| دروس هم نیاز: | | پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> |
| تعداد واحد: | ۳ | تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> |
| | | رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

درس بهینه سازی محدب با هدف آشنایی دانشجویان با مدل سازی ریاضی مساله های فنی با کمک مسائل بهینه سازی طراحی شده است. دانشجویان در این درس با مسائل بهینه سازی آشنا شده و شرایط محدب بودن مساله را فرا می گیرند. آشنایی با روش های حل مسائل محدب شامل روشهای تحلیلی و روشهای عددی از اهداف دیگر درس است.

اهداف ویژه:

پس از گذراندن این دوره ، دانشجویان با مفاهیم زیر آشنا می شوند:

۱. تابع محدب، قید محدب، و مساله محدب
۲. مساله دوگان و ضرایب لاگرانژ و روش حل مسائل بهینه سازی محدب با کمک شرایط KKT
۳. گونه های مختلف مسایل بهینه سازی از جمله least squares, خطی، quadratic , $\text{semidefinite programming}$, minimax و روش حل عددی مسائل بهینه سازی
۴. کاربردهای بهینه سازی در یادگیری ماشین، آنالیز سیگنال، آمار، کنترل، سایر رشته ها از جمله بیولوژی و مکانیک و طراحی مدارهای آنالوگ و دیجیتال و اقتصاد.

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. مساله محدب
- مرور جبر خطی
- توابع محدب
- قید محدب
- مساله بهینه سازی محدب
۲. تابع و ضرایب لاگرانژ
۳. قیود KKT
۴. مساله دوگان
۵. مسائل با چند تابع هدف
۶. انواع مسایل بهینه سازی محدب:
 - Least squares
 - LP

- QP –
- SOCP –
- SDP –
- ۷. مسایل Minimax, مسایل حجمی و هندسی، مسایل آماری
- ۸. روش های حل عددی مساله محدب
- روش گرادیان
- روش نیوتون
- روش interior point method
- تحلیل همگرایی
- ۹. کاربرد مدل سازی ریاضی و بهینه سازی در زمینه های مختلف:
- آنالیز سیگنال
- آمار
- کنترل
- یادگیری ماشین
- مخابرات
- طراحی مدارهای آنالوگ و دیجیتال
- اقتصاد
- مهندسی مکانیک

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

– ۷ تا ۹ تکلیف

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

فعالیت های کلاسی در طول نیم سال ۷۰ درصد

آزمون پایان نیم سال ۳۰ درصد

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. S. Boyd and L Vanderberghe, Convex Optimizations, Cambridge University Press, 2004.
2. D. Bertsekas, Nonlinear programming, Athena Scientific, 2016.
3. Y. Nesterov, Introductory Lectures on Convex Optimization, Springer, 2004.

| | | | |
|---|--|-----------------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: | | بهینه‌سازی پیشرفته | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Advanced Optimization | |
| نوع درس و واحد | | | |
| پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> | | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | |
| رساله / پایان‌نامه <input type="checkbox"/> | | | |
| | | ۳ | تعداد واحد: |
| | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

اکثر مسائل مهندسی نیاز به کمینه‌کردن یک تابع خاص برای تعیین پارامترهای بهینه در مدل مهندسی توسعه داده شده دارند. در این درس مسائل بهینه‌سازی که به صورت بهینه قابل حل هستند به تفصیل توضیح داده می‌شوند. مهندسين با توجه به مطالب ارائه شده در این درس قادر خواهند بود مدل خود را با دید قابلیت بهینه شدن طراحی کنند. اگر الگوریتم خاصی برای حل مسئله فرد موجود نباشد، فرد ابزار مورد نیاز برای توسعه الگوریتم مورد نیاز خود را خواهد داشت. بعلاوه در این درس روش‌های حل مسائل بهینه‌سازی با بعد بالا که در هوش ماشین کاربرد دارد ارائه خواهد شد.

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت پشت سر بگذارند:

۱. قادر به تشخیص قابل حل بودن یک مسئله با روش‌های بهینه‌سازی خواهند بود.
۲. خواهند توانست روش‌های بهینه‌سازی مقید، نامقید، حداقل مربعات غیرخطی و غیره را برای حل مسئله خود بکار گیرند.
۳. قادر خواهند بود تشخیص دهند که آیا نقطه کمینه محلی و فراگیر مسئله‌ای که با آن درگیر هستند یکی می‌باشد.
۴. قادر خواهند بود روش‌های خاص بهینه‌سازی برای حل مسئله خود ابداع کنند. داشتن دید ریاضی و هندسی به مسئله بهینه‌سازی به فرد قابلیت توسعه مدل‌های بهینه‌تری را خواهد داد.

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

۱. پایه‌های بهینه‌سازی نامقید
۲. روش‌های جستجوی خط
۳. روش‌های ناحیه قابل اعتماد
۴. روش گرادیان مزدوج و روش شبه نیوتن
۵. روش‌های بدون نیاز به گرادیان
۶. روش حداقل-مربعات
۷. پایه‌های بهینه‌سازی مقید
۸. بهینه‌سازی بر روی مجموعه محدب
۹. بهینه‌سازی درجه دو
۱۰. روش لاگرائز اضافه شده
۱۱. روش درجه دوم متوالی
۱۲. روش نقطه درونی

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- پیاده سازی تمارین و پروژه درسی با کامپیوتر.
- ۵ الی ۶ تمرین که از بخش های مختلف تعیین می گردد
- توانایی بکارگیری مطالب ارائه شده در درس برای حل یک مسأله واقعی در قالب یک پروژه به دانشجویان آموزش داده می شود.

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت های کلاسی در طول نیم سال | ۶۵ درصد |
| آزمون پایان نیم سال | ۳۵ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Jorge Nocedal , Stephen J. Wright, Numerical Optimization. Springer Series in Operations Research and Financial Engineering, 2006.
2. Dimitri P. Bertsekas, Nonlinear Programming. Athena Scientific Publication, 1999.
3. Stephen Boyd , Lieven Vandenberghe. Convex Optimization. Cambridge University Press, 2004.

| | | | |
|-----------------------|--------------------------------|---|--|
| عنوان درس به فارسی: | | تحلیل داده | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Data Analytics | |
| دروس پیش نیاز: | پایه <input type="checkbox"/> | نوع درس و واحد | |
| دروس هم نیاز: | تخصصی <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> | |
| تعداد واحد: | ۳ | اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- هر روز حجم داده ای که در دسترس ما قرار دارد افزایش پیدا می کند. این اتفاق هم یک تهدید ایجاد می کند هم یک فرصت. فرصت جدید این است که داده های جدید به ما کمک می کند که درک بهتری نسبت به محیط خود داشته باشیم و تصمیمات بهتری بگیریم. تهدید جدید این است که پیدا کردن شهود درست روز به روز سخت تر می شود.
- هدف این درس این است که به دانشجویان کمک کند تا بتوانند شهود بهتری نسبت به محیط خود پیدا کنند. در پایان این درس دانشجویان می توانند:
 - با ۱- جدید ترین ابزارهای تحلیل داده و ۲- تکنیک های تحلیل داده آشنا شوند و این توانایی را برای ۳- تحلیل داده و ۴- انتقال و انتشار نتایج استفاده کنند. این درس به دانشجویان کمک می کند که بتوانند مهارت های ریاضی و یادگیری ماشین خود را در مسائل واقعی به کار بگیرند. این درس دانشجویان را آماده می کند تا بتوانند ابزارهای جدید یادگیری ماشین و تحلیل داده را برای استنباط الگوهای داده استفاده کنند و بتوانند راجع به آینده داده پیش گویی کنند.

اهداف ویژه:

- دانشجویان در پایان درس باید بتوانند چیزهایی را در داده ببینند که بقیه نمی توانند ببینند.
- این درس یک تفاوت عمده با دروس یادگیری ماشین دارد. در دروس مرتبط به یادگیری ماشین دانشجویان مطالب متعددی را یاد می گیرند، اما هدف این نیست که بتوانند این مطالب را در مسائل روزمره به کار بگیرند. در مقابل در این درس هدف این است که دانشجویان مهارت این را پیدا کنند که بتوانند از داده ای که مطالعه می کنند شهود مناسبی به دست آورند.

پ) مباحث یا سرفصل ها:

- فرآیند تحلیل داده:
 - فلسفه علوم داده
 - کاربردهای علوم داده
 - اشتباهات شایع در درک داده
 - نمونه برداری و آماده سازی داده برای تحلیل
 - طراحی درست آزمون
 - شهود و راههای مطرح کردن فرضیه
- پیدا کردن شهود جدید روی داده
 - مقدمه ای بر کاوش در داده
 - نمایش برای کاوش در داده

- هیستوگرامها
- تست A/B و مقایسه
- همبستگی و علیت
- ارتباطات داده و مصالحه ها
- تحلیل سری های زمانی
- ۳. نمایش اطلاعات و انتقال شهود
- نمایش درست و غلط داده
- نمایش برای انتقال یافته ها
- نمایش برای قانع کردن مخاطب
- داستان گویی با کمک داده
- ۴. استنباط آماری
- مساله ی توضیح داده در یادگیری بیزین
- نگاه بیزین به classification
- نگاه بیزین به regression
- مدل سازی آماری
- مدل های گرافیکی
- شبکه های بیزین
- مدل های زمانی و مارکف
- مدل های مارکوف پنهان
- ۵. تحلیل پیش بینی
- مثالهای مساله های پیش بینی
- رگرسیون
- سیستمهای پیشنهاد دهنده
- ۶. یادگیری عمیق
- مقدمه
- شبکه های عصبی کانولوشن
- داده های imagenet و انقلاب شبکه عصبی
- شبکه های عصبی بازگشتی و یادگیری تقویتی
- کاربردهای یادگیری عمیق
- یادگیری توضیح شده
- ۷. یادگیری ماشین با سوپرویزن پایین
- خوشه بندی فازی و احتمالی
- پروتوتایپ های خوشه بندی
- خوشه بندی با نظریه اطلاعات
- یادگیری شبه نظارت شده

- انتقال یادگیری از یک دومین به یک دومین دیگر
- پیشرفت های جدید در یادگیری خودکار
- ترکیب امتیازات و رای گیری
- ۸. امنیت داده
- اخلاقیات و حریم شخصی
- جنبه های قانونی حریم شخصی
- بی نام سازی و رمزگذاری داده

(ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- دانشجویان تمرینهایی خواهند داشت که مهارتشان را در استفاده از ابزار های تحلیل داده افزایش دهند.
- یک پروژه شبیه سازی یا کار با ابزار مرتبط در راستای پیاده سازی مفاهیم مرتبط با توزیع شدگی یا کنترل در سیستم های سایبر-فیزیک با مقالات مرتبط همراه با تحلیل نتایج و ارائه موضوع.

(ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- | | |
|---------|---------------------------------|
| 75 درصد | فعالیت های کلاسی در طول نیم سال |
| 25 درصد | آزمون پایان نیم سال |

(ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

(چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Scott Berinato , Good Charts: The HBR Guide to Making Smarter, More Persuasive Data Visualizations, Harvard Business Review Press, 2016.
2. C.N. Knaflic, Storytelling with Data, John Wiley & Sons, 2015.
3. Jure Leskovec, Anand Rajaraman, Jeff Ullman, Mining of Massive Datasets, Cambridge University Press, 2011.
4. R,Rafael A. Irizarry , Introduction to Data Science,Data Analysis and Prediction Algorithms, CRC Press, 2019.

| | | | |
|--|--|-----------------------|-------------|
| عنوان درس به فارسی: | | شبکه های هوشمند انرژی | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Smart Energy Grids | |
| نوع درس و واحد | | | |
| پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | | | |
| تخصصی <input type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | | | |
| اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | | ۳ | تعداد واحد: |
| رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- آشنایی با شبکه های هوشمند انرژی الکتریکی که دارای بستر مخابراتی با قابلیت های پایش، جمع آوری اطلاعات، پردازش اطلاعات و کنترل است میباشد.

اهداف ویژه:

- آشنایی با زیرساخت اندازه گیری پیشرفته، خانه هوشمند، خودروی الکتریکی قابل اتصال به شبکه، تولید پراکنده انعطاف پذیر صحبت خواهد شد.
- آشنایی با نقش اطلاعات، بهینه سازی و تصمیم گیری چند عامله

پ) مباحث یا سرفصل ها:

- مقدمه ای بر شبکه های هوشمندبازی های استراتژیک
- زیرساخت اندازه گیری پیشرفته (AMI)
- ساختمان هوشمند
- پاسخ گویی تقاضا (DR)
- خودروی برقی هیبرید قابل اتصال به شبکه
- تولید پراکنده انعطاف پذیر
- بازارهای محلی و تراکنشی برق
- تاب آوری و خود بازیابی شبکه های توزیع
- کاربرد های بهینه سازی توزیع شده و نظریه بازی ها در شبکه های هوشمند

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- مطالعه کتابهای مرجع، مطالعه و ارائه مقالات، انجام پروژه

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

- | | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت های کلاسی در طول نیم سال | ۴۰ درصد |
| آزمون پایان نیم سال | ۴۰ درصد |
| پروژه | ۲۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

– کامپیوتر، پروژکتور، اینترنت

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

6. Fang, Xi, et al. Smart grid—The new and improved power grid: A survey. IEEE communications surveys & tutorials, 2011.
7. Farhangi, Hassan, The path of the smart grid, IEEE power and energy magazine, 2009.
8. Gungor, Vehbi C., et al. Smart grid technologies: Communication technologies and standards, IEEE transactions on Industrial informatics 7.4 , 2011.

| | | | |
|------------------|--|-----------------------|-------------|
| شبکه‌های اجتماعی | | عنوان درس به فارسی: | |
| Social Networks | | عنوان درس به انگلیسی: | |
| نوع درس و واحد | پایه <input type="checkbox"/> نظری <input checked="" type="checkbox"/> | دروس پیش نیاز: | |
| | تخصصی <input type="checkbox"/> عملی <input type="checkbox"/> | دروس هم نیاز: | |
| | اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> نظری-عملی <input type="checkbox"/> | ۳ | تعداد واحد: |
| | رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | ۴۸ | تعداد ساعت: |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

هدف کلی:

هدف از این درس ارائه مفاهیم پایه شبکه های اجتماعی، تحلیل و کاربردهای آنها برای حل مسایل محاسباتی در حوزه علوم اجتماعی، فرهنگی، اقتصادی و فناوری اطلاعات میباشد.

اهداف ویژه:

دانشجویانی که این درس را با موفقیت پشت سر بگذارند قادر خواهند بود

۱. مدل‌های تولید گرافهای تصادفی و توپولوژی آنها را بشناسند
۲. معیارهای مرکزیت نودها و یالهای گراف را بشناسند و معیارهای مرکزیت دلخواه را توسعه دهند.
۳. گراف و نودها و یالها را بر اساس معیارهای مرکزیت تفسیر و تحلیل کنند
۴. انجمنها و گروه های گراف را تشخیص دهند
۵. الگوریتمهای گراف را برای استفاده در شبکه های بزرگ ساده کنند.
۶. گراف ها را به بهترین نحو نمایش دهند و از آنها اطلاعات بصری استخراج کنند.
۷. نحوه پخش اطلاعات و اشیاء در شبکه و مدل‌های آن را تجزیه و تحلیل کنند

پ) مباحث یا سرفصل‌ها:

- ۱- گرافهای تصادفی، قانون توانی، خاصیت دنیای کوچک، شبکه های مستقل از مقیاس، تولید گرافهای تصادفی
- ۲- اندازه گیری و شاخصهای شبکه: معیارهای مرکزیت، درجه، نزدیکی، بینابینی، نامرکزیت، کارایی، دسترسی، شعاعی بودن، معیارهای حیاتی، معیارهای مبتنی بر شاشرش، پیمایش تصادفی، HITS، رتبه صفحه
- ۳- تعادل ساختاری، تراگذری، خوشه پذیری، زیرگرافهای پرتکرار، روابط دوطرفه، قدرت ارتباطات ضعیف
- ۴- شبکه‌های شغلی، همزنگی با جماعت، تاثیر اجتماعی، بستارها، مدل شیلینگ
- ۵- انجمنها و گروههای متحد: clique n-cliques, k-plexes, k-cores, n-clan, n-club, lambda sets, LS-sets, خوشه بندی سلسله مراتبی، خوشه بندی تقسیمی، خوشه بندی تجمعی، جایگشت ماتریس، روشهای نیومن، بهینه سازی مآزولاریتی، روش لووین، روش اینفومپ، خوشه بندی همپوشان، روشهای خوشه بندی الهام گرفته از طبیعت
- ۶- مدل‌های انتشار، مدل‌های گسترش اپیدمی، مدل‌های پخش شایعه، مدل‌های گسترش اطلاعات، مدل‌های گسترش عقیده، مساله افراد تاثیرگذار
- ۷- موضوعات خاص: پیش بینی لینک، ردگیری انجمنها، نمونه برداری از گراف، همسانی ساختاری، گرافهای چند لایه

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- پیاده سازی تمرینهای کامپیوتری با استفاده از زبانهای مختلف برنامه نویسی و متلب
- استفاده از ابزارهای تحلیل و بازنمایی گراف
- استفاده از ابزارهای داده کاوی
- ۵ تمرین که در بخشهای مختلف تعریف می گردد
- یک پروژه گروهی، علاوه بر تمرینها، که در طول ترم انجام میشود و از جلسات ابتدایی درس موضوع کلی آن مشخص میشود.

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

| | |
|---------------------------------|---------|
| فعالیت های کلاسی در طول نیم سال | ۷۰ درصد |
| آزمون پایان نیم سال | ۳۰ درصد |

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Easley, Kleinberg, Networks, Crowds, and Markets Reasoning about a Highly Connected World, 2010.
2. Barabasi, Linked the new science of networks, 2002.
3. S. Wasserman and K. Faust, Social Network Analysis, 1994.
4. Fortunato, Community detection in graphs, 2010.
5. Costa et al, Characterization of complex networks A survey of measurements, 2008.

| | | | |
|-----------------------|----|---|--|
| عنوان درس به فارسی: | | مبانی علوم شناختی | |
| عنوان درس به انگلیسی: | | Introduction to cognitive neuroscience | |
| دروس پیش نیاز: | | نوع درس و واحد | |
| دروس هم نیاز: | | پایه <input type="checkbox"/> | نظری <input checked="" type="checkbox"/> |
| تعداد واحد: | ۳ | تخصصی <input type="checkbox"/> | عملی <input type="checkbox"/> |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | اختیاری <input checked="" type="checkbox"/> | نظری-عملی <input type="checkbox"/> |
| | | رساله / پایان نامه <input type="checkbox"/> | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

- هدف درس آشنایی دانشجویان با مبانی علوم شناختی است به گونه ای که با تاریخچه این حوزه آشنا شوند و بخش های تحقیقاتی مختلف را بشناسند، همچنین با تحلیل های آماری متداول در این حوزه آشنا شده و بتوانند مقالات منتشر شده را شبیه سازی کنند و نحوه طراحی آزمایش و کار با ابزارهای موجود بیاموزند.

اهداف ویژه:

دانشجویان خط های تحقیقاتی مختلف را می شناسند

۱. توانایی مطالعه و شبیه سازی مقالات این حوزه را خواهند داشت
۲. تحلیل های رایج آماری در مقالات را فرا می گیرند
۳. با ابزار و نحوه جمع آوری انواع داده آشنا می شوند
۴. نحوه طراحی آزمایش برای پاسخ دادن به یک سوال مشخص را می آموزند

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. مقدمه ای بر تاریخچه علوم شناختی
۲. ارتباط رفتار و مغز
۳. سلول های نورونی و گلیالی
۴. غشا نورونی در حالت استراحت
۵. پتانسیل عمل
۶. انتقالات سیناپسی و سیستم پیام رسان عصبی
۷. روان-فیزیک
۸. معادلات هاجکین-هاکسلی
۹. مدل Leaky integrate-and-fire

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

- ۵ تمرین که شامل تحقیق و شبیه سازی محاسباتی هستند
- یک پروژه نهایی

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

۷۰ درصد

فعالیت‌های کلاسی در طول نیم‌سال

۳۰ درصد

آزمون پایان نیم‌سال

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. Kandel, Eric R., et al. Principles of Neural Science. McGraw-Hill Professional, 2012.
2. Bear, Mark F., et al. Neuroscience: Exploring the Brain, Wolters Kluwer, 2016.
3. Dayan, Peter, L. F. Abbott. Theoretical Neuroscience: Computational and Mathematical Modeling of Neural System. MIT Press, 2001.
4. Gerstner, Wulfram, et al. Neuronal Dynamics from Single Neurons to Networks and Models of Cognition. Cambridge University Press, 2014.

| عنوان درس به فارسی: | | سیستم های کنترل حرکت پیشرفته | |
|-----------------------|---------------------------------|---|--|
| عنوان درس به انگلیسی: | Advanced motion control systems | نوع درس و واحد | |
| دروس پیش نیاز: | | <input type="checkbox"/> پایه | <input checked="" type="checkbox"/> نظری |
| دروس هم نیاز: | | <input type="checkbox"/> تخصصی | <input type="checkbox"/> عملی |
| تعداد واحد: | ۳ | <input checked="" type="checkbox"/> اختیاری | <input type="checkbox"/> نظری-عملی |
| تعداد ساعت: | ۴۸ | <input type="checkbox"/> رساله / پایان نامه | |

اگر واحد عملی دارد، چه نوع آموزش تکمیلی نیاز است؟: سفر علمی آزمایشگاه سمینار کارگاه موارد دیگر:

.....

هدف کلی:

۱. یادگیری مدل سازی دینامیکی موتورهای الکتریکی AC
۲. آشنایی عمیق با اصول، روشها و سیستمهای کنترل موتورهای الکتریکی AC

اهداف ویژه:

۱. نیازمندی ها و کاربردهای اصلی سیستم های کنترل موتورهای الکتریکی AC
۲. آشنایی با مدل سازی دینامیکی موتورهای الکتریکی AC
۳. درک عمیق اصول کنترل برداری، کنترل مستقیم گشتاور و کنترل ترکیبی موتورهای الکتریکی AC
۴. یادگیری سیستم های کنترل موتورهای الکتریکی AC بر پایه اصول روش های کنترلی بالا

پ) مباحث یا سرفصل ها:

۱. مقدمه
۲. نگاه کلی به سیستم کنترل حرکت پیشرفته
۳. مدل سازی دینامیکی موتورهای سنکرون آهنربای دائمی
۴. کنترل برداری موتورهای سنکرون آهنربای دائمی
۵. مدل سازی دینامیکی موتورهای القایی
۶. کنترل برداری موتورهای القایی
۷. کنترل مستقیم گشتاور موتورهای سنکرون آهنربای دائمی
۸. کنترل مستقیم گشتاور موتورهای القایی
۹. کنترل ترکیبی موتورهای الکتریکی AC
۱۰. شبیه سازی سیستم های کنترل حرکت پیشرفته
۱۱. پیاده سازی سیستم های کنترل حرکت پیشرفته

ت) راهبردهای تدریس و یادگیری متناسب با محتوا و هدف:

ث) راهبردهای ارزشیابی (پیشنهادی):

۲۰ درصد تکلیف، ۱۰ درصد ارائه مقاله، ۲۰ درصد پروژه پایانی

فعالیت های کلاسی در طول نیم سال

ج) ملزومات، تجهیزات و امکانات مورد نیاز برای ارائه:

چ) فهرست منابع پیشنهادی:

1. S. Vaez-Zadeh, Control of Permanent Magnet Synchronous Motors, Oxford University Press, 2018.
2. B. K. Bose, Power Electronics and Motor Drives, Advances and Trends, Elsevier, 2020.
3. P. Vas, Sensorless Vector and Direct Torque Control. Oxford University Press, 1998.