|  |  |
| --- | --- |
| teacher.jpg | **استاد دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر- دانشگاه تهران**  **محمدجواد یزدان پناه** |
| کنترل  تلفن دفتر: +98 (21)82084925  پست الکترونیکی: yazdan@ut.ac.ir |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **تحصیلات** | Ph.D ,1376,مهندسی برق,کنکوردیا M.S,1367,مهندسی برق,تهران کارشناسی,1365,مهندسی برق,صنعتی اصفهان |

|  |  |
| --- | --- |
| **زمینه­های تخصصی**  **و حرفه­ای** |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **سوابق کاري و فعالیت های اجرایی** | نماینده وزیر علوم در هیئت ممیزه دانشگاه زنجان-(از 1402) عضو هیات ممیزه دانشگاه تهران-(1396-1397) مدیر گروه مهندسی کنترل-(1394-1395) مسئول کمیته آموزش IEEE (بخش ایران)-(1392-1397) مدیر کل امور دانش آموختگان (وزارت متبوع)-(1379-1388) |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **فعالیت های علمی** | * مقالات   **- An Innovative Control Design Procedure for Under-Actuated Mechanical Systems: Emphasizing Potential Energy Shaping and Structural Preservation. Salamat Babak, Yaghmaei Abolfazl, Elsbacher Gerhard, Tonello Andrea M., Yazdanpanah Mohammad Javad (2023)., IEEE Open Journal of Control Systems, 2(2), 356-365.  - On Contractive Port-Hamiltonian Systems with State-Modulated Interconnection and Damping Matrices. Yaghmaei Abolfazl, Yazdanpanah Mohammad Javad (2023)., IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL, Early Access(Early Access), 1-8.  - Output Regulation for Load Frequency Control. Silani Amirreza, Cucuzzella Michele, Scherpen Jacquelien, Yazdanpanah Mohammad Javad (2022)., IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY, 30(3), 1130-1144.  - Optimized cyber-attack detection method of power systems using sliding mode observer. Adeli Mahdieh, Hajatipour Majid, Yazdanpanah Mohammad Javad, Hashemi-Dezaki Hamed, Shafieirad Mohsen (2022)., ELECTRIC POWER SYSTEMS RESEARCH, 205(107), 107745.  - A Successive Pseudospectral-Based Approximation of the Solution of Regulator Equations. Pirastehzad Armin, Yazdanpanah Mohammad Javad (2022)., IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL, 67(4), 1760-1775.  - Robust output regulation for voltage control in DC networks with time-varying loads. Silani Amirreza, Cucuzzella Michele, Scherpen Jacquelien, Yazdanpanah Mohammad Javad (2022)., Automatica, 135(109), 109997.  - Distributed trust‐based unscented Kalman filter for non‐linear state estimation under cyber‐attacks: The application of manoeuvring target tracking over wireless sensor networks. Adeli Mahdieh, Hajatipour Majid, Yazdanpanah Mohammad Javad, Shafieirad Mohsen, Hashemi-Dezaki Hamed (2021)., IET Control Theory and Applications, 15(15), 1987-1998.  - Self-triggered impulsive control of nonlinear time delay systems: Application to chemotherapeutic dose-regimen design. Aghaeeyan Azadeh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2021)., Nonlinear Analysis: Hybrid Systems, 41(101047), 101047.  - Output Regulation for Voltage Control in DC Networks With Time-Varying Loads. Silani Amirreza, Cucuzzella Michele, Scherpen Jacquelien, Yazdanpanah Mohammad Javad (2021)., IEEE Control Systems Letters, 5(3), 797-802.  - Immersion and invariance‐based extended state observer design for a class of nonlinear systems. Hosseini-Pishrobat Mehran, کیقبادی ج, Pirastehzad Armin, Yazdanpanah Mohammad Javad (2021)., INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL, 31(13), 6233-6254.  - A robust passivity based control strategy for quasi‐resonant converters. Ayubi rad Mostafa ali, Amiri Siavoshani Simin, Yazdanpanah Mohammad Javad (2021)., IET Power Electronics, 14(7), 1360-1370.  - Analysis and robust passivity‐based control of zero‐voltage switching quasi‐resonant Cuk converter. Ayubi rad Mostafa ali, Yazdanpanah Mohammad Javad (2021)., IET Power Electronics, 14(8), 1409-1420.  - Optimal Selection of Informed Agents for Influence Opposition. Ghezelbash Ehsan, Yazdanpanah Mohammad Javad, Asadpour Masoud, Yaghmaei Abolfazl (2021)., IEEE Transactions on Computational Social Systems, 8(1), 20-32.  - Adaptive controller design with prescribed performance for switched nonstrict feedback nonlinear systems with actuator failures. Ovaysi Elham, Kamali Marzieh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2020)., INTERNATIONAL JOURNAL OF ADAPTIVE CONTROL AND SIGNAL PROCESSING, 34(10), 1447-1465.  - Sliding mode control revisited. Bahraini Masoud, Yazdanpanah Mohammad Javad, Vakili Shokufeh, Jahed-Motlagh Mohammad Reza (2020)., TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, 42(14), 2698-2707.  - Stability analysis of a class of non-simultaneous interconnected impulsive systems. Aghaeeyan Azadeh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2020)., Communications in Nonlinear Science and Numerical Simulation, 83(10), 105141.  - A New Tumor-Immunotherapy Regimen based on Impulsive Control Strategy. Aghaeeyan Azadeh, Yazdanpanah Mohammad Javad, Hadjati Jamshid (2020)., Biomedical Signal Processing and Control, 57(10), 101763.  - Spacecraft formation flying in the port-Hamiltonian framework. Javanmardi Najmeh, Yaghmaei Abolfazl, Yazdanpanah Mohammad Javad (2020)., NONLINEAR DYNAMICS, 1(1).  - Parallel compliance design for increasing robustness and efficiency in legged locomotion - theoretical background and applications. Ahmadsharbafi Maziyar, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid, Seyfarth Andre (2020)., IEEE-ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, 26(1), 1-1.  - Polarization in cooperative networks through optimal placement of informed agents. Ghezelbash Ehsan, Yazdanpanah Mohammad Javad, Asadpour Masoud (2019)., PHYSICA A-STATISTICAL MECHANICS AND ITS APPLICATIONS, 536(1), 120936.  - Finite time consensus of nonlinear multi-agent systems in the presence of communication time delays. Sharifi Maryam, Yazdanpanah Mohammad Javad (2019)., EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL, 1(1).  - Parallel Compliance Design for Increasing Robustness and Efficiency in Legged Locomotion—Proof of Concept. Ahmadsharbafi Maziyar, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid, Seyfarth Andre (2019)., IEEE-ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, 24(4), 1541-1552.  - Concurrent design of controller and passive elements for robots with impulsive actuation systems. Nasiri Rezvan, Zare Armin, Mohseni Omid, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2019)., Control Engineering Practice, 86(2019), 166-174.  - Constrained control approach for monotone systems: application to tumour chemotherapy. aghaeei hamed, Yazdanpanah Mohammad Javad (2019)., IET Control Theory and Applications, 13(7), 996-1005.  - Distributed Optimal Microgrid Energy Management With Considering Stochastic Load. Silani, Amirreza, Yazdanpanah Mohammad Javad (2019)., IEEE Transactions on Sustainable Energy, 10(2), 729-737.  - Structure Preserving Observer Design for Port-Hamiltonian Systems. Yaghmaei Abolfazl, Yazdanpanah Mohammad Javad (2019)., IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL, 64(3), 1214-1220.  - Global Stabilization of Lotka–Volterra Systems With Interval Uncertainty. Badri Vahid, Yazdanpanah Mohammad Javad, Tavazoei M. S. (2019)., IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL, 64(3), 1209-1213.  - Nonlinear Asymptotic Attitude Estimation Using Double GPS Receivers and Gyro. Mohamad-Hasani Arash, Namvar Mehrzad, Yazdanpanah Mohammad Javad (2019)., IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY, 1(1), 1-7.  - Output control design and separation principle for a class of port-Hamiltonian systems. Yaghmaei Abolfazl, Yazdanpanah Mohammad Javad (2018)., INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL, 29(4), 867-881.  - Stability analysis of a class of uncertain switched time-delay systems with sliding modes. Kani M.H.H., Yazdanpanah Mohammad Javad, Markazi A.H.D. (2018)., INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBUST AND NONLINEAR CONTROL, 29(1), 19-42.  - Model Reduction of Nonlinear Systems by Trajectory Piecewise Linear Based on Output-Weighting Models: A Balanced-Truncation Methodology. Mohseni Seyed Saleh, Yazdanpanah Mohammad Javad, Ranjbar Noei Abolfazl (2018)., Iranian Journal of Science and Technology-Transactions of Electrical Engineering, 42(2), 195-206.  - Authors’ Reply. Ghanbari Milad, Yazdanpanah Mohammad Javad (2018)., IEEE SENSORS JOURNAL, 18(3), 1336-1337.  - Compliance and frequency optimization for energy efficiency in cyclic tasks... Shushtari Mohammad, Nasiri Rezvan, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2017)., ROBOTICA, 35(12), 2363-2380.  - On Stability and Trajectory Boundedness of Lotka–Volterra Systems With Polytopic Uncertainty. Badri Vahid, Yazdanpanah Mohammad Javad, Tavazoei Mohammad Saleh (2017)., IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL, 62(12), 6423-6429.  - Modeling, control and analysis of a curved feet compliant biped with HZD approach. Yazdi Mirmokhalesuni S.d., Ahmadsharbafi Maziyar, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2017)., NONLINEAR DYNAMICS, -(-), 1-15.  - Robust adaptive passivity-based control of open-loop unstable affine non-linear systems subject to actuator saturation. Hosseinzadeh Mehdi, Yazdanpanah Mohammad Javad (2017)., IET Control Theory and Applications, 11(16), 2731-2742.  - Robust switching signal estimation for a class of uncertain nonlinear switched systems. Karami Ali, Yazdanpanah Mohammad Javad, Moshiri Behzad (2017)., INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL, 1(1), 1-9.  - Benefiting From Kinematic Redundancy Alongside Mono- and Biarticular Parallel Compliances for Energy Efficiency in Cyclic Tasks. Bidgoly Hamed Jalaly, Parsa Atoosa, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2017)., IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, 33(5), 1088-1102.  - Continuous control of sampled data systems with robustness against bounded measurement errors. Bahrain Masoud, Ghanbari Milad, Yazdanpanah Mohammad Javad (2017)., TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, 1(1), 014233121771698.  - Model order reduction of nonlinear models based on decoupled multi-model via trajectory piecewise linearization. Seyed Saleh Mohseni Seyed Saleh, Yazdanpanah Mohammad Javad, Abolfazl Ranjbar Noei Abolfazl (2017)., INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL AUTOMATION AND SYSTEMS, 15(5), 2088-2098.  - Trajectory tracking for a class of contractive port Hamiltonian systems. Yaghmaee Abolfazl, Yazdanpanah Mohammad Javad (2017)., Automatica, 83(1), 331-336.  - Elimination of Hard-Nonlinearities Destructive Effects in Control Systems Using Approximate Techniques. Yazdanpanah Mohammad Javad, Nazari Monfared Morteza (2017)., AUT Journal of Modeling and Simulation, 49(2), 27-37.  - Compliance and frequency optimization for energy efficiency in cyclic tasks. Shushtari Mohammad, Nasiri Rezvan, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2017)., ROBOTICA, ---(----), 1-18.  - Padé-like approximation and its application in domain of attraction estimation. Yaghmaee Abolfazl, Yazdanpanah Mohammad Javad (2017)., IMA JOURNAL OF MATHEMATICAL CONTROL AND INFORMATION, 32(1), dnw071.  - Stability analysis for a class of nonlinear switched systems using variational principle. Karami Ali, Yazdanpanah Mohammad Javad, Moshiri Behzad (2016)., JOURNAL OF THE FRANKLIN INSTITUTE-ENGINEERING AND APPLIED MATHEMATICS, 353(16), 4133-4155.  - Adaptive Dynamic Surface Control of Bouc–Wen Hysteretic Systems. Peimani Mansour, Yazdanpanah Mohammad Javad, Khaji Naser (2016)., JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRANSACTIONS OF THE ASME, 138(9), 091007.  - A chain observer for nonlinear long constant delay systems: A matrix inequality approach. Vafaei Alaleh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2016)., Automatica, 65(1), 164-169.  - Robust finite-time stabilization of uncertain nonlinear systems based on partial stability. Golestani Mehdi, Mohammadzaman Iman, Yazdanpanah Mohammad Javad (2016)., NONLINEAR DYNAMICS, 85(1), 87-96.  - Design and Implementation of a Distributed Variable Impedance Actuator Using Parallel Linear Springs. H Kani Mohammad Hasan, Yaghini Bonabi Hamed Ali, Bidgoly Hamed Jalaly, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., Journal of Mechanisms and Robotics-Transactions of the ASME, 8(2), 021024.  - New strategies in model order reduction of trajectory piecewise-linear models. Mohseni Seyed Saleh, Yazdanpanah Mohammad Javad, Ranjbar N Abolfazl (2015)., INTERNATIONAL JOURNAL OF NUMERICAL MODELLING-ELECTRONIC NETWORKS DEVICES AND FIELDS, 29(4), 707-725.  - Design and implementation of a nonlinear controller for thermal cycler with application to DNA amplification. Shirafkan Rohollah, Mohamamdi Abdevand Mojtaba, Ghanbari Milad, Shoaei Omid, Yazdanpanah Mohammad Javad (2015)., TRANSACTIONS OF THE INSTITUTE OF MEASUREMENT AND CONTROL, 38(3), 293-304.  - Application of Finite-Time Integral Sliding Mode to Guidance Law Design. Golestani Mehdi, Mohammadzaman Iman, Yazdanpanah Mohammad Javad, Vali Ahmad Reza (2015)., JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRANSACTIONS OF THE ASME, 137(11), 114501.  - Nonlinear Multiobjective Time-Dependent TF/TA Trajectory Planning Using a Network Flow–Based Algorithm. Zardashti R.-, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nikkhah A.a. (2015)., JOURNAL OF AEROSPACE ENGINEERING, 10(1061), 04015041.  - A new class of multi-stable neural networks: Stability analysis and learning process. Bavafaye Haghighi Elham, Palm G.\_, Rahmati M.\_, Yazdanpanah Mohammad Javad (2015)., NEURAL NETWORKS, 65(65), 53-64.  - Designing a deep brain stimulator to suppress pathological neuronal synchrony. Montaseri Gazal, Yazdanpanah Mohammad Javad, Bahrami Boodelalou Fariba (2015)., NEURAL NETWORKS, 63(3), 282-292.  - Delay Compensation of Tilt Sensors Based on MEMS Accelerometer Using Data Fusion Technique. Ghanbari Milad, Yazdanpanah Mohammad Javad (2015)., IEEE SENSORS JOURNAL, 15(3), 1959-1966.  - احتساب خطای ناوبری در طراحی مسیر پروازی بهینه و مقید بر فراز عوارض زمینی برای پرنده های بدون سرنشین. زردشتی رضا, نیکخواه امیر علی, یزدان پناه محمدجواد (1393)., مهندسی مکانیک مدرس, 14(12), 145-155.  - Performance enhanced model reference adaptive control through switching non-quadratic Lyapunov functions. Hosseinzadeh Mehdi, Yazdanpanah Mohammad Javad (2015)., SYSTEMS & CONTROL LETTERS, 76(76), 47-55.  - Bipedal Robot Locomotion on a Terrain with Pitfalls. Tabrizizadeh Alireza, Bahrami Boodelalou Fariba, Yazdanpanah Mohammad Javad (2014)., Majlesi Journal of Electrical Engineering, 8(4), 59-65.  - Multi-objective trajectory planning over terrain using label-setting greedy-based algorithm. Zardashti Reza, Nikkhah Amir Ali, Yazdanpanah Mohammad Javad (2014)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART G-JOURNAL OF AEROSPACE ENGINEERING, 0(0), 1-19.  - Multiple Model-Based Fault Detection and Diagnosis for Nonlinear Model Predictive Fault-Tolerant Control. Kargar S.m., Salahshoor Karim, Yazdanpanah Mohammad Javad (2014)., Arabian Journal of Science and Engineering, 39(10), 7433-7442.  - Automatic bottom-following for underwater robotic vehicles. Adhami Aras, Yazdanpanah Mohammad Javad, Aguiar A.p. (2014)., Automatica, 50(8), 2155-2162.  - Desynchronization of coupled limit-cycle oscillators through nonlinear output regulation. Montaseri Ghazal, Adhami Aras, Yazdanpanah Mohammad Javad (2014)., SYSTEMS & CONTROL LETTERS, 71(--), 38-43.  - افقهای نو در مهندسی کنترل. یزدان پناه محمدجواد, یغمایی ابوالفضل, Agahi Hamed, Montaseri Ghazal, طباطبایی سپهر, Vafaei Alaleh (1393)., فصلنامه آموزش مهندسی ایران, 16(62), 1-30.  - Constrained optimal terrain following/threat avoidance trajectory planning using network flow. Zardashti R.-, Nikkhah A.a., Yazdanpanah Mohammad Javad (2014)., AERONAUTICAL JOURNAL, 118(1203), 523-539.  - Integrated nonlinear model predictive fault tolerant control and multiple model based fault detection and diagnosis. Kargar S.m., Salahshoor K.-, Yazdanpanah Mohammad Javad (2014)., CHEMICAL ENGINEERING RESEARCH & DESIGN, 92(2), 340-349.  - DESYNCHRONIZATION OF TWO COUPLED LIMIT-CYCLE OSCILLATORS USING AN ASTROCYTE-INSPIRED CONTROLLER. Montaseri Ghazal, Adhami Aras, Yazdanpanah Mohammad Javad (2014)., International Journal of Biomathematics, 07(01), 1450001.  - Parameter Estimation in Hysteretic Systems Based on Adaptive Least-Squares. Peimani Mansour, Yazdanpanah Mohammad Javad, Khaji Naser (2013)., Journal of Information Systems and Telecommunication, 1(4), 217-221.  - H ∞ Control of T-S Fuzzy Singularly Perturbed Systems Using Multiple Lyapunov Functions. Asemani M.h., Yazdanpanah Mohammad Javad, Johari Majd Vahid, Golabi A.. (2013)., CIRCUITS SYSTEMS AND SIGNAL PROCESSING, 32(5), 2243-2266.  - Robust hopping based on virtual pendulum posture control. Sharbafi Maziar A., Maufroy Christophe, Nili Ahmad Abadi Majid, Yazdanpanah Mohammad Javad, Seyfarth Andre (2013)., Bioinspiration and Biomimetics, 8(3), 036002 .  - A sliding-mode controller for dual-user teleoperation with unknown constant time delays. Shahbazi Mahya, Atashzar S. Farrokh, Talebi Heidar Ali, Towhidkhah Farzad, Yazdanpanah Mohammad Javad (2013)., ROBOTICA, 04(31), 589-598.  - Adaptive State Observer for Lipschitz Nonlinear Systems. Mohsen Ekramian, Farid Sheikholeslam, Saeed Hosseinnia, Yazdanpanah Mohammad Javad (2013)., SYSTEMS & CONTROL LETTERS, 62(4), 319-323.  - A MATHEMATICAL APPROACH TO DESYNCHRONIZATION OF COUPLED OSCILLATORS: APPLICATION TO A NEURONAL ENSEMBLE. Montaseri Ghazal, Adhami Mirhosseini Aras, Yazdanpanah Mohammad Javad (2013)., International Journal of Biomathematics, 06(02), 1350009.  - Set-point regulation of monotone systems using the monotone small-gain theorem. Agahi Hamed, Yazdanpanah Mohammad Javad (2013)., IET Control Theory and Applications, 7(3), 447-454.  - Friction compensation of double inverted pendulum on a cart using locally linear neuro-fuzzy model. Nejadfard Atabak, Yazdanpanah Mohammad Javad, Hassanzadeh Iraj (2013)., NEURAL COMPUTING & APPLICATIONS, 22(2), 337-347.  - Synchrony suppression in ensembles of coupled oscillators via adaptive vanishing feedback. Montaseri Ghazal, Yazdanpanah Mohammad Javad, Pikovsky Arkady, Rosenblum Michael (2013)., CHAOS, 23(3), 033122 .  - Adaptive control of uncertain nonlinear systems using mixed backstepping and Lyapunov redesign techniques. Ghazal Montaseri, Yazdanpanah Mohammad Javad (2012)., Communications in Nonlinear Science and Numerical Simulation, 17(8), 3367-3380.  - Practical Output Regulation of Uncertain Strict - Feedback Form Systems. Montaseri Ghazal, Yazdanpanah Mohammad Javad (2012)., ASIAN JOURNAL OF CONTROL, 14(4), 1123-1126.  - Robust Tracking of a Class of Perturbed Nonlinear Systems via Multivariable Nested Sliding Mode Control. Aras Adhami Mirhosseini, Yazdanpanah Mohammad Javad, Ali Khaki Sedigh (2012)., JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRANSACTIONS OF THE ASME, 134(3), 1-8.  - Robust trajectory modification for tip position tracking of flexible - link manipulators. S F Atashzar, H A Talebi, M Shahbazi, F Towhidkhah, Yazdanpanah Mohammad Javad (2012)., Control Engineering Engineers, Part I: Journal of Systems and Proceedings of the Institution of Mechanicalgineers, 1(1), 1-14.  - Partial stabilization of uncertain nonlinear systems. T Binazadeh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2012)., ISA TRANSACTIONS, 51(2), 298-303.  - Predictive control of uncertain nonlinear parabolic PDE systems using a Galerkin/neural - network - based model. Ghazal Montaseri, Yazdanpanah Mohammad Javad (2012)., Communications in Nonlinear Science and Numerical Simulation, 17(1), 388-404.  - Efficient algorithm to solve optimal boundary control problem for Burgers' equation. Alaeddin Malek, Roghayeh Ebrahim Nataj, Yazdanpanah Mohammad Javad (2012)., KYBERNETIKA, 48(6), 1250-1265.  - Partial stabilization approach to 3 - dimensional guidance law design. T Binazadeh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2011)., JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRANSACTIONS OF THE ASME, 133(6), -.  - Robust partial control design for nonlinear control systems : A guidance application. T Binazadeh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2011)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART I-JOURNAL OF SYSTEMS AND CONTROL ENGINEERING, -(---), -.  - Robust Stabilization for a Class of Nonlinear Singularly Perturbed Systems. R Amjadifard, M T H Beheshti, Yazdanpanah Mohammad Javad (2011)., JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRANSACTIONS OF THE ASME, 133(5), 1-6.  - Wave hindcasting by coupling numerical model and artiﬁcial neural networks. Malek Mohamdi Iman, Ghiassi Reza, Yazdanpanah Mohammad Javad (2011)., RIVER RESEARCH AND APPLICATIONS, 27(7), 805-813.  - Friction Compensation of Double Inverted Pendulum on a Cart using Locally Linear Neuro - Fuzzy Mode. Yazdanpanah Mohammad Javad, Nezhadfard, حسن زاده نیری (2011)., NEURAL COMPUTING & APPLICATIONS, -(---), 1-11.  - Application of passivity based control for partial stabilization. T. Binazadeh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2011)., Nonlinear Dynamics and Systems Theory, 11(4), -.  - An enhanced fuzzy H\_inf estimator applied to low-cost attitude-heading reference system. J. Keighobadi, Yazdanpanah Mohammad Javad, M. Kabganian (2011)., KYBERNETES, 40(3), 300-326.  - IDFC : A new approach to control bifurcation in TCP/RED. Yazdanpanah Mohammad Javad, Maziar Ahmad Sharbafi (2011)., JOURNAL OF NETWORK AND COMPUTER APPLICATIONS, 34(6), 2042-2050.  - مقاله شماره 2 دانشگاه صنعتی مالک اشتر و براساس نامه آقای دکتر دهقان. سامان عرفا, یزدان پناه محمدجواد, رحیمی کیان اشکان (1389)., -, -(---), -.  - Integration of nonlinear H and SMC techniques for motion control of permanent synchronous motor. Ghafarri-kashani Alireza, Faiz Javad, Yazdanpanah Mohammad Javad (2010)., IET Electric Power Applications, 4(4), -.  - Stabilization of nonlinear systems with a slowly varying parameter by a control Lyapunov function. M H Shafiei, Yazdanpanah Mohammad Javad (2010)., ISA TRANSACTIONS, 49(2), 215-221.  - Identification of a Variable Mass Underwater Vehicle Via Volterra Neural Network. T Binazadeh, Yazdanpanah Mohammad Javad, M H Shafiei (2010)., JOURNAL OF DYNAMIC SYSTEMS MEASUREMENT AND CONTROL-TRANSACTIONS OF THE ASME, 132(2), 501-1 501-7.  - Comment on Controller Synthesis of Fuzzy Dynamic Systems Based on Piecewise Lyapunov Functions. Shirani Farshad, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nadjar Araabi Babak (2010)., IEEE TRANSACTIONS ON FUZZY SYSTEMS, 18(1), 227-228.  - Comments on Controller Synthesis of Fuzzy Dynamic Systems Based on Piecewise Lyapunov Functions. Shirani Farshad, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nadjar Araabi Babak (2010)., IEEE TRANSACTIONS ON FUZZY SYSTEMS, 18(1), 227-228.  - Robust adaptive synchronization of different uncertain chaotic systems subject to input nonlinearity. Hamed Kebriaei, Yazdanpanah Mohammad Javad (2010)., Communications in Nonlinear Science and Numerical Simulation, 15(2), 430-441.  - Urban expansion simulation using geospatial information system and artificial neural networks. Berayan Pijanowski, Amin Tayyebi, Delavar Mahmoud Reza, Yazdanpanah Mohammad Javad (2009)., International Journal of Environmental Research, 3(4), 493-502.  - مقاله شماره 1 دانشگاه صنعتی مالک اشتر - بر اساس نامه آقای دکتر دهقان. سعید عباد اللهی, یزدان پناه محمدجواد, جعفر حیرانی (1388)., -, -(---), -.  - Multiscale cancer modeling In the line of fast simulation and chemotherapy. E Bavafaye Haghighi, Yazdanpanah Mohammad Javad, B Kalaghchi, Soltanian Zadeh Hamid (2009)., MATHEMATICAL AND COMPUTER MODELLING, 49(7-8), 1449-1464.  - Morphological diversity of Pistacia species in Iran. H R Karimi, Z Zamani, A Ebadi, Fatahi Moghadam Mohammad Reza, Yazdanpanah Mohammad Javad (2009)., GENETIC RESOURCES AND CROP EVOLUTION, 56(4), 561-571.  - Nonlinear Control and Disturbance Decoupling of HVAC Systems Using Feedback Linearization and Backstepping with Load Estimation. E Semsar Kazerooni, Yazdanpanah Mohammad Javad, Lucas Caro (2008)., IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY, -(---), -.  - Wave hindcasting by coupling numerical model and artificial neural networks. Malekmohamadi, Ghiassi Reza, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., OCEAN ENGINEERING, 35(3-4), -.  - High precision imaging for non - contact mode atomic force microscope using an adaptive nonlinear observer and output state feedback controller. Farrokh Payam Amir, Fathipour Morteza, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., Digest Journal of Nanomaterials and Biostructures, 4(3), 429-442.  - Fuzzy VariableLength Sliding Window Blockwise Least Square Algorithm with Application tovehicle Magnetic Heading Determination. J Keighobadi, M Kabganian, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., Iranian Journal of Mechanical Engineering,, 8(2), 59-78.  - Nonlinear Optimal Control of Washing Mashine Based on Approximate Solution of HJB Equation. Rasoul Mohammadi Milasi, Yazdanpanah Mohammad Javad, Lucas Caro (2008)., OPTIMAL CONTROL APPLICATIONS & METHODS, 29(1), 1-18.  - Analysis of the dynamical behavior of a feedback auto - associative memory. Mahmood Amiri, Sohrab Saeb, Yazdanpanah Mohammad Javad, Saed Ali Seyyedsalehi (2008)., NEUROCOMPUTING, 71(4-6), 486-494.  - AN UNSUPERVISED LEARNING METHOD FOR AN ATTACKER AGENT IN ROBOT SOCCER COMPETITIONS BASED ON THE KOHONEN NEURAL NETWORK. Masoud Mirmoumeni, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., International Journal of Engineering-Transactions A: Basics, 21(3), 255-268.  - یش بینی تقاضای کوتاه مدت آب شهر تهران با استفاده از شبکه های عصبی مصنوعی. سیامک گوشه, تابش مسعود, یزدان پناه محمدجواد (1386)., دانشکده فنی دانشگاه تهران, 41(1), 11-24.  - Identification of a VVER horizontal steam generator using recurrent neural networks. Samane S Sajjadi, Mehrdad Boroushaki, Jalil Jafari, Yazdanpanah Mohammad Javad (2007)., International Journal of Knowledge Management, 2(3), 285-298.  - Transient stability enhancement of power systems via optimal nonlinear state feedback control. Mehdi Jalili, Yazdanpanah Mohammad Javad (2006)., ELECTRICAL ENGINEERING, 89(2), 149-156.  - Modeling the cyclic swelling pressure of mudrock using artificial neural networks. M Moosavi, Yazdanpanah Mohammad Javad, R Doostmohammadi (2006)., ENGINEERING GEOLOGY, 3,4(87), 178-194.  - Modeling And Control Of Linear Two - time Scale Systems : Applied To Single - link Flexible Manipulator. H R Karimi, Yazdanpanah Mohammad Javad, R V Patel, K Khorasani (2006)., JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS, 3(45), 235-265.  - A new modeling approach to single - link flexible manipulator using singular perturbation method. H R Karimi, Yazdanpanah Mohammad Javad (2006)., ELECTRICAL ENGINEERING, 5(88), 382-375.  - H\_infinity control of parameter - dependent state - delayed systems using polynomial parameter - dependent quadratic functions. Yazdanpanah Mohammad Javad, P Jabehdar Maralani, B Lohmann, Moshiri Behzad (2005)., INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL, 78(4), 254-263.  - Reconfigurable control system design using eigenstructure assignment : static, dynamic and robustapproaches. Ali Khaki Sedigh, Ali Reza Asna Ashari, Yazdanpanah Mohammad Javad (2005)., INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL, 78(13), 1005 -1016.  - Channel Assignment in Cellular Communications Using a New Modification on Hopfield Networks. Yazdanpanah Mohammad Javad, E Madanian, A M Farahmand (2005)., IRANIAN JOURNAL OF SCIENCE AND TECHNOLOGY, TRANSCATION B: ENGINEERING, 29(---), 459-467.  - Robust control for a class of uncertain state - delayed singularly perturbed systems. Hr Karimi, Yazdanpanah Mohammad Javad (2005)., ASIAN JOURNAL OF CONTROL, 7(2), 202-208.  - Output Regulation of Perturbed Nonlinear Systems by Nested Sliding Mode Control. A Adhami Mirhoseini, Yazdanpanah Mohammad Javad (2005)., Proceedings of World Academy of Science, Engineering and Technology, -(1), 44-47.  - Robust Regulation of a Flexible Joint Robot Manipulator using Slow Fast Decomposition. Amjadifard R, Mt Hamidi Beheshti, Yazdanpanah Mohammad Javad, Hr Moumenian (2005)., JOURNAL OF SCHOOL OF ENGINEERING, 17(2), 49-63.  - Forecasting stock price Direction Using a Neural network predictor. Mohammad Reza Hatami Yazd, Yazdanpanah Mohammad Javad (2004)., review of business research, 2(1), 126-133.**   * کنفرانس ها   **- Second-Order Sliding Mode Design Based on the Integration of Proportional-Integral and Nonlinear H∞ Controllers for Load Frequency Control. Samari Behrad, Yazdanpanah Mohammad Javad (2023)., 2023 31st International Conference on Electrical Engineering (ICEE), 9-11 May, Tehran, IRAN.  - Improving Spiking Neural Network Performance Using Astrocyte Feedback for Farsi Digit Recognition. Nazari Maliheh, Bahrami Boodelalou Fariba, Yazdanpanah Mohammad Javad (2023)., 2023 31st International Conference on Electrical Engineering (ICEE), 9-11 May, Tehran, IRAN.  - Which Policy is Used by the CNS to Control Human Standing Posture: Intermittent or Impulsive Control?. Bayat Neda, Bahrami Boodelalou Fariba, Yazdanpanah Mohammad Javad (2022)., 29th National and 7th International Iranian Conference on Biomedical Engineering (ICBME 2022), 21-22 December, Tehran, Iran.  - An Optimal Data-Driven Method for Controlling Epileptic Seizures. Shams Siavash, Motallebi Sana, Yazdanpanah Mohammad Javad (2022)., 29th National and 7th International Iranian Conference on Biomedical Engineering (ICBME 2022), 21-22 December, Tehran, Iran.  - Distributed Optimal Load Frequency Control with Stochastic Wind Power Generation. Silani, Amirreza, Cucuzzella Michele, Scherpen Jacquelien, Yazdanpanah Mohammad Javad (2021)., 2021 European Control Conference (ECC), 29 June-2 July, Rotterdam, NETHERLANDS.  - Passivity properties for regulation of DC networks with stochastic load demand. Silani, Amirreza, Cucuzzella Michele, Scherpen Jacquelien, Yazdanpanah Mohammad Javad (2020)., 21rst IFAC World Congress, 12-17 July, Berlin, Germany.  - On Sufficient Conditions for Input-to-State Stability of Interconnected Impulsive Systems. Aghaeeyanan Azadeh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2020)., 2020 European Control Conference (ECC), 12-15 May, Saint Petersburg, RUSSIA.  - Chemotherapeutic Dose Regimen Design based on Self-triggered Strategy. Aghaeeyanan Azadeh, Yazdanpanah Mohammad Javad, Rezaei Estakhroueieh, Mahdi (2020)., 2020 European Control Conference (ECC), 12-15 May, Saint Petersburg, RUSSIA.  - Synchronization of a Multi-slave Bilateral Nonlinear Teleoperation System in the Presence of External Disturbance and Internal Uncertainties. Sharifi Maryam, Yazdanpanah Mohammad Javad (2019)., 2019 27th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE), 30 April-2 May.  - Attitude determination using double GPS receivers and gyro. Mohamad-Hasani Arash, Namvar Mehrzad, Yazdanpanah Mohammad Javad (2018)., 2018 IEEE Conference on Decision and Control (CDC), 17-19 December, Miami, United States.  - Equilibratability of Control Systems. Ghezelbash Ehsan, Yazdanpanah Mohammad Javad, Yaghmaei Abolfazl (2018)., 2018 Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE), 8-10 May, Mashhad, IRAN.  - A new predictor-based output feedback controller for nonlinear systems with long input delays. Vafaei Alaleh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2017)., IEEE 56th Annual Conference on Decision and Control (CDC), 12-15 December, Melbourne, Australia.  - On stabilization and output tracking of a class of nonlinear systems via new back-stepping-like methods. Bahraini Masoud, Yazdanpanah Mohammad Javad (2017)., IEEE 56th Annual Conference on Decision and Control (CDC), 12-15 December, Melbourne, Australia.  - Optimal Dynamic Lyapunov Function and The Largest Estimation of Domain of Attraction. Nazari Monfared Morteza, Yazdanpanah Mohammad Javad (2017)., 20th IFAC World Congress, 9-14 July.  - Formulation and Numerical Solution for Fractional Order Time Optimal Control Problem Using Pontryagin’s Minimum Principle. Tabatabaei S.s., Yazdanpanah Mohammad Javad, Tavazoei M. S. (2017)., 20th IFAC World Congress, 9-14 July.  - A Robust Adaptive Sliding Mode Controller for Robot Manipulators. Gorji Shaghayegh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2017)., 2017 Artificial Intelligence and Robotics (IRANOPEN), 9-12 April.  - Estimation of the domain of attraction of free tumor equilibrium point of perturbed tumor immunotherapy model. Din Afshin, Yazdanpanah Mohammad Javad (2016)., 4th International Conference on Control, Instrumentation, and Automation (ICCIA), 27 January, Qazvin, Iran.  - Trajectory tracking of a class of port Hamiltonian systems using Timed IDA-PBC technique. Yaghmaei Abolfazl, Yazdanpanah Mohammad Javad (2015)., IEEE 54th Annual Conference on Decision and Control (CDC), 15-18 December, Osaka, Japan.  - Passivity-Based Control of Bouc-Wen Hysteretic Structural Systems. Peimani Mansour, Yazdanpanah Mohammad Javad (2015)., 5th International Conference on Acoustics & Vibration (ISAV2015), 25-26 November, Tehran, Iran.  - Sliding mode pulse width modulation for voltage control of a Voltage Source Inverter. Naderi Lordejani Sajjad, Yazdanpanah Mohammad Javad (2015)., Iranian Conference on Electrical Engineering, ICEE 2015, 10-14 May, Tehran, Iran.  - MIMO sliding mode and backstepping ocontrol for a quad-rotor UAV. Dolatabadi S.m.h., Yazdanpanah Mohammad Javad (2015)., Iranian Conference on Electrical Engineering, ICEE 2015, 10-14 May, Tehran, Iran.  - Adaptive compensation technique for nonlinear dynamic and static models of friction. Nazari Monfared Morteza, Yazdanpanah Mohammad Javad (2015)., Iranian Conference on Electrical Engineering, ICEE 2015, 10-14 May, Tehran, Iran.  - A real-time coverage and tracking algorithm for UAVs based on potential field. Khandani Hosein, Moradisabzevar Manouchehr, Yazdanpanah Mohammad Javad (2014)., Robotics and Mechatronics (ICRoM), 2014 Second RSI/ISM International Conference on, 15-17 October, Tehran, Iran.  - Observer design for a class of nonlinear systems with long delay in output measurements: an LMI approach. Vafaei Alaleh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2014)., European Control Conference (ECC), 24-27 June, France.  - Compliant hip function simplifies control for hopping and running. Sharbafi Maziar A., Nili Ahmad Abadi Majid, Yazdanpanah Mohammad Javad, Mohammadinejad Ayda (2013)., IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2013), 3-8 November, Tokyo , Japan.  - Terminal Sliding Mode Impedance Control for Bilateral Teleoperationunder Unknown Constant Time Delay and Uncertainties. Vafaei Alaleh, Yazdanpanah Mohammad Javad (2013)., 2013 European Control Conference (ECC), 17-19 July, Zurich, Switzerland.  - Application of reinforcement learning in sliding mode control for chattering reduction. Farjadian A. B., Yazdanpanah Mohammad Javad, Shafai Bahram (2013)., World Congress on Engineering, WCE 2013, 3-5 July, London, England .  - Novel leg adjustment approach for hopping and running. Sharbafi Maziar A., A. Seyfarth, Nili Ahmad Abadi Majid, Yazdanpanah Mohammad Javad (2013)., Dynamic Walking 2013, 10-13 June, Pittsburgh, United States Of America.  - Hybrid zero dynamic control approach for a curved foot bipedal SLIP. Yazdi Mirmokhalesuni S.d., Sharbafi Maziar A., Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2013)., 2013 Dynamic Walking, 10-13 June, Arlington, United States Of America.  - شناسایی پارامتری سیستمهای شامل هیسترزیس با استفاده از روشهای مبتنی بر تخمین کمترین مربعات. پیمانی منصور, یزدان پناه محمدجواد, خاجی ناصر (1392)., بیست و یکمین کنفرانس مهندسی برق ایران, 24-26 فروردین, مشهد, ایران.  - کنترل بهینه سیستمهای با مرتبه کسری: کاربرد در درمان بیماری های روانی. طباطبایی سپهر, یزدان پناه محمدجواد, تواضعی محمد صالح (1392)., بیست و یکمین کنفرانس مهندسی برق ایران, 24-26 فروردین, مشهد, ایران.  - Foot design for bipedal walking using HZD-based control approach. Yazdi Mirmokhalesuni S.d., Sharbafi Maziar A., Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2013)., 6th International Symposium on Adaptive Motion of Animals and Machines, 11-14 March, Goettingen, Germany.  - Controllers for robust hopping with upright trunk based on the Virtual Pendulum concept. M.A. Sharbafi, C. Maufroy, H.M. Maus, A. Seyfarth, Nili Ahmad Abadi Majid, Yazdanpanah Mohammad Javad (2012)., IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS, 7-12 October, Algarve, Portugal.  - COMPARING ENERGY EFFICIENCY OF HOPPING SYSTEMS WITH LINEAR AND PIECEWISE LINEAR SPRINGS. Farivar Fff, Yaghini Bonabi Hhh, Kani Mhh, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2012)., Adaptive Mobile Robotics: Proceedings of the 15th International Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines, Baltimore, 23-26 July, United States Of America.  - Controller Design for Fractional Order Chaotic Lu System. Elham Amini Boroujeni, Yazdanpanah Mohammad Javad, Hamid Reza Momeni (2012)., 2012 American Control Conference, 27-29 June, Montreal, Canada.  - شبیه سازی پخش گازهای سمی در محیط شبیه ساز امداد. دلدار گوهردانی پویا, اردستانی پیمان, یوسفی محمدامین, یزدان پناه محمدجواد (1391)., دومین کنفرانس ملی مدیریت بحران: نقش فناوریهای نوین در کاهش آسیبپذیری ناشی از حوادث غیر مترقبه, 30-31 اردیبهشت, تهران, ایران.  - Switching from hopping to running with HZD controller. Sharbafi Maziar Ahmad, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid, Maufroy Christophe, Seyfarth Andre (2012)., Dynamic Walking Conf, 21-24 May, United States Of America.  - طراحی کنترل کننده تحمل پذیر در برابر عیوب برای سیستم های غیر خطی با وجود محدودیت در ورودی با قابلیت افزایش ناحیه جذب. کارگر سیدمحمد, سلحشور کریم, یزدان پناه محمدجواد (1391)., بیستمین کنفرانس مهندسی برق ایران, 26-28 فروردین, تهران, ایران.  - کنترل سوئیچینگ در مبدل چند برابرکننده ولتاژ. وحید پاشآزاده, ادهمی ارس, یزدان پناه محمدجواد (1391)., بیستمین کنفرانس مهندسی برق ایران, 26-28 فروردین, تهران, ایران.  - On Dynamic Models of Human Emotion. Yazdanpanah Mohammad Javad, S.S. Tabatabaei, M.S. Tavazoei, A. Karimian (2012)., The 20th Iranian Conference on Electrical Engineering, 15-17 May, Tehran, Iran.  - Structured Wavelet-based Neural Network for Control of Nonlinear Systems. A. Karami, Yazdanpanah Mohammad Javad (2011)., 50th IEEE Conference on Decision and Control and European Control Conference, 12-15 December, Florida, United States Of America.  - Seabed Tracking of an Autonomous Underwater Vehicle with Nonlinear Output Regulation. A. Adhami-Mirhoseini, A.P. Aguiar, Yazdanpanah Mohammad Javad (2011)., 50th IEEE Conference on Decision and Control and European Control Conference, 12-15 December, Florida, United States Of America.  - بررسی پیاده سازی C4I بر بستر کوادروتورها. مهرجو آرش, اردکانی کامیار, یزدان پناه محمدجواد (1390)., پنجمین کنفرانس ملی فرماندهی و کنترل ایران, 2-3 آبان, تهران, ایران.  - Astrocyte-Inspired Controller Design for Desynchronization of Two Coupled Limit-Cycle Oscillators. Gh. Montaseri, Yazdanpanah Mohammad Javad, M. Amiri (2011)., IEEE Conference on Nature and Biologically inspired computing, 19-21 October, Salamanca, Spain.  - پایش وضعیت سیستمهای جداساز پایه با رفتار هیسترزیس. پیمانی منصور, یزدان پناه محمدجواد (1390)., کنفرانس ملی زلزله سازه و روش های محاسباتی, 27-28 شهریور, کرمان, ایران.  - Multi-Scale Analysis Approach of Simulating Urban Growth Pattern using a Land Use Change Model. A.H. Tayyebi, S. Homayouni, J. Shan, Yazdanpanah Mohammad Javad, B.C. Pijanowski, A. Tayyebi (2011)., the 7th International Symposium on Spatial Data Quality (ISSDQ 2011, 12-14 October, Coimbra, Portugal.  - Model Parameter Uncertainty Assessment in the Land Transformation Model. A.H. Tayyebi, S. Homayouni, S. Shan, Yazdanpanah Mohammad Javad, B.C. Pijanowski, A. Tayyebi (2011)., 7th International Symposium on Spatial Data Quality (ISSDQ 2011, 12-14 October, Coimbra, Portugal.  - Uncertainty Framework in Land Use Change Models: An Application of Data Model Parameter and Model Outcome Uncertainty in Land Transformation Model. A.H. Tayyebi, S. Homayouni, J. Shan, Yazdanpanah Mohammad Javad, B.C. Pijanowski, A. Tayyebi (2011)., 7th International Symposium on Spatial Data Quality (ISSDQ 2011, 12-14 October, Coimbra, Portugal.  - Set-point Regulation of Constrained Strongly Monotone Systems. H. Agahi, Yazdanpanah Mohammad Javad (2011)., 18th IFAC World Congress, 28 August-2 September, Milano, Italy.  - Analytic Approximate Solution to the Nonlinear Output Regulation Problem Using Galerkin Approximation Method. S. Khailaie, A. Adhami-Mirhoseini, Yazdanpanah Mohammad Javad (2011)., 18th IFAC World Congress, 28 August-2 September, Milano, Italy.  - Compliance design in robot structure to increase the robustness. Sharbafi Maziar A., Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2011)., Dynamic Walking 2011, 18 July, Goettingen, Germany.  - A Finite-Time Tracker for Nonholonomic Systems Using Recursive Singularity-Free FTSM. M.A. Mobayen, Yazdanpanah Mohammad Javad, V. Johari Majd (2011)., American Control Conference, 29 June-1 July, California, United States Of America.  - Tip Position Tracking of Flexible-Link Manipulators Based on Online Robust Trajectory Modification. S.F. Atashzar, H.A. Talebi, Yazdanpanah Mohammad Javad, F. Towhidkhah (2010)., 36th Annual Conference on IEEE Industrial Electronics Society, 7-10 November, Arizona, United States Of America.  - Chattering Reduction by the means of Intelligent Sliding mode Controller. A.B. Farjadian, Yazdanpanah Mohammad Javad (2010)., International Conference on Control Automation and Systems, 27-30 October, Suwon, Korea.  - Increasing the Robustness of Acrobot walking control using compliant mechanisms. احمدشعربافی مازیار, Yazdanpanah Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2010)., IEEE/RSJ Int. Conf. Intelligent Robots and Systems (IROS11, 25-30 September, San Francisco, United States Of America.  - Tracking Normal Action Potential Based on the FHN Model Using Adaptive Feedback Linearization Technique. R. Naderi, Yazdanpanah Mohammad Javad, A. Azemi, B. Nazem Roaya (2010)., IEEE Multi-conference on Systems and Control, 8-10 September, Yokohama, Japan.  - Using PCA and LVQ Neural Network for Automatic Recognition of Five Types of White Blood Cells. P. Roshani Tabrizi, S.H. Rezatofighi, Yazdanpanah Mohammad Javad (2010)., 32nd Annual International IEEE EMBS Conference, 31 August-4 September, Buenos Aires, Argentina.  - Effects of water salinity on growth indices and physiological parameters in some wild pistachio rootstocks. Yazdanpanah Mohammad Javad, Ebadi Ali, Zamani Zabihollah, Fatahi R (2010)., 28th International Horticultural Congress, 22-27 August, Lisbon, Portugal.  - A Control Architecture for Dual User Teleoperation with Unknown Time Delays: A Sliding Mode Approach. M. Shahbazi, H.A. Talebi, Yazdanpanah Mohammad Javad (2010)., International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, 6-9 July, Montreal, Canada.  - Spatial variability of errors in Urban Expansion Model Implications for error propagation. Delavar Mahmoud Reza, طیبی امین, پیجانوسکی برایان, Yazdanpanah Mohammad Javad (2009)., 6th International Symposium on Spatial Data Quality, 5-8 July, St. John's, Canada.  - Accuracy Assessment in Urban Expansion Model. Delavar Mahmoud Reza, طیبی امین, پیجانوسکی برایان, Yazdanpanah Mohammad Javad (2009)., 6th International Symposium on Spatial Data Quality, 5-8 July, St. John's, Canada.  - Control of Heart Conduction System Arrhythmia by Means of Sliding Mode Scheme. Naderi R, A Azemi, Yazdanpanah Mohammad Javad (2009)., Mediterranean Conference on Control and Automation, 24-26 June, Thessaloniki, Greece.  - Estimation of Sample-Tip Height in Non-Contact Mode Atomic Force Microscopy Using an Adaptive Nonlinear Observer. Farrokh Payam Amir, Fathipour Morteza, عبدل رحمان ایهب, Yazdanpanah Mohammad Javad (2009)., ICEE 2009, 12-14 May, Tehran, Iran.  - A Backstepping Controller for Piezoelectric Actuators with Hysteresis in Nanopositioning. Farrokh Payam Amir, Fathipour Morteza, Yazdanpanah Mohammad Javad (2009)., proc. of 4th IEEE Int.Con. on Nano/Micro in Jineered and Molecular Systems, 2009, 5-8 January, Shenzhen, China.  - Design of a Feedforward Controller for AFM Nanopositioning Based on Neural Network Control Theory. Farrokh Payam Amir, Yazdanpanah Mohammad Javad, Fathipour Morteza (2009)., proc. of 4th IEEE Int.Con. on Nano/Micro in Jineered and Molecular Systems, 2009, 5-8 January, Shenzhen, China.  - Design of a HybridControl System for Atomic Force Microscope Using adaptive Nonlinear Observer and Backstepping Controller. A Farrokh Payam, A Fathipour, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., 2nd International Congress on Nanoscience and Nanotechnology ICNN2008, 28-30 October, Tabriz, Iran.  - Design of a Hybrid Control System for Atomic Force Micrpscope Using Adaptive Nonlinear Observer and Backstepping Controller. Farrokh Payam Amir, Fathipour Morteza, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., 2th International Congress on Nanoscience and Nanotechnology ICNN 2008, 27-29 October, Tabriz, Iran.  - Nonlinear sliding surfaces; Computing and existence of solution. Azad Ghafari, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS), 14-17 October, Seoul, South Korea.  - Robust Speed ControlOf Pmsm Using Mixed Nonlinear H-infinity/SMC Techniques. Yazdanpanah Mohammad Javad, Ali Ghafari-Kashani, Faiz Jawad (2008)., 17th World Congress The International Federation of Automatic Control, 6-11 July, Seoul, South Korea.  - Design and Real Time Implementation of a Fuzzy Tuned H Estimator in a Low Cost AHRS. Jafar Keighobadi, Mansour Kabganian, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., 17th World Congress The International Federation of Automatic Control, 6-11 July, Seoul, South Korea.  - Nonlinear H-infinity Control ofa Bilateral Nonlinear Teleoperation System. Yazdanpanah Mohammad Javad, Kamran Razi, S Shiry Ghidary (2008)., 17th World Congress The International Federation of Automatic Control, 6-11 July, Seoul, South Korea.  - Chemotherapy Using Linear Analysis and Swarm Intelligence. Yazdanpanah Mohammad Javad, Bavafa Elham, Kalaghchi B (2008)., 17th World Congress The International Federation of Automatic Control, 6-11 July, Seoul, South Korea.  - Feedback Linearization Based Control for a Class of Chemical Processes in Non-Standard Nonlinear Singular Perturbation Form. Yazdanpanah Mohammad Javad, Atiye Sarabi-Jamab (2008)., 17th World Congress The International Federation of Automatic Control, 6-11 July, Seoul, South Korea.  - Computing Optimized Nonlinear Sliding Surfaces. Azad Ghaffari, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., 2008 Chinese Control and Decision Conference, 2-4 July, China.  - A Neural-Network-Based Controller for a Single-Link Flexible Manipulator Comparison of FFNN and DRNN Controllers. Mahmood Amiri, Mohammad Bagher Menhaj, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., International Joint Conference on Neural Networks, 1-6 June, Hong Kong, Hong Kong.  - Fuzzy Modelling of Nonlinear Systems for Stability Analysis Based on Piecewise QuadraticLyapunov Functions. Shirani Farshad, Nadjar Araabi Babak, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., 2008 IEEE World Congress onComputational Intelligence, 1-6 June, Hong Kong, Hong Kong.  - کنترل نظارتی سیستم های هایبرید. یزدان پناه محمدجواد (1387)., شانزدهمین کنفرانس مهندسی برق ایران, 24-26 فروردین, تهران, ایران.  - Atomic Force Microscope Real Time Modeling Control and Simulation. Farrokh Payam Amir, Fathipour Morteza, Yazdanpanah Mohammad Javad (2008)., ICEE 2008, 13-15 May, Tehran, Iran.  - Fuzzy-Model-Based Exponentially Stabilizing Nonlinear Systems in the Presence of Modeling Error. Shirani Farshad, Nadjar Araabi Babak, Yazdanpanah Mohammad Javad (2007)., IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, 23-25 September, Montreal, Canada.  - Development of Reinforcement Learning Methods in Control and Decision Making in the Large Scale Dynamic Game Environments #). عرفا سامان, Yazdanpanah Mohammad Javad, Lucas Caro, Rahimi-Kian Ashkan, Nili Ahmad Abadi Majid (2006)., IEEE-International Symposium on Intelligent Control, 4-6 October, Munich, Germany.  - Locally Optimal Takagi-Sugeno Fuzzy Controllers. Farahmand AM, Yazdanpanah Mohammad Javad (2005)., 44th IEEE Conference on Decision and Control, and the European Control Conference, 12-15 December, Sevila, Spain.  - Movement prediction using an MLP without internal feedback. Emadi M.., Bahrami Boodelalou Fariba, Yazdanpanah Mohammad Javad, Patla A (2004)., International conference on systems, man and cybernetics -IEEE SMS 2004, 10-13 October, The Hague, Netherlands.  - Simulation of the STS Transfer Using a MLP without Embedded Internal Feedback. Emadi M.., Bahrami Boodelalou Fariba, Yazdanpanah Mohammad Javad (2004)., 8th Vienna International Workshop on Functional Electrical Stimulation, 10-13 September, Vienna, Austria.**   * کتب   **- Advances in Earth Observation of Global Change. Amin Tayyebi, Mahmoud Reza Delavar, Yazdanpanah Mohammad Javad, B.c. Pijanowski, S Saeedi, Amir Hossein Tayyebi (2010).**   * مجلات |

|  |  |
| --- | --- |
| **پایان نامه ها و رساله ها** | **- بهبود عملکرد شبکه های عصبی اسپایکی در بازشناخت ارقام فارسی با الهام از عملکرد آستروسیتها در مدارات نورونی، ملیحه نظری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1402/6/29   - کنترل فرکانس بار سیستمهای قدرت غیرخطی تحت حملات سایبری ترکیبی، امیر قنبری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1402/6/29   - بررسی ساز و کارهای تنظیم گری کلیه با استفاده از اصل مدل داخلی و چگونگی اثر درمان بر بیماری کلیوی، محمدرضا صمدی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1402/6/28   - مدلسازی کنترل پوسچر بدن انسان در حالت ایستاده با استفاده از مفهوم کنترل ضربه¬ای، ندا بیات، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1402/6/28   - طراحی کنترل‌کننده پیش‌بین مدل غیرخطی چندهدفه برای کنترل گروهی خودروهای متصل، محمدبهزاد روحی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1402/11/30   - کنترل فرکانس بار در شبکه های قدرت غیرخطی تحت حمله ی سایبری فریب، بهراد ثمری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1401/6/24   - کنترل، بهینه‌سازی و هماهنگی توزیع‌شده در ریزشبکه‌های هوشمند، امیررضا سیلانی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1400/6/3   - " تحلیل و کنترل آرایش بندی در شبکه های اجتماعی"، احسان غزل باش، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1399/7/28   - تحلیل پایداری و کنترل سیستم های تاخیری در حضور سوئیچ تاخیر دار با کاربرد در سیستم های هیدرو دینامیکی، محمدحسن حاج ملاعلی کنی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1399/7/22   - اجماع زمان محدود سیستم های ربا تیکی چند عاملی در حضور تاخیر، مریم شریفی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1399/1/27   - کنترل ضربه ای مبتنی بر فید بک با کاربرد در بهبود بیماری سرطان، آزاده آقائیان، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1398/11/30   - تحلیل و جست و جوی روش های تقریب پاسخ معادلات تنظیم کننده ی غیرخطی، آرمین پیراسته زاد، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1398/11/23   - طراحی و پیاده سازی سیستم بهینه ی تخمین وضعیت و موقعیت، آرش محمدحسنی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1397/6/24   - تحلیل استراتژی تعادلی بهینه بازی های دینامیکی با استفاده از برنامه ریزی پویای تطبیقی، محمدرضا ساطوری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1397/6/21   - تحلیل پایداری وکنترل سیستم های لوتکا-ولترا، وحید بدری، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1396/7/18   - طراحی همزمان ساختارهای غیرفعال و مسیر حرکت مفاصل برای یک ربات دو پا به منظور افزایش بهره گیری از دینامیک طبیعی، حامد جلالی بیدگلی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1396/7/11   - کنترل آرایش پروازی ماهواره ها در مدارات زمین، نجمه جوانمردی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1396/6/30   - بررسی نقش CPG درکنترل حرکت از دیدگاه سیستمهای دینامیکی، مینا میرجلیلی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1396/6/28   - طراحی کنترلر غیر خطی برای سیستم تعلیق مغناطیسی، محمدرضا میثاق، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1396/6/25   - طراحی کنترلگر برای یک جسم پرنده با دینامیک های غیر خطی و قابلیت مانور بالا، حمیدرضا قهرمانی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1396/4/20   - همگرایی در سیستم های هامیلتونی درگاهی، ابوالفضل یغمایی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1396/11/17   - کنترل آرایش پروازی ماهواره ها در مدار زمین، نجمه جوانمردی، محمدجواد یزدان پناه، ، 1396/06/30   - کاهش مرتبه سیستمهای غیر خطی، محمدجواد قدس، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1395/8/12   - بهینه سازی مصرف انرژی در سیستمهای رباتیکی افزونه با استفاده از به کارگیری دینامیک طبیعی، سیدمحمد شوشتری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1395/6/24   - کنترل سیستمهای تحریک ناقص و غیرهولونومیک با کاربرد بر روی سیستم پاندول معکوس چرخدار، مسعود بحرینی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1395/6/24   - تحلیل کارایی و پایدارسازی زمان محدود سیستم های غیرخطی تاخیردار، آلاله وفایی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1395/6/24   - تحلیل پایداری وکنترل سیستم های هایبرید غیرخطی با استفاده از رویکرد تغییرپذیری، علی کرمی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1395/6/16   - کاهش مرتبه سیستم‌های غیرخطی با استفاده از روش‌های مبتنی بر برش بالانس، محمد جواد قدس، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1395/08/12   - بهینه‌سازی مصرف انرژی در سیستم‌های رباتیکی افزونه با به‌کارگیری دینامیک طبیعی، محمد شوشتری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1395/06/24   - کنترل سیستمهای تحریک ناقص و غیرهولونومیک با کاربرد بر روی سیستم پاندول معکوس چرخدار، مسعود بحرینی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1395/06/24   - Stability Analysis and Control of Nonlinear Hybrid Systems Using Variational Approach، علی کرمی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1395/06/16   - تحلیل ناحیه ی پایداری دینامیک های حاکم بر سیستم های سرطانی، افشین دینی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1394/6/9   - طراحی تنظیم کننده خروجی غیرخطی کاربردی، ارس ادهمی میرحسینی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1394/6/31   - مدل سازی و کنترل غیر خطی مبدل های قدرت سوییچینگ، مصطفی علی ایوبی راد، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1394/6/24   - کنترل غیر خطی موتور سنکرون مغناطیس دائم، سجاد نادری لردجانی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1394/4/8   - کنترل وسایل هوایی بدون سرنشین با استفاده از رویکرد کنترل پیش بین غیر خطی، محمد سپهری موافق، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1394/3/20   - مدلسازی و کنترل غیر‌خطی مبدل‌های قدرت سوییچینگ، مصطفی علی ایوبی راد، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1394/06/24   - تحلیل پایداری دینامیک‌های حاکم بر تومورهای سرطانی، افشین دینی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1394/06/09   - کنترل غیرخطی موتور سنکرون مغناطیس دائم، سجاد نادری لردجانی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1394/04/08   - Unmanned Aerial Vehicle by Applying Model Predictive Control Approach، محمد سپهری موافق، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1394/03/20   - تحلیل ناحیه ی پایدار گذاری سیستم ها ی قدرت، فرزین کاشانی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1393/6/4   - کاهش مرتبه مدل برای سیستم های غیر خطی چند جمله ای، محمدامین سرافرازی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1393/6/17   - تطبیق دوسویه سیستم کنترل و نرمی در ساختار ربات ها به منظور بهینه سازی مصرف انرژی، رضوان نصیری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1393/6/16   - طراحی کنترل کننده غیر خطی برای سیستم دو چرخ متحرک با پاندول معکوس، میلاد قنبری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1393/6/15   - حفظ پوشش منطقه و تعقیب هدف توسط پهپادها با در نظر گرفتن قیود، ، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1393/10/30   - حفظ پوشش منطقه و تعقیب هدف با درنظرگرفتن قیود، حسین خندانی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1393/10/30   - کاهش مرتبه مدل برای سیستم‌‌های غیرخطی چندجمله‌ای، محمد امین سرافرازی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1393/06/17   - تطبیق دوسیه سیستم کنترل کننده و نرمی در ساختار ربات‌ها به منظور بهینه‌سازی مصرف انرژی، رضوان نصیری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1393/06/16   - تحلیل ناحیه ی پایداری گذرای سیستم های قدرت، فرزین کاشانی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1393/04/06   - طراحی کنترل کننده برای ناهمزمان سازی نوسانگرهای کوپل شده کاربرد در جمعیت نوسانگرهای نورونی، غزل منتصری، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1392/9/30   - رویکرد تحلیلی به طراحی مفهومی و کنترل حرکت رباتهای دوپا با بهره گیری از عناصر نیمه فعال، مازیار احمدشعربافی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1392/6/30   - طراحی، توسعه و کنترل عملگر توزیع شده و نرم برای توانبخشی، حامدعلی یقینی بنابی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1392/6/18   - طراحی کنترل کننده دینامیک های صفر هایبرید برای ربات با پای دارای نرمی و کف پای منحنی، سیددانیال یزدی میرمخلصونی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1392/5/29   - طراحی کنترل‌کننده برای ناهمزمان‌سازی نوسانگرهای کوپل شده: کاربرد در جمعیت نوسانگرهای نورونی، غزل منتصری، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1392/09/30   - رویکرد تحلیلی به طراحی مفهومی و کنترل حرکت رباتهای دوپا با بهره گیری از عناصر نیمه فعال، مازیار احمد شعربافی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1392/06/30   - طراحی کنترل کننده ی دینامیک های صفر هایبرید برای ربات با پای دارای نرمی وکف پای منحنی، دانیال یزدی میرمخلصونی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1392/05/29   - بررسی اثر کمر نرم بر روی پایداری و مصرف انرژی یک ربات چهارپا، مهدی خرمشاهی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1391/8/28   - اعمال روشهای کارامد کنترل برسیستم های مدل کننده روحیات انسان ، سیدسپهرالدین طباطبایی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1391/6/30   - طراحی و توسعه یک ربات چهارپای کمر نرم با استفاده از عملگر توزیع شده و تحلیل پایداری آن، محمد حسن حاج ملاعلی کنی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1391/6/29   - توسعه یک سیستم بازشناختی سلسله مراتبی با استفاده از رویکرد سیستمهای دینامیکی ، ، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1391/12/23   - طراحی کنترل‌کننده برای سیستم‌های یکنوا: کاربرد در یک مدل رشد تومور سرطانی، حامد آگاهی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1391/11/17   - طراحی کنترل کننده برای سیستم های یکنوا: کاربرد در یک مدل رشد تومور سرطانی، حامد آگاهی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1391/11/17   - مدلسازی ظهور کنترل توجه با استفاده از رویکرد سیستمهای دینامیکی، حمیدرضا جمال آبادی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1391/10/18   - مدلسازی کنترل توجه با استفاده از رویکرد سیستمهای دینامیکی ، حمیدرضا جمال آبادی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1391/10/18   - کنترل بهینه سیستم‌های دینامیکی ناهم‌مرتبه و مرتبه متغیر کسری؛ کاربرد در سیستم‌های مدل کننده روحیات انسان، سپهرالدّین طباطبائی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1391/06/30   - بررسی ناحیه جذب برای تحلیل و طراحی سیستم های کنترل غیر خطی، ابوالفضل یغمایی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1390/6/30   - مدلسازی،تحلیل دینامیکی و کنترل میکروسکوپ نیروی اتمی به منظور تصویربرداری و میکرو/نانو دستکاری، امیر فرخ پیام، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1390/5/29   - استفاده از رویکردهای کنترلی ویژه در طراحی قانون هدایت سامانه های پدافندی هوایی ، طاهره بینازاده، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1390/5/10   - نحوه ی انتشار مکانی خطا در مدل های توسعه شهری با استفاده از تصا ویر سنجش از دور، امیرحسین طیبی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1390/12/29   - بررسی ناحیه جذب به منظور تحلیل و طراحی سیستم های کنترل غیر خطی، ابوالفضل یغمایی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1390/06/30   - مدل سازی نیروی مویینگی تحلیل دینامیکی و کنترل میکروسکوپ نیروی اتمی به منظور بهبود تصویر برداری و موقعیت دهی، امیر فرخ پیام، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1390/05/29   - استفاده از رویکرد پایدارسازی جزئی در طراحی قانون هدایت، طاهره بینازاده، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1390/05/10   - کنترل سیستمهای غیر خطی به کندی متغیر، محمد حسین شفیعی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1389/4/7   - مدلسازی و بهینه سازی فرآیند تصمیم گیری در سیستمهای دینامیکی ابعاد وسیع، سامان عرفا، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1389/4/27   - مدل سازی و بهینه سازی فرایند تصمیم گیری در سیستم های دینامیکی ابعاد وسیع، سامان عرفا، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1389/04/27   - کنترل سیستم‌های غیرخطی به کندی متغیر، محمدحسین شفیعی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1389/04/07   - پیش بینی و ارزیابی تغییر کاربری اراضی شهری، امین طیبی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1388/11/28   - پیش بینی و ارز یا بی تغییر کار بری اراضی شهری، امین طیبی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1388/11/28   - کنترل غیرخطی مقاوم موتور سنکرون مغناطیس دائم با بار نامشخص، علیرضا غفاری کاشانی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1388/08/10   - کنترل بهینه سیستمهای دینامیکی سوئیچ شونده، فاطمه طاهرسیما، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1387/7/7   - کنترل تراکم در شبکه های Ad Hoc، سید مرتضی صفدرنژاد، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1387/7/3   - تضمین پایداری و ارتقای قوام در کنترل پیش بین با استفاده از رویکردهای غیر خطی، غزل منتصری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1387/6/17   - پایداری کنترل نظارتی درسیستمهای هایبرید با کاربرد درپروژه انوماسیون مجتمع مس سرچشمه، سروش افخمی میبدی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1387/4/11   - کنترل بهینه سیستم های دینامیکی سؤییچ شونده، فاطمه طاهر سیما، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1387/07/07   - کنترل تراکم در شبکه های Ad hoc، مرتضی صفدر نژاد، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1387/07/03   - پیش‌بینی امواج دریا ناشی از باد با تلفیق شبکه عصبی و مدل عددی، ایمان ملک محمدی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1387/06/30   - تضمین پایداری و ارتقای قوام در کنترل پیش‌بین با استفاده از رویکرد‌های غیر‌خطی، غزل منتصری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1387/06/17   - پایداری کنترل ونظارتی در سیستم های هایبرید با کاربرد در پروژه اتوماسیون مجتمع مس سرچشمه، سروش افخمی میبدی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1387/04/11   - بررسی محدودیتهای عملکردی در سیستمهای کنترل غیر خطی، زینب برزگریارمحمدی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1386/12/12   - بررسی محدودیت های عملکردی در سیستم ها کنترل غیرخطی، زینت برزگر یارمحمدی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1386/12/12   - توسعه ناحیه جذب از طریق کنترل کننده غیر خطی و تاثیر آن در عملکرد سیستم حلقه بسته، ، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1386/11/28   - توسعه ناحیه جذب از طریق کنترل کننده غیرخطی و تاثیر آن در عملکرد سیستم حلقه بسته، مهتا خوشنام طهرانی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1386/11/28   - بکارگیری روشهای هوشمند در مدلسازی چند مقیاسی تومورهای سرطانی جهت شیمی درمانی، الهام باوفای حقیقی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1386/11/23   - آنالیز و طراحی سیستم ها ی رباتیک تله اپراتوری با رویکرد کنترل غیر خطی، کامران رازی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1386/07/04   - استفاده از شبکه های عصبی جهت مدل سازی رفتار سنگ ها در آزمایش فشار سه محوره، خسرو خندان، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1386   - طراحی و تحلیل پایداری کنترل کننده برای سیستم های دینامیکی غیر خطی براساس مدل سازی فازی، فرشاد شیرانی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1386   - تحلیل معادلات سه درجه آزادی جسم برنده , ارائه طرحی نو در طراحی �نترل �ننده �لاسی� برای سامانه های متغیر بازمان، عبدالحمید بهجت پناه، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1385   - مدلسازی, شبیه سازی و بهینه سازی هدایت یک موشک زمین به هوا، سعید عباداللهی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1385   - �نترل هوشمند مبتنی بر یادگیر ی عاطفی - هیجانی بهینه پاداش مغز با �اربرد در طراحی خلبان خود�ار موش�، قاسم علی توتونچی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1385   - کنترل هوشمند مبتنی بر یادگیری عاطفی- هیجانی بهینه پاداش مغز با کاربرد در طراحی خلبان خودکار موشک، قاسم علی توتونچی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1385   - شناسایی، شبیه سازی و بهینه سازی قسمت جستجو‌گر یک موشک زمین به هوا، میثم عظیمی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1385   - مدلسازی شبیه سازی و بهینه سازی هدایت ی� موش� زمین به هوا، سعید عباداللهی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1385   - شناسایی شبیه سازی و بهینه سازی قسمت جستجو گر ی� موش� زمین به هوا، میثم عظیمی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1385   - تحلیل معادلات سه درجه آزادی جسم پرنده, ارائه طرحی نو در طراحی کنترل کننده کلاسیک برای سامانه های متغیر با زمان، عبدالحمید بهجت پناه، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1385   - طراحی کنترل کننده قابل شکل دهی مجدد از طریق جایابی ساختار ویژه و کنترل مد لغزشی، علیرضا اثنی عشری اصفهانی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1384   - کنترل تزریق دارو در آریتمی‌های قلبی، رامین نادری دره شوری، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1384   - کنترل تطبیقـی موتور القـایـی با در نظـر گرفتن تلفات آهن، تورج عباسیان نجف آبادی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1384   - طراحی کنترل کننده برای تراکم و مدیریت فعال صف در شبکه های کامپیوتری، مجتبی یعقوبی واسکسی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1384   - پایدارسازی سیستم های غیرخطی با استفاده از مفهوم پایداری ورودی به حالت و تعمیم آن، سامان افخمی، محمدجواد یزدان پناه، دکتری، 1383   - کنترل مد لغزشی بهینه سیستم ترمز ضد قفل خودرو، حسن ابراهیمی راد، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1383   - طراحی کنترل کننده مقاوم در سیستم های غیرخطی چند متغیره، ارس ادهمی میرحسینی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1383   - کنترل تطبیقی برای یک موشک دو مرحله ای زمین به زمین، کرم شعبانی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1382   - طراحی بهینه سیستمهای کنترل مقاوم چند متغیره به روش ترکیبی EEAS,QFT، محمد هادیان، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1382   - کاهش مرتبه کنترل کننده &H با حفظ عملکرد و کاربردی بر روی سیستم تعلیق فعال خودرو، جلال هادیان، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1382   - کنترل سیستم های تهویه مطبوع (HVAC) با رویکرد غیر خطی، الهام سمسار کازرونی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1382   - طراحی فیلترهای غیر خطی برای تخمین H/H2 ترکیبی، جواد محمدپور ولنی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1381   - طراحی کنترل بهینه سیستم تعلیق فعال مدل نیم خودرو از پهلو به منظور تامین آسایش سرنشین و کاهش جابجایی سیستم تعلیق، مهدی فرهمند، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1381   - بهینه سازی مصرف سوخت خودرو، احمد کلهر، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1381   - طراحی کنترل کننده مقاوم برای سیستم های آشفته تکین، حمیدرضا کریمی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1380   - کنترل نیروی بازوهای روباتیکی، رضا قائمی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1380   - کنترل سیستمهای غیر خطی نامعین و غیر کمینه فاز با استفاده از کنترل لغزشی تطبیقی، کمال الدین باریک بین، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1380   - طراحی کنترل کننده مقاوم برای موشک زمین به زمین، اکبر بهرامی پرچل، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1380   - طراحی کنترل کننده مقاوم &H برای سیستم ترمزضدقفل خودرو، نادر مسکین، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1380   - طراحی کنترل کننده &H غیر خطی با استفاده از شبکه های عصبی، علی افصحی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1380   - پایدارسازی سیستم های غیرخطی نامعین، شاهین فراهانی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1379   - کنترل هلیکوپتر بر مبنای روشهای غیر خطی، بابک توسلی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1379   - کمیته سازی نوسانات سیکنال کنترل در سیستم های تهویه مطبوع (HVAC)، محمدرضا امیدی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1379   - فشرده سازی تصاویر ثابت دیجیتال به وسیله شبکه های عصبی ـ کوهوفنی، مهرتاش تفضلی هرندی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1379   - دستیابی به عملکرد بهینه ومقاوم در سیستم های تهویه مطبوع (HVAC)، محمد توانایی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1379   - کنترل مقاوم سیستم های غیر خطی با استفاده از روش &H غیر خطی، کیوان ظریفی، محمدجواد یزدان پناه، کارشناسی ارشد، 1379** |