

دکتر هادی عزمی

استادیار

دانشکده: مهندسی برق



سوابق تحصیلی

مقطع تحصیلی	سال اخذ مدرک	رشته و گرایش تحصیلی	دانشگاه
کارشناسی	۱۳۸۷	مهندسی برق کنترل	صنعتی سهند تبریز
کارشناسی ارشد	۱۳۹۰	مهندسی برق کنترل	صنعتی سهند تبریز
دکترای تخصصی	۱۴۰۲	مهندسی برق کنترل	شهید بهشتی تهران

اطلاعات استخدامی

محل خدمت	عنوان سمت	نوع استخدام	نوع همکاری	پایه
دانشکده مهندسی برق کنترل هوشمندسازی	مدیریت توسعه فناوری اطلاعات، امنیت و هوشمندسازی	پیمانی	تمام وقت	۵

سوابق اجرایی

مدیریت مهندسی برق دانشکده مجازی (1395-1393)

مدیریت ارتباط با صنعتی دانشکده مهندسی برق (1396-1395)

کارشناس تحقیق و توسعه مدلسازی توربین های بادی ۲.۵ مگاوات - مپنا - (۱۳۹۶ - ۱۴۰۰)

مدیریت تحقیق و توسعه سیستم های هوشمند - شرکت کیهان نقشه ماراویا - (۱۳۹۶ - تاکنون)

مدیریت گروه مهندسی برق کنترل (1401- تاکنون)

مدیریت تحصیلات تکمیلی دانشکده مهندسی برق (1401- تاکنون)

مدیریت توسعه فناوری اطلاعات، امنیت و هوشمندسازی (1402- تاکنون)

موضوعات تدریس تخصصی

کنترل غیر خطی پیشرفته
طراحی و کنترل سیستم های زمان حقیقی
کاربرد نامساوی های ماتریسی در مهندسی برق کنترل
بهینه سازی محدب
کنترل سیستم های غیرخطی در حضور تاخیر

زمینه های تدریس

کنترل غیر خطی پیشرفته
سیستم های زمان حقیقی
کاربرد نامساوی های ماتریسی در مهندسی برق کنترل
بهینه سازی محدب
کنترل سیستم های غیرخطی در حضور تاخیر

کارگاه ها

کارگاه تحلیل داده با استفاده از نرم افزار متلب (مقدماتی-1401)
کارگاه تحلیل داده با استفاده از نرم افزار متلب (پیشرفته-1401)
کارگاه مقاله و پایان نامه نویسی در لاتکس (پیشرفته-1402)
کارگاه آموزش نرم افزار FAST شبیه ساز توربین های بادی واقعی (1398-کنفرانس مهندسی برق - مشهد)

مقالات در همایش ها

- Hadi Azmi ,MPC Controller Design for Variable Speed Wind Turbines in the presence of Actuator Faults ,9th International Conference on Technology and Energy Management ,Mazandaran University of Science and Technology ,2024
- Aghaseyedabdollah, Y Alaviyan, H Azmi, A Yazdizadeh ,Fuzzy Fractional Order Sliding Mode Controller Design for a Wind Turbine with DFIG ,29th Iranian Conference on Electrical Engineering ,pp. 637-642 ,2021
- H. Azmi, A. Yazdizadeh ,Adaptive tracking fault tolerant controller design for uncertain chemical reactor recycle system with unknown time-varying delay in the presence of disturbance and loss of actuators effectiveness ,27th Iranian Conference on Electrical Engineering ,2019
- H. Azmi, R. Babazadeh ,Robust Adaptive Fault Tolerant Controller (FTC) Design for Active Suspension System in the presence of physical parametric uncertainties ,23th Iranian Conference on Electrical Engineering ,2016
- H. Azmi, N. Matin, R. Rezaie ,Adaptive Fuzzy PID Controller Design for The Time delay in the Presence of Input and Output Disturbance ,Third International Conference on applied research in electrical, Mechanical & Mechatronic engineering ,2016

- R. Babazadeh, A. Khiabani, H. Azmi ,Optimal Control of Segway Personal Transporter .6
 .,International conference on Control, Instrumentation and Automation ,2016
- H. Azmi, R. Rezaie, N. Matin ,Adaptive Fuzzy PID Controller Design for The Evaporation Unit of .7
 Sugar Factories in the Presence of Input and Output Disturbance ,Third International Conference
 .on applied research in electrical, Mechanical & Mechatronic engineering ,2016
- Hadi Azmi ,State Dependent Robust Adaptive Controller Design for Nonlinear System in .8
 .Presence of Disturbances ,Iranian conference on electrical and electronic engineering ,2016
- Hadi Azmi ,Robust Adaptive Fault-Tolerant Controller Design with Loss of Actuators .9
 effectiveness Nonlinear Systems in presence of Bounded Disturbances ,Iranian conference on
 .electrical and electronic engineering ,2016
- Hadi Azmi, Hossein Tohidi ,Nonlinear State Feedback Fault Tolerant Controller (FTC) Design .10
 applied to Three Phase Induction Motor ,iranian conference on electrical and electronic
 .engineering ,2013
- M. Pezeshkian, H. Azmi, M. J. Khosrowjerdi ,A Robust Approach to Fault Tolerant Controller .11
 Design Based on GIMC structure for Non-Minimum Phase systems ,International conference on
 .Control, Instrumentation and Automation ,2011
- H. Azmi, M. J. Khosrowjerdi ,Input Output Feedback Linearization control for Quadruple Tank .12
 .System ,Iranian Electrical Engineering Student Conference, Tabriz ,2009
- Hadi Azmi ,Controller Design for non-minimum phase nonlinear systems ,Presented in the .13
 .Dept. of Control. Engineering. Sahand University of Technology ,2009

مقالات در نشریات

-
- H. Azmi, A. Yazdizadeh, Adaptive Delay Dependent Sliding Mode Fault Tolerant Controller .1
 Design for Nonlinear Systems with Unknown Time-varying Input and State Delays, European
 .Journal of Control, Vol. 100756, No. 69, 2023, <https://doi.org/10.1016/j.ejcon.2022.100756>
- H. Azmi, A. Yazdizadeh, Fault-tolerant controller design for nonlinear systems with multiple .2
 input and state delays based on sliding mode algorithm, Int J Robust Nonlinear Control, Vol.
 .6180, pp. 1-22, 2022, <https://doi.org/10.1002/rnc.6180>
- Hadi Azmi, Alireza Yazdizadeh, Robust adaptive fault detection and diagnosis observer design .3
 for a class of nonlinear systems with uncertainty and unknown time-varying internal delay, ISA
 .Transactions, pp. 31-42, 2022
- Hadi Azmi, Alireza Yazdizadeh, A Novel Delay-Independent Robust Adaptive Controller Design .4
 for Uncertain Nonlinear Systems With Time-Varying State Delay, Journal of Computational and
 .Nonlinear Dynamics, Vol. 15, No. 1, pp. 1-12, 2020
- Hadi Azmi, Mohammad Javad Khosrowjerdi, LMI-based adaptive output feedback fault-tolerant .5
 controller design for nonlinear systems, International Journal of Adaptive Control and Signal
 .Processing, pp. 1885-1902, 2017
- Hadi Azmi, Mohammad Javad Khosrowjerdi, Robust adaptive fault tolerant control for a class .6
 of Lipschitz nonlinear systems with actuator failure and disturbances, Proceedings of the
 Institution of Mechanical Engineers, Part I: Journal of Systems and Control Engineering, Vol.
 .230, No. 230, pp. 13-22, 2016
- Reza Babazadeh, Hadi Azmi, Nonlinear Modeling and Optimal Output Control of Two Wheeled .7
 .Balancing Transporter, Journal of Computer & Robotics, Vol. 7, No. 2, pp. 1-7, 2015
- Reza Babazadeh, Hadi Azmi, Optimal Controller Design for Two Wheeled Balancing .8
 .Transporter, Journal of Computer & Robotics, Vol. 7, No. 2, pp. 11-19, 2015
- Hadi Azmi, Nonlinear Modeling and Optimal Output Control of Two Wheeled Balancing .9
 .Transporter, Majlesi Journal of Electrical Engineering, Vol. 2, pp. 2-6, 2015
- Hadi Azmi, State Dependent Robust Adaptive Controller Design for Nonlinear System in .10
 .Presence of Disturbances, Majlesi Journal of Electrical Engineering, Vol. 2, pp. 1-6, 2015

۱. طراحی کنترل کننده جبران پذیر حمله در سیستم های جراحی از راه دور
۲. طراحی فیلتر کالمن تطبیقی برای تشخیص حمله در سامانه هوایی
۳. طراحی فیلتر کالمن توسعه یافته برای تشخیص حمله در سامانه هوایی