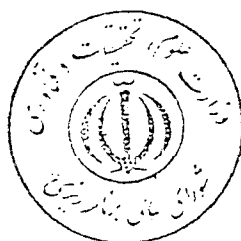




جمهوری اسلامی ایران
وزارت علوم، تحقیقات و فناوری
شورای عالی برنامه‌ریزی

مشخصات کلی برنامه و سرفصل دروس
دوره کارشناسی ارشد میکاترونیک



گروه فنی و مهندسی

در جلسه ۳۳۵ (فوق العاده) شورای سرپرستان مورخ ۸۰/۷/۱ که در ادامه
جلسه ۴۱۴ شورای عالی برنامه‌ریزی تشکیل شد به تصویب رسید.

رای صادره جلسه ۳۳۵ (فوق العاده) شورای سرپرستان مورخ ۱۳۸۰/۷/۱،

(ادامه جلسه ۴۱۴ شورای عالی برنامه ریزی)

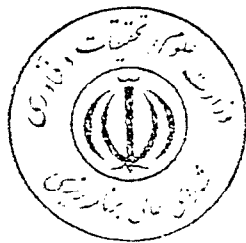
در خصوص برنامه آموزشی دوره کارشناسی ارشد مکترونیک

- (۱) برنامه آموزشی دوره کارشناسی ارشد مکترونیک که از طرف گروه فنی و مهندسی پیشنهاد شده بود، با اکثریت آراء به تصویب رسید.
- (۲) این برنامه از تاریخ تصویب قابل اجرا است.

رای صادره جلسه ۳۳۵ (فوق العاده) شورای سرپرستان مورخ ۱۳۸۰/۷/۱، در خصوص برنامه آموزشی دوره کارشناسی ارشد مکترونیک صحیح است، به مورد اجرا گذاشته شود.

دکتر مصطفی معین

وزیر علوم، تحقیقات و فناوری



علیرضا رهایی

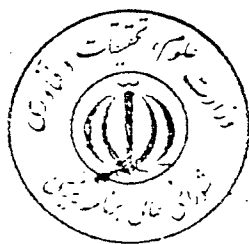
رئیس گروه فنی و مهندسی

رونوشت: به معاونت محترم آموزشی وزارت علوم، تحقیقات و فناوری
خواهشمند است به واحدهای مجری ابلاغ فرمایید.

دکتر سید محمد کاظم نائینی

دبیر شورای عالی برنامه ریزی

بسم الله الرحمن الرحيم



برنامه آموزشی دوره کارشناسی ارشد مکاترونیک

گروه: فنی و مهندسی

رشته: مکاترونیک

کد رشته:

دوره: کارشناسی ارشد

شورای عالی برنامه ریزی در جلسه ۳۳۵ (فوق العاده) شورای سرپرستان مورخ ۱۳۸۰/۷/۱ که در ادامه جلسه ۴۱۴ شورای عالی برنامه ریزی تشکیل شد براساس طرح پیشنهادی گروه فنی و مهندسی برنامه آموزشی دوره کارشناسی ارشد مکاترونیک را در سه فصل (مشخصات کلی، برنامه و سرفصل دروس) به شرح پیوست تصویب کرد و مقرر می دارد:

ماده (۱) برنامه آموزشی دوره کارشناسی ارشد مکاترونیک از تاریخ تصویب برای کلیه دانشگاهها و مؤسسات آموزش عالی کشور که مشخصات زیر را دارند لازم الاجرا است.
الف: دانشگاهها و مؤسسات آموزش عالی که زیر نظر وزارت علوم، تحقیقات و فناوری اداره می شوند.

ب: مؤسساتی که با اجازه رسمی وزارت علوم، تحقیقات و فناوری و براساس قوانین، تأسیس می شوند و بنابراین تابع مصوبات شورای عالی برنامه ریزی می باشند.
ج: مؤسسات آموزش عالی دیگر که مطابق قوانین خاص تشکیل می شوند و باید تابع ضوابط دانشگاهی جمهوری اسلامی ایران باشند.

ماده (۲) این برنامه از تاریخ ۱۳۸۰/۷/۱ برای دانشجویانی که از این تاریخ به بعد وارد دانشگاه می شوند لازم الاجرا است.

ماده (۳) مشخصات کلی، برنامه درسی و سرفصل دروس دوره کارشناسی ارشد مکاترونیک با سه فصل مشخصات کلی، برنامه و سرفصل دروس برای اجرا به معاونت آموزشی وزارت علوم، تحقیقات و فناوری ابلاغ می شود.



فصل اول

مشخصات دوره کارشناسی ارشد مهندسی مکترونیک

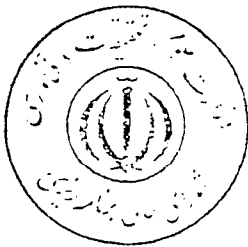
۱- تعریف و هدف:

لغت مکترونیک که ترکیبی از کلمات "مکا" از لغت مکانیزم و "ترونیک" از لغت الکترونیک می‌باشد، اولین بار در سال ۱۹۶۹ میلادی توسط مهندس ژاپنی به نام یاسکواوا (Yaskawa) به کار گرفته شد. رشته تحصیلی مکترونیک برای اولین بار در سال ۱۹۸۳ در ژاپن برای پاسخگویی به صنایع روز دنیا ارائه شده است. این رشته تحصیلی مجموعه‌ای از یک سری فناوریهای چند منظوره و انعطاف‌پذیر که متشکل از گردآوری و یا تلفیق مهندسی مکانیک، مهندسی کامپیوتر (نرم‌افزار و سخت‌افزار) و مهندسی الکترونیک می‌باشد. رشته تحصیلی مکترونیک جهت طراحی و بکارگیری تولید اتوماتیک هرشمند (خط تولید انعطاف‌پذیر) و همچنین طراحی و نگهداری محصولات و ماشین‌آلات هرشمند ارائه شده است.

هدف از ایجاد این رشته تربیت متخصصانی است که بتوانند در زمینه‌های مختلف اعم از صنعت، پزشکی، هوا فضا، صنایع دفاعی و حتی سیستم‌های امنیتی خدماتی، مطابق با نیاز امروزه از آموخته‌ها و توانایی‌های منحصر به فرد خود به نحو احسن استفاده و همکاری نمایند.

۲- نقش و توانایی:

چندگونگی تخصص و انعطاف‌پذیری در استفاده از آموخته‌های فارغ‌التحصیلان رشته مکترونیک درهای زیادی را در صنایع مختلف بر روی این فارغ‌التحصیلان می‌گشاید. همچنین این فارغ‌التحصیلان علاوه بر قدرت علمی خود، توانایی مدیریت و تصمیم‌گیری برای پاسخ به مشکلات صنعتی



کشور را خواهند داشت. بعنوان مثال می‌توان از موارد نامبرده به عنوان زمینه‌های اشتغال متخصصین مکاترونیک نام برد :

- در صنعت : ماشین‌سازی (استفاده از ماشین‌های ابزار کنترل شده بوسیله کامپیوتر)، تولید خودرو (ایجاد خط تولید انعطاف‌پذیر با توسعه اتوماسیون و استفاده از رباتها، حساسه و بکارگیری صحیح از سیستم‌های کنترل)، معادن (بکارگیری از مته‌های کنترل شده از راه دور)

- در پزشکی : برای ساخت تجهیزات هوشمند پزشکی اعم از صندلیهائی چرخدار هوشمند، پروتزهای هوشمند، ابزارهای جراحی هوشمند، آزمایشگاههای پاتولوژیک مجهز به سیستمهای هوشمند.

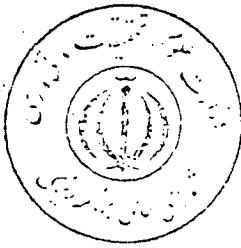
- در صنایع هوافضا : تجهیزات فضایی هوشمند قابل کنترل از راه دور.

- در صنایع دفاعی : تجهیزات هدایتی موشک.

- سیستم‌های امنیتی - خدماتی : کنترل هوشمند عبور و مرور افراد در اماکن اداری، کنترل هوشمند حمل و نقل شهری و عمومی همانند مترو.

۳- ضرورت و اهمیت:

در آینده نه چندان دور بلکه در دهه آینده، تجارت محصولات هوشمند با انعطاف‌پذیری مورد نیاز، همراه با عملکرد و کیفیت بالا برای ارتقاء صنایع مختلف در صحنه اقتصاد جهان بسیار با اهمیت خواهد بود. از جمله محصولات هوشمند می‌توان از خودروهای امروزه نام برد که با استفاده از سیستم کامپیوتر در ترمز از قفل شدن چرخها در زمان حرکت جلوگیری می‌شود و با اینکه در آینده پیش‌بینی می‌گردد که سیستم تعلیق خودرو به صورت فعال از طریق کامپیوتر کنترل شود و در هر مورد با تشخیص شرایط جاده و محیط خارج از خودرو، سیستم تعلیق عملکرد همزمان و بهینه را داشته باشد. از طرف دیگر، در صنایع امروزه با توجه به پیشرفت تکنولوژی و ضرورت رعایت قیود تکنولوژیکی از قبیل دارا بودن گواهینامه‌های کنترل کیفیت، نقش متخصصین



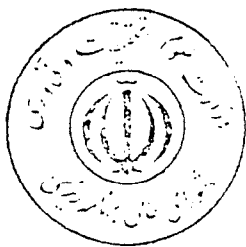
مکاترونیک برای دوام و رقابت در بازار محصولات جدید حیاتی و ضروری می باشد.

به عنوان مثال نقش مهندسین مکاترونیک در صنعت، با توجه به تنوع و تخصص آنها، همانند شبکه تصمیم گیرنده ای است که با متخصصین دیگر در زمینه های مختلف در ارتباط مستقیم بوده و با توجه به تجهیزات، ساین آلات، حساسه ها و عملکرد هر قسمت (چندگونگی محصولات در هر مقطع زمانی) تصمیم نهایی و بهینه را جهت بالا بردن کیفیت محصولات به هر قسمت ارائه می نمایند. بنابراین با استفاده از رشته مکاترونیک هم در محصولات و ماشین آلات آن قابلیت انعطاف پذیری و هوشمندی ایجاد می گردد و هم با نظارت مهندسین مکاترونیک، خط تولید، به خط تولیدی انعطاف پذیر و هوشمند ارتقاء می یابد. این رشته تحصیلی علاوه بر ایجاد زمینه های تخصصی نوین و مطابق با فناوریهای نو، رشد زمینه های تحقیقاتی زیادی را به دنبال خواهد داشت و بواسطه این توان ایجاد شده نه تنها قادر به پاسخگویی به مشکلات صنعتی و ارتقاء تکنولوژی کشور خواهیم بود بلکه به ارتقاء سطح علمی دانشگاهها نیز کمک خواهد کرد.

انگیزه تأسیس این رشته در سراسر دنیا در دهه اخیر آنقدر قابل توجه بوده است که انجمن مهندسین و تحقیقات علوم فیزیکی کشور انگلستان از این رشته به عنوان سرچشمه ای از تخصصهای لازم برای پیشرفت صنعت در هزاره جدید میلادی یاد کرده است.

۳- دوره های کارشناسی قابل قبول:

فارغ التحصیلان دوره های کارشناسی مهندسی مکانیک، مهندسی برق، مهندسی کامپیوتر و مهندسی پزشکی می توانند در آزمون ورود به این رشته شرکت نمایند.



فصل اول در مهندسی برق
سیستم‌های مهندسی

۵- شرایط تأسیس دوره :

دانشگاه متقاضی باید حداقل ۳ دوره کارشناسی ارشد در هر یک از رشته‌های مهندسی برق و الکترونیک، مهندسی مکانیک برگزار کرده باشد و دارای دسترسی مناسب به شبکه جهانی و بانک اطلاعاتی مربوط داشته باشد.

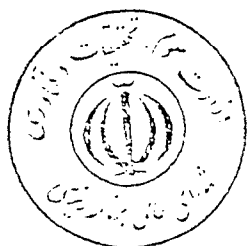
۶- آزمون ورودی :

آزمون ورودی به طور کتبی از پنج عنوان به عبارت ریاضی مهندسی و زبان فنی و مهندسی و سه عنوان از جدول زیر بعمل می‌آید. تمامی عنوان‌های آزمون دارای ضرایب یکسان می‌باشند.

ردیف	نام درس
۱	دینامیک
۲	کنترل
۳	هوش مصنوعی
۴	مدارهای منطقی و ریزپردازنده‌ها
۵	الکترونیک ۱ و ۲
۶	مدیریت صنعتی
۷	برنامه‌نویسی و الگوریتم
۸	سیستم‌های اندازه‌گیری

۷- طول دوره و شکل نظام :

حداقل طول این دوره ۳ نیمسال است. بدین معنی که دانشجویانی که ناچار به گرفتن درس جبرانی نیستند، چنانچه کار درسی خود را به نحو مطلوبی انجام دهند، می‌توانند دوره را در ۳ نیمسال به پایان برسانند. زمان هر نیمسال ۱۷ هفته است. نظام آموزشی آن واحدی است و هر واحد نظری ۱۶ ساعت است.

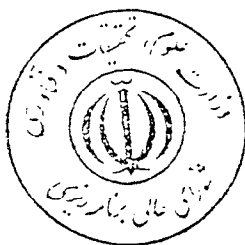


۲۴ واحد	اصلی و تخصصی
۲ واحد	سمینار
۶ واحد	پروژه تحقیق
۳۲ واحد	جمع

علاوه بر موارد فوق، هر دانشجوی این دوره که قبلاً در دوره کارشناسی یا

لیسانس دروس جبرانی را نگذرانده باشد باید با موفقیت آنها را بگذراند. از

دروس جبرانی واحدی به دانشجو تعلق نمی‌گیرد.



فصل دوم برنامه

۶- برنامه آموزشی و پژوهشی:

۶-۱- دروس جبرانی:

دروس جبرانی بنا بر نیاز هر دانشجو توسط شورای تحصیلات تکمیلی از دوره‌های کارشناسی مهندسی مکانیک، مهندسی برق، مهندسی کامپیوتر و مهندسی پزشکی تعیین می‌گردد:

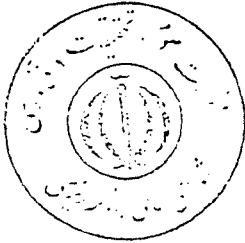
۶-۲- دروس عمومی:

الف) هر دانشجو باید ۹ واحد مربوط به دروس مکاترونیک ۱، مکاترونیک ۲ و ریاضی مهندسی پیشرفته را به عنوان دروس اجباری بگذرانند.

شماره	نام درس	نظری	واحد
۰۱	مکاترونیک ۱	۴۸	۳
۰۲	مکاترونیک ۲	۴۸	۳
۰۳	ریاضیات مهندسی پیشرفته	۴۸	۳

ب) هر دانشجو باید ۹ واحد از دروس ارائه شده در جدول زیر را به عنوان دروس تخصصی بگذرانند.

شماره	نام درس	نظری	واحد
۰۴	رباتیک پیشرفته	۴۸	۳
۰۵	کنترل خودکار پیشرفته	۴۸	۳
۰۶	شناسایی سیستم‌ها	۴۸	۳
۰۷	برنامه‌ریزی و کنترل تولید و کیفیت	۴۸	۳

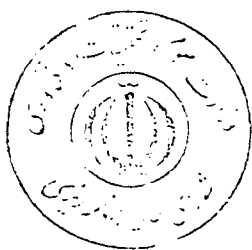


۳	۴۸	حسابه‌ها و کالبراسیون ربات	۰۸
۳	۴۸	شبکه‌های عصبی	۰۹
۳	۴۸	شییه‌سازی و مدل‌سازی در بیومکاترونیک	۱۰
۳	۴۸	هوش مصنوعی و سیستم‌های خبره	۱۱
۳	۴۸	مدیریت کیفیت و عملیات	۱۲
۳	۴۸	مدیریت تجاری و بازرگانی	۱۳
۳	۴۸	اتوماسیون صنعتی	۱۴

۳-۶- دروس اختیاری :

هر دانشجو موظف است باقیمانده واحدهای درسی خود را (دو درس)، تنها موافقت استاد راهنما و شورای تحصیلات تکمیلی از لیست دروس اختیاری در زیر و یا از رشته‌های مهندسی مکانیک، مهندسی برق، مهندسی کامپیوتر و مهندسی پزشکی مطابق با گرایش خود بگذراند:

شماره	نام درس	نظری	راحد
۱۵	کنترل محرکه‌های الکتریکی	۴۸	۳
۱۶	روش اجزاء محدود	۴۸	۳
۱۷	تئوری و تکنولوژی ساخت نیمه هادیها	۴۸	۳
۱۸	اتوماسیون در تولید	۴۸	۳
۱۹	تکنولوژی مواد نوین : مرکب، چند لایه‌ای، پوشش داده شده	۴۸	۳
۲۰	سیستم‌های بلادرنگ	۴۸	۳
۲۱	شییه‌سازی کامپیوتری	۴۸	۳
۲۲	هیدرولیک و نیوماتیک پیشرفته	۴۸	۳
۲۳	بهینه‌سازی در طراحی و تولید	۴۸	۳
۲۴	بینایی ماشین	۴۸	۳
۲۵	هوش مصنوعی توزیع شده	۴۸	۳



۴-۶- سمینار :

گذراندن سمینار برای هر دانشجوی این دوره اجباری می باشد. سمینار دوره کارشناسی ارشد مکاترونیک شامل قسمت های زیر می باشد :

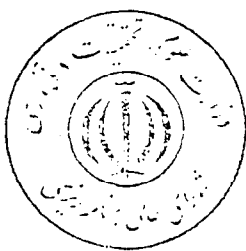
- معرفی مشکلات و نیاز کشور به بهینه سازی تولید
- معرفی فناوری های نوین مکاترونیک بکار گرفته شده در سطح دنیا با استفاده از مجلات و گزارشات علمی و همچنین ارتباط با دانشگاه های خارج از کشور
- معرفی زمینه های تحقیقاتی مطابق با نیاز کشور، که دانشجویان ممکن است موضوع پروژه خود را از میان این زمینه های پیشنهاد شده برگزینند.
- تهیه یک گزارش مدون و ارائه آن در سمینار توسط هر دانشجو الزامی می باشد.

۵-۶- پروژه (پایان نامه) :

پایان نامه شامل دو قسمت طرح تحقیقی و مربوط به ارائه نتیجه تحقیقات می باشد. تعداد واحدهای پایان نامه در دوره کارشناسی ارشد آموزشی ۶ واحد و در دوره کارشناسی ارشد پژوهشی ۱۲ واحد می باشد.

۱-۵-۶- تصویب موضوع پروژه :

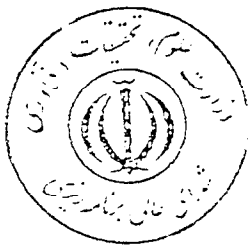
نظر به آنکه هدف از ارائه دوره کارشناسی ارشد مکاترونیک پاسخگویی به نیاز کشور، ارتقاء تکنولوژی کشور و رقابت در صحنه تولید جهانی می باشد، لذا لازم است شورای تحصیلات تکمیلی - تخصصی دوره عهده دار بررسی موضوعات پیشنهادی پروژه از طرف اساتید، ارگانهای اجرایی و دانشجویان (و تعیین موضوعات مناسب برای دانشجویان باشد. بدیهی است در این بررسی در مورد هر پروژه اهداف و نتایج، ویژه، تجهیزات مورد نیاز، بودجه لازم و مقدار زمان مورد نیاز برای تحقق یا نشیدن به پروژه می بایستی در طرح پیشنهادی پروژه مشخص گردند.



۷- گرایش‌های این دوره:

دوره کارشناسی ارشد مکترونیک دارای سه گرایش زیر می‌باشد که دانشجویان با توجه به گرایش انتخابی، پروژه‌های تحقیقاتی خود را به ارزش ۶ واحد در یکی از آزمایشگاه‌ها و در صنعت انجام خواهند داد:

- گرایش اتوماتیک و کنترل تولید.
- گرایش طراحی ربات‌ها و سیستم‌های مکترونیکی.
- گرایش ارتباطات جنبی (Interface) انسان - ماشین - کامپیوتر.
- بعد از انتخاب گرایش دانشجو دروس مناسب را با نظر استاد راهنما (از جدول ب) دروس عمومی و جدول دروس اختیاری انتخاب می‌کند.



مکاترونیک ۱

تعداد واحد : ۳

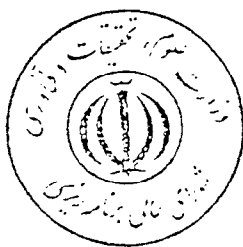
نوع واحد : نظری

پیشنیاز :

هدف : این درس برای آشنا کردن دانشجویان با مفاهیم پایه مکاترونیک برای طراحی، برنامه‌ریزی، ساخت و تست سیستمهای مکاترونیک بخصوص در مورد آنچه که در صنعت یافت می‌شود برنامه‌ریزی شده است. همچنین در این درس سیستمهای مکاترونیکی نیز معرفی می‌گردند.

سرفصل دروس :

- معرفی سیستمهای مکاترونیک شامل آشنایی با ترانسدیوسرها و سنسورها و کنترلرهای برنامه‌پذیر منطقی
- آشنایی با موتورهای صنعتی و سیستمهای الکتروپنوماتیک
- بررسی سیستمهای مکاترونیک از دیدگاه مبداءسی مکانیک که شامل مشخصه‌ها و آنالیز و کاربرد مبدلهای حرکتی متفاوت که در سیستمهای مکاترونیک یافت می‌شود. معرفی سیستمهای دینامیکی برنامه‌پذیر و تأثیرات شرایط نیرویی، اصطکاک و اینرسی در آنالیز تنش و کرنش سازه‌ای و اجزاء سیستم مکاترونیک
- سیستمهای مکاترونیکی شامل انواع ربات‌ها و غیره، مدل‌های سینماتیک ربات‌ها
- آشنایی با جایگاه سیستمهای مکاترونیکی چند مجموعه‌ای در سیستمها و خطوط تولید
- طراحی مکانیزم‌ها
- طراحی ماشینها و سیستم‌های پردازش پشتیبانی



مکاترونیک ۲

تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

پیشنیاز : مکاترونیک ۱

هدف : این درس برای آشنایی دانشجویان با دانش مکاترونیک در سطح سیستمهای پیچیده و در حقیقت بکارگیری مکاترونیک در سیستمهای تولید با کمک اجرای پروژه درسی، طراحی و برنامه ریزی شده است. در این درس دانشجویان با چگونگی کنترل خطوط تولید و ماشینها با کمک سیستمهای مکاترونیکی آشنا می شوند و با مفهوم اتوماسیون خطوط تولید آشنایی کاربردی می یابند. در این درس دانشجویان با نحوه بکارگیری چند سیستم مکاترونیکی در خط تولید و ایجاد ارتباط بین آنها آشنا می شوند.

سرفصل دروس :

- سیستمهای کنترل ماشینها و سیستمهای مکاترونیکی
- فناوری اتوماسیون با کمک سیستمهای مکاترونیکی
- سیستم کنترل نظارتی و جمع آوری اطلاعات برای طراحی اتوماسیون کارخانه
- آشنایی و ایجاد ارتباط بین سیستمهای مکاترونیکی شامل سیستمهای سنسور، کنترلرهای برنامه پذیر، پردازشگر سیگنال دیجیتال و سیستمهای مکانیکی
- انجام پروژه طراحی اتوماسیون خط تولید با کمک سیستمهای مکاترونیکی

ریاضیات مهندسی پیشرفته



تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

پیشنیاز : ریاضی مهندسی دوره کارشناسی

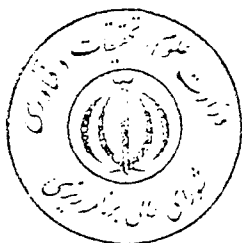
هدف :

سرفصل دروس : (۵۱ ساعت)

سرفصلهای این درس با توجه به گرایش خاصی که دانشجویان هر دانشکده خواهند گرفت توسط کمیته کارشناسی ارشد آن دانشکده تعیین می گردد. برای مثال سرفصلهای زیر پیشنهاد می شود که قسمتهایی از آن می تواند مورد استفاده قرار گیرد.

جبر ماتریسی تانسورها، حل عددی معادلات دیفرانسیل با مشتقات نسبی، حل عددی معادلات انتگرال، مسائل مقدار مرزی از نقطه نظر عددی، انتگرال و تبدیل فوریه پیشرفته و تبدیل لاپلاس پیشرفته، تبدیلات $FT \& FFT-Z$ ، حساب تغییرات، معادلات انتگرال، تبدیلات انتگرال، احتمالات، متغیرهای تصادفی، فرآیندهای تصادفی، تئوری پیشرفته، توابع مختلط، حل معادلات دیفرانسیل جزئی.

رباتیک پیشرفته



تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

پیشنیاز : دینامیک تخصصی، کنترل

سرفصل های درس :

۱- مقدمه تعاریف، تاریخچه جابجا کننده ها (Manipulators) و ساختار آنها، اشاره کلی به سینماتیک و دینامیک مستقیم و معکوس، نیروها و گشتاورها، مسیر (Trajectory)، طراحی رباتها و سنسورها، کنترل موقعیت و سرعت و نیروها و ترکیب (Hybrid) موقعیت و نیروها، برنامه نویسی و شبیه سازی بصورت Offline.

۲- مختصات Homogeneous و تبدیل مختصات (Coordinate-Transformation)، حرکت Rigid Body و تبدیلات Denavit-Hartenberg.

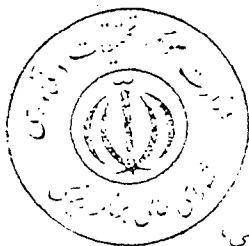
۳- ریشه و حل معادلات مستقیم سینماتیک (Forward Kinematics) جابجاکننده ها با استفاده از تبدیلات Denavit-Hartenberg.

۴- حل معادلات معکوس سینماتیک (Inverse Kinematics) جابجاکننده ها با استفاده از تبدیلات Denavit-Hartenberg به روشهای Iterative و Closed Form با استفاده از قضایای Pieper.

۵- حل نمونه مسئله در مورد رباتهای GMF-750، PUMA-560 و Stanford Arm.

۶- مختصات World & Joint و شرح وظایف جابجاکننده ها (Task Description).

۷- ایجاد مسیر رباتها (Trajectory Generation)، Joint Variable Space، Cartesian Space، Path Planning Joint-Interpolated Trajectory.



آلگوریتم‌های مسداول در ربات‌های صنعتی،

4-3-4 Trajectory Cartesian, 5Cubic Trajectory 3-5-3 Trajectory Motion

۸- نکات اصلی در مورد Generalized Force، دینامیک جابجاکننده‌ها (Manipulators)، اشاره کلی به اصول لاگرانژ و Newton-Euler در دینامیک عالی.

۹- دینامیک ربات‌ها، فرمول دینامیکی بر اصول Lagrangian و

Newton-Euler، فرمول Uicker-Kahn برای بررسی دینامیک ربات‌ها و

Lagrangian-Euler، و فرمول Recursive برای حل معادلات دینامیکی.

۱۰- اشاره کلی به کنترل خطی و غیرخطی و کنترل مدرن، سنسورها،

Actuators و استفاده آنها در کنترل ربات‌ها، نکات اصلی در کنترل ربات‌ها،

Resolved Motion Rate Control و Hybrid Position/Force Control و

Force Control و Adaptive Control

۱۱- طراحی کنترلر برای کنترل ربات‌های صنعتی بنا استفاده از

Robust Control

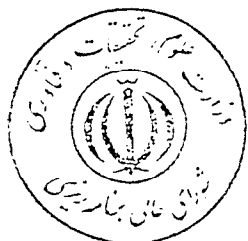
منابع :

1. Modolisation and Control of Robots; W.Khalill, E.Dombre, Masson-Paris.

2. Robot Manipulators: Mathematics, Programming & Control Richard Paul, MIT Press.

3. Introduction to Robotics John Craig , Addison Wesley .

کنترل خودکار پیشرفته



تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

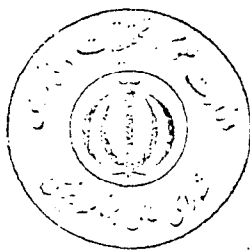
پیشنیاز : کنترل خودکار

سرفصل دروس :

۱- مروری سریع بر کنترل کلاسیک، بررسی سیستمهای خطی با ضرائب وابسته به زمان و غیر وابسته به زمان، بررسی مجدد ریاضیات تبدیل لاپلاس، سری فوریه، توابع زوج و فرد و خواص آنها، تعریف یک سیستم و بدست آوردن معادلات دیفرانسیل و تابع تبدیل آن، بررسی رفتار و طراحی سیستم توسط مکان هندسی ریشه‌ها، بررسی پایداری سیستم، دیاگرام نایکوئیست، عکس‌العمل سیستم به یک ورودی و بررسی پاسخ سیستم در حالت گذرا و حالت دائم. مقایسه کنترل کلاسیک با کنترل مدرن و مشخص کردن امتیازات کنترل مدرن.

۲- بررسی کنترول سیستمها در فضای حالت
State-Space Analysis of Control Systems تعریف حالت، متغیرهای حالت، فضای حالت، ارائه سیستم خطی درجه n که تابع ورودی دارای مشتقات تا درجه m باشد در فضای حالت، معرفی ماتریس انتقال، تبدیل سیستم به حالت قطری، طراحی سیستمها بر اساس فضای حالت با استفاده از اضافه کردن قطب و صفر.

۳- بررسی سیستمهای چند ورودی و چند خروجی : معرفی سیستم چند ورودی و چند خروجی و دیاگرام جعبه‌ای کلی آن، بدست آوردن تابع تبدیل کلی، ارائه معادلات دیفرانسیل سیستم.



۴- بررسی سیستمهای کنترل از طریق صفحه فازی : معرفی روش صفحه فازی، تعریف اصطلاحات مربوطه، حل سیستم، روش صفحه فازی، ترسیم مسیر فاز به چند روش، زمان بندی مسیر فاز، بدست آوردن جواب زمانی سیستم از مسیر فاز.

۵- کنترل سیستمهای غیر خطی به روش تابع تشریحی

Describing-Function Analysis of Non-Linear Control Systems

تشریح روش تابع تشریحی، سیستم باز و بسته (on-off) سیستم بالقی (back-lash)، سیستم باز و بسته، پس ماند، سیستم غیرخطی با باند مرده، سیکل حدی و پایداری آن، حل سیستمهای به روش تابع تشریحی.

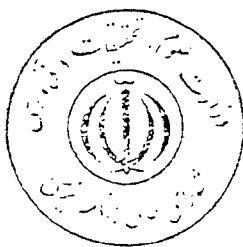
۶- کنترل سیستمها با روش نمونه گیری از داده ها
Sample-Date Control Systems بررسی نمونه گیریها، مرتب کردن داده های نمونه گیری شده، تنوری تبدیل z و کاربرد آن در نمونه گیری از داده ها، تبدیل برعکس z حل معادلات دیفرانسیل در تبدیل z بررسی پایداری سیستم در صفحه z

۷- کنترل بهینه ای و تطابقی Optimal Control and Adaptive Control
تعاریف و تشریح، اندیکس عملکرد، قابلیت کنترل و قابلیت مشاهدگی سیستمها، بررسی پایداری سیستمها براساس اصل لیاپانوف.

۸- نقش کامپیوتر در کنترل و طراحی سیستمهای کنترل : کامپیوترهای قیاسی، م:هرم شبیه سازی، عناصر محاسبه کننده، کامپیوترهای رقمی، کنترل کامپیوتری.

کتاب پیشنهادی :

1. Modern Control Engineering Ogata.
2. Control Systems Theory O.I.Elgerd.
3. Non Linear Authomatic Control J.E.



شناسایی سیستمها

تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

پیش نیاز :

سرفصل دروس :

زمینه های مورد بحث :

تئوری وینر، کلموگروف، نمایش سیستمهای دینامیکی استوکاستیک به صورت متغیرهای مارکوف، تئوری کالمن، بوسی در زمان پیوسته و زمان منفصل، مختصری از آنالیز سریهای زمانی و فرآیندهای ARMA، معادلات دیفرانسیل استوکاستیک، فیلتر کردن در حضور نویز "رنگین"، فیلترهای غیرخطی.

تئوری تخمین، آشنایی با آمار ریاضی، روشهای آماری برای تخمین، تخمین MLE، روش تعمیم یافته کمترین مربعات، مسئله همگرایی، کاربرد.

کنترل استوکاستیک و مسئله شناسایی، کنترل مرتبه دوم و معادله ریکاتی (حالت پیوسته و حالت منفصل)، کاربرد تئوری Martingale.

تخمین تابع کوواریانس و طیف، کاربرد در پیش بینی و صاف کردن، متدهای غیراحتمالی Bias-(Deterministic) و واریانس تخمین عبارات مجانی برای ماتریس کوواریانس و

مباحث دیگر از قبیل کنترل Adaptive - فرآیندهای جهش (Jump processors) و کاربرد آن.

تصمیم گیری در محیط غیردقیق (Fuzz) و برنامه ریزی و شناسایی در مورد سیستم های بزرگ.

برنامه‌ریزی و کنترل تولید و کیفیت



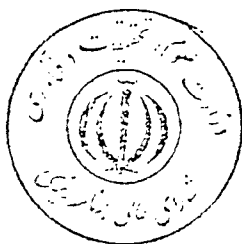
تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

پیشیاز :

سرفصل دروس :

- مروری بر اصول مدیریت و برنامه‌ریزی تولید، روشهای تصمیم‌گیری؛
- پیش‌بینی : روشهای کیفی و کمی پیش‌بینی تقاضا (بلندمدت و کوتاه‌مدت)
- برنامه‌ریزی استراتژیک در تولید.
- برنامه‌ریزی فرآیند
- انتخاب و مدیریت تکنولوژی تولید
- انواع اتوماسیون در تولید و مونتاژ، بکارگیری سیستم‌های کامپیوتری CNC و NC
- کنترل کامپیوتری
- بررسی‌های اقتصادی در انتخاب درجه اتوماسیون
- روشهای تخصیص منابع
- برنامه‌ریزی جامع، برنامه‌ریزی کلی Master Production Schedule
- برنامه‌ریزی مواد (MRP)
- برنامه‌ریزی و کنترل در سطح کارگاه (Shop Floor Planning and Control)
- برنامه‌ریزی و کنترل کیفیت : مروری بر اصول و تکنیکهای کنترل کیفیت
- مفاهیم جدید در سنجش کیفیت
- روشهای آماری در کنترل کیفیت



- بکارگیری کامپیوتر در کنترل کیفیت

- برنامه‌ریزی تعمیرات

- بررسی روش‌های مدرن برنامه‌ریزی و کنترل تولید

MRPII, JIT, DPT, ...

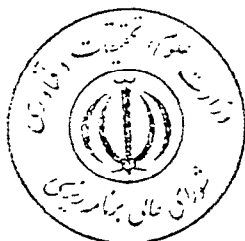
- سیستم‌های کامپیوتری برنامه‌ریزی و کنترل تولید و مرغریست،

سیستم‌های کامپیوتری مرتبط

مراجع:

1. Manufacturing and Control Systems – by Thomas E. Vollmann , William L. Berry , 3rd Ed. IRWIN.
2. Production and Operation Management – a Problem Solving and Decision – making Approach. 4th Ed, Norman Caither.

حساسه‌ها و کالیبراسیون ربات



تعداد واحد : ۳

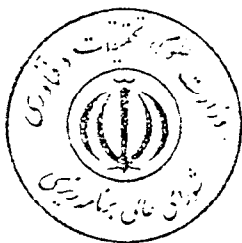
نوع واحد:

پیشنیاز :

سرفصلهای درس:

- مقدمه، اساس کار حساسه‌ها.
- بررسی انواع حساسه‌ها، شامل حساسه‌های موقعیت، سرعت، شتاب، نیرو، فشار.
- حساسه‌های تنظیم کننده سیستم کنترل.
- تحلیل فیزیکی و ریاضی دقت حساسه‌ها.
- بررسی عوامل خطا در عملکرد حساسه‌ها در سیستمهای مکترونیک.
- کالیبراسیون با کاربرد حساسه‌های مناسب جهت بهینه کردن کالیبراسیون، شناسایی پارامترها، مدل کردن سیستم مکترونیک، بررسی روشهای ریاضی جهت شناسایی پارامترها، برنامه‌نویسی و الگوریتم شناسایی پارامترها.
- ساخت و ارائه مدل فیزیکی کالیبراسیون.
- تصحیح خطاها و بهینه‌سازی جدد.

شبکه‌های عصبی



سنداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

پیشنیاز : دانشجوی کارشناسی ارشد با توافق استاد

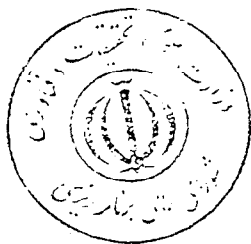
سرفصلهای درس

- ۱- مدل سازی نورونها و شبکه‌های عصبی.
- ۲- آشنایی با شبکه‌های پرسپترون، هاپفیلد، کوهورن، BAM, RBF و ART، نئوکاگنیترون و شبکه‌های دیگر.
- ۳- یادگیری در شبکه‌های عصبی و روشهای مختلف یادگیری.
- ۴- روشهای انرژی در بررسی عملکرد شبکه‌های عصبی.
- ۵- شبکه‌های عصبی استوکاستیک، ماشین بولتزمن و روش Simulated Annealing.
- ۶- بهینه‌سازی به کمک شبکه‌های عصبی.
- ۷- شبکه‌های عصبی در تشخیص الگو و استدلال تقریبی.
- ۸- کاربرد شبکه‌های عصبی در کنترل، مخابرات، مهندسی پزشکی، پردازش صوت و تصویر، سیستمهای قدرت و جز آن به انتخاب استاد.

مراجع :

1. Parallel Distributed Processing , by D.E. Rumelhart and J.L.Mc
Cleveland , MIT Press, 1985 .

۲- مقالات ، مجلات و کنفرانسها .



شبیه سازی و مدلسازی در مکترونیک

تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

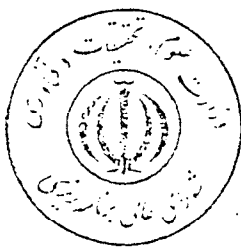
پیشنیاز : دانشجوی کارشناسی ارشد با توافق استاد

سرفصل دروس

- ۱- اصول مدلسازی و راستیابی (Validation)، اجزاء مدل (چهارچوب، ساختار، پارامتر ساختار استاتیکی و ساختار دینامیکی).
- ۲- مدلسازی سیستمهای متمرکز.
- ۳- مدلسازی سیستمهای گسترده.
- ۴- شبیه سازی مرز کارت.
- ۵- روشهای تولید اعداد تصادفی یکنواخت.
- ۶- روشهای تولید اعداد تصادفی غیریکنواخت و خواص مدلهای مختلف احتمالی.
- ۷- نمونه های مشابه سازی صف انتظار، آموزش، بازی و غیره.
- ۸- روشهای کاهش واریانس.
- ۹- کامپیوتر و مشابه سازی، سخت افزارهای اختصاصی برای مشابه سازی، سیستمهای حسابگر موازی و گسترده در مشابه سازی.
- ۱۰- آشنایی با زبانهای مشابه سازی با تأکید بر SIMSCRIPT GPSS.
- ۱۱- مدلسازی سیستمهای چندرشته ای با استفاده از تکنیک باند گراف.
- ۱۲- ادغام آنالیز المانهای محدود و شبکه عصبی با مدلهای سیستم.

مراجع :

- 1- A. Guid to Simulation, Bratley, Fox and Schrage, 1987.
- 2- Computer-Aided Modelling and Simulation, J.A. Spriet and G.C. Vansteenkiste, 1982.



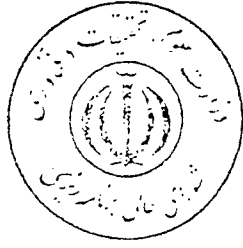
هوش مصنوعی و سیستمهای خبره

تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

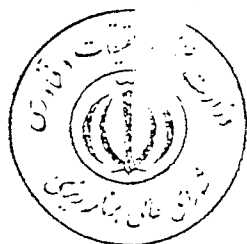
سرفصل دروس :

مقدمه بر هوش مصنوعی، مفاهیم اولیه، قرای دید کامپیوتری (VISION)، درک مطالب کامپیوتری (SPEECH RECOGNITION)، سیستمهای خبره (EXPERT SYSTEMS)، چگونگی انتخاب موضوع جهت سیستمهای خبره، مهندسی اطلاعات (KNOWLEDGE ENGINEERING)، روشهای رایج نمایش معلومات، سیستمهای قانونبندی (PRODUCTION SYSTEMS)، شبکههای سماتیک نمایش منطقی (LOGIC)، معلومات قالبی (FRAMES)، سناریوها (SCRIPTS)، روشهای جمعآوری اطلاعات، قسمتهای تشکیل دهنده سیستمهای خبره، پایگاههای معلومات، سیستم ورودی و خروجی (USER INTERFACE)، قدرت استدلال (INFERENCE ENGINE)، روش استدلال عقب رونده (FORWARD CHAINING)، روشهای تطبیق معلومات (PATTERN MATCHING)، روشهای جستجو با الویتهای عرضی و عمقی (BREADTH FIRST SEARCH) و (DEPTH FIRST SEARCH) روشهای آماری، انتخاب برنامه نویسی سیستمهای خبره، زبان ملی برنامه ریزی (PROLOG, LISP,)، برنامه های آماده تهیه از معلومات (SHELLS)، محیطهای برنامه ریزی (ENVIRONMENTS)، سیستمهای استدلال نتایج خروجی (EXPLANATION FACILITY)، ارزشیابی و پذیرش نتایج (ADEPTANCE)، دانشجویان در طول ترم میبایستی با برنامه ریزی با زبانهای LISP و PROLOG آشنا شده و با یک برنامه ریزی آماده SHELL نیز کار کنند.



مراجع :

1. "ARTIFICIAL INTELLIGENCE" P.H. WINSTON -
ADDISON WESLGY.
2. "A GUIDE TO EXPERT SYSTEMS" D. WATERMAN
ADDISON WESLGY.
3. "LISP" P.H. WINSTON.
4. "PROGRAMING IN PROLOG" W.F. CLOCKSIN & C.S.
MELLISH.



مدیریت کیفیت و عملیات

تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

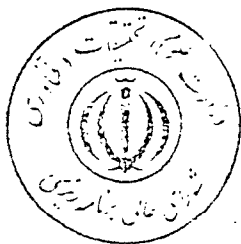
سرفصل دروس :

سیر تکاملی روند کیفیت صنایع (حرکت از مهندسی کیفیت به مدیریت کیفیت)، روند صحیح مدیریت کیفیت در کشورمان، مدیریت سیستم کیفیت، اصول سیستم کیفیت، اطمینان از کیفیت Quality Assurance، (سری استاندارد ISO 9000)، مدیریت منابع انسانی، استراتژی تولید بموقع، مفاهیم و تحلیل بهره‌وری در سیستم‌های تولیدی ستی و مدرن، طبقه اندازه‌گیری روشهای تخمین بهره‌وری، روشهای آماری برای بهبود بهره‌وری، مدل‌های اقتصادی، نقش اندازه‌گیری در بهبود بهره‌وری، کایزن و نوآوری، ایجاد پایگاههای اطلاعاتی و نظرخواهی برای اندازه‌گیری بهره‌وری.

طراحی، طرح‌ریزی و کنترل مدیریت تولید و عملیات، طراحی محصول، از بازاریابی تا طراحی، طراحی ظرفیت، طراحی فرایندها، ماشین‌آلات، طرح‌ریزی منابع، مدیریت مواد، نیروی انسانی، تکنولوژی، کیفیت بهره‌وری بخش عملیات و ارتباط آن با دیگر بخش‌های سازمان، استراتژی عملیات، سرویس و فرایند، طراحی مشاغل، استانداردهای تولید و عملیات، اندازه‌گیری کار، برنامه‌ریزی و زمان‌بندی تولید یا خدمات، کنترل موجودی‌ها و مواد.

مراجع:

- 1- Total Quality Control, Fegenbam. McGraw Hill, 1989.
- 2- Operation Management, Concept, Method, and Strategies Mark. A. West Publishing Company, 1988.



مدیریت تجاری و بازرگانی

تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

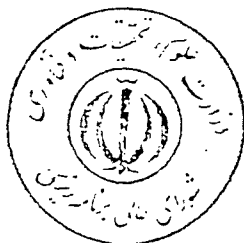
سرفصل دروس :

مفهوم و لزوم بازاریابی، وظائف و تکنیکهای بازاریابی، برنامه ریزی بازاریابی، پیش بینی رفتار خریدار، توسعه بازار داخلی و خارجی، نقش کیفیت محصول و ارائه محصول، بازاریابی، به کارگیری فناوریهای نوین و شبکه جهانی در بازاریابی، نقش تبلیغات در فروش، حفظ بازار داخلی و خارجی، شناسایی محصولات و نحوه رقابت با آنها در بازار جهانی. نگاهی به اقتصاد کلان و روند توسعه اقتصاد دنیا، توسعه رشد قیمت ها، تجارت خارجی، شناسایی توانمندیهای ملی در جهت بالا بردن صادرات غیر نفتی، صادرات محصولات با ارزش افزوده، استراتژی مناسب در قبال جهانی شدن اقتصاد، شرکت های چند ملیتی، قطب های اقتصادی و غیره، بررسی سرمایه گذاری های خصوصی داخلی و خارجی در بهبود اقتصاد کشورمان.

مرجع:

1- Information system for Modern Management, Murdick, Ross, R.G. and J.E., 2nd Edition, Prentice-Hall, Englewood Cliff, New Jersey, 1975.

اتوماسیون صنعتی

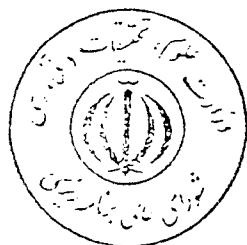


تعداد واحد : ۳

نوع واحد :

سرفصل دروس :

- مقدمه، مروری بر تاریخچه اتوماسیون صنعتی.
- ساختار و اجزاء یک سیستم اتوماسیون صنعتی.
- آشنایی با تکنولوژیهای نرمافزاری رایج در اتوماسیون صنعتی.
- نرمافزارهای رابط کاربر و دستگاه (HMI).
- مقدمه انتقال داده‌ها.
- آشنایی با چند فیلد باس رایج.
- طراحی یک سیستم اتوماسیون صنعتی.
- سیستم یکپارچه اتوماسیون و اطلاعات.
- آخرین دستاوردها در اتوماسیون صنعتی.



کنترل محرکه‌های الکتریکی

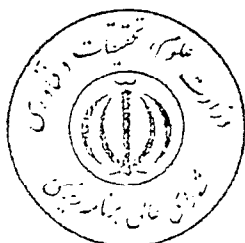
تعداد واحد : ۳

نوع واحد :

سرفصل دروس :

- مقدمه، نقش محرکه‌های الکتریکی در خطوط تولید و اتوماسیون.
- آشنایی با اجزای انواع محرکه‌های الکتریکی (AC, DC).
- مدل‌سازی دینامیکی و شبیه‌سازی محرکه‌های الکتریکی.
- روشهای کلاسیک کنترل محرکه‌های الکتریکی.
- کنترل برداری - - - - - محرکه‌های الکتریکی AC.
- کاربرد روشهای کنترل مدرن در محرکه‌های الکتریکی.
- روشهای کنترل روشن‌شدن محرکه‌های الکتریکی.
- کنترل مستقیم ناوور در محرکه‌های الکتریکی AC.
- چند مثال عملی.

روش اجزاء محدود



تعداد واحد : ۳

نوع واحد :

پیشنیاز : ریاضیات مهندسی پیشرفته

سرفصل دروس :

معرفی اجزاء محدود در مسائل مهندسی، مقدمه‌ای بر الاستیسیته دوبعدی،
مروری در مفاهیم تحلیل ماتریسها، تحلیل همه جانی (Global) در تجزیه
ماتریس سختی (Substructuring)، روشهای مستقیم، کار مجازی و پس‌ماند
متعادل شده در فرموله کردن یک جزء (Element Formulation)، اصول فرموله
کردن به روش تغییر (Variational Method)، مینیم انرژی پتانسیل، روشهای
تقریبی شامل: ریلی-ریتز و گالارکین، کاربرد روش اجزاء، محدود در محاسبه
تنش و کرنش، رفتار و هندسه جزء جزءهای صفحه‌ای، ملاحظات در تعیین
مدل: خمش صفحه‌ها، روشهای مخلوط (Mixed) و هیبرید (Hybrid) در
خمش صفحه‌ها.

مراجع:

1. Finite Element Analysis : Fundamentals, by R.H. Gallagher.
Pub. PRENTICE-Hall.
2. Numerical Method in Finite Element Analysis, by K. J. Bathe &
E.L. Wilson Pub. Englewood Cliffs.
3. The Finite Element Method, by O.C. Zienkiewicz, 3rd ed. Pub.
Mc Graw-Hill.

تئوری و تکنولوژی ساخت نیمه هادیها



تعداد واحد : ۳

نوع واحد : تئوری

پیشنیاز :

سرفصل دروس : (۵۱ ساعت)

- ۱- رشد بلور و تهیه ویفر.
- ۲- دیفیوژن.
- ۳- اکسیداسیون.
- ۴- کاشت یون.
- ۵- روشهای گوناگون لیتوگرافی (شامل انواع Etching).
- ۶- رشد لایه‌های رونشستی (Epitaxy).
- ۷- روشهای گوناگون نشاندن لایه‌های فلزی.
- ۸- روشهای گوناگون نشاندن لایه‌های دی الکتریک و Poly-si.
- ۹- فرآیند ساخت ادوات غیرفعال.
- ۱۰- فرآیند ساخت ترانزیستورهای دوقطبی.
- ۱۱- فرآیند ساخت ترانزیستورهای اثر میدانی.
- ۱۲- روشهای گوناگون اندازه‌گیری پارامترهای فیزیکی در تکنولوژی.

مراجع :

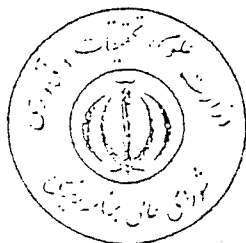
۱- کتاب فیزیک الکترونیک و تکنولوژی نیمه هادیها تألیف اکبر ادیبی

انتشارات دانشگاه صنعتی امیرکبیر، سال ۱۳۷۵.

2. VLST Technology, by S.M.sez, second Ed/Mc Graw-Hill, 1990.

3. Microelectronic Processing and Device Design, by Roska, Mc Graw-Hill, 1982.

4. Introduction to Microelectronic Fabrication /by : Jaeger, Addison-Wesley, 1985.



اتوماسیون در تولید

تعداد واحد: ۳

نوع واحد: نظری

پیشنیاز:

سرفصل دروس:

۱- مروری بر اصول تولید و بررسی استراتژی اتوماسیون.

۲- اتوماسیون سیستمهای تولید انبوه.

۳- طراحی و ساخت انتقال دهندههای خطی دوار، تغذیه کنندهها، قید و بستها.

۴- تحلیل خطوط تولید اتوماتیک.

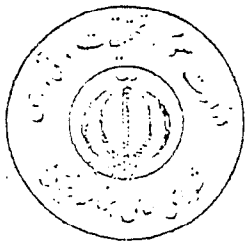
۵- بکارگیری رباتها در خطوط تولید و مونتاژ.

۶- اتوماسیون حمل و نقل در تولید.

۷- اتوماسیون سیستمهای انبارهای تولید و ابزار.

۸- اتوماسیون بازرسی و کنترل مرغوبیت.

۹- اتوماسیون سیستمهای مدیریت و کنترل تولید.



تکنولوژی مواد نوین : مرکب، چند لایه‌ای، پوشش داده شده

تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

پیشنیاز :

مقدمه : تعریف و مزایای مواد مرکب، چند لایه‌ای، پوشش داده شده

انواع مواد مرکب و چندلایه‌ای : پلاستیکهای تقویت شده، مواد مرکب کربن-کربن، مخلوط مواد، مواد طبقه طبقه، مجموعه‌های ورقهای نازک؛ تابلوهای ساندویچی، صفحات لانه زنبوری، انواع پوشش‌های فلزی و رنگی. مزایای مواد مرکب : کم شدن وزن، تقویت مکانهای تحت تنش، ساخت آسان و هزینه کمتر مقاومت به خوردگی، بهتر شدن خواص الکتریکی، مقاومت به اصطکاک، سایش و تخریب صداگیری و لرزش‌گیری، بهتر شدن خواص مکانیکی، بکارگیری ضایعات، امکان تهیه مواد یا کاربردهای مختلف، کم شدن قیمت تمام شده.

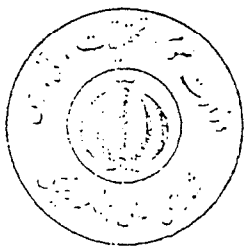
۱- ترکیبات مواد مرکب شیشه - رزین

الف - تقویت کننده‌های شیشه - منسوجات : ترکیب و خواص شیشه، اثرات روش ساخت بر خواص فیبرهای شیشه محصولات صنعتی شیشه - منسوجات.

ب - ماتریسها : رزین ترموست، رزین ترموپلاست

۲- ترکیبات سایر مواد مرکب

الف - فیبرها : فیبرهای خیلی مستحکم (فیبر کربن، فیبر آرامید، فیبر بور و Si فیبرهای مصنوعی مقاوم به گرما) فیبرهای با استحکام متوسط (فیبرهای پلی استر با تافتس بالا، فیبرهای پلی اتیلن با تافتس بالا) فیبرهای فلزی، فیبرهای



طبیعی (فیبر آرامید، فیبر گیاهی).

ب - سایر افزودنیها: هادی - عایق - نسوز - لغزنده.

ج - رزینها و ماتریسها: نقش رزینهای پوششی یا ماتریس، رزینهای ترموست (ماتریس پلی استر، ماتریس اپاکسی، رزینهای فنولیک)، رزینهای ترموپلاستیک (پلی آمیدها، سایر رزینهای ترموپلاستیک)، ماتریسهای الاستومر، ماتریسهای فلزی.

د - انواع مواد مرکب بدست آمده از ترکیب سایر مواد (مواد مرکب حرارتی، مواد مرکب ساختاری - کربن، کربن - ورق فلز، کائوچو - سرامیکهای حرارتی).

۳- محاسبه قطعات مواد مرکب شیشه رزین

تعیین حالت تنش و عوامل مؤثر بر اجزاء مختلف، تعیین تنشهای بکار رفته، تعیین تنشهای قابل قبول ضرایب ایمنی، معیارهای شکست، آزمایشهای کشش و فشار طولی و مورب.

۴- خواص مواد مرکب شیشه رزین

دانسته مواد مرکب، خواص فیزیکی، خواص مکانیکی، خواص حرارتی، خواص الکتریکی، بررسی جایگزینی قطعات با مواد سنتی بوسیله مواد مرکب.

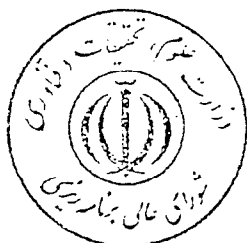
۵- تولید مواد مرکب

قالب گیری اتصال بوسیله تزریق و اسپری کردن، قالب گیری با فشار در گرما و سرما، ساخت و قالب گیری ترکیبات، قالب گیری پیوسته، قالب گیریهای گریز از مرکز و چرخشی، تولید ترموپلاستیک مسلح به غیر شیشه.

۶- صنایع بکارگیرنده

صنایع اتومبیل سازی، صنایع حمل و نقل، صنایع فضائی، صنایع کشتی سازی، صنایع مکانیک، صنایع شیمیائی و کاربردهای ضد خوردگی، صنایع الکتریکی و الکترونیکی، لوازم ورزشی، سایر صنایع (میلان - اسلحه سازی - پزشکی.....)

سیستمهای بلادرنگ



تعداد واحد: ۳

نوع واحد: نظری

پیشنیاز: —

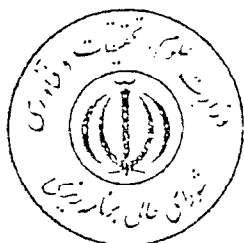
سرفصل دروس:

مسائل علمی و پیاده‌سازی یک الگوریتم کنترل بر روی یک کامپیوتر دیجیتال از نظر تنظیم دقت، اطلاعات زمینه در مورد نوع استراتژی کنترل کامپیوتری و سخت‌افزار و نرم‌افزار موجود برای پیاده‌سازی آنها، مروری بر دو روش مدرن جهت طراحی نرم‌افزارهای بلادرنگ، ویژگی‌هایی را که در سیستمهای عامل بلادرنگ موجود می‌توان جستجو نمود.

مراجع:

1. Real Time Computer Control, by S. Bennett. Prentice Hall, 1988.
2. Real Time Microcomputer System Desing :
An Introduction, by P. D. Lawrence and K. Mauch, Mc. Graw Hill
Co. 1988.

شبیه‌سازی کامپیوتری



تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

پیشنیاز :

سرفصل دروس :

مدل و مدل‌سازی در حل مسائل، تعریف و موارد استفاده شبیه‌سازی، شبیه‌سازی سیستمهای گسسته و پیوسته، اصول و قواعد شبیه‌سازی واقعه‌های گسسته، پدیده‌های تصادفی در شبیه‌سازی، تولید اعداد تصادفی و نمونه‌های تصادفی از توابع توزیع، تجزیه تحلیل آماری نتایج شبیه‌سازی، شبیه‌سازی سیستمهای پیوسته و حل مهندسی اصول و چهارچوب برنامه‌نویسی و زبانهای شبیه‌سازی (روشهای تشریح وقایع، تشریح فرآیند و جستجوی فعالیتها) معرفی یک زبان شبیه‌سازی. آموزش گرافیکی (3D Max)، کار با اصول نرم‌افزارهای گرافیکی و انیمیشن بمنظور طراحی و ارائه توسط محیطهای مجازی.

مراجع :

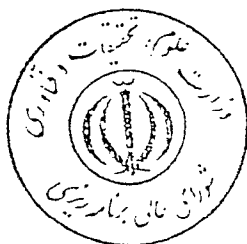
- 1- Concept & Method in Discrete Sent, Digital Simulation.
G. S. fis man, John Willeyg Sons 1978.
- 2- Principles and Discrete Events Simulations G.S. Pishman.
- 3- Introduction to Simulation & SLAM Alah, B. Pritsker.

هیدرولیک و نیوماتیک پیشرفته

تعداد واحد : ۳

نوع واحد :

پیشنیاز :



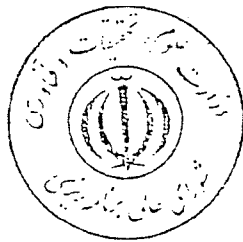
سرفصل دروس :

اندازه گیری و پردازش پیام : بررسی روشهای اندازه گیری مکان، سرعت و نیرو. خصوصیت های استاتیک شیرها : بررسی کاربرد شیرها، خطی کردن خصوصیت شیرها، سرو شیرهای سه طرفه، شیرهای چهار و پنج طرفه. نیروهای حاصل از جریان در شیرها : بررسی نیروها در شیرهای پاپت، سرو مکانیزم های هیدرولیکی، بررسی کنترل دقیق در هیدرولیک، مدل یک سرو هیدرولیک، اثرات فشار روغن، مسائل تعادل.

مراجع :

1. Control & Fluid Power : Analysis and Design Mc Clay & Martin
pb. Ellis Horwood.

بهینه‌سازی در طراحی و تولید



تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

پیشنیاز :

سرفصل دروس :

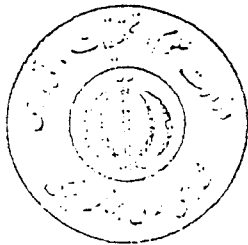
در این درس دو مبحث "تکنولوژی ساخت و تولید" و "تکنولوژی مدیریت" توأماً و با هدف بهینه‌سازی مطالعه می‌شود. تکنولوژی تولید جریان مواد از زمان دریافت مواد اولیه تا هنگام صدور کالا ساخته شده را در برمی‌گیرد. حال آنکه تکنولوژی مدیریت جریان اطلاعات را جهت برنامه‌ریزی و کنترل تولید دربردارد. بر این اساس مطالب زیر در قالب این درس قرار می‌گیرد:

۱- اصول سیستم‌های ساخت، سیستم‌های فرآیند ساخت که شامل برنامه‌ریزی فرآیندها و طراحی کارخانه می‌شود. طراحی و برنامه‌ریزی برای کالا و روشهای جدید در تشریح گرافیک کالا در همین قسمت عنوان می‌شود.

۲- سیستم‌های مدیریت ساخت که روشهای ریاضی برای سیستم‌های مدیریت را در بر می‌گیرد. بهینه‌سازی روشهای تصمیم‌گیری برنامه‌ریزی تولید و توالی عملیات، کنترل تولید و موجودی در همین قسمت شرح داده می‌شوند.

۳- بهینه‌سازی اقتصادی در سیستم‌های ساخت، شرایط تولید برای سیستم‌های تک مرحله‌ای ساخت، تکنیک‌های بهینه‌سازی و کاربرد شبیه‌سازی در این رابطه مورد مطالعه قرار می‌گیرد.

۴- اصول طراحی محصول و بهینه‌سازی طراحی محصول بررسی می‌شود.



۵- نقش اتوماسیون و کاربرد کامپیوتر در تولید. این بخش تأثیر اتوماسیون و استفاده از کامپیوتر در تولید را که شامل CAM , CAPP می باشد و ارتباط آن با سایر فعالیتها از جمله CAD , CAPM تشریح می شود.

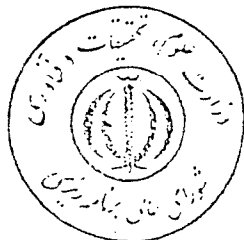
۶- سیستم های اطلاعاتی برای تولید. مدیریت تولید MIS برای کنترل و تولید بررسی می شود.

۷- بهینه سازی مجموعه سیستم تولید (Overall Optimisation) مطالعه می شود.

مراجع :

1. Manufacturing System Engineering by : K Hitmai, Taylor and Francis, 1979.

بینایی ماشین



تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

پیشنیاز:

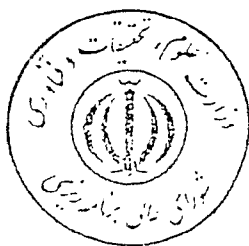
سرفصل دروس :

سیستم بینایی انسان و ویژگیهای آن، بینایی ماشین و کاربردهای آن، مدل‌های بینایی ماشین، عملیات سطح پائین، متوسط و بالا، عملیات پیش‌پردازشی، پردازشهای شکلی و فیلترهای مورفولوژیکی، یافتن لبه‌ها، آستانه‌ای نمودن لبه‌ها، ایجاد بهبود در لبه‌های پیدا شده، هرمهای رزولوشن، تشخیص لبه‌ها به کمک هرم رزولوشن، تعیین مرزها، تبدیل هاف، تشخیص خط، دایره و بیضی توسط تبدیل هاف، تبدیل هاف تعمیم یافته، تعیین مرزها به کمک جستجو در گراف، روش‌های رشد ناحیه، رنگ‌آمیزی حباب، تقطیر به کمک روش‌های مختلف آستانه‌ای نمودن، روش‌های تقسیم و ترکیب، یافت، تحلیل یافت با مدل‌های آماری و ساختاری، گرادیان یافت، توصیف یافت بکمک بعد اعشاری، تقطیع تصویر مبتنی بر یافت، تطبیق با کلیشه، تطبیق سریع، ازانه ساختارهای هندسی دو بعدی با چند پاره‌خطی‌ها، کدهای زنجیره‌ای و منحنی‌های ψ - s ، توصیفگرهای فوریه، ازانه محور Y ها، درختهای چهارتایی، تبدیل محور میانه، نماها، گشتاورها، مستطیل محیطی، ویژگیهای شکلها.

مراجع:

1. Davies, E. R., Machine Vision, Academic Press, 1997.
2. Haralick R. M & Shapiro L. G., Computer and Robot Vision, Vol. I, Addison Wesley, Massachusetts, 1993.

هوش مصنوعی توزیع شده



تعداد واحد : ۳

نوع واحد : نظری

پیشنیاز : هوش مصنوعی

سرفصل دروس:

تعریف هوش مصنوعی توزیع شده، انگیزه‌های ایجاد مبحث هوش مصنوعی توزیع شده، دسته‌بندی سیستم‌های هوشمند توزیع شده بر اساس معیارهای مختلفی از جمله دانه‌بندی، اندازه سیستم، درجه خود مختاری، قابلیت تطبیق و ... معرفی مسائل و مشکلات عمده در هوش مصنوعی توزیع شده، مسئله تجزیه، توزیع و تخصیص وظایف، مسئله انسجام، همکاری و هماهنگی مأمورین، زبانها و قراردادهای تعامل مأمورین، چارچوب پیاده‌سازی و بسترهای آزمایش، بررسی چند سیستم پیاده‌سازی شده هوش مصنوعی توزیع شده شامل ARCHON, MACE, CNET, Hearsay, DVMT, MINDS,

این درس شامل یک پروژه عملی پیاده‌سازی یک سیستم هوشمند توزیع شده با کمک یک بستر آزمایش و یا یک زبان هوش مصنوعی است.

مراجع :

1. G. O'Hare, & N. Jennings (eds.), Foundations of Distributed Artificial Intelligence, John Wiley & Sons, 1996.
2. A. H. Bond, & L. Gasser (eds.), Readings in Distributed Artificial Intelligence, Morgan Kaufman, 1998.