

سید فرزاد بحرینیان

عضو هیئت علمی پژوهشکده علوم و تکنولوژی زیردریا از سال ۱۳۷۳ تا کنون

تلفن : ۰۳۱۱ - ۳۹۱۲۲۷۳ فاکس : ۰۳۱۱ - ۳۹۱۲۵۱۸

پست الکترونیکی : f.bahr@cc.iut.ac.ir

آدرس پستی : دانشگاه صنعتی اصفهان- پژوهشکده علوم و تکنولوژی زیردریا- کد پستی ۱۳۴

تحصیلات

دکتری- هوش مصنوعی و رباتیک- دانشگاه صنعتی اصفهان ۱۳۹۶

فوق لیسانس- مخابرات سیستم از دانشگاه صنعتی شریف سال ۱۳۷۲

لیسانس- الکترونیک- دانشگاه صنعتی اصفهان ۱۳۶۹

رساله دکتری: رویکردهایی نوین در مکانیابی و نقشه سازی همزمان مبتنی بر نقشه نسبی ومطلق

تزریق فوق لیسانس : طراحی سیستم رادار AMTI

تزریق کارشناسی: طراحی ، ساخت و پیاده سازی سخت افزار و نرم افزار کنترل یک بازوی مکانیکی

مقالات :

[۱] سید فرزاد بحرینیان "تکنیک های جنگ الکترونیک" - دومین کنفرانس الکترونیک - شیراز - مرداد ۱۳۷۲

[۲] سید فرزاد بحرینیان، محمد حسن باستانی "عملکرد آشکار سازهای وفقی و DPCA دیجیتالی در رادار AMTI" - کنفرانس مهندسی برق ایران- سال ۷۳

[۳] سید فرزاد بحرینیان "طراحی سیستمی جمع آوری اطلاعات هواشناسی و موج نگاری از دریا و ساحل" - کنفرانس ۹۸ ICOPMAS ۱۳۷۷

[۴] محمد رضا صدیق، امیر صمدی، سید فرزاد بحرینیان " شبیه سازی امواج دریا براساس طبق توان جهت دار" - کنفرانس ۹۸ ICOPMASA ۱۳۷۷

[۵] مجتبی مرحومان، سید فرزاد بحرینیانف علیرضا شریفی " بازرسی تأسیسات دریایی با استفاده از ربات های زیرآبی " - ICOPMAS98 - ۱۳۷۷

[۶] سید فرزاد بحرینیان، مازیار پالهنجگ " کاربردهای یادگیری ماشین در ربات های زیرآبی " - NCAI2012 - ۱۳۹۱

[۷] سید فرزاد بحرینیان، مازیار پالهنجگ، محمد رضا تابان " رویکردی جدید در بهبود دقت مکان یابی و نقشه سازی همزمان با استفاده از نقشه نسبی " نشریه مهندسی مکانیک مدرس - اسفند ۹۵، دوره ۱۶، شماره ۱۲ ص ص ۴۹۰-۵۰۰

[8] Behrozian, E., Tabesh, A.R., Bahreinian, S. F., Zamani A. R. "Power Electronics for Photovoltaic Energy System of an Oceanographic Buoy" IEEE Applied Power Electronics Colloquium-2011

[9]- Bahreinian, S. F., Palhang, M. and Taban, M. R., "A new approach to solve SLAM challenges by relative map filter", Journal of Intelligent service Robotics, 2017.
DOI 10.1007/s11370-017-0226-9.

[10] Bahreinian, S. F., Palhang, M. and Taban, M. R., "Investigation of RMF-SLAM and AMF-SLAM in Closed Loop and Open Loop Paths", International Conference of Signal Processing and Intelligent Systems (ICSPIS), Tehran, 14-15 Dec. 2016. DOI: 10.1109/ICSPIS.2016.7869889.

فعالیتهای اجرایی و پژوهشی :

۱- مدیر گروه برق و ناوبری (از ۷۴/۲/۲۳ الی ۸۹/۶/۲۸ و از ۹۶/۳ به بعد) و عضو شورای تحقیق و توسعه پژوهشکده علوم و تکنولوژی زیر دریا دانشگاه صنعتی اصفهان

۲- معاون اجرایی پژوهشکده از ۸۳/۸/۱۸ الی ۸۶/۱/۲۶

۳- عضو شورای طرح ربات زیرآبی کاوش I (رتبه اول جشنواره خوارزمی)

۴- عضو شورای طرح ربات زیرآبی کاوش II

۵- عضو شورای هسته سیمولاتور پرواز

۶- همکاری با گروه الکتروفیلر- شهرک علمی تحقیقاتی اصفهان- ۱۳۷۵

۷- همکاری در طراحی سیستمهای جمع آوری اطلاعات دستگاههای تست قطعات خودرو- سال ۱۳۷۶

۸- عضو شورای طرح کاوش ۴ و مسئول بخش تست " طراحی و ساخت ربات زیرآبی برای کاربردهای ویژه "

۹- همکار طرح " طراحی و ساخت بویه هواشناسی برآب "

۱۰- مسئول بخش برق و الکترونیک طرح تجهیز کانال آب.

- ۱۱- عضو شورای طرح "ساخت ، نصب و راه اندازی و اموزش تجهیزات اندازه گیری مشخصه های دریایی کشور " ۱۳۸۱
- ۱۲- مدیر طرح " تجهیزات بهینه سازی سه عدد بویه موج نگار و دیگر دستگاه های اندازه گیری " ۱۳۸۵
- ۱۳- مدیر طرح " انجام ، بازسازی و ارتقای سیسم شناور اقیانوس شناسی شرکت نفت خزر " از ۸۵/۱۰/۲۶ تا ۱۳۸۶
- ۱۴- مدیر طرح "نصب و راه اندازی بویه های شرکت اشنور " از ۸۵/۱۰/۲۶ تا ۱۳۸۷
- ۱۵- مدیر طرح "ربات آب عمیق Comex " ۱۳۸۸ تا ۱۳۸۹
- ۱۶- عضو شورای " طرح بویه ملی " ۱۳۸۸ تا ۱۳۸۹
- ۱۷- عضو شورای " طرح ربات کاوش ۸ " از ۱۳۹۶ تا کنون.

تجربه های علمی و کاری :

- آشنایی با مباحث جنگ الکترونیک و رادار ، علل خصوص رادار هوایی AMTI
- شبیه سازی رادار هواییما.
- طراحی و ساخت سیستم های جمع آوری اطلاعات مبتنی بر میکرو کنترلرها و PC های صنعتی و مونیتور از راه دور.
- طراحی و ساخت سیستم های جمع آوری اطلاعات، ترانس迪وسرها و تجهیزات الکترونیکی سکوهای حفاری نفت و خدمات چاهی.
- طراحی و ساخت منابع تغذیه سوئیچینگ با قدرت متوسط.
- همکاری در طرح های بویه های اقیانوس شناسی موج نگار.
- همکاری در طراحی و ساخت سنسورهای هواشناسی و سنسور موج نگار.
- همکاری در طراحی تجهیزات اکوستیک زیرآب و مسائل مرتبط.
- همکاری در طراحی خودرو هوشمند.
- پیاده سازی روش های نوین در مکان یابی و نقشه سازی.

