

## به نام خدا

<b>درباره من</b>	<b>عصمت سادات علویان شهری</b>
عضو هیأت علمی، پژوهشگر و برنامه نویس در زمینه کنترل و علاقه مند به مطالعه و پژوهش در زمینه های مختلف علمی، دارای توانایی یادگیری خودخوان، انتقال دانش، حل مسایل و یادگیری سریع، مسئولیت پذیر، قابلیت کار گروهی، قابلیت مدیریت تیم	عضو هیأت علمی گروه مهندسی کنترل (برق) مجتمع آموزش عالی گناباد دکتری مهندسی برق - کنترل تاریخ تولد: ۱۳۶۴/۱۰/۱۶ وضعیت تاهل: متاهل شماره تماس: ۰۹۱۹۱۱۶۱۵۵۷ پست الکترونیکی: alaviyan@gonabad.ac.ir ealaviyan@gmail.com
تیپ شخصیتی: ISTJ	

### تحصیلات

#### پسا دکتری

مهندسی برق کنترل، دانشگاه فردوسی مشهد-۱۳۹۹ تا کنون

#### دکتری

مهندسی برق کنترل، دانشگاه صنعتی شاهرود، ۱۳۹۳-۱۳۹۶

- رساله: تحلیلی بر سیستم های مرتبه کسری با محدودیت اشباع

#### کارشناسی ارشد

مهندسی برق کنترل، دانشگاه آزاد گناباد، ۱۳۹۰-۱۳۹۳

- پایان نامه: تحلیلی بر سیستم های مرتبه کسری با محدودیت اشباع

#### کارشناسی

مهندسی پزشکی، دانشگاه شاهد، ۱۳۸۳ - ۱۳۸۸

- پایان نامه: ساخت دستگاه سنجش امپدانس الکترودها

### دستاوردها

- ❖ تألیف ۱۶ مقاله ژورنالی معتبر شامل ۱۰ مقاله JCR Q1، ۲ مقاله JCR Q2، یک مقاله JCR Q4، دو مقاله SCOPUS
- ❖ با 227 استناد و  $H\text{-index (WOS)}=9$  ,  $I\text{-index}=9$
- ❖ اتمام دوره دکتری تخصصی طی سه سال و چاپ شش مقاله JCR Q1 در طی دوره یک سال و نیم انجام رساله دکتری
- ❖ پژوهشگر برتر استان سمنان ۱۳۹۶
- ❖ کسب مقام اول (نوآور برتر) در جشنواره نوآوری استان یزد
- شرکت با طرح جداکننده ناخالصی از زعفران خشک با استفاده از جداکننده الکترواستاتیک و رقابت بین کلیه طرح های انجام شده مورد حمایت پارک علم و فناوری استان یزد، اسفند ۱۳۹۷
- ❖ طراحی و ساخت چراغ مانکی لایت: پذیرش طرح در مرکز نوآوری پارک علم و فناوری خراسان رضوی، دی ۱۳۹۹
- ❖ دانشجوی فرهیخته ورودی مقطع کارشناسی ارشد
- ❖ تألیف کتاب های:
- ۱: تحلیلی بر سیستم های مرتبه کسری در حضور ناحیه مرده، انتشارات ارشدان
- ۲: مقدمه ای بر اتوماسیون و مانیتورینگ صنعتی، انتشارات ارشدان

### لیست مقالات ژورنالی و کنفرانسی

1. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, Chen Y, Pariz N. Advanced Stability Analysis for Fractional-Order Chaotic DC Motors Subject to Saturation and Rate Limitations. *Fractal and Fractional*. 2025; 9(6):369. <https://doi.org/10.3390/fractalfract9060369>
  2. Ebrahimi, M., **Esmat sadat Alaviyan Shahri**. & Alfi, A. A graphical method-based Kharitonov theorem for robust stability analysis of incommensurate fractional-order uncertain systems. *Comp. Appl. Math.* 43, 101 (2024). <https://doi.org/10.1007/s40314-024-02610-z>
  3. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, Pariz, N., & Chen, Y. (2025). Stabilization of a Class of Fractional-Order Nonlinear Systems Subject to Actuator Saturation and Time Delay. *Applied Sciences* (2076-3417), 15(4).
  4. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, A Alfi, JAT Machado, Lyapunov method for the stability analysis of uncertain fractional-order systems under input saturation, *Applied Mathematical Modelling* 81, 663-672,2020.
  5. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, A Alfi, JAT Machado, Fractional fixed-structure  $H_\infty$ , controller design using augmented lagrangian particle swarm optimization with fractional order velocity, *Applied Soft Computing* 77, 688-695,2020, 2020.
  6. **Alaviyan Shahri, E. S.**, Alfi, A., & Tenreiro Machado, J. A. (2018). Robust stability and stabilization of uncertain fractional order systems subject to input saturation. *Journal of Vibration and Control*, 24(16), 3676-3683.
  7. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, A Alfi, JAT Machado, Stability analysis of a class of nonlinear fractional-order systems under control input saturation, *International Journal of Robust and Nonlinear Control* 28 (7), 2887-2905,2018.
  8. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, A Alfi, JAT Machado, Stabilization of fractional-order systems subject to saturation element using fractional dynamic output feedback sliding mode control, *Journal of Computational and Nonlinear Dynamics*,2017.
  9. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, S Balochian, An analysis and design method for fractional-order linear systems subject to actuator saturation and disturbance, *Optimal Control Applications and Methods* 37 (2), 305-322 ,2016.
  10. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, A Alfi, JAT Machado, An extension of estimation of domain of attraction for fractional order linear system subject to saturation control, *Applied Mathematics Letters* 47, 26-34, 2015.
  11. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, S Balochian, Stability Region for Fractional-Order Linear System with Saturating Control, *Journal of Control, Automation and Electrical Systems* volume 25, pages283–290, 2015.
  12. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, S Balochian Optimal control of nonlinear systems using Multi-Layer Perceptron Neural Network and adaptive extended Kalman Filter, *Majlesi Journal of Electrical Engineering* 9 (3), 27-32,2015.
  13. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, S Balochian, A Stability Analysis on Fractional Order Linear System with Nonlinear Saturated Disturbance, *National Academy Science Letters* 38 (5), 409-413,2015.
  14. **Esmat sadat Alaviyan Shahri**, S Balochian, Analysis of fractional-order linear systems with saturation using Lyapunov's second method and convex optimization, *International Journal of Automation and Computing* 12 (4), 440-447 2015.
  15. **Esmat sadat Alaviyan Shahri** Adaptive synchronization of chaotic Genesio-Tesi systems via a nonlinear control, *International Journal of Engineering and Technology (UAE)* 7 (3),2019.
  16. **Esmat sadat Alaviyan Shahri** Control of Rössler using Fractional Order control, "5th National Conference on Application of Novel Technologies in Engineering Sciences,2021.
  17. Seyed mostafa alaviyan, **Esmat Sadat Alaviyan** "Fractional Homomorphic Filtering for Contrast Enhancement in Mammogram" 5th National Conference on Application of Novel Technologies in Engineering Sciences,2021.
۱۸. عصمت سادات علویان، ۱۳۹۲ و سائرین " طراحی کنترل کننده بهینه مرتبه کسری با استفاده از الگوریتم استعماری، همایش مهندسی برق و توسعه پایدار با محوریت دستاوردهای نوین در مهندسی برق، مشهد، ایران.
۱۹. سید مصطفی علویان شهری، **عصمت سادات علویان شهری**، ۱۳۹۷ " بهسازی چندکاناله گفتار با استفاده از فیلتر وینر **تعمیم یافته** " دومین کنفرانس فناوریهای نوین در علوم، آمل، ایران

۲۰. سید مصطفی علویان شهری، عصمت سادات علویان شهری، ۱۳۹۷ "کنترل سیستم غیر خطی موتور BLDC با استفاده از کنترل مرتبه کسری" دومین کنفرانس فناوریهای نوین در علوم، آمل، ایران

### طرح‌های پژوهشی و صنعتی

۱. هدایت، کنترل و ناوبری شناور سطحی با سه درجه آزادی
۲. تحلیل حساسیت، طراحی و برنامه capability plot شناور با سه درجه آزادی
۳. هدایت و کنترل پرنده حامل/پرتابه (در حال انجام)
۴. جداساز دو مرحله ای گردو غبار، ناخالصی و درجه بندی زعفران خشک با استفاده از مولد الکتریسیته ساکن

### راهنمایی و مشاوره پایان نامه

ردیف	عنوان پایان نامه	مقطع	راهنما/مشاور
۱	طراحی و شبیه سازی کنترل مقاوم مد لغزشی زمان محدود مرتبه بالا مبتنی بر رویکرد مد لغزشی برای سیستم ربات سری دو درجه آزادی	ارشد	مشاور
۲	کنترل پیش بین شناور سطحی	ارشد	مشاور
۳	طراحی کنترل کننده سیستم آماده سازی و پخت نان در نانوبی های صنعتی	لیسانس	راهنما
۴	طراحی کنترلر PID برای ربات دو درجه و سه درجه آزادی اسکارا	لیسانس	راهنما

### فعالیت‌ها

- همکاری در پروژه های صنعتی-ملی وزارت دفاع
- اجرای طرح جداکننده ناخالصی از زعفران خشک با استفاده از جداکننده الکترواستاتیک تحت حمایت پارک علم و فناوری استان یزد
- سمت:مسئول گروه، طراح و برنامه‌نویس PLC، خرداد ۱۳۹۷
- مدرس درس اصول رباتیک
- بهمن ۱۳۹۵ تاکنون ، دانشگاه گناباد، دانشکده برق و کامپیوتر
- برگزار کننده کارگاه های بهینه سازی، لاتک در متلب، دانشگاه آزاد اسلامی گناباد، و دانشگاه ادبیل.
- مدرس درس اصول رباتیک
- بهمن ۱۳۹۵ تاکنون ، دانشگاه گناباد، دانشکده برق و کامپیوتر
- مدرس درس طراحی کامپیوتری سیستم های دیجیتال
- بهمن ۱۳۹۵ تاکنون ، دانشگاه گناباد، دانشکده برق و کامپیوتر
- مدرس درس سیگنال و سیستم
- بهمن ۱۳۹۵ تا ۱۳۹۹ ، دانشگاه گناباد، دانشکده برق و کامپیوتر
- مدرس درس ریاضی مهندسی
- بهمن ۱۳۹۷ تا ۱۳۹۹ ، دانشگاه گناباد، دانشکده برق و کامپیوتر
- مدرس درس مدارهای الکتریکی ۱-۲ و مدارهای منطقی
- از بهمن ۹۵ تا ۱۳۹۸ دانشگاه غیر انتفاعی شاندریز
- استاد مشاور در پایان نامه های زیر
- شناسایی و طراحی کنترل کننده برای یک شناور سطحی
- طراحی کنترل کننده مقاوم برای ربات بازو سه لینکی در حضور نامعینی
- طراحی مشاهده گر مقاوم برای شناور سطحی در حضور نامعینی و اغتشاش

### مهارت‌ها

۱. آشنایی کامل با مباحث پایه تا پیشرفته و پیاده سازی انواع الگوریتم‌های بهینه‌سازی مقید و نامقید
  - آشنایی با جعبه‌ابزار بهینه‌سازی متلب
  - آشنایی با جعبه‌ابزار CVX در متلب
۲. تسلط کامل بر مباحث کنترل غیر خطی
  - مسلط به طراحی کنترل کننده های غیرخطی از جمله SMC, Backstepping-Control
۳. آشنایی کامل با مباحث پایه تا پیشرفته و پیاده سازی انواع الگوریتم‌های بهینه‌سازی تکاملی
  - Pso, bee, Genetic
۴. تسلط کامل بر مباحث سیستم های مرتبه کسری خطی و غیر خطی
  - مسلط به طراحی کنترل کننده و پایدارسازی
۵. تسلط کامل بر MATLAB و Simulink
  - تسلط کامل بر پیاده‌سازی و شبیه‌سازی بصورت کدنویسی و Simulink
  - تسلط کامل بر جعبه ابزارهای کنترلی
۶. آشنایی کامل با پیاده سازی الگوریتم‌ها و متدهای مختلف بهینه سازی چند هدفه
۷. تسلط کامل بر مباحث شناسایی سیستم و انجام پروژه عملی
۸. تسلط کامل بر مباحث کنترل تطبیقی
۹. تسلط کامل بر مباحث کنترل مقاوم
۱۰. تسلط کامل بر مباحث کنترل پیش بین و انجام پروژه عملی
۱۱. آشنایی با برنامه نویسی C, C++, C#, VHDL
۱۲. آشنایی کامل با نرم‌آزار LATEX و آماده‌سازی متون در آن
۱۳. آشنایی کامل با نرم افزار maple و جعبه ابزار MUPAD متلب برای حل انواع معادلات ریاضی
۱۴. آشنایی با نرم افزارهای Pspice و Proteus برای طراحی مدارات الکتریکی
۱۵. آشنایی با نرم افزار Automation Stedio و انجام پروژه

**ENGLISH**

*Speaking*  
*Reading*  
*Listening*  
*Writing*



زبان انگلیسی

**MSRT: 60/100**