تحصيلات

۱۴۰۴ کارشناسی ارشد مهندسی برق - الکترونیک دیجیتال دانشگاه آزاد اسلامی واحد قزوین

کارشناسی مهندسی برق – الکترونیک دانشگاه آزاد اسلامی واحد قزوین

1899

پروژه های انجام شده

- طراحی و توسعه Bootloader جهت راه اندازی سیستم امنیتی با استفاده از میکروکنترلر MH1902 مبتنی بر Cortex-M3 که جهت افزایش امنیت از الگوریتم های رمزنگاری ۲۵۶–SHA استفاده شده است.
- پیکربندی سنسورهای IMU با نام های BNO055 و BNO055 با رابط SPI در بستر FreeRTOS، که در میکروکنترلر SPI با نام های BNO055 و LART توسعه داده شده و داده های پردازش و بهینه سازی شده از طریق مبدل USB با UART توسعه داده شده و داده های پردازش و بهینه سازی شده از طریق مبدل UART و LART توسعه داده شده و داده های پردازش و بهینه سازی شده از طریق مبدل UART با توسعه داده شده و داده های پردازش و بهینه سازی شده از طریق مبدل UART و LART توسعه داده شده و داده های پردازش و بهینه سازی شده از طریق مبدل این سازی شده و داده های پردازش و بهینه سازی شده از طریق مبدل IMU با توسعه داده شده و داده های پردازش و بهینه سازی شده از طریق مبدل این سازی شده و داده های پردازش و بهینه سازی شده از طریق مبدل این سازی شده و داده های بردازش و بهینه سازی شده از سازی شده و داده های بردازش و بهینه سازی شده و داده شده و داده های پردازش و بهینه سازی شده و داده های بردازش و داده و داده و داده های بردازش و داده های بردازش و داده و داده
 - Quectel EC200 مسلط به ماژول های مختلف در فناوری های 4G و 4G همانند \bullet
 - ماهر در تکنیک های تطبیق آمیدانس برای اطمینان از سلامت و عملکرد بهینه سیگنال در مدارهای فرکانسی.
 - کنترل رله های خانه هوشمند توسط میکروکنترلر AVR و ماژول های GSM که از طریق UART انجام شد.
 - طراحی نسخه جدید و بهینه مدار USB2Dynamixel که برای ارتباط و اتصال همزمان موتور های TTL و RS485 کاربرد دارد
- برنامه نویسی و طراحی مدار کنترلی ربات مریخ نورد با استفاده از میکروکنترلر Atmegal28 و کنترل موتورهای DC با توان و گشتاور بالا برای انجام وظایفی همانند حفاری
- برنامه نویسی تحت C#.Net جهت تشخیص اشیا در ربات های چرخ دار تمام جهته Festo Mobile Robot و اطمینان از قرارگیری دقیق اشیاء
 - طراحی و برنامه نویسی مدار ربات دانش آموزی امدادگر، با استفاده از قابلیت های ناوبری موانع در چارچوب ربات مسیریاب

مهارت ها

- C Programming Language, Python, C#.NET, LaTeX, OpenCV
- Altium Designer, Circuit Maker, Keil (ARM), STM32CubeIDE, CodeVision (AVR), FreeRTOS, Git
- ARM, AVR, ESP32, SPI, I2C, UART, RS485, RS232, GSM, GPS, Wi-Fi
- Easily Get into Teams, Time Management, Problem Solving, Self-learning.

افتخارات و جوایز

RoboCup

IranOpen

- مقام اول رقابت اصلی در مسابقات جهانی ربوکاپ، لیگ انسان نما، سایز نوجوان MRL-HSL، ربوکاپ ۲۰۱۹ سیدنی، استرالیا
- مقام دوم رقابت فنی در مسابقات جهانی ربوکاپ، لیگ انسان نما، سایز نوجوان MRL-HSL، ربوکاپ ۲۰۱۹ سیدنی، استرالیا
- مقام سوم بهترین ربات در مسابقات جهانی ربوکاپ، لیگ انسان نما، سایز نوجوان MRL-HSL، ربوکاپ ۲۰۱۹ سیدنی، استرالیا
 - مقام دوم رقابت اصلی در مسابقات جهانی ربوکاپ، لیگ انسان نما، سایز نوجوان MRL-HSL، ربوکاپ ۲۰۱۸ مونترال، کانادا
 - مقام دوم رقابت اصلی در مسابقات جهانی ربوکاپ، لیگ انسان نما، سایز کودک MRL-HSL، ربوکاپ ۲۰۱۸ مونترال، کانادا
- مقام اول رقابت اصلی در مسابقات آسیایی ربو کاپ، لیگ انسان نما، سایز کودک MRL-HSL، ربو کاپ آسیایی ۲۰۱۸ کیش، ایران
- مقام اول رقابت اصلی در مسابقات آسیایی ربوکاپ، لیگ انسان نما، سایز کودک MRL-HSL، ربوکاپ آسیایی ۲۰۱۷ بانکوک، تایلند
 - مقام اول در مسابقات بین المللی، لیگ انسان نما، سایز کودک MRL-HSL، ربوکاپ ایران این ۲۰۲۳ تهران، ایران
 - مقام اول در مسابقات بین المللی، لیگ انسان نما، سایز کودک MRL-HSL، ربوکاپ ایران اپن ۲۰۱۸ تهران، ایران
 - مقام اول در مسابقات بین المللی، لیگ انسان نما، سایز کودک MRL-HSL، ربوکاپ ایران این ۲۰۱۷ تهران، ایران
 - مقام دوم در مسابقات بین المللی، لیگ انسان نما، سایز کودک MRL-HSL، ربوکاپ ایران اپن ۲۰۱۶ تهران، ایران

انتشارات

Mahmudi, H., Gholami, A., Delavaran, M.H., Khatibi, S., Bazargan, S., Moradi, M., Alaee, B., Rahmani, A., Firouzmandi Bandpey, K., Fallahzadeh, P., Teimouri, M. (2019). MRL Champion Team Paper in Humanoid TeenSize League of RoboCup 2019. In: Chalup S., Niemueller T., Suthakorn J., Williams MA. (eds) RoboCup 2019: Robot World Cup XXIII. RoboCup 2019. Lecture Notes in Computer Science, vol 11531. Springer, Cham