

علیرضا فرجی

استادیار

دانشکده: دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر

گروه: مهندسی برق - کنترل



سوابق تحصیلی

مقطع تحصیلی	سال اخذ مدرک	رشته و گرایش تحصیلی	دانشگاه
کارشناسی	۱۳۷۵	برق کنترل	صنعتی شریف
کارشناسی ارشد	۱۳۷۸	برق قدرت	فردوسی مشهد
دکترای تخصصی	۱۳۸۹	برق کنترل	فردوسی مشهد

اطلاعات استخدامی

محل خدمت	عنوان سمت	نوع استخدام	نوع همکاری	پایه
		رسمی قطعی	تمام وقت	

مقالات در همایش ها

1. زهرا نجاتی، علیرضا فرجی، مصطفی عابدی، Design of Robust State Estimation Filter in The Presence of Uncertainty, Fault, and Unknown, 7th International Conference on Control, Instrumentation, and Automation (ICCIA), تبریز، 23 02 2021.
2. علیرضا فرجی ارمکی، زهرا نجاتی درچه، Actuator Fault Detection and Isolation for Helicopter, Unmanned Arial Vehicle in the Present of Disturbance, پنجمین کنفرانس پردازش سیگنال و سیستم های هوشمند، 1 - شاهرود، 18 12 2019.
3. مرضیه احمدی، علیرضا فرجی ارمکی، prediction of peak ground acceleration for earthquakes by using intelligent methods، پنجمین کنگره مشترک سیستم های فازی و هوشمند، قزوین، ۲۰۱۷، ۷ ۳.
4. محمد پورمنفرد عظیمی، علیرضا فرجی ارمکی، محسن رحیمی کلیشادی، تحلیل پایداری سیستم خورشیدی با استفاده از روش لیاپانوف و رویکردی جدید در دنبال کننده حداکثر توان، پنجمین کنفرانس منطقه ای سیرد، تهران، ۱۱ ۲۰۱۷.
5. حامد فراتی، علیرضا فرجی ارمکی، کاهش خطای زوایای رول و پیچ با روش های موجک و فیلترکالمن توسعه یافته، کنفرانس ملی فناوری انرژی و داده با رویکرد مهندسی برق و کامپیوتر، کرمانشاه، ۲۰۱۵، ۵ ۳۰.
6. حامد فراتی، علیرضا فرجی ارمکی، مقایسه روش های فیلتر پایین گذر و موجک جهت کاهش نویز در محاسبه

- زویای وضعیت، کنفرانس ملی فناوری انرژی و داده با رویکرد مهندسی برق و کامپیوتر، کرمانشاه، ۲۰۱۵، ۳۰۵.
۷. ابو الفضل حلوائی نیاسر، علیرضا فرجی ارمکی، صابر جمشیدی، Position Sensorless Direct Power، Control of Brushless DC Motor Drive، سمینار فن آوریهای الکترونیک قدرت، تهران، ۲۰۱۵، ۳۳.
۸. محمد دقاق زاده، سید مرتضی بابامیر، علیرضا فرجی ارمکی، شناسایی مدل رانده سرویسها با خوشه‌بندی بر اساس چسبندگی، پیوستگی و دانه‌بندی، همایش ملی فن آوری محاسبات و اطلاعات روندها و سرردهای جدید، ملایر، ۲۰۱۴، ۳۰۱.

مقالات در نشریات

۱. زهرا سلامتی قمصری، علیرضا فرجی ارمکی، زهرا کجاتی درچه، طراحی افزایشده پایداری مقاوم ∞H با ضرایب بهینه ژنتیکی برای مدل چند ورودی چند خروجی بالگرد بدون سرنشین با دینامیکهای وابسته، مهندسی برق و مهندسی کامپیوتر ایران، ISC، date-error.
۲. امیر امینی زازرانی، مهدی محمدی مهر، علیرضا فرجی ارمکی، Vibration Suppression of Composite Plate Reinforced by CNTs On Elastic Foundation Using Active Control Method, Journal of Science and Technology of Composites, ۱۳۹۹/۱۲/۱۵، ISC.
۳. زهرا نجاتی درچه، مصطفی عابدی، علیرضا فرجی ارمکی، Modified three stage Kalman filtering for stochastic non-linear systems with randomly occurring faults and intermittent measurements, IET Control Theory & Applications, 2022 08 06, SCOPUS, JCR.
۴. زهرا نجاتی درچه، مصطفی عابدی، علیرضا فرجی ارمکی، Modified three stage Kalman filtering for stochastic non-linear systems with randomly occurring faults and intermittent measurements, IET Control Theory & Applications, 2022 08 06, SCOPUS, JCR.
۵. زهرا نجاتی درچه، مصطفی عابدی، علیرضا فرجی ارمکی، Modified three stage Kalman filtering for stochastic non-linear systems with randomly occurring faults and intermittent measurements, IET Control Theory & Applications, 2022 08 06, SCOPUS, JCR.
۶. زهرا نجاتی درچه، مصطفی عابدی، علیرضا فرجی ارمکی، Modified three stage Kalman filtering for stochastic non-linear systems with randomly occurring faults and intermittent measurements, IET Control Theory & Applications, 2022 08 06, ISC, JCR.
۷. زهرا نجاتی درچه، مصطفی عابدی، علیرضا فرجی ارمکی، Modified three stage Kalman filtering for stochastic non-linear systems with randomly occurring faults and intermittent measurements, IET Control Theory & Applications, 2022 08 06, ISC, JCR.
۸. زهرا نجاتی درچه، مصطفی عابدی، علیرضا فرجی ارمکی، Modified three stage Kalman filtering for stochastic non-linear systems with randomly occurring faults and intermittent measurements, IET Control Theory & Applications, 2022 08 06, ISC, JCR.
۹. امیر امینی زازرانی، علیرضا فرجی ارمکی، مهدی محمدی مهر، Robust multi-model controllers design without impulse in switching times for non-linear vibrations suppression of sandwich plate, IET CONTROL THEORY A, 2022 06 17, ISC, JCR.
۱۰. مرضیه احمدی، علیرضا فرجی ارمکی، Energy Optimization of Under-actuated Crane model for Time-Variant Load Transferring using Optimized Adaptive Combined Hierarchical Sliding Mode Controller, نشریه مهندسی و مدیریت انرژی دانشگاه کاشان، ISC, Vol. 11, pp. 2, 2021 12 31.
۱۱. مرضیه احمدی، علیرضا فرجی ارمکی، Optimized Adaptive Combined Hierarchical Sliding Mode Controller Design for a Class of Uncertain Under-actuated Time-Varying Systems, دانشگاه تبریز، ISC, Vol. 51, pp. 161, 2021 11 16.
۱۲. زهرا نجاتی درچه، علیرضا فرجی ارمکی، Actuator Fault Detection and Isolation for Helicopter Unmanned Arial Vehicle in the Present of Disturbance, International Journal of Engineering, Vol. 34, pp. 676, 2021 03 01, SCOPUS.
۱۳. امیر امینی زازرانی، مهدی محمدی مهر، علیرضا فرجی ارمکی، Optimal placement of piezoelectric actuator/senor patches pair in sandwich plate by improved genetic algorithm, SMART STRUCT SYST, 2020 12 25, SCOPUS, JCR.
۱۴. امیر امینی زازرانی، مهدی محمدی مهر، علیرضا فرجی ارمکی، Active control to reduce the vibration amplitude of the solar honeycomb sandwich panels with CNTRC facesheets using piezoelectric

- patch sensor and actuator, STEEL COMPOS STRUCT, Vol. 32, pp. 671, 2019 09 10, JCR
15. علیرضا فرجی ارمکی, زهرا نجاتی درچه, مصطفی عابدی, Actuator Faults Estimation for a Helicopter, UAV in Presence of Disturbances, Journal of Control, Automation and Electrical Systems, 0000 00 00, SCOPUS, ISI-Listed.
16. ابو الفضل حلوائی نیاسر و علیرضا فرجی ارمکی, کنترل بدون حسگر موتور بدون جاروبک آهنربای دائم غیرسینوسی بر مبنای روش حذف هارمونیک گشتاور انتخابی و با استفاده از رویتگر مود لغزشی مرتبه کامل, ۲۰۱۷, ISC, ۰۱ ۶.
17. اعظم عندلیب, سید مرتضی بابامیر, علیرضا فرجی ارمکی, A NEW SPARSE REPRESENTATION ALGORITHM FOR 3D HUMAN POSE ESTIMATION, COMPUT INFORM, ۲۰۱۶ ۱۰ ۰۱, ISI, SCOPUS.
18. ابو الفضل حلوائی نیاسر, صابر جمشیدی فر, علیرضا فرجی ارمکی, Sensorless Direct Power Control of Brushless DC Motor Drive using Unknown Input Speed Observer, ۲۰۱۵ ۱۲ ۰۱.
19. مرضیه احمدی, علیرضا فرجی ارمکی, ابو الفضل حلوائی نیاسر, طراحی کنترل کننده بهینه غیرخطی برای حرکت زیردریایی در کانال عمق با استفاده از روش گرادیان نزولی با انتخاب روشمند گام, ۲۰۱۴ ۹ ۰۱, ISC.
20. مرضیه احمدی, ابو الفضل حلوائی نیاسر, علیرضا فرجی ارمکی, حسن مقبلی, Design of Robust Nonlinear Optimal Controller for Underwater Vehicle to Move in Depth Channel using Gradient Descent Method with Systematic Step Selection, ۲۰۱۴ ۱۱ ۰۱, SCOPUS, EI.
21. علیرضا فرجی ارمکی و ملیحه آبانی آرانی, طراحی کنترل کننده فازی مود لغزشی برای پارک هوشمند اتومبیل, ۲۰۱۴ ۱۰ ۰۱, ISC.