

بسمه تعالی

فرم رزومه

مشخصات فردی		
نام و نام خانوادگی: عابد قسمتی	نام پدر: علی	کد ملی: ۲۶۷۰۰۴۲۸۸۰
تاریخ تولد : ۱۳۶۹/۰۳/۳۰	محل تولد: رشت	شماره شناسنامه: ۲۶۷۰۰۴۲۸۸۰
نشانی محل سکونت: رشت- گلباغ نماز- ک فرهنگ توحیدی- ک گلستان ۲- س قائم-ط ۳- و ۵		تلفن تماس: ۰۱۳۳۳۷۶۱۱۳۴
شماره تلفن همراه: ۰۹۳۳۵۲۷۳۴۲۷- ۰۹۲۲۲۱۰۷۲۰۷	وضعیت نظام وظیفه: کارت پایان خدمت	کد پستی: ۴۱۶۸۶۷۶۸۹۷
پست الکترونیکی: abed_ghesmati@mut.ac.ir		

مقطع تحصیلی	رشته تحصیلی	گرایش	معدل
دیپلم	ریاضی و فیزیک	-	-
لیسانس	مهندسی برق	الکترونیک	۱۷.۰۳
فوق لیسانس	مهندسی هوافضا (دانشگاه صنعتی مالک اشتر تهران)	سیستمهای هدایت و کنترل	۱۷.۶۷

سوابق نخبگی
نفر اول دوره کارشناسی ارشد
گواهی کسر خدمت از نخبگان ستاد کل نیروهای مسلح
گواهی استعداد درخشان جهت ادامه تحصیل در مقطع دکتری

سوابق پژوهشی
۱- طراحی و شبیه سازی کنترلر های فیدبک خطی ساز و گام به عقب برای جنگنده F18
۲- شبیه‌سازی و بدست آوردن نمودارها و ضرایب آیرودینامیکی و گشتاورهای جنگنده مدل Aero L-39 Albatros
۳- طراحی کنترلر های مقاوم ، PID ، LQR و Fuzzy Control برای کنترل حرکت طولی یک هواپیما در شرایط پرواز در زاویه حمله بالا
۴- طراحی کنترلر وضعیت طولی برای فرود هواپیما در حضور اغتشاشات با استفاده از کنترلر LQR
۵- طراحی کنترلر Fuzzy بر اساس روش سعی و خطا برای متعادل نمودن سیستم پاندول معکوس و کنترل سیستم گوی و میله
۶- طراحی کنترلرهای PID و Fuzzy control برای یک وسیله پرنده
۷- طراحی کنترلر مود لغزشی برای سیستم پاندول معکوس
۸- طراحی سیستم فازی با استفاده از گرادیان نزولی
۹- طراحی کنترلرهای Fuzzy و PID برای یک وسیله پرنده
۱۰- طراحی کنترلر SAS طولی و عرضی و سمتی برای یک مدل هواپیما
۱۱- طراحی و شبیه‌سازی کنترلرهای تثبیت پیچ و ارتفاع برای یک مدل هواپیما
۱۲- شبیه‌سازی MRAS با قاعده‌های MIT , MIT اصلاح شده، لیاپانوف
۱۳- شبیه‌سازی و حل عددی Pure Pursuit و Deviated Pure Pursuit و Parallel Navigation
۱۴- شبیه سازی معادلات خروج از جو موشک بالستیک در دستگاه قطبی در مدل جاذبه WGS-84 و مدل جاذبه زمین کروی
۱۵- حل تحلیلی مسدله لمبرت و شبیه سازی TPN(True Proportional Navigation) در حالت ۳ بعدی
۱۶- شبیه‌سازی روش هدایت ناوبری تناسبی(proportional navigation) با داشتن معادلات خطی و غیرخطی

۱۷- شبیه‌سازی مدل الحاق حلقه آشیانه یاب PN و Command line of sight(CLOS) و Beam Rider(BR) در دو حالت جبرانساز و بدون جبرانساز
۱۸- شبیه‌سازی زمین مسطح و کروی و قطبی
۱۹- طراحی و شبیه سازی کنترلر های خطی(SAS)، تطبیقی(MRAS با استفاده از قاعده های MIT و لیاپانوف)، Feedback Linearization، Dynamics Inversion و Backstepping برای یک مدل پهپاد با معادلات ۶ درجه آزادی
۲۰- طراحی سیستم کنترل توربین بادی با استفاده از کنترلرهای فیدبک خطی ساز، مدلغزشی استاندارد، مدلغزشی نهایی، مدلغزشی تطبیقی
۲۱- پیاده سازی زمان حقیقی خلبان خودکار غیرخطی وارون دینامیک روی برد DSP با پردازنده TMS320F28335 برای فاز نشست پهپاد
۲۲- مدل‌سازی و کنترل یک عمود پرواز بدون سرنشین پنج ملخه با پیکربندی جدید با استفاده از کنترلر خطی
۲۳- کنترل زاویه پیچ هواپیما توسط کنترل‌کننده فازی و PID
۲۴- طراحی سیستم کنترل موشک کروز به روش غیرخطی وارون دینامیک
۲۵- هدایت بهینه موشک کروز با استفاده از شبکه عصبی
۲۶- طراحی سیستم کنترل موشک کروز به روش فازی- تطبیقی
۲۷- طراحی کنترلر PID مقاوم برای یک مدل پهپاد سرعت بالا
۲۸- بهینه سازی مصرف سوخت در پروازی به شکل 8 برای یک هواپیمای بدون سرنشین
۲۹- شبیه سازی زمان حقیقی سخت افزار در حلقه برای یک موشک در محیط متلب ۲۰۱۵ و ویندوز ۷ نسخه های ۶۴ بیتی

عناوین	موضوع
سمینار	بررسی مراحل طراحی و پیاده سازی سامانه های ساخت اتوپایلوت
پایان نامه	طراحی خلبان خودکار با استفاده از کنترلر غیرخطی و PIL برای نشست یک پهپاد
مقالات(کنفرانسی)	طراحی خلبان خودکار با استفاده از کنترلر غیرخطی و PIL برای نشست یک پهپاد
	ارزیابی قابلیت اطمینان سامانه هدایت و کنترل در یک نوع وسیله پرنده
مقاله علمی پژوهشی	طراحی خلبان خودکار با استفاده از کنترلر غیرخطی و PIL برای نشست یک پهپاد
کتاب	شبیه سازی مکانیکی با MATLAB

مهارت‌های تخصصی
تسلط بر نرم افزار متلب و سیمولینک در حوزه کنترل و هوافضا و تسلط بر نرم افزار اتوکد
تسلط بر طراحی و شبیه سازی انواع کنترلر(کنترلرهای خطی، غیرخطی ، تطبیقی، مقاوم و هوشمند و ...) برای تمامی سیستم ها
تسلط بر مهارت های ۷ گانه (ICDL)
دارای مدارک فنی وحرفه‌ای"پردازش وبهینه‌سازی تصویربانرم افزار متلب"و"طراح سیستم‌های کنترلی بااستفاده ازالگوریتم‌های هوشمند"
استخراج مقاله از پایان نامه‌ها برای ژورنال‌های معتبر داخلی و خارجی، و انجام پایان نامه در زمینه‌ی کنترل و هوافضا

سوابق کاری
همکاری با شرکت رایان رشد/ شرکت رایان فن کاواندیش رشت در زمینه تولید پیشرفته ترین نوع سنسور موشک(ژایروسکوپ فیبر نوری(Fiber Optic Gyroscope(FOG)) و طراحی و تولید انواع لامپ های کم مصرف
همکار تحقیقاتی در بخش هوافضای صنایع یامهدی (وزارت دفاع)
سابقه همکاری به عنوان دفتر فنی و مسئول HSE شرکت ها
استاد درس کنترل پیشرفته در مقطع کارشناسی و کارشناسی ارشد
سابقه همکاری به عنوان کاربر شبیه ساز و دارای گواهینامه آموزشی ((کاربردی، تعمیر، نگهداری سامانه شبیه ساز فاتح ۱۲))
همکاری در بخش تحقیقات علمی پژوهشی و پایان نامه و مقالات با مؤسسات پایان نامه سراها
سابقه همکاری به عنوان طراح و نقشه بردار شرکت مهندسین مشاور خیزش سبز شمال