

بنام خدا
هذا من فضل ربي



علیرضا فرجی ، فرزند محرم، متولد ۵۲/۶/۲۸، کاشان، کد ملی ۱۲۶۲۳۳۷۳۱۳

سوابق تحصیلی:

مقطع تحصیلی	رشته و گرایش	دانشگاه	سال	پروژه تحصیلی
کارشناسی	مهندسی برق کنترل	صنعتی شریف	۷۵-۷۰	طراحی و ساخت ECU پیکان انژکتوری با میکروکنترلر Motorola
کارشناسی ارشد	مهندسی برق قدرت	فردوسی مشهد	۷۸-۷۵	طراحی پایدارساز PSS مقاوم μ برای سیستم قدرت چند ماشینه
دکتری	مهندسی برق کنترل	فردوسی مشهد	۸۹-۸۴	ساخت توابع لیاپانوف برای سیستمهای ناپیوسته کر تیودری

سوابق تدریس:

- مدرس دانشگاه کاشان از سال ۷۸ تا کنون
- مربی آزمایشگاه دانشگاه فردوسی مشهد سال ۷۶-۷۷
- مدرس دانشگاه فردوسی مشهد ۸۶
- مدرس دانشگاه آزاد کاشان سال ۸۱-۸۳
- مدرس موسسات آموزش عالی اقبال لاهوری، فردوس و خراسان در مشهد مقدس و فیض کاشانی

تدریس دروس کارشناسی :

معماری کامپیوتر، ریزپردازنده، طراحی مدارهای واسط، کنترل صنعتی، الکترونیک صنعتی، کنترل خطی، اتوماسیون و شبکه های صنعتی ، ماشین های الکتریکی

تدریس دروس کارشناسی ارشد و دکتری:

کنترل مدرن، کنترل غیرخطی، کنترل فازی، کنترل هوشمند، ریاضی مهندسی پیشرفته، محاسبات نرم

راه اندازی و ارائه آزمایشگاهها در دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر دانشگاه کاشان:

معماری کامپیوتر، میکروپروسور، طراحی مدارهای واسط ، کنترل خطی، FPGA، کنترل صنعتی ، الکترونیک صنعتی، کنترل دیجیتال

سوابق مدیریتی و اجرایی:

- کارشناس بخش کامپیوتر و اتوماسیون جهاد دانشگاهی صنعتی شریف ۷۴-۷۵
- اخذ گواهینامه های دوره های مهارتی سیستم مدیریت کیفیت QS 9000 در ۷۹
- مدیر کنترل کیفی و طراحی و توسعه شرکت توبا الکتریک و ایسکرا اتو الکتریک سازنده قطعات برقی خودرو ۷۹-۸۰
- راه اندازی و مدیریت مرکز رشد دانشگاه کاشان ۸۴-۸۰
- دبیر پانزدهمین کنفرانس دانشجویی برق کشور ۹۱
- رییس مرکز کارآفرینی دانشگاه کاشان از ۸۹ تا ۹۲ و دریافت تقدیرنامه از معاون وزیر علوم و تحقیقات و فناوری به عنوان مرکز کارآفرینی دانش بنیان برتر در سطح کشور سال ۹۱

- مدیر فناوری و ارتباطات علمی دانشگاه کاشان ۹۲ تا ۹۷
- راه اندازی و رییس پژوهشکده دانشجویی دانشگاه کاشان از ۹۰ تا کنون
- سوابق پژوهشی و فناوری:
- طراحی و ساخت کویل روغنی پیکان انژکتوری و تولید انبوه در شرکت توبا الکتریک سال ۷۹
- مجری طرح پژوهشی طراحی و ساخت و کنترل ربات هوشمند متحرک، دانشگاه کاشان، ۸۲
- همکار طراحی و ساخت ECU خودرو با پروتکل CAN، طرح پژوهشی مشترک با دانشگاه صنعتی اصفهان ۸۲
- همکار طراحی و ساخت ECU قفل مرکزی خودرو، طرح پژوهشی مشترک با دانشگاه صنعتی اصفهان ۸۳
- ارائه کارگاه "تحلیل و طراحی کنترل کننده های مقاوم II" کنفرانس بین المللی مهندسی برق، دانشگاه صنعتی اصفهان، اردیبهشت ۷۹
- ارائه کارگاه "برق و الکترونیک پیشرفته خودرو" برای اعضای هیئت علمی دانشگاه کاشان، ۸۳
- سرپرست گروه رباتیک دانشگاه کاشان ۸۴-۸۲ و ۹۳-۸۹
- مشاور شرکتهای صنعتی کاشان و مشهد در زمینه الکترونیک و کنترل دیجیتال و سیستمهای اتوماسیون صنعتی با PLC و PC برای انجام پروژه های صنعتی از سال ۷۴ تا کنون
- مجری طرح پژوهشی و فناوری "توسعه فناوریهای نوین در اتوماسیون صنعتی، ۹۱-۹۳، دانشگاه کاشان
- مجری طرح پژوهشی بکارگیری تکنیک سنسورلس در زیردریایی، صنایع شهید قربانی
- مسئول تیمهای دانشجویی دانشگاه کاشان طراحی و ساخت ماهواره کوچک (CANSAT) در مسابقات ملی پژوهشگاه هوافضا سازمان فضایی ایران در و کسب ۴ رتبه اول و ۲ رتبه دوم در کلاسهای اتمسفر و آزاد و بازگشت به محل معین در ۴ سال متوالی برگزاری این مسابقات در سالهای ۹۰ تا ۹۳ به عنوان پرافتخارترین دانشگاه کشور در این مسابقات
- مجری طرح پارک هوشمند خودکار روی خودروی پراید دانشگاه کاشان، ۹۵
- مجری طرح مهندسی معکوس SCAS بالگرد بل ۲۰۹ و ۲۱۴ با صنعت بالسا هسا

مقالات:

- الگویی برای مراکز رشد دانشگاهی، علیرضا فرجی، مجله رویش، فصلنامه تخصصی مراکز رشد فناوری، شماره ۵، بهار ۱۳۸۳، ص ۴-۹
- ضرورت اداره مراکز رشد واحدهای فناور به شیوه خصوصی، علیرضا فرجی، مجله رشد فناوری، فصلنامه تخصصی پارکها و مراکز رشد، سال دوم، شماره ۸، پاییز ۱۳۸۵، ص ۴۷-۴۱
- مدیریت کیفیت در مراکز رشد، علیرضا فرجی، مجله رشد فناوری، فصلنامه تخصصی پارکها و مراکز رشد، سال سوم، شماره ۱۰، بهار ۱۳۸۶، ص ۵۹-۵۲
- طراحی کنترل کننده مقاوم II برای سیستم چند ماشینه قدرت، رجب اصغریان و علیرضا فرجی، مجموعه مقالات قدرت، جلد دوم، هشتمین کنفرانس مهندسی برق ایران، اردیبهشت ماه ۱۳۷۹، ص ۴۶۷-۴۷۷
- طراحی کنترل کننده فازی مود لغزشی برای پارک هوشمند اتومبیل، علیرضا فرجی، ملیحه آبانی آرانی، نشریه علمی ترویجی محاسبات نرم، شماره پنجم، ص ۳۶، ۱۳۹۳
- طراحی کنترل کننده بهینه غیرخطی برای حرکت زیردریایی در کانال عمق با استفاده از روش گرادیان نزولی با انتخاب روشمند گام، مرضیه احمدی، علیرضا فرجی، ابوالفضل حلویایی نیاسر، مجله کنترل، جلد ۸، شماره ۲، تابستان ۱۳۹۳

- کنترل بدون حسگر موتور بدون جاروبک آهنربا دائم غیر سینوسی بر مبنای روش حذف هارمونیک گشتاور انتخابی و با استفاده از رویکرد مود لغزشی مرتبه کامل، ابوالفضل حلوائی نیاسر، علیرضا فرجی، مجله مهندسی برق دانشگاه تبریز، ۱۳۹۵
- تحلیل پایداری سیستم خورشیدی با استفاده از روش لیاپانوف و رویکردی جدید در دنبال کننده حداکثر توان، محمد پورمنفردعظیمی، علیرضا فرجی، محسن رحیمی، پنجمین کنفرانس توزیع برق منطقه ای سیرد، تهران ۲۰۱۷.
- شناسایی مدل رانده سرویس ها باخوشه‌بندی بر اساس چسبندگی، پیوستگی و دانه‌بندی، محمد دقاق زاده، سید مرتضی بابامیر، علیرضا فرجی، همایش ملی فن آوری محاسبات و اطلاعات روندها و سرردهای جدید، دانشگاه ملایر ۱۳۹۲.
- کاهش خطای زوایای رول و پیچ با روش های موجک و فیلترکالمن توسعه یافته، حامد فراتی، علیرضا فرجی، کنفرانس ملی فناوری انرژی و داده با رویکرد مهندسی بر ق و کامپیوتر، موسسه آموزش عالی صنعت اب و برق، کرمانشاه، ۱۳۹۴.
- مقایسه روش های فیلتر پایین گذر و موجک جهت نویز در محاسبه زوایای وضعیت، حامد فراتی، علیرضا فرجی، کنفرانس ملی فناوری انرژی و داده با رویکرد مهندسی بر ق و کامپیوتر، موسسه آموزش عالی صنعت اب و برق، کرمانشاه، ۱۳۹۴.
- An Algorithm for Constructing Nonsmooth Lyapunov Functions for Continuous Nonlinear Time Invariant Systems, Alireza Faraji , Naser Pariz , Rajab Asgharian, Iranian Journal of control, Vol. 3, No. 2, Page 17-24, summer 2009.
- Construction of nonpathological Lyapunov functions for discontinuous systems with Caratheodory solutions, Alireza Faraji ,Naser Pariz ,Rajab Asgharian, Asian Journal of control, Vol. 14, no. 3, May 2012.
- Design of Robust Nonlinear Optimal Controller for Underwater Vehicle to Move in Depth Channel using Gradient Descent Method with Systematic Step Selection, Marzieh Ahmadi, Abolfazl Halvaei Niasar, Alireza Faraji, Hassan Moghbeli, Applied Mechanics and Materials Trans Tech Publications, Switzerland, Vol. 704 , 2015.
- Position Sensorless Direct Power Control of Brushless DC Motor Drive, Saber Jamshidi far, Abolfazl Halvaei Niasar, Alireza Faraji, power electronic technologies, sharif university conference, march 2015.
- A New Sparse Representation Algorithm For 3D Human Pose Estimation, Azam Andalib, Seyed Morteza babamir, Alireza Faraji, Computing and Informatics, Vol. 35, 2016.
- Prediction of Peak Ground Acceleration for earthquakes by using Intelligent Methods, Marzieh ahmadi, Ali Nasrollahnejad, Alireza Faraji, 5th congress Intelligent and Fuzzy systems, Azad university of Qazvin, 2017.
- Actuator fault detection and isolation for helicopter unmanned aerial vehicle in the present of disturbance, 5th conference on signal processing and intelligent systems, Shahrood university of technology, December 18 and 19, 2019.
- Active control to reduce the vibration amplitude of the solar honeycomb sandwich panels with CNTRC facesheets using piezoelectric patch sensor and actuator, Amir Amini, M. Mohammadimehr and A.R. Faraji, Steel and Composite Structures, Vol. 32, No. 5, 2019.