|  |  |
| --- | --- |
| teacher.jpg | **دانشیار دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر- دانشگاه تهران**  **احمد کلهر** |
| کنترل  تلفن دفتر: +98 (21)82089780  پست الکترونیکی: akalhor@ut.ac.ir |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **تحصیلات** | P.H.D,1390,مهندسی برق- کنترل,دانشگاه تهران M.S,1381,مهندسی برق- کنترل,دانشگاه تهران کارشناسی,1378,مهندسی برق - الکترونیک,دانشگاه علم و صنعت ایران |

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

|  |  |
| --- | --- |
| **سوابق کاري و فعالیت های اجرایی** | عضو شورای سیاستگذاری انفورماتیک دانشکده-(1394-1395) |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **فعالیت های علمی** | * مقالات   **- Challenges of using artificial intelligence to detect valvular heart disease from chest radiography. Nayebirad Sepehr, Okhovat Amirali, Hedayat Behnam, Masoudkabir Farzad, Shafiee Akbar, Kalhor Ahmad (2024)., LANCET DIGITAL HEALTH, 6(1), e9.  - A Comprehensive Interturn Fault Severity Diagnosis Method for Permanent Magnet Synchronous Motors Based on Transformer Neural Networks. Parvin Farbod, Faiz Jawad, Qi. Yuan, Kalhor Ahmad, Akin Bilal (2023)., IEEE Transactions on Industrial Informatics, 17(11), 10923-10933.  - Determining the trustworthiness of DNNs in classification tasks using generalized feature-based confidence metric. Haghpanah Mohammad Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2023)., PATTERN RECOGNITION, 142(1), 109683.  - TFNet: Few-shot identification of LTI systems based on convolutional neural networks. Nosrat Abbas, Kalhor Ahmad, Nayeri Mohammadreza, Nadjar Araabi Babak (2023)., Journal of Process Control, 129(2023), 103034.  - Evaluation of Dataflow through layers of convolutional neural networks in classification problems. Saffar Mohsen, Kalhor Ahmad (2023)., EXPERT SYSTEMS WITH APPLICATIONS, 224(1), 119944.  - Real-time hand rubbing quality estimation using deep learning enhanced by separation index and feature-based confidence metric. Haghpanah Mohammad Amin, Vali Sina, Mousavi Torkaman Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad, Akhavan Saraf Ehsan (2023)., EXPERT SYSTEMS WITH APPLICATIONS, 218(1), 119588.  - 4-degrees of freedom attitude equations of motion: A new approach for simulating flexible satellite dynamics with time-varying payload despite time delay and disturbances. Nikpay Shayesteh, Fakoorsaghieh Mehdi, Kalhor Ahmad (2023)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART G-JOURNAL OF AEROSPACE ENGINEERING, 237(1).  - A hand rubbing classification model based on image sequence enhanced by feature-based confidence metric. Haghpanah Mohammad Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad, Akhavan Saraf Ehsan (2023)., Signal Image and Video Processing, 17(5), 2499-2509.  - Developing a carpet cloak operating for a wide range of incident angles using a deep neural network and PSO algorithm. Fallah Amirhossein, Kalhor Ahmad, Yousefi Leila (2023)., Scientific Reports, 13(1).  - Experimental study on a novel simultaneous control and identification of a 3-DOF delta robot using model reference adaptive control. Ghafarian Tamizi Mehran, Ahmadi Kashani Ali Akbar, Abed Azad Farzad, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., EUROPEAN JOURNAL OF CONTROL, 67(1).  - Evaluating the performance of feature selection techniques and machine learning algorithms on future residential water demand. Pour Mousavi Marzieh, Nasrollahi Hossein, Amirkaveh Najafabadi Abdolhamid, Kalhor Ahmad (2022)., Water Supply, 22(8).  - Design and development of a multi-axis force sensor based on the hall effect with decouple structure. Moosavi Nasab Seyed Danial, Beiranvand Arman, Tale Masouleh Mehdi, Bahrami Boodelalou Fariba, Kalhor Ahmad (2022)., MECHATRONICS, 84(-), 102766.  - Design and practical implementation of a Neural Network self-tuned Inverse Dynamic Controller for a 3-DoF Delta parallel robot based on Arc Length Function for smooth trajectory tracking. Rahimii Saeed, Jalali Hassan, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., MECHATRONICS, 84(June 2022, 102772), 102772.  - Dynamics analysis, offline–online tuning and identification of base inertia parameters for the 3-DOF Delta parallel robot under insufficient excitations. Abed Azad Faraz, Ansari rad Saeed, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2022)., MECCANICA, 1(2022), 1-34.  - Smart Fashion: A Review of AI Applications in Virtual Try-On & Fashion Synthesis. Mohammadi Omid, Kalhor Ahmad (2021)., Journal of Artificial Intelligence and Capsule Networks, 3(4), 284-304.  - Control of a two-DOF parallel robot with unknown parameters using a novel robust adaptive approach. Ansari rad Saeed, Ghafarian Tamizi Mehran, Mifakhar Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2021)., ISA TRANSACTIONS, 117(1), 70-84.  - Dynamic model estimating and designing controller for the 2-DoF planar robot in interaction with cable-driven robot based on adaptive neural network. [] [], Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2021)., Journal of Intelligent and Fuzzy Systems, 41(1), 1261-1280.  - Dynamic modeling and design of controller for the 2-DoF serial chain actuated by a cable-driven robot based on feedback linearization. Bahrami Vahid, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2021)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, 1(1), 095440622110279.  - Modeling, identification and minimum length integral sliding mode control of a 3-DOF cartesian parallel robot by considering virtual flexible links. Beiranvand Arman, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2021)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 157(1), 104183.  - Experimental study on robust adaptive control with insufficient excitation of a 3-DOF spherical parallel robot for stabilization purposes. Ansari rad Saeed, Ghafarian Tamizi Mehran, Azmoun Mehdi, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 153(1).  - Automatic tuning of a behavior-based guidance algorithm for formation flight of quadrotors. Zibaie Ehsan, Amiri Atashgah Mohammad-ali, Kalhor Ahmad (2020)., JOURNAL OF AEROSPACE SCIENCE AND TECHNOLOGY(JAST), 12(3).  - On the ability of sliding mode and LQR controllers optimized with PSO in attitude control of a flexible 4-DOF satellite with time-varying payload. Fakoorsaghieh Mehdi, Nikpay Shayesteh, Kalhor Ahmad (2020)., ADVANCES IN SPACE RESEARCH, 1(1).  - Design & characterization of a bio-inspired 3-DOF Tactile/Force sensor and implementation on a 3-DOF decoupled parallel mechanism for human-robot interaction purposes. Hamed Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020)., MECHATRONICS, 66(1), 102325.  - A data-driven fuzzy model for prediction of rockburst. Rastegarmanesh Ashkan, Moosavi Mahdi, Kalhor Ahmad (2020)., Georisk, 1(1), 1-13.  - Partial identifcation and control of MIMO systems via switching linear reduced-order models under weak stimulations. [] [], Kalhor Ahmad, Nadjar Araabi Babak (2019)., EVOLVING SYSTEMS, 10(2), 111-128.  - Experimental Study on Shared-Control of a Mobile Robot via a Haptic Device with an Optimal Velocity Obstacle Based Receding Horizon Control Approach. Zarei Mojtaba, Kashi Navid, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2019)., JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS, 1(1).  - کنترلگر ردیاب مسیر برای یک ربات پرنده چهارپره با رویکرد جایابی قطب‌های معادلات دینامیکی خطا برمبنای تحقق دیفومورفیزم. لوایی یانسی ابوالفضل, امیری آتشگاه محمد علی, کلهر احمد (1398)., نشریه مهندسی مکانیک دانشگاه تبریز, 49(1), 269-277.  - Locally convex-regions approximation using an incremental quadratic-based fuzzy clustering. Kalhor Mostafa, Rahmani Mehdi, Kalhor Ahmad (2019)., APPLIED SOFT COMPUTING, 76(1), 369-379.  - Trajectory tracking control of a pneumatically actuated 6-DOF Gough–Stewart parallel robot using Backstepping-Sliding Mode controller and geometry-based quasi forward kinematic method. Salimi Amir, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2018)., ROBOTICS AND COMPUTER-INTEGRATED MANUFACTURING, 54(8), 96-114.  - Random noise attenuation by Wiener-ANFIS filtering. Kimiaifar Roohallah, Siahkoohi Hamid Reza, Hajian Alireza, Kalhor Ahmad (2018)., JOURNAL OF APPLIED GEOPHYSICS, 159(6), 453-459.  - فیلتر پخش ناهمسانگرد بهینه شده توسط شبکه استنتاج عصبی- فازی تطبیق پذیر و کاربرد آن در تضعیف نوفه تصادفی در داده های لرزه ای. کیمیایی فر روح الله, سیاه کوهی حمیدرضا, حاجیان علیرضا, کلهر احمد (1397)., پژوهش های ژئوفیزیک کاربردی, 4(2).  - ارتقای سخت‌افزاری، شبیه‌سازی و پیاده‌سازی یک کنترلر موقعیت مبتنی بر بینایی ربات 4درجه آزادی دلتا. روح اللهی علی, آزمون مهدی, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد (1397)., مهندسی مکانیک مدرس, 19(1), 115-123.  - An experimental oscillation damping impedance control for the Novint Falcon haptic device based on the phase trajectory length function concept. Zarei Mojtaba, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2018)., PROCEEDINGS OF THE INSTITUTION OF MECHANICAL ENGINEERS PART C-JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING SCIENCE, 233(8), 2663-2672.  - Implementation and Evaluation of Object Identification Techniques on Nao Robot Platform. Farokhi Zeinab, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2018)., International Journal of Mechatronics, Electrical and Computer Technology, 8(29), 3394-3958.  - Oscillation damping of nonlinear control systems based on the phase trajectory length concept: An experimental case study on a cable-driven parallel robot. Zarei Mojtaba, Aflakian Ali, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2018)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 126(1), 377-396.  - Experimental dynamic identification and model feed-forward control of Novint Falcon haptic device. Karbasizadeh Esfehani Nima, Zarei Mojtaba, Aflakian Ali, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2018)., MECHATRONICS, 51(1), 19-30.  - An experimental dynamic identification & control of an overconstrained 3-DOF parallel mechanism in presence of variable friction and feedback delay. Sharifzade Mohammad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad, Shahverdi Pourya (2018)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 102(1), 27-43.  - Experimental study on the kinematic control of a cable suspended parallel robot for object tracking purpose. Aflakian Ali, Safaryazdi Alireza, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2018)., MECHATRONICS, 50(1), 160-176.  - Arc Length based Maximal Lyapunov Functions and domains of attraction estimation for polynomial nonlinear systems. Zarei Mojtaba, Kalhor Ahmad, Brake Dani (2018)., Automatica, 90(1), 164-171.  - کنترل بهینه هاورینگ مجاورت ماهواره حول مدار بیضوی اغتشاشی با استفاده از الگوریتم ازدحام ذرات. برقی زنجانی حکیمه, کلهر احمد, فکور ثقیه مهدی (1396)., مهندسی مکانیک مدرس, 17(11), 172-180.  - مسیریابی ربات بستر پویا در محیط ناشناخته بر مبنای مفاهیم کنترل‌کننده‌ی افق پیش‌بین و مخروط تصادم سرعت. زارعی مجتبی, کاشی نوید, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد (1396)., مهندسی مکانیک مدرس, 17(11), 259-268.  - Employing phase trajectory length concept as performance index in linear power oscillation damping controllers. Zarei Mojtaba, Kalhor Ahmad, Rastegar Mohammad (2018)., INTERNATIONAL JOURNAL OF ELECTRICAL POWER & ENERGY SYSTEMS, 98(1), 442-454.  - Online Forecasting of Synchronous Time Series Based on Evolving Linear Models. Jahandari Sina, Kalhor Ahmad, Nadjar Araabi Babak (2018)., IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS MAN CYBERNETICS-SYSTEMS, PP(99), 1-12.  - Robust adaptive controller based on evolving linear model applied to a Ball-Handling mechanism. F. Beigelow Farzad, Kalhor Ahmad (2017)., Control Engineering Practice, 69(1), 85-98.  - An experimental study on the direct & indirect dynamic identification of an over-constrained 3-DOF decoupled parallel mechanism. Sharifzade Mohammad, Arian Alaleh, Salimi Amir, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2017)., MECHANISM AND MACHINE THEORY, 116(1), 178-202.  - Seismic random noise attenuation using artificial neural network and wavelet packet analysis. Kimiafar Reza, Siahkoohi Hamid Reza, Hajian Alireza, Kalhor Ahmad (2017)., Arabian Journal of Geosciences, 9(3), 1-11.  - کنترل موقعیت ربات موازی نیوماتیکی 6 درجه آزادی گاف-استوارت به کمک کنترل‌کننده‌ی پسگام مدلغزشی. سلیمی امیر, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد (1396)., مهندسی مکانیک مدرس, 17(10), 101-111.  - On human–robot interaction of a 3-DOF decoupled parallel mechanism based on the design and construction of a novel and low-cost 3-DOF force sensor. Sharifzade Mohammad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2017)., MECCANICA, 52(10), 1-19.  - Dynamic modeling and base inertial parameters determination of a 2-DOF spherical parallel mechanism. Danaei Behzad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad, Arian Alaleh (2017)., MULTIBODY SYSTEM DYNAMICS, 1(1), 1-24.  - An innovative test bed for verification of attitude control system. Tavakoli Amir Hossein, Faghihinia Ali, Kalhor Ahmad (2017)., IEEE AEROSPACE AND ELECTRONIC SYSTEMS MAGAZINE, 32(6), 16-22.  - Potentials of Evolving Linear Models in Tracking Control Design for Nonlinear Variable Structure. Kalhor Ahmad, Hojjatezadeh Nima, Golghouneh Alireza (2017)., AUT Journal of Modeling and Simulation, 48(2), 75-92.  - Online Local Input Selection Through Evolving Heterogeneous Fuzzy Inference System. Alizadeh Sara, Kalhor Ahmad, Jamalabadi Hamidreza, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., IEEE TRANSACTIONS ON FUZZY SYSTEMS, Na(Na), 1-1.  - بهبود عملکرد کنترلر پسگام انتگرالی با استفاده از شناسایی حلقه بسته در تعقیب مسیر یک کوادروتور. پارسا اشکان, کلهر احمد, امیری آتشگاه محمد علی (1395)., مهندسی مکانیک مدرس, انتشار آنلاین(-), -.  - کنترل غیرخطی مقاوم Hinf و پیشبین برای ردیابی مسیر کوادروتور با استفاده از تخمین پارامترهای سیستم. برجی منفرد صدرا, کلهر احمد, امیری آتشگاه محمد علی (1395)., مهندسی مکانیک مدرس, 16(7), 32-42.  - طراحی یک ردیاب برای یک ماهواره بر مبتنی بر خطی سازی برخط. مددکار عبدالله, کلهر احمد, کوثری امیر رضا (1395)., علوم و فناوری فضایی, 9(2), 1-9.  - A self tuning regulator design for nonlinear time varying systems based on evolving linear models. Jahandari Sina, Kalhor Ahmad, Nadjar Araabi Babak (2016)., EVOLVING SYSTEMS, 7(1868-6478), 159-172.  - An Experimental Study on Blinking Detection via EEG Signals forHuman-Robot Interaction Purposes Based on a Spherical 2-DOF Parallel Robot. Arian Alaleh, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2016)., AMIRKABIR INTERNATIONAL JOURNAL OFMODELING, IDENTIFICATION, SIMULATION AND CONTROL, 48(1), 57-65.  - Using artificial neural networks for temporal and spatial wind speed forecasting in Iran. Noorollahi Younes, Jokar Mohammad Ali, Kalhor Ahmad (2016)., ENERGY CONVERSION AND MANAGEMENT, 115(1), 17-25.  - Evolving Takagi–Sugeno model based on online Gustafson-Kessel algorithm and kernel recursive least square method. Shafiei Zade Abade Soroosh, Kalhor Ahmad (2016)., EVOLVING SYSTEMS, 7(1), 1-14.  - An experimental study on the vision-based control and identification of planar cable-driven parallel robots. Bayani Hassan, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2016)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 75(part B), 187-202.  - مقایسه بازده عملی کنترلرهای جانمایی‎قطب و مودلغزشی برای کنترل موقعیت ربات‌ موازی کابلی صفحه‌ای با پردازش تصویر. بیانی حسن, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد (1394)., مهندسی مکانیک مدرس, 15(12), 63-74.  - An efficient numerical and experimental system identification approach for a flexible manipulator. Tarvirdizadeh Bahram, Khanmirza Esmaeel, Ebrahimi Morteza, Kalhor Ahmad, Vakilipour Shidvash (2015)., ENGINEERING COMPUTATIONS, 32(8), 2467-2490.  - A TS Fuzzy Model Derived from a Typical Multi-Layer Perceptron. Kalhor Ahmad, Nadjar Araabi Babak, Lucas Caro, Tarvirdizadeh Bahram (2015)., IRANIAN JOURNAL OF FUZZY SYSTEMS, 12(2), 1-21.  - Generating flexible convex hyper-polygon validity regions via sigmoid-based membership functions in TS modeling. Kalhor Ahmad, Nadjar Araabi Babak, Lucas Caro (2015)., APPLIED SOFT COMPUTING, 28(---), 589-598.  - طراحی، ساخت و تست یک شبیه ساز کنترل وضعیت برای میکروماهواره چابک بر مبنای عملگرهای ژایروی کنترل ممان تک جیمبال. آقالاری علیرضا, کلهر احمد, دهقان سید محمد مهدی, چهل تنی سید هادی (1393)., علوم و فناوری فضایی, 7(ISSN 2008-5460).  - Potential of evolving AR and ARX models in signal recovering. Kalhor Ahmad (2014)., EVOLVING SYSTEMS, 7(1), 61-72.  - تست پایداری وضعیت شبیه ساز ماهواره واکنش سریع با عملگرهای ژایروی کنترل ممان تک جیمبال. آقالاری علیرضا, طیبی جواد, کلهر احمد (1391)., علوم و فناوری فضایی, 5(4).  - Evolving Takagi - Sugeno fuzzy model based on switching to neighboring models. Kalhor Ahmad, Lucas Caro (2013)., APPLIED SOFT COMPUTING, 13(2), 939-946.  - Online extraction of main linear trends for nonlinear time - varying processes. Kalhor Ahmad, Nadjar Araabi Babak, Lucas Caro (2013)., INFORMATION SCIENCES, 220(---), 22-33.  - ارزیابی عملکرد شبیه ساز سه درجه آزادی ماهواره با پیاده سازی کنترلرهای وضعیت سه محوری. امیر حسین توکلی, کلهر احمد, سید محمد مهدی دهقان (1391)., علوم و فناوری فضایی, 5(11), 59-68.  - Introducing evolving Takagi - Sugeno method based on Local Least Squares Support Vector Machine models. Mohammad Komijani, Lucas Caro, Nadjar Araabi Babak, Kalhor Ahmad (2012)., EVOLVING SYSTEMS, 3(2), 81-93.  - Prediction of Breeding Values for Dairy Cattle Using Artificial Neural Networks and Neuro - Fuzzy Systems. Saleh Shahinfar, Mehrabani Yganeh Hasan, Lucas Caro, Kalhor Ahmad, Majid Kazemian, Kent A Weigel (2012)., Computational and Mathematical Methods in Medicine, 10(1155), 127-130.  - مقاله قدیمی. کلهر احمد, محمد مهدی دهقان بنادکی (1390)., علوم و فناوری فضایی, 1(1), 40-51.**   * کنفرانس ها   **- Enhanced Gearbox Fault Diagnosis with Fusion LSTM-CNN Network. Ghanbari Navidreza, Riyazi Yasin, Ayatollahzadeh Shirazi Farzad, Kalhor Ahmad (2023)., 13th International Conference on Acoustics and Vibrations, 20-21 December, Tehran, Iran.  - Density estimation helps adversarial robustness. Hasanebrahimi Afsaneh, Kaviani baghbadorani Bahare, Hosseini Reshad, Kalhor Ahmad (2023)., 2023 13th International Conference on Computer and Knowledge Engineering (ICCKE), 1 November, Mashhad, IRAN.  - Practical Implementation of Real-Time Waste Detection and Recycling based on Deep Learning for Delta Parallel Robot. Jalali Hassan, Gorji Shayan, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi, Yousefi parisa (2023)., 2023 13th International Conference on Computer and Knowledge Engineering (ICCKE), 1-2 November, Mashhad, IRAN.  - Adversarial Robustness Evaluation with Separation Index. Kaviani baghbadorani Bahare, Hasanebrahimi Afsaneh, Kalhor Ahmad, Hosseini Reshad (2023)., 2023 13th International Conference on Computer and Knowledge Engineering (ICCKE), 1-2 November, Mashhad, Iran.  - Solving the Inverse Problem for EEG Signals When Learning a New Motor Task Using GRU Neural Network. [] [], Bahrami Boodelalou Fariba, Moshiri Behzad, Kalhor Ahmad (2023)., 2023 31st International Conference on Electrical Engineering (ICEE), 9-11 May, Tehran, Iran.  - An Improved Hybrid Recommender System: Integrating Document Context-Based and Behavior-Based Methods. Varaste Meysam, Soleyman Nejad Mehdi, Moradisabzevar Manouchehr, Sadeghi Mohamadamin, Kalhor Ahmad (2023)., 2023 31st International Conference on Electrical Engineering (ICEE), 9-11 May, Tehran, IRAN.  - Semi-Supervised Deep Reinforcement Learning in Decentralized Multi-Agent Collision Avoidance and Path Planning in a Complex Environment. Parooie Marzie, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2023)., 2023 31st International Conference on Electrical Engineering (ICEE), 8-9 May, Tehran, IRAN.  - Video-based Person Re-Identification Using Attention Based on Separation Index. Tajik Mahsa, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., 2022 8th Iranian Conference on Signal Processing and Intelligent Systems (ICSPIS), 28-29 December, Tehran, IRAN.  - Deep-HFID: Deep Neural Network Based Hands and Face bio-metric Identification System Using Metric Learning. Parvyn Zahra, Ghanbari Sara, Zare Navid, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2022)., 10th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICROM 2022), 15-18 November, Tehran, Iran.  - Designing Controller for the 2-DoF Cable-Driven Serial Robot with Variable Configuration based on Adaptive Neuro-Fuzzy Systems. [] [], Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., 10th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICROM 2022), 15-18 November, Tehran, Iran.  - Model-Free Dynamic Control of a 3-DoF Delta Parallel Robot for Pick-and-Place Application based on Deep Reinforcement Learning. Jalali Hassan, Samadi Saba, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., 10th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICROM 2022), 15-18 November, Tehran, IRAN.  - Dead-beat Identification for Model Reference Adaptive Control. Kashani Ali, Kalhor Ahmad, Nadjar Araabi Babak, Danielson Claus (2022)., 61st IEEE Conference on Decision and Control (CDC), 14 November, MEXICO.  - Enhancing the Incident Angle Band in Carpet Cloaking using Deep Neural Networks. Fallah Amirhossein, Yousefi Leila, Kalhor Ahmad (2022)., 2022 30th International Conference on Electrical Engineering (ICEE), 17-19 May.  - Synergy of Deep Learning and Artificial Potential Field Methods for Robot Path Planning in the Presence of Static and Dynamic Obstacles. Basiri Mohammad Amin, Chehelgami Shirin, Ashtari Erfan, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2022)., 2022 30th International Conference on Electrical Engineering (ICEE), 17-18 May.  - Order Determination of Linear Systems Using Convolutional Neural Networks. Kalantari SH, Kalhor Ahmad, Nadjar Araabi Babak (2022)., 2022 8th International Conference on Control, Decision and Information Technologies (CoDIT), 17-20 May, İSTANBUL, TURKEY.  - Single-Item Fashion Recommender: Towards Cross-Domain Recommendations. [] [], [] [], Kalhor Ahmad (2022)., 2022 30th International Conference on Electrical Engineering (ICEE), 17-18 May, Tabriz, Iran.  - Classification of Linear Processes Type Using Convolutional Neural Networks. Kalantari SH., Kalhor Ahmad, Nadjar Araabi Babak (2022)., 2022 8th International Conference on Control, Decision and Information Technologies (CoDIT), 17-20 May, İSTANBUL, TURKEY.  - تضعیف نوفه تصادفی لرزه ای با استفاده از شبکه های عصبی همامیختی باقیمانده مبتنی بر بهینه ساز Adam. احمدی محدثه السادات, هاشمی شاهدانی حسین, کلهر احمد, عباس زارعی (1400)., دومین همایش ملی پردازش سیگنال و تصویر در ژئوفیزیک, 11-12 بهمن, شاهرود, ایران.  - مقایسه دو معماری CNN در تحلیل رخساره های لرزه ای F3. ادیبی دوغائی الهام, هاشمی شاهدانی حسین, کلهر احمد, حامد سعادت نیا, جمالی جواد (1400)., دومین همایش ملی پردازش سیگنال و تصویر در ژئوفیزیک, 11-12 بهمن, شاهرود, ایران.  - A comparison study on the dynamic control of OpenMANIPULATOR-X by PD with gravity compensation tuned by oscillation damping based on the phase-trajectory-length concept. Dadbin Amir Hossein, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2022)., 2022 8th International Conference on Control, Instrumentation and Automation (ICCIA), 2-3 March, Iran.  - Real-Time Facial Expression Recognition using Facial Landmarks and Neural Networks. Haghpanah Mohammad Amin, Saeed Zadeh Ehsan, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2022)., 2022 12th Iranian/Second International Conference on Machine Vision and Image Processing (MVIP), 23-24 February, Isfahan, Iran.  - A novel convolutional neural network for EEG source localization with FEM forward model. Mahdavian Ashkan, Bahrami Boodelalou Fariba, Moshiri Behzad, Kalhor Ahmad (2021)., 2021 28th National and 6th International Iranian Conference on Biomedical Engineering (ICBME), 25-26 November, Tehran, IRAN.  - Experimental Study on Neural Network-ARX and ARMAX Actuation Identification of a 3-DoF Delta Parallel Robot for Accurate Motion Controller Design. Rahimii Saeed, Jalali Hassan, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2021)., 2021 9th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM), 17-19 November.  - Unsupervised Generative Adversarial Network for Plantar Pressure Image-to-Image Translation. Ahmadian Mona, Beheshti Mohammad TH., Kalhor Ahmad, Shirian Amir (2021)., 2021 43rd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine & Biology Society (EMBC), 1-5 November.  - Autonomous System Identification and Control Using Deep Neural Network. Naghdighasemabadi Amirhossin, Mehmandar Benyamin, Kalhor Ahmad (2021)., 2021 The 21st International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS 2021), 12-15 October, jeju, SOUTH KOREA.  - Improving the Successful Robotic Grasp Detection Using Convolutional Neural Networks. Hosseini Hamed, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020)., 2020 6th Iranian Conference on Signal Processing and Intelligent Systems (ICSPIS), 23-24 December.  - Modeling the temporal dynamics of neurons in the IT cortex. Farahmandi Arefe, Kalhor Ahmad, Abolghasemi Dehaqani Mohammadreza (2020)., Neuromatch, 26-30 October, United States.  - Indoor and Outdoor Face Recognition for Social Robot, Sanbot Robot as Case Study. Ashtari Erfan, Basiri Mohammad Amin, Mohammadi Nejati Saeed, Tale Masouleh Mehdi, Seyed Aghjee rezaei Seyed Hossein, Zandi Heman, Kalhor Ahmad (2020)., 2020 28th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE), 4-6 August, Tabriz, Iran.  - Control a Drone Using Hand Movement in ROS Based on Single Shot Detector Approach. Ghasemi Hamed, Mifakhar Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020)., 2020 28th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE), 4-6 August, Tabriz, Iran.  - Design and Fabrication of a Flexible Pressure-Sensitive Insole Based on Barometric Tactile Sensors. Amralizadeh Arsalan, Marjani Trifa, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020)., 2020 28th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE), 4-6 August, Tabriz, Iran.  - Kinematic Analysis of an Under-constrained Cable- driven Robot Using Neural Networks. Zare Soroush, Shahamiri Haghighi Morteza, Haeri Yazdi Mohammad Reza, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2020)., 28th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE2020), 4-6 August, Tabriz, IRAN.  - Perturbed Tumor Immunotherapy Domain of Attraction Estimation via the Arc-Length Function. Zarei Mojtaba, Javadi Kimia, Kalhor Ahmad (2019)., 2018 25th National and 3rd International Iranian Conference on Biomedical Engineering (ICBME), 2 May, Iran.  - Attitude Control of a Quadrotor based on New Robust Adaptive Control. Borji Monfared Sadra, Kalhor Ahmad, Amiri Atashgah Mohammad-ali (2018)., The 6th International Conference on Robotics and Mechatronics, 23-25 October, Tehran, Iran.  - An Exprimental Modelling and Identification of Feed Drive Dynamics with Considering Variable Friction. Beiranvand Arman, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2018)., The 6th International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM2018), 23-25 October, Tehran, Iran.  - Design & Characterization of a Bio-Inspired 3-DOF Tactile/Force Sensor for Human-Robot Interaction Purposes. Hamed Amin, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2018)., The 6th International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM2018), 23-25 October, Tehran, Iran.  - شناسایی مدل دینامیکی و اصطکاک پیج انتقال قدرت و ارائه ی یک روش برای تخمین وزن بار و نیری برشی وارد با آن. بیرانوند آرمان, کلهر احمد, طالع ماسوله مهدی (1397)., بیست و ششمین همایش سالیانه بین المللی انجمن مهندسان مکانیک ایران،, 4-6 فروردین, سمنان, ایران.  - ساخت یک حسگر لمسی و انعطاف پذیر با استفاده از بارومتر. حامد امین, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد (1397)., بیست و ششمین همایش سالیانه بین المللی انجمن مهندسان مکانیک ایران, 4-6 فروردین, سمنان, ایران.  - Back-stepping sliding mode control perfomance enhancement using close loop identification for quadrator trajectory tracking. Parsa Ashkan, Kalhor Ahmad, Amiri Atashgah Mohammad-ali (2017)., International Conference on Robotics and Mechatronics, 25-27 October, Tehran, Iran.  - Dynamic Modeling and Base Inertial Parameters Detemination 02 3-DOF Planar Parallel Manipulator. Arian Alaleh, Danaei Behzad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2017)., International Conference on Robotics and Mechatronics, 25-27 October, Tehran, Iran.  - Copntrol of two degree of freedom parallel robot as a stabilzation platform. Danaei Behzad, Arian Alaleh, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2017)., International Conference on Robotics and Mechatronics, 25-27 October, Tehran, Iran.  - An experimental study on control of penumatic 6-DOF Gouph-Stewrat robot using backstepping-sliding mode and geometry based quasi forward Kinematic Method. Salimi Amir, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2017)., International Conference on Robotics and Mechatronics, 25-27 October, Tehran, Iran.  - سنتز ابعادی یک مکانیزم چهارمیله ای برمبنای شبکه عصبی تعاملی مبتنی برا گوریتم هوش ازدحامی ذرات. آسایی گلنوش, سلیمی امیر, کلهر احمد, طالع ماسوله مهدی (1396)., بیست و پنجمین دوره کنفرانس مهندسی برق ایران, 12-14 فروردین, تهران, ایران.  - Order Determination and Robust Adaptive Control of Unknown Deterministic Input-Affine Systems: An Operational Controller. Jahandari Sina, Kalhor Ahmad, Nadjar Araabi Babak (2016)., 55th IEEE Conference on Decision and Control, 12-14 December, Las Vegas, United States.  - Experimental Kinematic Identification of a 3-DOF Decoupled Parallel Robot Using Calibrated Kinect Sensor. Karbasizadeh Esfehani Nima, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2016)., The 4th International Conference on Robotics and Mechatronics, 26-28 October, Tehran, Iran.  - An Experimental Study on Friction Identification of a Pneumatic Actuator and Dynamic Modeling of a Proportional Valve. Salimi Amir, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2016)., The 4th International Conference on Robotics and Mechatronics, 26-28 October, Tehran, Iran.  - Robust Hinf Control for Path Tracking of a Quadrator through Estimation of System Parameters. Borji Monfared Sadra, Kalhor Ahmad, Amiri Atashgah Mohammad-ali (2016)., The 4th International Conference on Robotics and Mechatronics, 26-28 October, Tehran, Iran.  - Experimental Identification of Friction and Dynamics of an Overconstrained 3-DOF Decoupled Parallel Mechanism. Sharifzade Mohammad, Mazaheri Dariush, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2016)., The 4th International Conference on Robotics and Mechatronics, 26-28 October, Tehran, Iran.  - Dynamic Identification of the Novint Falcon Haptic Device. Karbasizadeh Esfehani Nima, Aflakian Ali, Zarei Mojtaba, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2016)., The 4th International Conference on Robotics and Mechatronics, 26-28 October, Tehran, Iran.  - A Systematic Approach for Estimation of Domain of Attraction Based on Phase Trajectory Length Function Concept. Zarei Mojtaba, Kalhor Ahmad (2016)., 1ST International Conference on New Research Achievements on Electrical and Computer Engineering, 12 May, Tehran, Iran.  - طراحی کنترلر چندهدفی عرضی-سمتی PID به کمک الگوریتمهای فراکاوشی برای یک هواپیمای دوموتوره ملخی. کوثری امیر رضا, کلهر احمد, شاهی آشتیانی محمدعلی, باقرزاده سید امین, رستمی محسن (1394)., پانزدهمین کنفرانس بین المللی انجمن هوافضای ایران, 4-6 بهمن, تهران, ایران.  - A New Development of Homotopy Continuation Method, Applied in Solving Nonlinear Kinematic System of Equations of Parallel Mechanisms. Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi, Salimi Amir (2015)., The 3rd RSI International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - Design, Construction & Calibration of a Novel Human-Robot Interaction 3-DOF Force Sensor. Sharifzade Mohammad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2015)., The 3rd RSI International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - On the Control of Planar Cable-driven Parallel Robot Via Classic Controllers and Tuning with Intellgent Algorithms. Bayani Hassan, Sadeghian Rasoul, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2015)., The 3rd RSI International Conference On Robotics and Mechatronics, 7-9 October, Tehran, Iran.  - بهینه سازی فضای کاری عاری از تکینگی ربات دلتا با استفاده از الگوریتم کلونی زنبور عسل مصنوعی. باقریان محمد علی, طالع ماسوله مهدی, کلهر احمد, زمانی فکری مهدی (1394)., بیست و سومین همایش سالانه بین ­المللی مهندسی مکانیک ایران، ISME2015, 22-24 فروردین, تهران, ایران.  - هدایت کاپا با تغییر برخط زاویۀ شیبِ نهایی در مقابل تغییر مسیر هدف. کوثری امیر رضا, کلهر احمد, مددکار عبدالله, جلالی نایینی سید حمید (1393)., چهاردهمین کنفرانس انجمن هوافضای ایران, 19-21 بهمن, تهران, ایران.  - طراحی کنترلر مقاوم برای سیستم های دارای تاخیر زمانی با عدم قطعیت از طریق مود لغزشی و تکنیک نامساوی ماتریس خطی. لوایی یانسی ابوالفضل لوایی یانسی, کلهر احمد, پارسا حبیب (1393)., چهاردهمین کنفرانس انجمن هوافضای ایران, 19-21 بهمن, تهران, ایران.  - Control of a Pneumatically Actuated 6-DOF Gough-Stewart Platform. Hajipour Machiani Jalal, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - Push Recovery for NAO Humanoid Robot. Ghasemi Payam, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - Ball Tracking with a 2-DOF Spherical Parallel Robot Based on Visual Servoing Controllers. Eyvazi Hesar Milad, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad, Menhaj Mohammad Bagher, Kashi Navid (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - A Robust Adaptive Linear Control for a Ball Handling Mechanism. Jahandari Sina, Fathali Beyglou Farzad, Kalhor Ahmad, Tale Masouleh Mehdi (2014)., The 2nd ICRoM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM 2014), 15-17 October, Tehran, Iran.  - A Self Tuning Regulator for Nonlinear Time Varying Control Systems Based on Evolving Linear Models. Kalhor Ahmad (2014)., IEEE Evolving Adaptive Intelligent Systems (EAIS) 2014, 2-4 June, Linz, Austria.  - Evolving Takagi-Sugeno Model Based on Online Gustafson-Kessel Algorithm and Kernel Recursive Least Square Method. Shafiei Zade Abade Soroosh, Kalhor Ahmad (2014)., IEEE Evolving Adaptive Intelligent Systems (EAIS) 2014, 2-4 June, Linz, Austria.  - پیش بینی سرعت باد با استفاده از شبکه عصبی پرسپترون چند لایه در فرودگاه مهراباد. عرب عامری محمد, حبیبی فریده, کلهر احمد (1393)., شانزدهمین کنفرانس ژئوفیزیک ایران, 23-25 فروردین, تهران, ایران.  - کاربست داده‌کاوی روی توفان حاره‌ای گونو. بهرامی سمیه, حبیبی فریده, کلهر احمد (1393)., شانزدهمین کنفرانس ژئوفیزیک ایران, 23-25 فروردین, تهران, ایران.  - طراحی و ساخت شبیه ساز زیر سیستم کنترل وضعیت ماهواره چابک بر اساس عملگرهای ژایروی کنترل ممان تک جیمبال. آقالاری علیرضا, کلهر احمد, دهقان سید مهدی, عابدیان عادل, چهل تنی سید هادی (1392)., سیزدهمین کنفرانس انجمن هوافضای ایران, 13-15 بهمن, تهران, ایران.  - طراحی رگولاتورهای خود تنطیم قطعی برای زاویه پیچ یک هواپیما. Jahandari Sina, کلهر احمد, نجاراعرابی بابک (1392)., سیزدهمین کنفرانس انجمن هوافضای ایران, 13-15 بهمن, تهران, ایران.  - طراحی یک استراتژی کنترلی به منظور کنترل وضعیت شبیه ساز ماهواره چابک با استفاده از ژایروی کنترل ممان سرعت متغیر. یعقوبی رضا, آقالاری علیرضا, کلهر احمد (1392)., سیزدهمین کنفرانس انجمن هوافضای ایران, 13-15 بهمن, تهران, ایران.  - بررسی اثرات نویز و تغییرات پارامتر در مدلسازی یک هواپیمای جت ترابری. Jahandari Sina, کلهر احمد, نجاراعرابی بابک (1392)., سیزدهمین کنفرانس انجمن هوافضای ایران, 13-15 بهمن, تهران, ایران.  - پیش بینی کوتاه مدت جریان ترافیک با استفاده از ماشیت ارتباط بردار. شفیعی زاده آباده سروش, رحیمی کیان اشکان, کلهر احمد (1392)., سیزدهمین کنفرانس بین المللی مهندسی حمل و نقل و ترافیک, 6-7 بهمن, تهران, ایران.  - طراحی مسیر پروازی جهت اجتناب از برخورد با موانع با استفاده از شبکه پرسپترون چند لایه عصبی. کوثری امیر رضا, کلهر احمد, مقصودی دهاقانی حسین, سیدروح اله احمدی هنزایی (1391)., یازدهمین کنفرانس سیستم های هوشمند ایران, 9-10 بهمن, تهران, ایران.  - طراحی کنترل مدل پیش بین برای تعقیب مسیر بهینه حرکت وسیله پرنده بدون سرنشین. کوثری امیر رضا, کلهر احمد, سیدمصطفی ثباتیان, مقصودی دهاقانی حسین (1391)., یازدهمین کنفرانس سیستم های هوشمند ایران, 9-10 بهمن, تهران, ایران.  - طراحی مسیر پروازی جهت اجتناب از برخورد با موانع با استفاده از شبکه پرسپترون چندلایه عصبی. کوثری امیر رضا, کلهر احمد, مقصودی دهاقانی حسین, احمدی سید روح الله (1391)., یازدهمین کنفرانس سیستمهای هوشمند ایران, 9-10 بهمن, تهران, ایران.  - طراحی و ساخت عملگر ژایروی کنترل ممان تک جیمبال سرعت متغیر برای شبیه ساز تعیین و کنترل وضعیت ماهواره چابک. آقالاری علیرضا, کلهر احمد (1391)., دوازدهمین کنفرانس انجمن هوافضای ایران, 1-3 بهمن, تهران, ایران.  - Online Modeling of Real-World Time Series Through Evolving AR Models. Kalhor Ahmad, Eiranmanesh Seyed Hosein, Majid Abdollahzadeh (2012)., WCCI 2012 IEEE World Congress on Computational Intelligence, 10-15 June, Brisbane, Australia.  - اصلاح پیشبینی فرآیند توفان حارهای با استفاده از سیستمهای هوشمند. حبیبی فریده, کلهر احمد, مشیری بهزاد (1391)., پانزدهمین کنفرانس ژئوفیزیک ایران, 26-28 فروردین, تهران, ایران.**   * کتب   **- Backstepping Control of Nonlinear Dynamical Systems. Salimi Lafmejani Amir, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2020).  - Hardware Architectures for Deep Learning. Kalhor Ahmad (2020).  - Kinematic and Dynamic Modeling and Base Inertial Parameters Determination of the Quadrupteron Parallel Manipulator. Danaei Behzad, Arian Alaleh, Tale Masouleh Mehdi, Kalhor Ahmad (2017).**   * مجلات |

|  |  |
| --- | --- |
| **پایان نامه ها و رساله ها** | **- بررسی تاثیر یادگیری یک حرکت جدید بر سیستم کنترل حرکتی، نوید انتظاری، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1402/9/29   - یادگیری لایه ای در شبکه های عصبی عمیق، ملیکا صادقی تبریزی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1402/8/29   - مدلسازی، شبیه سازی و طراحی کنترل‌کننده یک بازوی رباتیک متصل به کوادروتور با هدف پایدار‌سازی و رفع اغتشاش، امیرحسین دادبین، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1402/6/29   - فراشناسایی سیستم با استفاده از شبکه های عصبی، عباس نصرت، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1402/6/29   - بررسی تغییرات ارتباطات مغزی با حل مسئله معکوس سیگنالهای EEGبه کمک شبکه های عصبی عمیق، میلاد خسروی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1402/6/29   - ارائه مدلی مبتنی بر یادگیری تقویتی برای انجام معاملات خودکار در بازارهای مالی، حسن دایم شاد، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1402/6/28   - طبقه بندی داده های سری زمانی مغز بر مبنای یادگیری عمیق، کیمیا علوی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1402/6/27   - تشخیص خطای بلبرینگ در ماشین سنکرون آهنربای دائم بر اساس یادگیری عمیق، محمدمهدی منتصری، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1402/6/27   - کنترل دینامیکی ربات دوپای چرخدار با استفاده از برنامه ریزی دینامیکی مبتنی بر سطوح هم هزینه، فاطمه الوان کاریان، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1402/6/27   - طراحی و بهینه سازی جاذبهای فراموادی پهن باند با استفاده از الگوریتم های شبکه عصبی، عاطفه شهسواری پور، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1402/10/26   - بررسی اثرات یادگیری حرکتی بر ارتباطات مغزی با حل مسیله معکوس EEG برمبنای روش های حل یادگیری عمیق، اشکان مهدویان، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1401/6/30   - تشخیص صحت مراحل شتستشوی دست با استفاده از پردازش تصویر و یادگیری عمیق، محمدامین حق پناه، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1401/6/30   - جلوگیری از حملات متخاصمانه در سیستم های پیشرفته کمک راننده، بهاره کاویانی باغبادرانی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1401/6/23   - طراحی و پیاده سازی سیستم کنترل برای ربات موازی 3 درجه آزادی دلتا بر مبنای روش های یادگیری، حسن جلالی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1401/6/22   - آنالیز حملات متخاصمانه در سیستم های رانندگی خودکار بر مبنای یادگیری عمیق، افسانه حسن ابراهیمی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1401/6/22   - توسعه ی کنترل کننده های عملیاتی براساس شبکه های یادگیری عمیق، زهرا قاسمی نژاد، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1401/6/22   - شناسایی افراد از روی نحوه ی راه رفتن آن ها با استفاده از پردازش تصویر و یادگیری عمیق، مهسا تاجیک، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1401/11/4   - پیش بینی مدت زمان سفر با استفاده از داده های زمان حقیقی GPS، مهرنوش امامی فر، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/7/3   - پیش بینی روند تغییرات قیمت رمزارز با بهره جویی از الگوریتم های یادگیری ماشین، فرناز عابدینی نظری، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/7/18   - طبقه بندی رخساره های لرزه ای با استفاده از شبکه های عصبی همامیختی عمیق، الهام ادیبی دوغایی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/7/14   - تضعیف نوفه تصادفی لرزه ای با استفاده از شبکه های عصبی همامیختی باقیمانده، محدثه سادات احمدی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/7/14   - پیش بینی مبتنی بر مدل درخواست مبدا-مقصد در سرویس های تاکسی های اشتراکی، مریم کاظمی اسکری، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/6/29   - کنترل ربات موازی سه درجه آزادی دلتا به منظور انجام گذاشت و برداشت با استفاده از یادگیری ماشین، سعید رحیمی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/6/23   - توسعه پهنای باند زاویه تابش در نامرئی سازی به روش فرش با استفاده از فراسطوح مشبک و فراسطوح تنظیم پذیر، امیرحسین فلاح، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/6/20   - مدلسازی پویایی زمانی سلول های عصبی در سستم بینایی، عارفه فرهمندی نجف آبادی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/5/18   - شناسایی آسیب های لرزه ای سازه ها برمبنای مکانیزم آشکارسازی در شبکه های عصبی یادگیری عمیق، مهسا پناهی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/5/11   - تخمین نیازمندی‌های انعطاف‌پذیری شبکه قدرت پایدار با استفاده از روش‌های یادگیری ماشین، حسین فانی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/5/10   - تعیین روند نرخ تبدیل رمز ارز با استفاده از چندین سری زمانی، علی عصاره نژاد، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/12/4   - جورسازی دینامیکی سفیر و مسافر در سرویس های سفر اشتراکی به کمک پیش بینی عرضه و تقاضا، امیرحسین شاکر، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/12/4   - موقعیت یابی و مسیریابی ربات های متحرک با استفاده از شبکه های عصبی عمیق، شیرین چهل گامی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/11/30   - بازشناسایی کاربران، مستقل از محیط با کمک ویژگی های ظاهری به وسیله یادگیری عمیق ، شایان سمیعی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/11/30   - تحلیل و طراحی سیستم توصیه گر مبتنی بر یادگیری عمیق، میثم وارسته، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/11/30   - شناسایی و دنبال کردن بر اساس نسبی اسکلت بدن انسان با استفاده از شبکه عصبی و شاخص های جداساز هندسی، حسین بداغی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/11/28   - بازشناسی چهره انسان برمبنای شاخص‌های هندسی مبتنی بر شبکه‌های عصبی عمیق، محمدامین بصیری، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/11/26   - تشخیص هویت مبتنی بر صدای انسان با استفاده از شبکه های عصبی عمیق و براساس شاخص های هندسی، عرفان اشتری رکن آبادی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/11/26   - ارایه الگوریتم خرید و فروش سودمند در بازار ارز دیجیتال با استفاده از ویژگی های آماری بازار، محمداحسان شهبازی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1400/11/21   - طراحی یک کنترل کننده مبتنی بر شناسایی بر خط برای دینامیک ربات های موازی، مهران غفاریان تمیزی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1399/7/8   - استفاده از مدل های مولد عمیق برای اعتبارسنجی امضا، ملیکاسادات خیریه، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1399/7/30   - طراحی و توسعه سیستم توصیه‌گر به منظور طبقه بندی پوشاک بر مبنای سلیقه ی کاربر، سیدامید محمدی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1399/7/15   - استفاده از ربات چشم چابک به منظور شناسایی و ردیابی افراد، سعید محمدی نجاتی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1399/12/25   - طبقه بندی و تخمین رتبه سیستم های دینامیکی خطی با استفاده از شبکه های یادگیری عمیق، شادی کلانتری، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1399/12/25   - جهت یابی خودکار ربات پرنده چهار موتوره در محیط های داخلی به کمک روش های مبتنی بر یادگیری عمیق، حامد قاسمی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1399/11/30   - طراحی ، ساخت و تحلیل داده های یک کفی کفش هوشمند با استفاده از حسگر لمسی نرم نیرو بر پایه بارومتر، ارسلان امرعلیزاده، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1399/11/30   - طراحی و ساخت یک سیستم مکان یاب داخلی بلادرنگ، اسماعیل چهره نما، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1399/11/26   - شناسایی کنترل یک ربات موازی سه درجه آزادی و ساخت حسگر نیرو با هدف تعامل انسان و ربات، آرمان بیرانوند، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1398/6/26   - طراحی و ساخت حسگر لمسی پوست مصنوعی برای کنترل یک ربات موازی سه درجه آزادی جهت تعامل ایمن انسان و ربات، امین حامدللکلو، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1398/6/26   - توسعه شبکه های عصبی یادگیری عمیق به منظور یادگیری خوشه های به فرم ابرچندضلعی و با تأکید بر حل مسائل مالی، سمیه حسینی پوردالنجان، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1398/6/25   - شناسایی و کنترل سینماتیکی ربات 4 درجه آزادی دلتا، مهدی آزمون، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1397/7/3   - پیش بینی در سیستمهای زمانی بر پایه تولید بر خط تصاویر طیفی و استفاده از شبکه های عصبی یادگیری عمیق، امیر شیریان، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1397/6/21   - افزایش ناوردایی بازشناسی اشیاء در شبکه های عمیق کانولوشن در برابر تغییرات مقیاس و وضوح، امید مرسا، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1397/6/20   - طراحی زیر سیستم کنترل وضعیت ماهواره بادر نظر گرفتن بهبود در مانورهای وضعیتی، شایسته نیک پی صومعه سرایی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1397/4/5   - طراحی کنترل عملیاتی تطبیقی مقاوم بر مبنای شناسایی و تعقیب پارامترها برای سیستمهای خطی در حال نمو با تغییرات محدود، سعید انصاری راد، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1397/4/17   - استخراج اطلاعات از عکس های سلفی با استفاده از شبکه های عصبی کانو لوشنال، فخرالدین خدام خراسانی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1397/11/17   - شناسائی و کنترل سامانه ردیاب ماهواره، محسن رحمتی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1397/11/14   - تعامل انسان و ربات برای درمان بیماری اوتیسم مبتنی بر بینایی با استفاده از ربات انسان نمای نائو، زینب فرخی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1396/7/5   - طراحی کنترل وضعیت مقاوم فازی تحت عملکرد ناظر مد لغزشی برای کوادروتور، وحید پاشازاده، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1396/7/2   - طراحی و پیاده سازی برد کنترلر عملیاتی برای موتور جریان مستقیم بدون جاروبک، سهیل درویش متولی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1396/7/12   - طراحی و توسعه یک کنترل کننده عملیاتی بر اساس شناسایی رتبه و پارامترهای مدل های خطی در حال نمو، نیما حجت زاده، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1396/7/12   - کنترل مقاوم با تحمل عیب برای کمینه کردن زمان مانور خودروی مسابقه هیبریدی، مجید قره باغی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1396/6/25   - طراحی کنترل کننده گذار از مقاوم به بهینه مبتنی بر کاهش نامعینی با شناسایی سیستم، علی اکبر احمدی کاشانی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1396/6/25   - اجتناب از مانع برای ربات بستر پویا به کمک واسطه لامسه ای در چارچوب کنترل پیش بین مبتنی بر مدل، مجتبی زارعی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1396/5/15   - کنترل حلقه بسته ربات موازی نیوماتیکی 6 درجه آزادی گاف- استوارت، امیر سلیمی لفمجانی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1396/4/14   - تحلیل دینامیکی و شناسایی رباتهای موازی بیشینه مقید، بهزاد دانایی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1395/9/28   - توسعه سامانه کنترلی مقاوم &H مبتنی بر شناسایی فضای حالت سیستم برای ردیابی مسیر ربات پرنده چهارپره، صدرا برجی منفرد، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1395/7/10   - طراحی کنترلر با روش پسگام انتگرالی به منظور دنبال کردن مسیر مطلوب برای یک ربات پرنده چهارپره مبتنی بر شناسایی سیستم، اشکان پارسا، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1395/6/28   - شناسایی دینامیکی و کنترل یک ربات کابلی فضایی به منظور تعقیب اجسام با پردازش تصویر، علی افلاکیان، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1395/12/4   - ایجاد و توسعه ی محیط مجازی جهت تراشکاری دندان و اجرای کنترل امپدانس بر روی واسط هپتیکی فالکون تغییر یافته، نیما کرباسی زاده اصفهانی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1395/12/3   - تحلیل و کنترل هاورینگ نسبی ماهواره در پرواز آرایش یافته، حکیمه برقی زنجانی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1395/11/27   - توسعه سامانه کنترل کننده پرواز آرایش یافته برای گروهی از رباتهای پرنده، احسان زیبایی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1394/6/24   - کنترل و شناسایی دینامیکی مکانیزم موازی 3 درجه آزادی مستقل (تریپترون) و ساخت واسط تعامل انسان و ربات، محمد شریف زاده، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1394/12/24   - شناسایی و تخمین پارامترهای پروازی یک هواپیمای عمومی ( GA)، محمدحسین حمیدی نژاد، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1394/12/24   - طراحی و ساخت ربات دو درجه آزادی جهت تعامل حرکتی با چشم انسان با استفاده از سیگنال های مغز، آلاله آرین، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1394/11/28   - شناسائی سیستم و کنترل موقعیت مکانیزم موازی سه درجه آزادی مستقل، محسن حیدرزاده علی کمر، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1394/11/27   - تحلیل اثرات ملخ بر روی ضرایب و مشتقات پایداری و کنترل هواپیماهای دوموتوره الاستیک و طراحی کنترلر مناسب برای کمینه سازی آن، محسن رستمی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1394/10/21   - طراحی سه بعدی مسیر بهینه ی پروازی مقید و کنترل ردیاب مقاوم برای یک ربات پرنده ی چهارپره شش درجه آزادای جهت کاربردهای ترافیک شهری، ابوالفضل لوایی یانسی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1393/7/1   - هدایت کاپا با تغییر زاویه شیب نهائی، عبدالله مددکار، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1393/6/26   - امکان سنجی پیش یابی وقوع جریان های گاستی ناشی از توفان های تندری در فرودگاه مهرآباد با کمک روش های شبکه های عصبی، محمد عرب عامری، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1393/6/16   - پیش بینی جریان ترافیک با استفاده از شبکه های فازی - عصبی، ، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1393/3/5   - کنترل ربات موازی 6 درجه آزادی گاف- استوارت مبتنی برکنترل عملگر نیوماتیکی، جلال حاجی پورماچیانی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1393/12/5   - سنتز و کنترل رباتهای موازی کابلی با استفاده از الگوریتم بهینه سازی محدب، حسن بیانی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1393/12/19   - بازیابی تعادل و پایداری دینامیکی ربات های انسان نما، پیام قاسمی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1393/12/18   - تخمین رتبه، شناسایی و طراحی کنترل مقاوم تطبیقی برای سیستمای خطی و خطی درحال نمو، سینا جهانداری، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1393/12/17   - پیش بینی سرعت باد با استفاده از شبکه های عصبی برای طراحی بهینه مزارع بادی، محمدعلی جوکار، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1393/10/28   - کاربست روش های داده کاوی در تعیین اثرات توفان حاره ای گونو بر وضعیت همدیدی در منطقه جنوب و جنوب شرق، سمیه بهرامی، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1392/11/30   - یادگیری کنترل توجه در شناسایی مدل های نروفازی تکاملی ، سارا علیزاده، احمد کلهر، کارشناسی ارشد، 1391/10/18** |