|  |  |
| --- | --- |
| teacher.jpg | **استاد دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر- دانشگاه تهران**  **مجید نیلی احمدآبادی** |
| هوش ماشین و رباتیک | کنترل  تلفن دفتر: +98 (21)82084221  پست الکترونیکی: mnili@ut.ac.ir |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **تحصیلات** | دکتری,null-yesr-char,علوم اطلاعات,توهوکو M.S,null-yesr-char,هوش ماشین,توهوکو B.S,null-yesr-char,مهندسی مکانیک - طراحی,صنعتی شریف |

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

|  |  |
| --- | --- |
| **سوابق کاري و فعالیت های اجرایی** |  |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| **فعالیت های علمی** | * مقالات   **- Uncovering hidden network architecture from spiking activities using an exact statistical input-output relation of neurons. Shomali Safura Rashid, Rasuli Seyyed Nader, Nili Ahmad Abadi Majid, Shimazaki Hideaki (2023)., communications biology, 6(1), 169.  - Improving Muscle Force Distribution Model Using Reflex Excitation: Toward a Model-Based Exoskeleton Torque Optimization Approach. Rayati Mojtaba, Nasiri Rezvan, Nili Ahmad Abadi Majid (2023)., IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering, 31(2023), 720-728.  - Do you share your personally useless information if others may benefit from it?. Yazdanpanah Aryan, Vahabie Abdol-hossein, Nili Ahmad Abadi Majid (2022)., PLoS One, 17(10), e0276062.  - Implicit Counterfactual Effect in Partial Feedback Reinforcement Learning: Behavioral and Modeling Approach. Barakchian Zahra, Vahabie Abdol-hossein, Nili Ahmad Abadi Majid (2022)., Frontiers in Neuroscience, 16(631347).  - Human-in-the-Loop Weight Compensation in Upper Limb Wearable Robots Towards Total Muscles’ Effort Minimization. Nasiri Rezvan, Arbabi Hamidreza, Nili Ahmad Abadi Majid (2022)., IEEE Robotics and Automation Letters, 7(2), 3273-3278.  - Learning to Integrate an Artificial Sensory Device: How Bayesian Integration May Lead to Non-Optimal Perception. Mahani Mohammad-Ali Nikouei, Bausenhart Karin Maria, Ulrich Rolf, Nili Ahmad Abadi Majid (2022)., IEEE Transactions on Cognitive and Developmental Systems, ---(---), 1-1.  - Effects of methylphenidate on reinforcement learning depend on working memory capacity. Rostami Kandroodi Mojtaba, Cook Jennifer L., Swart Jennifer C., Frobose Monja I., Geurts Dirk E. M., Vahabie Abdol-hossein, Nili Ahmad Abadi Majid, Cools Roshan, den Ouden Hanneke E. M. (2021)., PSYCHOPHARMACOLOGY, 1(1).  - Adaptation in a variable parallel elastic actuator for rotary mechanisms towards energy efficiency. Mohseni Omid, Shahri Majid Abedinzadeh, Davoodi Ayoob, Nili Ahmad Abadi Majid (2021)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 143(---), 103815.  - Unidirectional Compliance to Improve Natural Dynamics Modification for Energy Efficiency. Shahri Majid Abedinzadeh, Nili Ahmad Abadi Majid (2021)., IEEE-ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, ---(---), 1-1.  - Simulation-based biomechanical assessment of unpowered exoskeletons for running. Aftabi Hamidreza, Nasiri Rezvan, Nili Ahmad Abadi Majid (2021)., Scientific Reports, 11(1).  - A fair task and time allocation of multiple human operators using decentralized Nash bargaining solution. Rokhforoz Pegah, Kebriaei Hamed, Nili Ahmad Abadi Majid (2021)., COMPUTERS & INDUSTRIAL ENGINEERING, 153(2021), 107027.  - Large-scale dynamic system optimization using dual decomposition method with approximate dynamic programming. Rokhforoz Pegah, Kebriaei Hamed, Nili Ahmad Abadi Majid (2021)., SYSTEMS & CONTROL LETTERS, 150(104894).  - Individually irrational pruning is essential for ecological rationality in a social context. Zendehrouh Sareh, Nili Ahmad Abadi Majid (2020)., COGNITIVE PSYCHOLOGY, 118(2020), 101272.  - Learning from Demonstrations and Human Evaluative Feedbacks: Handling Sparsity and Imperfection Using Inverse Reinforcement Learning Approach. Mourad Nafee, Ezzeddine Ali, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid (2020)., Journal of Robotics, 2020(--), 1-18.  - 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.  - A novel online gait optimization approach for biped robots with point-feet. Anjidani Majid, Motlagh M.R. Jahed, Fathy M., Nili Ahmad Abadi Majid (2019)., ESAIM-CONTROL OPTIMISATION AND CALCULUS OF VARIATIONS, 25(81), 81.  - Profile Design of Parallel Rotary Compliance for Energy Efficiency in Cyclic Tasks. Shahri Majid Abedinzadeh, Mohseni Omid, Bidgoly Hamed Jalaly, Nili Ahmad Abadi Majid (2019)., IEEE-ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, --(--), 1-1.  - Feedback From Mono-Articular Muscles is Sufficient for Exoskeleton Torque Adaptation. Nasiri Rezvan, Rayati Mojtaba, Nili Ahmad Abadi Majid (2019)., IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering, 27(10), 2097-2106.  - 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.  - Clustering subspace generalization to obtain faster reinforcement learning. Hashemzadeh Maryam, Hosseini Reshad, Nili Ahmad Abadi Majid (2019)., EVOLVING SYSTEMS, 10(1).  - 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.  - شناسایی و وزن دهی عوامل و ملاک های اعتبار سنجی برنامه های درسی رشته های مهندسی برق و کامپیوتر از دیدگاه اعضای هیات علمی. امرلله امید, خدائی ابراهیم, حکیم زاده رضوان, نیلی احمدآبادی مجید (1398)., فصلنامه مطالعات اندازه گیری و ارزشیابی آموزشی, 9(25).  - میزان آماده سازی اعضای هیات علمی در خصوص اجرای اعتبارسنجی و تغییر در برنامههای درسی دانشگاهی ) مطالعه موردی: اعضای هیات علمی رشته مهندسی برق دانشگاه تهران(. امراله امید, خدائی ابراهیم, حکیم زاده رضوان, نیلی احمدآبادی مجید (1397)., فصلنامه مطالعات برنامه درسی آموزش عالی, 9(18).  - Multi-Representational Learning for Offline Signature Verification using Multi-Loss Snapshot Ensemble of CNNs. Masoudnia Saeed, Mersa Omid, Nadjar Araabi Babak, Vahabie Abdol-Hossein, Sadeghi Mohammad Amin, Nili Ahmad Abadi Majid (2019)., EXPERT SYSTEMS WITH APPLICATIONS, ---(----), ----.  - Multimodal Simon Effect: A Multimodal Extension of the Diffusion Model for Conflict Tasks. Mahani Mohammad-Ali Nikouei, Bausenhart Karin Maria, Nili Ahmad Abadi Majid, Ulrich Rolf (2019)., Frontiers in Human Neuroscience, 12(507), 1-17.  - Exploiting Generalization in the Subspaces for Faster Model-Based Reinforcement Learning... Hashemzadeh Maryam, Hosseini Reshad, Nili Ahmad Abadi Majid (2018)., IEEE TRANSACTIONS ON NEURAL NETWORKS AND LEARNING SYSTEMS, --(--).  - Reducing the Energy Cost of Human Running Using an Unpowered Exoskeleton. Nasiri Rezvan, Ahmadi Arjang, Nili Ahmad Abadi Majid (2018)., IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering, 26(10), 2026-2032.  - Combination of learning from non-optimal demonstrations and feedbacks using inverse reinforcement learning and Bayesian policy improvement. Ezzeddine A, Mourad N, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid (2018)., EXPERT SYSTEMS WITH APPLICATIONS, -----(-----------), ------.  - ارائه و اجرای الگوی اعتبارسنجی پیامدمحور برنامههای درسی فنی- از رشته مهندسی « برنامه سازی پیشرفته » مهندسی (مطالعه موردی: درس کامپیوتر). امراله امید, خدائی ابراهیم, حکیم زاده رضوان, نیلی احمدآبادی مجید (1396)., فصلنامه آموزش مهندسی ایران, 19(76).  - ارائه و اجرای الگوی اعتبارسنجی پیامدمحور برنامههای درسی فنی-مهندسی )مطالعه موردی :درس»برنامهسازی پیشرفته «از رشته مهندسی کامپیوتر. Amrollah O, Khodaei E, Hakimzadeh R, نیلی احمدآبادی مجید (1396)., فصلنامه آموزش مهندسی ایران, 19(76), 1-29.  - 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.  - How does transient signaling input affect the spike timing of postsynaptic neuron near the threshold regime: an analytical study. Shomali Safura Rashid, Nili Ahmad Abadi Majid, Shimazaki Hideaki, Rasuli Seyyed Nader (2017)., JOURNAL OF COMPUTATIONAL NEUROSCIENCE, 44(2), 147-171.  - 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.  - Adaptive Natural Oscillator to exploit natural dynamics for energy efficiency. Khoramshahi Mahdi, Nasiri Rezvan, Shushtari Mohammad, Ijspeert Auke Jan ,, Nili Ahmad Abadi Majid (2017)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 97(------------), 51-60.  - 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.  - Metacognitive Deficiency in a Perceptual but Not a Memory Task in Methadone Maintenance Patients. Sadeghi Saeedeh, Ekhtiari Hamed, Bahrami Bahador, Nili Ahmad Abadi Majid (2017)., Scientific Reports, 7(1), 7052.  - Metacognitive deficiency in a perceptual but not a memory task in methadone maintenance patients... Sadeghi Saeedeh, Ekhtiari Hamed, Bahrami Bahador, Nili Ahmad Abadi Majid (2017)., Scientific Reports, 7(1), 7052.  - Multisensory Perception of Contradictory Information in an Environment of Varying Reliability: Evidence for Conscious Perception and Optimal Causal Inference. Mahani Mohammad-ali Nikouei, Sheybani Saber, Bausenhart Karin Maria, Ulrich Rolf, Nili Ahmad Abadi Majid (2017)., Scientific Reports, 7(1), -----------.  - Rapid face adaptation distributes representation in inferior-temporal cortex across time and neuronal dimensions. Vahabie Abdol-hossein, Dehaqani Mohammad-reza A, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Esteky Hossein (2017)., Scientific Reports, 7(1), 1-13.  - Adaptation in Variable Parallel Compliance: Towards Energy Efficiency in Cyclic Tasks... Nasiri Rezvan, Khoramshahi Mahdi, Shushtari Mohammad, Nili Ahmad Abadi Majid (2017)., IEEE-ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, 22(2), 1059 - 1070.  - RLSP: a signal prediction algorithm for energy conservation in wireless sensor networks... Nazaktabar Hamed, Badie Kambiz, Nili Ahmad Abadi Majid (2017)., WIRELESS NETWORKS, 23(3), 919-933.  - 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.  - Adaptation in Variable Parallel Compliance: Towards Energy Efficiency in Cyclic Tasks. Nasiri Rezvan, Khoramshahi Mahdi, Shushtari Mohammad, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., IEEE-ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS, 22(2), 1059 - 1070.  - A Fast, Robust, and Incremental Model for Learning High-Level Concepts From Human Motions by Imitation. Alibeigi Mina, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2016)., IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, 33(1), 153-168.  - 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.  - Inverse Kinematics Based Human Mimicking System using Skeletal Tracking Technology. Alibeigi Mina, Rabiee Sadegh, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS, ---(---), 1-19.  - Competitive interaction reasoning: A bio-inspired reasoning method for fuzzy rule based classification systems. Jamalabadi Hamidreza, Nasrollahi Hossein, Alizadeh Sarah, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., INFORMATION SCIENCES, 352-353(2016), 35-47.  - Attention Cueing and Activity Equally Reduce False Alarm Rate in Visual-Auditory Associative Learning through Improving Memory. Nikouei Mahani Mohammad-ali, Haghgoo Hojjat Allah, Azizi Solmaz, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., PLoS One, 11(6), e0157680.  - Fuzzy Sarsa Learning of Operational Instructions to Schedule Water Distribution and Delivery. Shahverdi Kazem, Monem Mohammad Javad, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., IRRIGATION AND DRAINAGE, 65(3), 276-284.  - RLSP: a signal prediction algorithm for energy conservation in wireless sensor networks. Nazaktabar Hamed, Badie Kambiz, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., WIRELESS NETWORKS, NA(NA), NA.  - 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.  - Estimation of Depth and Length of Defects from Magnetic Flux Leakage Measurements: Verification with Simulations, Experiments, and Pigging data. Rostami Kandroodi Mojtaba, Nadjar Araabi Babak, Mansoob Bassiri Maisam, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., IEEE TRANSACTIONS ON MAGNETICS, PP(99), 1-1.  - Continuous reinforcement learning to robust fault tolerant control for a class of unknown nonlinear systems. Farivar Faezeh, Nili Ahmad Abadi Majid (2015)., APPLIED SOFT COMPUTING, 37(2015), 702-714.  - Hierarchical Functional Concepts for Knowledge Transfer among Reinforcement Learning Agents. Mousavi A, Nili Ahmad Abadi Majid, Vosoughpour H, Nadjar Araabi Babak, Zaare N (2015)., IRANIAN JOURNAL OF FUZZY SYSTEMS, 12(5), 99-116.  - Object Manipulation Using Unlimited Rolling Contacts: 2-D Kinematic Modeling and Motion Planning. Noohi Ehsan ,, Moradisabzevar Manouchehr, Parastegari Sina, Nili Ahmad Abadi Majid (2015)., IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS, 31(3), 790-797.  - Equality bias impairs collective decision-making across cultures. Mahmoodi Ali, Bang Dan, Olsen Karsten, Aimee Zhao Uanyuan, Shi Zhenhao, Broberg Kristina, Safavi Shervin, Han Shihui, Nili Ahmad Abadi Majid, Frith Chris D, Roepstorff Andreas, Rees Geraint, Bahrami Bahador (2015)., Phenomenology and the Cognitive Sciences, 112(12), 3835–3840.  - A Computational Approach towards Visual Object Recognition at Taxonomic Levels of Concepts. Sadeghi Zahra, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid (2015)., Computational Intelligence and Neuroscience, 2015(905421), 1-10.  - Model-Based and Learning-Based Decision Making in Incomplete Information Cournot Games: A State Estimation Approach. Kebriaei Hamed, Rahimi-Kian Ashkan, Nili Ahmad Abadi Majid (2014)., IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS MAN AND CYBERNETICS PART A-SYSTEMS AND HUMANS, 45(1), 22-27.  - FPGA implementation of a biological neural network based on the Hodgkin-Huxley neuron model. Yaghini Bonabi Safa, Asgharian Hasan, Safari Saeed, Nili Ahmad Abadi Majid (2014)., Frontiers in Neuroscience, 8(10), 1-12.  - Attention control learning in the decision space using state estimation. Gharaee Zahra, فاتحی علیرضا, Mirian Maryam S., Nili Ahmad Abadi Majid (2014)., INTERNATIONAL JOURNAL OF SYSTEMS SCIENCE, NA(NA), 1-16.  - Bandit-based local feature subset selection. Zokaei Ashtiani Mohammad-hassan, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2014)., NEUROCOMPUTING, 138(2014), 371-382.  - Reward Maximization Justifies the Transition from Sensory Selection at Childhood to Sensory Integration at Adulthood. Daee Pedram, Mirian Maryam S., Nili Ahmad Abadi Majid (2014)., PLoS One, 9(7), Online.  - An intelligent negotiator agent design for bilateral contracts of electrical energy. Hajimiri Mir Hesam, Nili Ahmad Abadi Majid, Rahimi-Kian Ashkan (2014)., EXPERT SYSTEMS WITH APPLICATIONS, 41(9), 4073-4082.  - Context Transfer in Reinforcement Learning Using Action-Value Functions. Mousavi Amin, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2014)., Computational Intelligence and Neuroscience, 2014(428567), 1-10.  - Conceptual imitation Learning based on perceptual and functional characteristics of action. Hajimirsadeghi Hossein, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2013)., IEEE Transactions on Autonomous Mental Development, -(-), 1-15.  - Learning to Make Collective Decisions: The Impact of Confidence Escalation. Mahmoodi Ali, Bang Dan, Nili Ahmad Abadi Majid, Bahrami Bahador (2013)., PLoS One, 8(12), e81195.  - Piecewise linear spine for speed–energy efficiency trade-off in quadruped robots. Khoramshahi Mahdi, Jalaly Bidgoly Hamed, Shafiee Soroosh, Asaei Ali, Auke Jan Ijspeert, Nili Ahmad Abadi Majid (2013)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 61(12), 1350-1359.  - SIMULTANEOUS STATE ESTIMATION AND LEARNING IN REPEATED COURNOT GAMES. Kebriaei Hamed, Nili Ahmad Abadi Majid, Rahimi-Kian Ashkan (2013)., APPLIED ARTIFICIAL INTELLIGENCE, 27(10), 1-12.  - Unsupervised Categorization of Objects into Artificial and Natural superordinate classes using Features from Low-Level Vision. Sadeghi Zahra, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2013)., International Journal of Image processing (IJIP), 7(4), 339-352.  - 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 .  - Computational model of excitatory/inhibitory ratio imbalance role in attention deficit disorders. Bakhtiari Reyhane, Sepahvand Hossein, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Esteky H.. (2012)., JOURNAL OF COMPUTATIONAL NEUROSCIENCE, 33(2), 389-404.  - Differences in white matter reflect atypical developmental trajectory in autism : A Tract - based Spatial Statistics study. Bakhtiari Reyhane, Nicole R Zürcher, Britt Russo, Ophélie Rogier, Loyse Hippolyte, Cristina Granziera, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid, Nouchine Hadjikhani (2012)., NeuroImage-Clinical, 1(1), 48-56.  - METAL: A framework for mixture - of - experts task and attention learning. Mirian Maryam, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid, Roland R Siegwart (2012)., JOURNAL OF INTELLIGENT & FUZZY SYSTEMS, 23(4), 111-128.  - Interactive Learning in Continuous Multimodal Space: A Bayesian Approach to Action - Based Soft Partitioning and Learning. Firouzi Hadi, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Saeed Amizadeh, Mirian Maryam S., Roland Siegwart (2012)., IEEE Transactions on Autonomous Mental Development, 4(2), 124 - 138.  - Design, implementation and analysis of an alternation-based Central Pattern Generator for multidimensional trajectory generationnn........ Ajallooeian Mostafa, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Moradisabzevar Manouchehr (2012)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 2(60), 182-198.  - Conceptual Imitation Learning Human - Robot Interaction Paradigm. Hajimirsadeghi Hossein, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Moradisabzevar Manouchehr (2012).  - Conceptual Imitation Learning in a Human-Robot Interaction Paradigm. Hajimirsadeghi Hossein, Nili Ahmad Abadi Majid (2012).  - A Distributed Q-Learning Approach for Variable Attention to Multiple Critics. Tavakkol Maryam, Nili Ahmad Abadi Majid, Mirian Maryam S., Asadpour Masoud (2012)., Neural Information Processing, 7665(---), 244-251.  - Design Implementation and Analysis of an Alternation - based Central Pattern Generator for Multidimensional Trajectory Generation. Ajallooeian M.., Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Moradisabzevar Manouchehr (2012)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 60(2), 182-198.  - learning with which local decision expert to consult nextcase study arhhythmia diagnosis. Mirian Maryam, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Ajallooeian Mohammad (2011)., International Journal of Innovative Computing Information and Control, 7(1), 289-299.  - Attention Control with Reinforcement Learning for Face Recognition under Partial Occlusion. Nourozi E.., Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2011)., MACHINE VISION AND APPLICATIONS, 22(2), 337-348.  - Learning Active Fusion of Multiple Experts Decisions : An Attention - based Approach. Mirian Maryam S., Nili Ahmad Abadi Majid, Babak Najari Araabi, Roland Siegwart (2011)., NEURAL COMPUTATION, 23(2), 558-591.  - Cost-sensitive learning of top-down modulation for attentional control. برجی علی, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2011)., MACHINE VISION AND APPLICATIONS, 22(1), 61-76.  - Manipulaton of Polygonal Objects with two wheeled - tip fingers : planning in the presence of contact error. Ehsan Noohi Bezanjani, Author Vitae, Moradisabzevar Manouchehr, Author Vitae, Narges Noori, Author Vitae, Nili Ahmad Abadi Majid (2011)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 59(1), 44-55.  - Bayesian Network—A New Probabilistic Method for Petroleum Reservoir Production Prediction and History Matching. Alireza Khazali, Jalali Farahani Farhang, Nili Ahmad Abadi Majid (2011)., PETROLEUM SCIENCE AND TECHNOLOGY, 29(7), 745-757.  - Analogy between Juggling and Hopping : Active Object Manipulation Approach. Adel Akbarimajd, Nili Ahmad Abadi Majid, Auke Jan Ijspeert (2011)., ADVANCED ROBOTICS, 25(13), 1793-1816.  - Conceptual Imitation Learning An Application to Human - robot Interaction. Hajimirsadeghi Hossein, Nili Ahmad Abadi Majid, Ajallooeian M.., Nadjar Araabi Babak, Moradisabzevar Manouchehr (2010)., Workshop and Conference Proceedings 2nd Asian Conference on Machine Learning, 13(---), 331-346.  - Attention to multiple local critics in decision making and control. A Arami, Caro Lucas, Nili Ahmad Abadi Majid (2010)., EXPERT SYSTEMS WITH APPLICATIONS, 37(10), 6931-6941.  - Online Learning of Task - driven Object - based Visual Attention Control. برجی علی, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Mandana Hamidi (2010)., IMAGE AND VISION COMPUTING, 28(7), 1130-1145.  - Exploration and exploitation balance management in fuzzy reinforcement learning. Vali Derhami, Vahid Johari Majd, Nili Ahmad Abadi Majid (2010)., FUZZY SETS AND SYSTEMS, 161(4), 578-595.  - Design, implementation and analysis of an alternation - based Central Pattern Generator for multidimensional trajectory generation. Mostafa Ajallooeian, Nili Ahmad Abadi Majid, Babak Nadjar Araabi, Hadi Moradi, Moradisabzevar Manouchehr (2010)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 60(2), 182-198.  - Learning with which Local Decision Expert to Consult Next Case Study : Arrhythmia Diagnosis. Mirian Maryam S., Nili Ahmad Abadi Majid, Babak Najar Araabi, Mohamad Mahdi Ajallooeian (2010)., International Journal of Innovative Computing Information and Control, -(---), -.  - Wheel - Based Climbing Robot : Modeling and Control. Ehsan Noohi, Sara Mahdavi, Ali Baghani, Nili Ahmad Abadi Majid (2010)., ADVANCED ROBOTICS, 24(9), 1313-1343.  - A Visual Attention Model for Omnidirectional Images. Amir Hossein Habibian, Ali Borj, Nili Ahmad Abadi Majid, Babak Nadjar Araabi (2010)., Australian Journal of Intelligent Information Processing Systems, 11(2), 23-27.  - Optimal Local Basis A Reinforcement Learning Approach for Face Recognition. Harandi M.., Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2009)., INTERNATIONAL JOURNAL OF COMPUTER VISION, 81(2), 191-204.  - A Behavioral Approach to Estimate Area of Expertise for Cooperative Q - Learning: A Self Referenced Strategy. Imani Pour Ahmad, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Asadpour Masoud, Roland Siegwart, Aram Zaerpour (2009)., Journal of Control, 2(2), 8-24.  - Fuzzy Sarsa Learning and the proof of existence of its stationary points. Nili Ahmad Abadi Majid, Vahid Joharimajd, Vali Darhami (2008)., ASIAN JOURNAL OF CONTROL, 10(5), 549-535.  - A dynamic object manipulation approach to dynamic biped locomotion. Borhan Beigzadeh, Nili Ahmad Abadi Majid, Ali Meghdari, Adel Akbarimajd (2008)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 56(7), 570-582.  - An expert system design for a crude oil distillation column with the neural networks model and the process optimization using genetic algorithm framework. Sara Motlaghi, Farhang Jalali, Nili Ahmad Abadi Majid (2008)., EXPERT SYSTEMS WITH APPLICATIONS, 35(4), 1540-1545.  - A Bayesian Approach to Attention Control and Concept Abstraction. Saied Haidarian Shahri, Nili Ahmad Abadi Majid (2007)., Lecture Notes in Computer Science, 4840(---), 155-170.  - A Biologically Inspired Method for Conceptual Imitation Using Reinforcement Learning. مباهی حسین, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2007)., APPLIED ARTIFICIAL INTELLIGENCE, 21(3), 155-183.  - A study on expertise of agents and its effects on cooperative Q - learning. Nadjar Araabi Babak, Mastoreshgh Sahar, Nili Ahmad Abadi Majid (2007)., IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS MAN AND CYBERNETICS PART B-CYBERNETICS, 37(2), 398-409.  - Learning Cluster Type and Dissimilarity Metric for each Cluster using a Set of Possible Cluster Types. Arash Arami, Babak Nadjar Araabi, Lucas Caro, Nili Ahmad Abadi Majid (2007)., The CSI Journal on Computer Science and Engineeringn, 5(2), 33-45.  - Swarm Contours : A Fast Self - Organization Approach for Snake Initialization. Mobahi Hossein, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2006)., COMPLEXITY, 12(1), 41-52.  - بینایی استریو در جراحی سر و صورت. پریسا درویس زاده ورچه ای, آقائی زاده ظروفی رضا, نیلی احمدآبادی مجید (1385)., ماهنامه معارف, 6(62), 16-20.  - Dynamic Object Manipulation Using an Array of 1 - DOF Arms : Kinematical Modeling and Planning. Adel Akbarimajd, Borhan Beigzadeh, Nili Ahmad Abadi Majid (2006)., ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, 55(6), 444-459.  - طراحی و توسعه یک ربات همه جهتة هولونومیک \_x000D\_ با استفاده از مکانیزم رانش تفاضلی\_x000D\_. نیلی احمدآبادی مجید, سیدمحمد مهدی دهقان بنادکی, بهروز معاونی ثابت (1384)., دانشکده فنی دانشگاه تهران, 39(4), 435-446.  - بررسی نقش کشف در یادگیری تقویتی چند عامله با توجه به نوع وظیفه. امیرحسین الهی بخش, نیلی احمدآبادی مجید, نجاراعرابی بابک (1384)., The CSI Journal on Computer Science and Engineeringn, 3(3), 71-79.  - استفاده از یک چرخ غیرفعال برای بهبود ژایروادومتری در مکان یابی یک ربات متحرک. سید محمد مهدی دهقان بنادکی, طه کوثری, نیلی احمدآبادی مجید (1383)., دانشکده فنی دانشگاه تهران, 38(1), 26-13.  - Distributed Object Transportation on a Desired Path Based on Constrain - and - Move Strategy. Aram Zaerpoor, Nili Ahmad Abadi Majid, Mohammad Reza Baruni, Z D Wang (2004)., AUTONOMOUS ROBOTS, -(---), 115-128.**   * کنفرانس ها   **- Coupling of Body Mechanics and Control for Robust and Efficient Quadrupedal Gait Generation. Mohseni Omid, Davoodi Ayoob, Ahmadi Arjang, Firouzi Vahid, Nasiri Rezvan, Nili Ahmad Abadi Majid (2022)., 2022 10th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM), 22-24 November, Tehran, Iran.  - Studying the Priming Effect on Behavioral Contagion in Risky DecisionMaking. Shiravand Ali, Vahabie Abdol-hossein, Nili Ahmad Abadi Majid (2021)., The 10th Basic and Clinical Neuroscience Congress (BCNC-2021), 22-24 December.  - A novel go-nogo-inspired reinforcement learning model suggests endogenous value learning even without counterfactual outcomes. Barakchian Zahra, Vahabie Abdol-hossein, Nili Ahmad Abadi Majid (2021)., Sharif Neuroscience Symposium 2021, 3-5 March, Tehran, Iran.  - Whether and how there is contextual effect in partial human reinforcement learning. Barakchian Zahra, Vahabie Abdol-hossein, Nili Ahmad Abadi Majid (2020)., Basic and Clinical Neuroscience Congress 2020, 9-11 December, Tehran, IRAN.  - Society Does Not Compensate Your Generosity in the Case of Resource Limitation, Even if It Could. Shravand Ali, Vahabie Abdol-hossein, Miandari Hossein Mostafa, Nili Ahmad Abadi Majid (2020)., Basic and Clinical Neuroscience Congress 2020, 9-11 December, Tehran, Iran.  - A Convolutional Neural Network Approach for Phased Array Calibration Using Power-Only Measurements. Sarayloo Zahra, Masoumi Nasser, Shahi Hamed, Alian Ehsan Haj Mirza, Naeini Safieddin Safavi, Nili Ahmad Abadi Majid (2020)., 2020 28th Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE), 4-6 August.  - A Convolutional Neural Network Approach for Phase Array Calibration Using Power-Only Measurements. Sarayloo Zahra, Masoumi Nasser, Shahi Hamed, Haj Mirza Alian Ehsan, Safavi Naeini Safieddin, Nili Ahmad Abadi Majid (2020)., ICEE 2020, 4-6 August.  - Learning deficits in MPTP-treated monkey models of PD. Hosseinizaveh Seyede Nadia, Abolghasemi Dehaqani Mohammadreza, Nili Ahmad Abadi Majid (2020)., Virtual Dopamine Conference, 20-22 May, United States.  - Investigating learning deficits in MPTP monkey models of Parkinson’s disease using a cagebased training system. Hosseini Nadia, Abolghasemi Dehaqani Mohammadreza, Nili Ahmad Abadi Majid (2019)., Basic and clinical neuroscience, 18-20 December, Tehran, Iran.  - Realization of Nonlinear Adaptive Compliance: Towards Energy Efficiency in Cyclic Tasks. Nasiri Rezvan, Ahmadi Arjang, Nili Ahmad Abadi Majid (2019)., 2019 7th International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM), 20-21 November, Tehran, Iran.  - An Efficient Bio-Inspired Strategy for Motion Control of a Fish Robot to Swim in Different Forward Velocities. Abedinzadeh Shahri Majid, Rouhollahi Ali, Nili Ahmad Abadi Majid (2019)., 2019 7th International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM), 20-21 November, Tehran, Iran.  - Effects of a Bio-mimicked Flapping Path on Propulsion Efficiency of Two-segmental Fish Robots. Shahri Majid Abedinzadeh, Rouhollahi Ali, Nili Ahmad Abadi Majid (2019)., 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), 3-8 November, China.  - Analytical Model of Thermal Soaring: Towards Energy Efficient Path Planning For Flying Robots. Khaghani Javad, Nekoui Mahdiar, Nasiri Rezvan, Nili Ahmad Abadi Majid (2018)., 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), 1-5 October, Madrid, Spain.  - Natural Dynamics Exploitation of Dynamic Soaring: Towards Bio-Inspired and Energy Efficient Flying Locomotion. Nekoui Mahdiar, Khaghani Javad, Nasiri Rezvan, Nili Ahmad Abadi Majid (2018)., 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), 1-5 October, Madrid, Spain.  - A Simulator for Investigating the Effects of Morphological Variations on the Behavior of Compliant Quadruped Robots. Parsa Atoosa, Bidgoly Hamed Jalaly, Nili Ahmad Abadi Majid (2017)., Proceedings of the 5th RSI International Conference on Robotics and Mechatronics (IcRoM 2017), 25-27 October, Tehran, Iran.  - Attention Modulation Effects on Visual Feature-selectivity of Neurons in Brain-inspired Categorization Models. Masoudnia Saeed, Vahabie Abdol-hossein, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2017)., CogSci 2017, 26-29 July, London, England .  - Design & Modeling of A Novel Multi-Functional Elastic Actuator (MFEA). Mozaffari Sajjad, Rekabi Elham, Nasiri Rezvan, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., Proceedings of the 4th International Conference on Robotics and Mechatronics, 26-28 October, Tehran, Iran.  - Feed-forward learning with frequency adaptation towards the control of series elastic actuators. Maleki Soroush, Parsa Atoosa, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., Robotics and Mechatronics (ICROM), 2016 4th International Conference on, 26-28 October, Tehran, Iran.  - Design and Modeling of a Compact Rotational Nonlinear Spring. Jalaly Bidgoly Hamed, Nili Ahmad Abadi Majid, Zakerzadeh Mohammad Reza (2016)., 2016 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2016), 9-14 October, South Korea.  - Design of a nonlinear adaptive natural oscillator: Towards natural dynamics exploitation in cyclic tasks. Nasiri Rezvan, Khoramshahi Mahdi, Nili Ahmad Abadi Majid (2016)., 2016 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), 9-14 October, South Korea.  - افزایش سرعت یادگیری با استفاده از مدل تخمینی محیط. هاشم زاده مریم, حسینی رشاد, نیلی احمدآبادی مجید (1394)., بیست‌و­یکمین کنفـرانس ملی سـالانه انجمن­‌ کامپیوتر ­ایران, 18-20 بهمن, تهران, ایران.  - Designing and modeling of an index finger exoskeleton in interaction with post-stroke patients' hand. Abdi B., Bahrami Boodelalou Fariba, Fakhari Z., Nili Ahmad Abadi Majid (2015)., 22nd Iranian Conference on Biomedical Engineering (ICBME), 25-27 November, Tehran, Iran.  - Effect of Task Representation Medium on Performance in the Iowa Gambling Task. Sadeghi Saeedeh, Shirvani Ali, Piray Payam, Rafiee Banafsheh, Bahrami Bahador, Nili Ahmad Abadi Majid (2015)., The International Symposium on Prediction and Decision making 2015, 31 October-1 November, Tokyo, Japan.  - Modeling, control and gait design of a quadruped robot with active spine towards energy efficiency. Maleki Soroush, Parsa Atoosa, Nili Ahmad Abadi Majid (2015)., Robotics and Mechatronics (ICROM), 2015 3rd RSI International Conference on, 7-9 October, Tehran, Iran.  - An energy efficient gait trajectory planning algorithm for a seven linked biped robot using movement elements. Khazenifard Amirhosein, Bahrami Boodelalou Fariba, Emadi Andani Mehran, Nili Ahmad Abadi Majid (2015)., Electrical Engineering (ICEE), 2015 23rd Iranian Conference on, 10-14 May, Tehran, Iran.  - Context Transfer and Q-Transferable Tasks. Mousavi Amin, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid (2015)., Workshops at the Twenty-Ninth AAAI Conference on Artificial Intelligence, 25-26 January, Tehran, Iran.  - Biological constrained learning of parameters in a recurrent neural network-based model of the primary visual cortex. Lotfi E, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid, Schwabe L (2014)., Biomedical Engineering (ICBME), 2014 21th Iranian Conference on, 26-28 November, Tehran, Iran.  - Parallel spring simplifies actuator output torque and improves feed-forward learning. Maleki Soroush, Nili Ahmad Abadi Majid (2014)., Robotics and Mechatronics (ICRoM), 2014 Second RSI/ISM International Conference on, 15-17 October, Tehran, Iran.  - Robust Walking Using Peicewise Linear Spring. Khoramshahi Mahdi, Asaei Ali, Ijspeert Auke, Nili Ahmad Abadi Majid (2014)., Dynamic Walking 2014, 10-13 June, Zurich, Switzerland.  - Energy Efficient Locomotion with Adaptive Natural Oscillator. Khoramshahi Mahdi, Nasiri Rezvan, Ijspeert Auke, Nili Ahmad Abadi Majid (2014)., Dynamic Walking 2014, 10-13 June, Zurich, Switzerland.  - Natural Dynamics Modification for Energy Efficiency: A Data-driven Parallel Compliance Design Method. Khoramshahi Mahdi, Parsa Atoosa, Ijspeert Auke, Nili Ahmad Abadi Majid (2014)., 2014 IEEE International Conference on Robotics & Automation (ICRA) Hong Kong Convention and Exhibition Center, 31 May-7 June, Hong Kong, China.  - An Evolutionary Artificial Potential Field Algorithm for Stable Operation of a Multi-Robot System on Domes. Naderi Kourosh, Taheri Khalil, Moradisabzevar Manouchehr, Nili Ahmad Abadi Majid (2014)., 2014 IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC), 14-15 May, espinho, Portugal.  - 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.  - Fast saliency map extraction from video: A hardware approach. Moradhasel Amin, Nadjar Araabi Babak, Fakhraie Sied Mehdi, Nili Ahmad Abadi Majid (2013)., Machine Vision and Image Processing (MVIP), 2013 8th Iranian Conference on, 10-12 September, zanjan, Iran.  - Defect detection and width estimation in natural gas pipelines using MFL signals. Rostami Mostafa, Shirani Farshad, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid, Mansoob Bassiri Maisam (2013)., 2013 9th Asian Control Conference, ASCC 2013, 23-26 June, İSTANBUL, Turkey.  - 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.  - 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.  - Detection of natural gas pipeline defects using magnetic flux leakage measurements. Rostami Kandroodi Mojtaba, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid, Shirani Farshad, Bassiri Maisam (2013)., 2013 21st Iranian Conference on Electrical Engineering, ICEE 2013, 14-16 May, Mashhad, Iran.  - Towards control of active spine supported bounding locomotion with a small compliant quadruped robot. Khoramshahi Mahdi, Sprowitz Alexander, Tuleu Alexandre, Nili Ahmad Abadi Majid, Ijspeert Auke (2013)., 2013 IEEE International Conference on Robotics and Automation, 6-10 May, Germany.  - 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.  - A centralized potential field method for stable operation of a multi-robot dome inspection, repair, and maintenance system. Naderi Kkk, Nejadfard Aaa, Moradisabzevar Manouchehr, Nili Ahmad Abadi Majid (2013)., International Conference on Robotics and Mechatronics, ICRoM 2013, 13-15 February, Tehran, Iran.  - State prediction approach for master-slave agents in presence of communication delay. Ghahremani Sona, Nili Ahmad Abadi Majid, Mirian Maryam S., Nadjar Araabi Babak (2013)., 2013 First RSI/ISM International Conference on Robotics and Mechatronics (ICRoM), 13-15 February, Tehran, Iran.  - Automatic Calibration of an Air Hockey Robot. Hesam Arefi Asma, Moradisabzevar Manouchehr, Nili Ahmad Abadi Majid (2013)., International Conference on Robotics and Automation, 13-15 February, Tehran, Iran.  - Comparing effects of rigid, flexible, and actuated series-elastic spines on bounding gait of quadruped robots. Kani M.h.h., Nili Ahmad Abadi Majid (2013)., International Conference on Robotics and Mechatronics, ICRoM 2013, 13-15 February, Tehran, Iran.  - Hierarchical Concept Learning Based on Functional Similarity of Actions. Motbay Mahnaz, Moradisabzevar Manouchehr, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2013)., International Conference on Robotics and Automation, 13-15 February, Tehran, Iran.  - Wheeled-tip object manipulation: Modeling and motion planning of throwing an object. Parastegari Sss, Nili Ahmad Abadi Majid, Noohi Ehsan, Moradisabzevar Manouchehr (2012)., Robotics and Biomimetics (ROBIO), 2012 IEEE International Conference on, 11-14 December, Guangzhou, China.  - Learning Attentive Fusion of Multiple Bayesian Network Classifiers. Eghbali Sepehr, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Mirian Maryam S. (2012)., 19th International Conference, ICONIP 2012, 12-15 November, Doha, Qatar.  - Embedding relevance vector machine in fuzzy inference system for energy consumption forecasting. Aghaee Masoud, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid (2012)., ICONIP, 12-15 November, Doha, Qatar.  - FPGA Implementation of a Cortical Network Based on the Hodgkin-Huxley Neuron Model. یقینی صفا, اصغریان ح, بختیاری ریحانه, Safari Saeed, Nili Ahmad Abadi Majid (2012)., ICONIP, 12-15 November, Doha, Qatar.  - Budgeted knowledge transfer for state-wise heterogeneous RL agents. Farshidian Farbod, Talebpour Zeinab, Nili Ahmad Abadi Majid (2012)., International Conference on Neural Information Processing, 12-15 November, Doha, Qatar.  - A distributed Q-learning approach for variable attention to multiple critics. Tavakkol Maryam, Nili Ahmad Abadi Majid, Mirian Maryam S., Asadpour Masoud (2012)., 19th International Conference, ICONIP 2012, 12-15 November, Doha, Qatar.  - Distributed series elastic actuator: Analysis and simulations. Yaghini Bonabi Hamed Ali, Nili Ahmad Abadi Majid, Bahrami Boodelalou Fariba (2012)., Control, Automation and Systems (ICCAS), 2012 12th International Conference on, 17-21 October, South Korea.  - 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.  - FPGA Implementation of Hodgkin-Huxley Neuron Model. یقینی صفا, اصغریان ح, بختیاری ریحانه, Safari Saeed, Nili Ahmad Abadi Majid (2012)., IJCCI, 5-7 October, Barcelona, Spain.  - Bandit-based structure learning for Bayesian. Eghbali Sepehr, Zokaie Mohammad Hassan, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2012)., ICONIP, 15-17 August, Doha, Qatar.  - A dynamic bio-inspired model of categorization. Nadjar Araabi Babak, Jamalabadi Hamidreza, Nasrollahi Hossin, Nili Ahmad Abadi Majid, Vahabi Abdolhosein, Abolghasemi Mohammadreza (2012)., ICONIP, 15-17 August, Doha, Qatar.  - 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.  - 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.  - A Multi-Robot System for Dome Inspection and Maintenance: Concept and Stability Analysis. نژادفرد اتابک, Moradisabzevar Manouchehr, Nili Ahmad Abadi Majid (2011)., IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, 7-10 December, Thailand.  - fast outcome preciction based on slow cause estimation : ahuman inspired approach in air hockey game. Ghazvini Seyed Amin, Moradisabzevar Manouchehr, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2011)., proceeding of the 2011 IEEE international conference on robotics andd biomimetics, 7-11 December, Thailand.  - Effect of Flexible Spine on Stability of a Passive Quadruped Robot: Experimental Results. ملا علی کنی محمد حسن, درفشیان مصطفی, جلالی بیدگلی دانشجو حامد, Nili Ahmad Abadi Majid (2011)., IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics, 7-10 December, Thailand.  - Distillation Column Conceptual Design in the Presence of Uncertain Parameter Using Bayesian Network. Jalali Farahani Farhang, امینی زهرا, Nili Ahmad Abadi Majid (2011)., AIChE 2011, 16-21 October, United States Of America.  - 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 computational model of imbalance in excitatory/inhibitory ratio and its relation to switch attention deficit in autistic brain. Bakhtiari Reyhane, Mohammadi N.., Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Esteky E.. (2011)., 8th IBRO World Congress of Neuroscience, 15-18 July, Florence, Italy.  - Extracting Salient Lines by Visual Attention for Omnidirectional Image Classification. Habibian Amirhossein, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2011)., CIMSIVP, 11-15 April, paris, France.  - Conceptual Imitation Learning An Application to Human-Robot Interaction. حاج میرصادقی حسین, Nili Ahmad Abadi Majid, بابک اعرابی, Moradisabzevar Manouchehr (2010)., ACML Asian Conference on Machine Learning, 8-10 November, Tokyo, Japan.  - Simultaneous learning of spatial visual attention and physical actions. Borji Ali, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2010)., IEEE/RSJ Int. Conf. Intelligent Robots and Systems (IROS 2010, 18-22 October, Taipei, Taiwan.  - The evolution of UT pole climbing robots. Nili Ahmad Abadi Majid, Moradisabzevar Manouchehr, sadaghi ali, مدنی علی, فرهناک محمد (2010)., Applied Robotics for the Power Industry, 5-7 October, Montreal, Canada.  - 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.  - Near Optimal Machine Learning Based Random Test Generation. شاکری نیکی, نعمتی نسترن, Nili Ahmad Abadi Majid, Navabi Shirazi Zainalabedin (2010)., EWDTS10, 17-20 September, Saint Petersburg, Russia.  - Directed Random Subspace Method for Face Recognition. تفضلی هرندی مهرتاش, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, بیگدلی عباس, Lovell Brian C. (2010)., Proc. 20th IEEE Int. Conf. Pattern Recognition (ICPR, 14-17 September, Istanbul, Turkey.  - Speeding up Top-Down Attention Control Learning by Using Full Observation Knowledge. Nouri N.., Nili Ahmad Abadi Majid, Mirian Maryam, Nadjar Araabi Babak (2009)., 2009 IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation (CIRA2009, 15-19 December, Daejeon, Korea.  - An Imitation Model based on CPG with application in Robotic Marionette Behavior Learning. Ajallooeian M.., Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Moradisabzevar Manouchehr (2009)., IEEE international conference on Intelligent Robots and Systems, 11-15 October, Saint Louis, United States Of America.  - Fast Hand Gesture Recognition based on Saliency Maps An Application to Interactive Robotic Marionette Playing. Ajallooeian M.., Borji Ali, Nadjar Araabi Babak, Nili Ahmad Abadi Majid, Moradisabzevar Manouchehr (2009)., 18th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, 27 September-2 October, Japan.  - A Probabilistic Roadmap Based Planning Algorithm for Wheeled-tip Robots Manipulating Polygonal Objects. نوری نرگس, نوحی احسان, Moradi Sabzevar Hadi, بختیاری امیرحسین, Nili Ahmad Abadi Majid (2009)., IEEE/ASME Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, 14-17 July, Singapore.  - Concurrent Learning of Task and Attention in the Decision Space. Mirian Maryam S., Firouzi Hadi, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2009)., IEEE/ASME Int Conf Advanced Intelligent Mechatronics AIM, 14-17 July, Singapore, Singapore.  - Learning Sequential Visual Attention Control through Dynamic State Space Discretization. Borji Ali, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2009)., IEEE International Conference on Robotics and Automation ICRA, 12-17 May, Kobe, Japan.  - A reinforcement learning approach to dynamic object manipulation in noisy environment. Mahjoob Mohammad, Mohammad Kolahdouz, Nili Ahmad Abadi Majid (2008)., Int Symposium on computational intelligence and industrial applications ISCIIA 2008, 20-25 November, China.  - Manipulation Using Wheeled Tips Benefits and Challenges. نوحی احسان, Moradi Sabzevar Hadi, Nili Ahmad Abadi Majid (2008)., 39th Inter Symposium on Robotics ISR08, 14-16 October, Seoul, Korea.  - Offline Learning of Top-down Object based Attention Control. برجی علی, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2008)., Workshop Vision in Action Efficient Strategies for Cognitive Agents in Complex Environments--A workshop at 10th European Conference on Computer Vision, 13-19 October, Marseille, France.  - A Human Inspired Pole Climbing Robot. sadaghi ali, Moradisabzevar Manouchehr, Nili Ahmad Abadi Majid (2008)., International Conference on Intelligent Robots and Systems, 22-27 September, Nice, France.  - ANALYSIS SIMULATION AND IMPLEMENTATION OF A HUMAN INSPRIED POLE CLIMBING ROBOT. sadaghi ali, Moradisabzevar Manouchehr, Nili Ahmad Abadi Majid (2008)., CLAWAR International Conference on Walking and Climbing Robots, 6-8 September, Coimbra, Portugal.  - Hierarchical Nash-Cournot Q-Learning in Electricity Markets. صحرایی اردکانی مصطفی, Rahimi-Kian Ashkan, Nili Ahmad Abadi Majid (2008)., 17th IFAC world congress, 6-11 July, Seoul, South Korea.  - Comparing Learning Attention Control in Perceptualand Decision Space. میریان مریم سادات, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Siegwart R (2008)., WAPCV 2008, 11-14 May, Santorini, Greece.  - Basic Movements of a Nonholonomic Wheel-Based Pole Climbing Robot. Mahdavi Sara, نوحی احسان, Nili Ahmad Abadi Majid (2007)., IEEE/ASME Int. Conf. Advanced Intelligent Mechatronics, 24 August-1 September, Zurich, Switzerland.  - A Bayesian Approach to Conceptualization Using Reinforcement Learning. عامی زاده سعید, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak, Siegwart Roland (2007)., IEEE/ASME Int. Conf. Advanced Intelligent Mechatronics, 24 August-1 September, Zurich, Switzerland.  - Grounding Abstraction in Sensory Experience. Nili Ahmad Abadi Majid, رستگار فرزاد (2007)., IEEE/ASME Int. Conf. Advanced Intelligent Mechatronics, 24 August-1 September, Zurich, Switzerland.  - Manipulation by Juggling of Planar Polygonal Objects Using Two 3-DOF Manipulators. Akbarimajd Adel, Nili Ahmad Abadi Majid (2007)., IEEE/ASME Int. Conf. Advanced Intelligent Mechatronics, 24 August-1 September, Zurich, Switzerland.  - Learning Cooperative Object Pushing with Variable Contact Points. Aminaiee Ah, Nili Ahmad Abadi Majid (2007)., IEEE/ASME Int. Conf. Advanced Intelligent Mechatronics, 24 August-1 September, Zurich, Switzerland.  - Learning to Coordinate Behaviors in Soft Behavior-Based Systems Using Reinforcement Learning. Gheshlaghi Azar M.., Nili Ahmad Abadi Majid, Farahmand A.m, Nadjar Araabi Babak (2007)., IEEE World Congress on Computational Intelligence, 6-8 July, Vancouver, Canada.  - A Hierarchical Face Identification System Based on Facial Components. Harandi M.., Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2007)., IEEE/ACS International Conference on Computer Systems and Applications, AICCSA07, 7-11 May, Jordan, Jordan.  - A hybrid model for face recognition using facial components. هرندی مهرتاش, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2007)., International Symposium on Signal Processing and its Applications?07, 14-17 March, Sharjah, United Arab Emirates.  - Path planning of the Nonholonomic Pole Climbing Robot UT-PCR. Mahdavi Sara, نوحی احسان, Nili Ahmad Abadi Majid (2006)., 2006 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, 17-20 December, Kunming, China.  - 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.  - Hybrid Behavior Co-evolution and Structure Learning in Behavior-based Systems. Farahmand Amir, Nili Ahmad Abadi Majid, Lucas Caro, Nadjar Araabi Babak (2006)., IEEE World Congress Computational Intelligence, 16-21 July, Vancouver, Canada.  - Distributed behavior-based multi-agent system for automatic segmentation of brain MR images. Fatemi Shariatpanahi Hadi, Batmanghelich Nematollah, Kermani Amir Rm, Nili Ahmad Abadi Majid, Soltanian Zadeh Hamid (2006)., Neural Networks, 2006. IJCNN'06. International Joint Conference on, 16-21 July, Vancouver, Canada.  - Two Dimensional Dynamic Manipulation of a Disc Using Two Manipulators. Beigzadeh Borhan, Nili Ahmad Abadi Majid, Meghdari Ali (2006)., The 2006 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, 5-7 June, Luoyang, China.  - Learning Individual Skills and Team Behaviors for Distributed Object Pushing. Aminaiee H.., Nili Ahmad Abadi Majid (2006)., The 2006 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, 5-7 June, Luoyang, China.  - Learning Distributed Grasp in Presence of Redundant Agents. Elahi Bakhsh A.., Nili Ahmad Abadi Majid, Sharifi Javad, Nadjar Araabi Babak (2005)., IEEE/ASME Int. Conf. Advanced Intelligent Mechatronics, 24-28 July, Monterey, United States Of America.  - Kinematics Modeling of a Wheel-Based Pole Climbing Robot (UT-PCR),. Baghani Ali, Nili Ahmad Abadi Majid, Harati Ahad (2005)., IEEE International Conference on Robotics and Automation, 18-22 April, Barcelona, Spain.  - Successful cooperation between heterogeneous fuzzy Q-learning agents. بیدگستر , مقیمی , Lesani M.., Keramati Mohammad Reza, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2004)., IEEE Int. Conf. System Man and Cybernetics, 9-12 October, Netherlands.  - Face Recognition Using Reinforcement Learning. تفضلی هرندی مهرتاش, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2004)., IEEE Int. Conf. Image Processing, 1-3 October, Singapore, Singapore.  - Fast Initialization of Active Contours: Towards Practical Visual Interfaces for Human Robot Interaction. Mobahi Hossein, Nili Ahmad Abadi Majid, Nadjar Araabi Babak (2004)., IEEE/RSJ Int. Conf. Intelligent Robots and Systems, 1-3 October, Sendai, Japan.  - Distributed Form Closure for Convex Planar Objects through Reinforcement Learning with Local Information. Elahi Bakhsh A.., Nili Ahmad Abadi Majid, شریفی فرخ, Nadjar Araabi Babak (2004)., IEEE/RSJ Int. Conf. Intelligent Robots and Systems, 27 September-1 October, Sendai, Japan.  - Design and Development of a Pole Climbing Robot Mechanism. Yazdani B.., Nili Ahmad Abadi Majid, Harati A.., Moaveni H.., Soltani N.. (2004)., Robomech, 1-3 September, Achen, Germany.**   * کتب   **- مغزینه توجه و تمرکز. اختیاری حامد, رضاپور تارا, مرادی سبزوار منوچهر, نیلی احمدآبادی مجید, پور اعتماد حمید رضا (1395).  - Springer Tracts in Advanced Robotics. Asadpour Masoud, Nili Ahmad Abadi Majid, Siegwart Roland (2006).**   * مجلات |

|  |  |
| --- | --- |
| **پایان نامه ها و رساله ها** | **- ارائه مدلی مبتنی بر یادگیری تقویتی برای انجام معاملات خودکار در بازارهای مالی، حسن دایم شاد، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1402/6/28   - یادگیری حالت های زیرهدف با استفاده از زیرفضای حالت، امیرحسین مصباح، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1402/6/21   - یادگیری مسئلهی بندیت اجتماعی با نگاهی به استفاده از گوناگونیهای موجود در جامعه، عرفان میرزایی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1402/5/7   - یادگیری تقویتی با استفاده از تجربیات متنوع دیگر عاملها، ، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1402/5/7   - یادگیری تقویتی چندعامله در بازی های مارکف با دیدگاه نظریه چشم انداز تجمعی، حافظ قائمی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1402/5/18   - بررسی تصمیم گیری برای به اشتراک گذاری اطلاعات خصوصی دیگران، محمدرسول پارسائیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1401/11/30   - مدل سازی تغییر باور در شبکه های اجتماعی، نیلوفر شریفی صدر، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1400/7/14   - تحلیل دینامیکی و بهبود پیشرانش در مفصل مچ پای سالمندان در راه رفتن با سرعت ترجیحی با استفاده از دستگاه کمکی در حین فاز جدایش پا، مرتضی خسروتبار، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1400/7/12   - تغییر تصمیم گیری در افراد به وسیله تغییر محرک های بینایی، محمد حسن بیگدلی شاملو، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1400/7/12   - یادگیری تقویتی از داده های نمایشی ناقص با راهنمایی نتیجه اعمال در محیط، علی نقدی دالنجان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1400/6/31   - طراحی سیستم پیشنهاد دهنده بر مبنای یادگیری تقویتی، سیدمهدی سلیمان نژاد، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1400/6/29   - بهینه سازی مسیر و کنترل کننده در ربات های راه رونده با استفاده از یادگیری تقویتی، بهاره سادات مرتضوی نایینی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1400/6/29   - مدلسازی رفتاری تصمیم گیری اقتصادی با استفاده از یادگیری تقویتی چندعاملی، علی شیراوند، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1400/5/18   - قیمت‌گذاری پویا به همراه یادگیری تقاضا با استفاده از یادگیری ماشین در محیط غیر ثابت و با در نظر گرفتن رفتار مشتری : رویکرد مبتنی بر داده، هادی محمدی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1400/1/25   - " یادگیری تقلیدی اسلوب رفتار مبتنی بر مشاهدات فراوان و بازخورد محدود "، نافع مراد، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1400/12/23   - بررسی پویایی ارتباطات کارکردی در داده‌های عصبی: مطالعه موردی در حوزه یادگیری، روح الله ابوالحسنی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1400/12/18   - ارائه معیاری کمّی برای ارزیابی بهبود حرکت دست بیماران سکته مغزی با استفاده از یک سیستم رباتیکی، مصطفی درفشیان مرام، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1400/11/30   - مدلسازی تفاوت های میان فردی در مکانیزم های محاسباتی آزمایش یادگیری معکوس، مجتبی رستمی کندرودی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1400/10/29   - اثرگذاری تصمیم گیری سلسله مراتبی در تصمیم های فردی و اجتماعی، بهزاد مهرتاش، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1399/7/30   - ارائه یک چارچوب برای یادگیری تقلیدی برای حل مسأله ی کمبود داده آموزشی، احسان پناهی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1399/7/30   - بررسی تاثیر خستگی برروند تصمیم گیری سلسه مراتبی در جامعه رانندگان سامانه تپسی، معین کافی انارکی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1399/7/30   - بادگیری و تعمیم در زیرفضاهای پیوسته با استفاده از FUZZY RL، فاطمه شاهی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1399/7/29   - " چارچوبی برای بکارگیری توجه بینایی در شبکه های عمیق در مسائل دسته بندی"، سعید مسعودنیا، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1399/7/29   - استفاده از زیرفضاها در ساختارهای یادگیری تقویتی عمیق، رامین یادگارآذری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1399/7/28   - یادگیری تقلیدی با محوریت بهبود تعمیم دهی، شهرزاد خرسند، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1399/7/21   - کاهش انرژی آزاد در ساختارهای قابل تعمیم برای افزایش سرعت یادگیری تقویتی، میلاد قربانی قلعه میری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1399/6/31   - یادگیری تقلیدی با محوریت یادگیری توجه، سروش قندی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1399/6/29   - بررسی یادگیری تقویتی در میمون مبتلا به بیماری پارکینسون، سیده نادیا حسینی زاوه، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1399/6/15   - اصلاح تبادل انرژی ربات ها در وظایف رفت و برگشتی با استفاده از نرمی فاز - پایه، مجید عابدین زاده شهری، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1399/5/15   - بررسی رفتار افراد در به اشتراک‌گذاری اطلاعات در راستای دستکاری احتمال دریافت سود و زیان برای خود و دیگری، سیده مهسا طالبی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1399/12/25   - تاثیرات عواطف بر یادگیری مدل محور و فارغ از مدل، سعیده معدنی پور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1399/12/24   - تخصیص بهینه غیر متمرکز وظایف و منابع زمانی به اپراتورهای انسانی با اطلاعات ناقص، پگاه رخ فروز، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1399/12/18   - بهینه سازی گشتاور در اسکلت های خارجی در راستای کاهش انرژی مصرفی و خستگی عضلات در حرکات تکراری، رضوان نصیری، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1398/7/14   - بررسی یادگیری تقویتی سریع در فضاهای چندبعدی، مهدیه سلطانی نژاد، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1398/6/24   - استفاده مناسب از نرمی ها تکی و دوتایی برای طراحی اسکلت خارجی، مجتبی رعیتی دماوندی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1398/6/24   - بهینه سازی برخط پروفایل نیرو در اسکلتهای خارجی، حمیدرضا آفتابی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1398/11/28   - بررسی یادگیری مشاهده ای در قالب سیستم های یادگیری در حوزه یادگیری تقویتی، محمدرضا حاجی حسین خانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1397/6/25   - طراحی الگوی اعتبار سنجی برنامه های درسی دانشگاهی دانشگاه تهران( مطالعه موردی برنامه درسی رشته های مهندسی برق و کامپیوتر در مقطع کارشناسی پیوسته)، امید امراله، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1397/4/6   - بررسی یادگیری سلسله مراتبی در قالب سیستم های یادگیری در حوزه یادگیری تقویتی، یاسمن رازقی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1397/4/23   - طراحی وساخت یک سیستم حلقه بسته برای توانبخشی 4 انگشت دست بعد از سکته مغزی، راضیه درینی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1397/12/1   - " یادگیری تقلیدی اسلوب رفتار مبتنی بر بازخورد فراوان و مشاهدات محدود "، علی عزالدین، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1397/11/27   - طراحی همزمان ساختارهای غیرفعال و مسیر حرکت مفاصل برای یک ربات دو پا به منظور افزایش بهره گیری از دینامیک طبیعی، حامد جلالی بیدگلی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1396/7/11   - تحلیل و مدلسازی یادگیری دو نفره در یک محیط مارکوف غیر قطعی، مصطفی میانداری حسین، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/29   - تنظیم پویای میزان دشواری بازی های کامپیوتری و تولید خودکار محتوا با استفاده از مدل سازی کاربر، سجاد مولایی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/29   - ارزیابی تجربه ی کاربر در بازی های شناختی و استفاده از آن برای تولید محتوای بازی، الهه ابوالحسنی شهرضا، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/28   - بررسی اثرگذاری اجتماعی در قضاوت خصیصه های فردی مبتنی بر چهره، آرمان نصیرخوانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/27   - مدلسازی یادگیری تجربه حسی جدید و اثر آن بر ترکیب اطلاعات، سعید ساعدی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/27   - مدلسازی نقش یادگیری اجتماعی در جبرانسازی اثر سوگیری در یادگیری فردی، فرناز شاهبازی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/27   - مدلسازی و بررسی به اشتراک گذاری اطلاعات دررفتارهای اقتصادی دو نفره، آرین یزدان پناه، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/27   - طراحی و ساخت یک ربات شبه غیرفعال با استفاده از عملگر ضربه ای، آرمین زارع، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/26   - ارائه روشی یکپارچه به منظور طراحی ساختار بهینه ربات های پادار، امید محسنی شورغینی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/26   - طراحی و ساخت ربات بالا رونده مغناطیسی از تیر چراغ برق، رقیه مجیدی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/26   - طراحی و تحلیل رفتار پای مصنوعی حداقل - فعال و کم مصرف، زین العابدین سلیمانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/26   - طراحی ساختار و مولد الگو برای پای مصنوعی، ایوب داودی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/6/26   - تنظیم پویای میزان دشواری بازی‌های کامپیوتری و تولید خودکار محتوا با استفاده از مدل سازی کاربر، سجاد مولایی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/06/29   - مدل‌سازی یادگیری تجربه حسی جدید و اثر آن بر ترکیب اطلاعات، سعید ساعدی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/06/27   - توسعه یک شبیه ساز دینامیک راه رفتن برای مدلسازی، بررسی عملکرد و طراحی ساختار پای مصنوعی غیرفعال، ایوب داودی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/06/26   - طراحی و توسعه یک ربات چهارپا با حداقل تعداد محرک و کمینه مصرف انرژی، امید محسنی شورغینی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1396/06/26   - یادگیری مفهومی زبان، فهیمه پورمحمدی نجف آبادی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1395/7/11   - بهینه سازی مصرف انرژی در سیستمهای رباتیکی افزونه با استفاده از به کارگیری دینامیک طبیعی، سیدمحمد شوشتری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1395/6/24   - مدلسازی ربات متحرک دو چرخ با پاندول معکوس طنابدار، علیرضا عبدالهی تنها، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1395/6/24   - مدلسازی عدم آگاهی در تصمیم گیری با استفاده از نظریه شواهد دمپستر- شفر، امیرحسین طهرانی صفا، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1395/6/16   - ارائه ی مدل به لحاظ طبیعی ممکن برای تصمیم گیری در محیطهای با نرخ پاداش متغیر، حسین رفیع پوراسکستانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1395/6/16   - انتقال دانش در عامل های یادگیری تقویتی ناهمسان با استفاده از نظریه دو مشبکه ، سید امین موسوی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1395/4/9   - طراحی کارگزار هوشمند مبتنی بر پیش بینی رفتار و یادگیری تصمیم جهت مذاکره برای عقد قراردادهای دوجانبه در بازار، میرحسام حاجی میری، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1395/4/21   - یادگیری تقلیدی مفهومی مبتنی بر شبکه های عصبی پویا، مینا علی بیگی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1395/12/15   - بررسی اثر تجربه حسی جدید بر ترکیب اطلاعات چندحسی و مدل‌سازی آن، محمدعلی نیکویی ماهانی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1395/11/3   - Studying and modeling the effect of a novel sensory experience on multisensory perception، محمد علی نیکویی ماهانی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1395/11/03   - مدلسازی ربات متحرک دوچرخ با پاندول معکوس طنابدار، علیرضا عبداللهی تنها، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1395/06/24   - A BIOPHYSICALLY PLAUSSIBLE MODEL FOR DECISION MAKING IN DYNAMIC REWARD RATE ENVIRONMENTS، حسین رفیع پور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1395/06/16   - مدل سازی عدم‌آگاهی در تصمیم‌گیری فردی با استفاده از نظریه شواهد دمپستر-شفر، امیرحسین طهرانی صفا، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1395/06/16   - ارائه‌ی یک مدل زیستی امکان پذیر برای تصمیم‌گیری در محیط‌های با نرخ پاداش متغیر، حسین رفیع پور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1395/06/16   - طراحی کارگزار هوشمند مبتنی بر پیش بینی رفتار و یادگیری تصمیم جهت مذاکره برای عقد قراردادهای دوجانبه در بازار، میر حسام حاجی میری، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1395/04/21   - مدلسازی و تحلیل رفتار معتادین در تصمیم گیری گروهی، سیده فاطمه موسوی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/6/31   - بهینه سازی مصرف انرژی در سیستمهای رباتیکی با طراحی فنر غیرخطی، امیر سرآبی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/6/30   - بررسی وجود و چگونگی کشف راهکار اکتشافی برای زیر اهداف در جستجوی گراف توسط انسان، آرشام افسردیر، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/6/23   - طراحی و ساخت و کنترل یک سیستم جهت توانبخشی انگشت دست بیماران پس از سکته، بهاره عبدی کیونانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/6/16   - بررسی استفاده از سلسله مراتب مفهومی برای اداراک بصری اشیا در حضور گلوگاه اطلاعاتی و پردازشی ، زهرا صادقی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1394/5/24   - تحلیل و طراحی یک کنترل کننده جهت کنترل راه رفتن ربات های دو پا به کمک مولد الگو مرکزی، امیرحسین خازنی فرد، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/2/28   - مدلسازی و تحلیل تصمیم گیری و فراشناخت معتادان، سعیده صادقی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/1/25   - ترکیب یادگیری مبتنی بر مدل تخمینی بر فضای ترکیبی و زیر فضاهای حسی، مریم هاشم زاده بارورز، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/10/30   - مدلسازی و تحلیل رفتار معتادین در تصمیم گیری گروهی، فاطمه موسوی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/06/31   - Modeling and Analysis of Social Decision Making in Addiction، فاطمه موسوی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/06/31   - بهینه سازی مصرف انرژی در سیستم های رباتیکی با طراحی فنر غیرخطی، امیر سرآبی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/06/30   - بررسی وجود راهکار اکتشافی برای شناسایی زیراهداف و چگونگی آن در جستجوی گراف توسط انسان، آرشام افسردیر، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/06/23   - بررسی استفاده از سلسله مراتب مفهومی در ادراک بصری اشیا در حضور گلوگاه های اطلاعاتی و پردازشی، زهرا صادقی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1394/05/24   - مدلسازی و تحلیل تصمیم‌گیری و فراشناخت معتادان، سعیده صادقی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1394/01/25   - طراحی الگوریتمی بر مبنای تابع پتانسیل برای طراحی مسیر سیستم چند رباتی گنبد نورد، کورش نادری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/6/9   - تخمین حالت و یادگیری پیوسته در بازی های ماتریسی تصادفی با راهبرد مختلط، سید محمود سجادی محمد آبادی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/6/25   - تطبیق دوسویه سیستم کنترل و نرمی در ساختار ربات ها به منظور بهینه سازی مصرف انرژی، رضوان نصیری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/6/16   - رمز گشایی مبتنی بر مدل ثبت چند کاناله ناحیه V1، الهه لطفی کرکان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/6/12   - استخراج خودکار مهارت در یادگیری تقویتی سلسله مراتبی برای فضای پیوسته مبتنی بر گراف گذار، فاطمه احمدی فخر، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/6/11   - یک روش نموی برای یکپارچه سازی اطلاعات سیستم سنسوری چند حسی، پدرام داعی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/4/21   - مکان یابی و تهیه نقشه سه بعدی به صورت همزمان توسط ربات پرنده Quadrotor‌، ، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/3/13   - بررسی تاثیر ساختارهای متفاوت نرمی در رباتهای چهارپا بر کیفیت و سرعت یادگیری راه رفتن، سروش ملکی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/11/28   - یک روش توسعه‌ای برای طراحی ربات چهارپا با بدن نرم، آتوسا پارسا، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/11/15   - یک روش توسعه ای برای طراحی ربات چهارپا با بدن نرم، آتوسا پارسا، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/11/15   - تطبیق دوسیه سیستم کنترل کننده و نرمی در ساختار ربات‌ها به منظور بهینه‌سازی مصرف انرژی، رضوان نصیری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/06/16   - یک روش نِمُوی برای یکپارچه‌سازی اطلاعات سیستم سنسوری چند حسی، پدرام داعی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/04/21   - مکان‌یابی و تهیه‌ی نقشه‌ی سه‌بعدی توسط ربات پرنده به‌منظور مدل‌سازی سازه‌های متقارن، مهدی دهقانی محمد آبادی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1393/03/13   - طبقه بندی و تعیین مشخصات فیزیکی نقص در بازرسی غیرمخرب لوله های گاز با استفاده از توپک شار نشتی مغناطیسی، مجتبی رستمی کندرودی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/6/9   - طبقه بندی و تعیین مشخصات فیزیکی نقص در بازرسی غیرمخرب لوله های گاز با استفاده از توپک شار نشتی مغناطیسی، ، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/6/9   - رویکرد تحلیلی به طراحی مفهومی و کنترل حرکت رباتهای دوپا با بهره گیری از عناصر نیمه فعال، مازیار احمدشعربافی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1392/6/30   - طراحی وبهبود مدل هاو الگوریتم ها در زمینه نظریه بازی ها جهت بهبود پیش بینی ها ، علی شیروانی جوزدانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/6/20   - طراحی حرکت بهینه ی دستکاری اجسام با ربات چرخ انگشتی، سیدسهام الدین هندی نژاد، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/6/20   - پیاده سازی یک سیستم نورونی بیولوژیک بر روی FPGA، صفا یقینی بنابی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/6/19   - پیاده سازی یک سیستم نورونی بیولوژیک بر روی FPGA، صفا یقینی بنابی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/6/19   - طراحی، توسعه و کنترل عملگر توزیع شده و نرم برای توانبخشی، حامدعلی یقینی بنابی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/6/18   - مدل سازی تصمیم گروهی و استفاده از آن برای توسعه روش های انتقال دانش، علی محمودی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/6/18   - یادگیری جابجایی اجسام به کمک نمایش نحوه ی انجام آن در ربات چرخ انگشتی ، ، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/6/18   - پیاده سازی سیستم پردازش سخت افزاری -نرم افزاری جهت بینایی چند دوربینه ی توزیع شده با الهام زیستی ، امین مرادحاصل، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/6/16   - طراحی کنترل کننده دینامیک های صفر هایبرید برای ربات با پای دارای نرمی و کف پای منحنی، سیددانیال یزدی میرمخلصونی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/5/29   - یادگیری از طریق مشاهدات محدود : کاربردی در بازی ایر هاکی ، حسام علیزاده تالارپشتی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/5/13   - کنترل هوشمند جریان ترافیک با استفاده از روشهای یادگیری تقویتی پیوسته و برمبنای پیش بینی تقاضا، سهیل محمدعلیزاده شبستری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/3/4   - پایان نامه کارشناسی ارشد 2، ارسلان موسویان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/3/19   - ارائه‏ی یک چارچوب یادگیری برای ترکیب کنترل توجه مبتنی بر مکان و مبتنی بر شئ، زهرا ایمان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/3/13   - مدلسازی محاسباتی اختلال توجه و کاربرد آن در اوتیسماوتیسم ، ریحانه بختیاری کوه سرخی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1392/2/5   - طراحی خودکار عامل‌های هوشمند به کمک ترکیب تکامل،‌ یادگیری و انتقال دانش، زینب طالب پور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/06/30   - رویکرد تحلیلی به طراحی مفهومی و کنترل حرکت رباتهای دوپا با بهره گیری از عناصر نیمه فعال، مازیار احمد شعربافی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1392/06/30   - طراحی و بهبود مدلّ‌ها و الگوریتم‌ها در زمینه نظریه بازی‌ها جهت بهبود پیش‌بینی‌ها، علی شیروانی جوزدانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/06/20   - مدلسازی تصمیم گیری گروهی و استفاده از آن برای توسعه روش های انتقال دانش، علی محمودی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/06/18   - طراحی، توسعه و کنترل عملگر توزیع شده و نرم برای توانبخشی، حامد علی یقینی بنابی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/06/18   - پیاده‌سازی سیستم پردازش سخت‌افزاری جهت بینایی مبتنی بر توجه، امین مرادحاصل، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/06/16   - طراحی کنترل کننده ی دینامیک های صفر هایبرید برای ربات با پای دارای نرمی وکف پای منحنی، دانیال یزدی میرمخلصونی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/05/29   - سیستم بینایی چند نگاشته برای تشخیص اجسام متحرک، ارسلان موسویان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/03/19   - ارائه‏ی یک چارچوب یادگیری برای ترکیب کنترل توجه مبتنی بر مکان و مبتنی بر شیء، زهرا ایمان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/03/13   - کنترل هوشمند جریان ترافیک با استفاده از روش‌های یادگیری تقویتی پیوسته و بر مبنای پیش‌بینی تقاضا، سهیل محمد علیزاده شبستری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1392/03/04   - مدلسازی محاسباتی اختلال توجه و کاربرد آن در اوتیسم، ‌ریحانه بختیاری کوه‌سرخی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1392/02/05   - بررسی اثر کمر نرم بر روی پایداری و مصرف انرژی یک ربات چهارپا، مهدی خرمشاهی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/8/28   - به کارگیری یادگیری تقلیدی سطح بالا در ربات ایر-هاکی، مهناز محمودیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/7/5   - سیستم کنترل توجه برای ربات های برده-ارباب در حضور تاخیر در ارتباط، صونا قهرمانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/7/4   - تشخیص هویت فرد در یک سیستم بیومتریک چند مشخصه ای با رویکرد ترکیب تصمیم مبتنی بر کنترل توجه، حبیبه نادری خورشیدی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/6/30   - طراحی عامل های یادگیر با استفاده از روش های تکاملی، زینب طالب پور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/6/30   - یادگیری جابجایی ماهرانه اشیاء توسط ربات با بازوهای چرخ انگشتی، محمدسینا پرستگاری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/6/30   - توسعه فرهنگ با محوریت یادگیری جهت طراحی تکاملی سیستم های چند ربات و یادگیر، فربد فرشیدیان، مجید نیلی احمدآبادی، 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، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/6/29   - توجه در تصمیم گیری برای بهبود عملکرد سیستم پشتیبان راننده، غلامحسین الهی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/6/27   - توسعه یک رویکرد مبتنی بر توجه برای استفاده از دانش خبرگان، سپهر اقبالی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/6/1   - استفاده از الگوریتم یادگیری تقویتی چند عامله برای کنترل ترافیک یک شریان، اسداله لسانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/5/9   - طراحی و توسعه یک سیستم چند رباته برای بررسی وضعیت گنبدها، اتابک نژادفرد، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/5/7   - پیش بینی میزان مصرف سوخت های فسیلی، حمید اقایی مغانجوقی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/5/23   - توسعه یک سیستم بازشناختی سلسله مراتبی با استفاده از رویکرد سیستمهای دینامیکی، حسین نصراللهی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/12/23   - طراحی یک سیستم یادگیری توزیع شده با منابع پاداش متعدد، مریم توکل، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/12/14   - طراحی یک سیستم یادگیری توزیع شده با منابع پاداش متعدد، مریم توکل، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/12/14   - مدلسازی کنترل توجه با استفاده از رویکرد سیستمهای دینامیکی ، ، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/10/18   - یادگیری کنترل توجه در شناسایی مدل های نروفازی تکاملی ، سارا علیزاده، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/10/18   - مدلسازی ظهور کنترل توجه با استفاده از رویکرد سیستمهای دینامیکی، حمیدرضا جمال آبادی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/10/18   - به کارگیری یادگیری تقلیدی سطح بالا در ربات ایر هاکی، مهناز محمودیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/07/05   - یادگیری جابه¬جایی ماهرانه اشیاء توسط ربات با بازوهای چرخ¬انگشتی، محمد سینا پرستگاری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/06/30   - بهبود عملکرد سیستم پشتیبان خودرو با استفاده از روش یادگیری تصمیم، غلامحسین الهی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/06/27   - یادگیری خبرگان بیزی و ترکیب آنها در چارچوب مبتنی بر توجه، سپهر اقبالی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/06/01   - پیش‌بینی میزان مصرف سوخت‌های فسیلی، حمید آقائی مغانجوقی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/05/23   - طراحی و توسعه یک سیستم چند رباته برای بررسی وضعیت گنبد، اتابک نژادفرد، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1391/05/07   - طراحی استراتژی بهینه و تحلیل همگرایی در بازی های غیر همکارانه دینامیکی با اطلاعات ناقص، حامد کبریایی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1390/9/22   - یادگیری تصمیم گیری و کنترل توجه در فضاهای حالت و عمل بزرگ به روش گسترش تدریجی ، بهروز حاجی سلیمانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/7/13   - کنترل هلیکوپتر چهار موتوره با استفاده از یادگیری تقویتی ، امیر فانیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/7/13   - طراحی تصمیم گیرنده های محلی با هدف افزایش کیفیت یادگیری کنترل توجه و ترکیب تصمیم ، سیده زهرا رضوی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/7/11   - یادگیری تدریجی بر اساس تصمیم گیرنده های محلی ، محمدحسن ذکایی اشتیانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/7/11   - یک رویکرد مدلسازی محاسباتی به بررسی نقش سیگنال گاما در کنترل توجه در مغز ، نازنین محمدی سپه وند، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/6/6   - کنترل جریان ترافیک بزرگراه با استفاده از روشهای یادگیری تقویتی و کنترل پیش بین، سهیل زنگنه پور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/6/5   - مدیریت حسگرهای مجازی و فیزیکی در کنترل فرایند با رویکرد کنترل توجه، حامد جلالی بیدگلی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/6/31   - دیدگاه مبتنی بر توجه بصری به انتخاب و بازشناسی خودکار نشانه ها در مکان یابی ، امیرحسین حبیبیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/5/3   - خوشه یابی توزیع شده ی مبتنی برعلوم اجتماعی برای شبکه های حسگر بی سیم، اردشیر بهاریان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/12/8   - ارائه یک سیستم یادگیری برای پیش بینی وارسال داده با هدف کاهش مصرف انرژی درشبکه های حسگر بیسیم، حامد نازک تبار، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/12/8   - یادگیری مولدهای الگوی مرکزی با استفاده از تقلید، ارین بینا، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/12/23   - خوشه یابی توزیع شده مبتنی بر علوم اجتماعی برای شبکه‌های حسگر بی‌سیم، اردشیر بهاریان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/12/08   - ارائه یک سیستم یادگیری برای پیش‌بینی و ارسال داده با هدف کاهش مصرف انرژی در شبکه‌های حسگر بی‌سیم، حامد نازک تبار، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/12/08   - تخمین ویادگیری راهبرد تعادلی در بازی های کورنات دینامیکی با اطاعات ناقص، حامد کبریائی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1390/09/22   - کنترل هلیکوپتر چهار روتوره با استفاده از یادگیری تقویتی، امیر فانیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/07/13   - یادگیری تطبیقی در فضاهای حالت و عمل بزرگ به روش جداسازی، بهروز حاجی سلیمانی ممقانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/07/13   - طراحی تصمیم گیرنده های محلی با هدف افزایش کیفیت یادگیری کنترل توجه و ترکیب تصمیم، سیده زهرا رضوی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/07/11   - انتخاب ویژگی برای تصمیم گیرنده های محلی با استفاده از یادگیری تقویتی، محمد حسن ذکائی آشتیانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/07/11   - مدیریت حسگرهای نرم وسخت در کنترل فرایند با رویکرد یادگیری تقویتی، حامد جلالی بیدگلی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/06/31   - یک رویکرد مدلسازی محاسباتی به بررسی بروزکنترل توجه در مغز، نازنین محمدی سپهوند، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/06/06   - کنترل جریان ترافیک بزرگراه با استفاده از یادگیری تقویتی پیوسته، سهیل زنگنه پور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/06/05   - انتخاب خودکار نشانه ها با استفاده از توجه دیداری برای دسته بندی دیداری مکان در تصاویر همه جهته، امیر حسین حبیبیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1390/05/03   - طراحی مقدماتی برج تقطیر بادرنظر گرفتن پارامترهای عدم قطعیت با استفاده از شبکه بیزین، زهرا امینی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/8/9   - مجرد سازی فضای حالت با استفاده از تقسیمهای چندمتغیره در یادگیری تقویتی سلسله مراتبی ، زهره مهری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/7/7   - یادگیری تقلیدی سطح بالا به کمک ساختن مفاهیم بر اساس تأثیر اعمال در محیط ، سیدغلامحسین حاجی میرصادقی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/7/6   - بهینه سازی برج تقطیر واکنشی نیمه پیوسته تحت پارامتر های عدم قطعیت، علی وحیدی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/6/29   - ارائه چارچوبی برای یادگیری کنترل توجه در یک وظیفه تصمیم گیری با فضای ادراکی چند بعدی ، مریم سادات میریان حسین آبادی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1389/6/23   - بازنمایی اطلاعات در قشر گیجگاهی خلفی میمون، پیام پیرای، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/4/27   - یاد گیری کنترل توجه در فضای چند گانه سنسوری در چارچوب POMDP، نرگس نوری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/4/20   - طراحی مقدماتی برج تقطیر با در نظر گرفتن پارامتر های عدم قطعیت با استفاده از شبکه بیزین، زهرا امینی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/08/09   - مجردسازی فضای حالت با استفاده از تقسیم‌های چندمتغیره در یادگیری تقویتی سلسله‌مراتبی، زهره مهری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/07/07   - یادگیری تقلیدی سطح بالا به کمک ساختن مفاهیم بر اساس تاثیر اعمال در محیط، غلامحسین حاجی میرصادقی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/07/06   - یادگیری هدایت ربات متحرک بر اساس یادگیری سلسله مراتبی مفاهیم، حمیده وثوق پور یزدچی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/06/31   - بهینه¬سازی برج تقطیر واکنشی نیمه پیوسته تحت پارامتر¬های عدم قطعیت، علی وحیدی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/06/29   - ارائه چارچوبی برای یادگیری کنترل توجه در وظایفی با فضای ادراکی چندبعدی، مریم السادات میریان حسین آبادی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1389/06/23   - بازنمایی اطلاعات در قشر خلفی گیجگاهی میمون، پیام پیرای، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/04/27   - یادگیری کنترل توجه با استفاده از دانش عامل مشاهده‏کننده‏ی کامل، نرگس نوری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1389/04/20   - یادگیری مفاهیم و انتقال آن به عاملهای غیر همسان، بابک حسینی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/7/8   - کنترل توجه با استفاده از عوطف، محمد مهدی اجل لوئیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/7/27   - فراگیری نمادهای مشترک در سیستمهای چند عامله، سیاوش کیال، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/7/14   - ترکیب روشهای یادگیری تقویتی و یادگیری خمینه به منظور یادگیری مفاهیم، سیداحسان محمودی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/7/13   - ارزیابی م بهینه سازی تولید مخازن هیدروکربوری بااستفاده از شبکه بیزی، علیرضا خزعلی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/6/18   - پیاده سازی درک فعال در مسائل تصمیم گیری و شناسایی، آرش آرامی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/5/20   - طراحی یک سیستم یادگیر بر اساس بستر جذب و Babbling برای یادگیری مفاهیم، مصطفی اجل لوییان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/5/19   - طراحی ساختار عامل مفهوم گرا برای یادگیری به کمک مربی، سامان امیرپور امرائی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/4/23   - آنالیز کینماتیکی جابجائی ماهرانه اشیاء به‌وسیله بازوهای چرخ‌انگشتی، احسان نوحی بزنجانی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1388/12/24   - مدل حرکتی ربات چهار پا با استفاده از ایده های برآمده از Object Manipulation، لاله مکارم، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/10/29   - مدل حرکت دویدن ربات چهارپا با استفاده از ایده‌های برگرفته از جابه‌جایی دینامیکی اشیا، لاله مکارم، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/10/29   - طراحی سیستم خبره جهت پیش بینی و استفاده در فرآیندهای پالایشگاهی، آرش دولت آبادی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/10/28   - طراحی سیستم خبره جهت پیش بینی و استفاده در فرایند های پلایشگاهی، آرش دولت آبادی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/10/28   - تشخیص تصاویر چهره با استفاده از شبکه های عصبی، فاطمه زمانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/10/22   - تشخیص تصاویر چهره با استفاده از شبکه‌های عصبی فازی، فاطمه زمانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/10/22   - ترکیب روش های یادگیری خمینه و یادگیری تقویتی برای انتخاب ویژگی، احسان محمودی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/07/13   - یادگیری مفاهیم و انتقال آن به عامل‌های غیر همسان، بابک حسینی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/07/08   - ارزیابی و بهینه سازی تولید مخازن هیدروکربوری با استفاده از شبکه بیزی، علیرضا خزعلی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/06/18   - طراحی یک سیستم یادگیر براساس جذب¬کننده و ببلینگ برای تقلید، مصطفی اجل لوئیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1388/05/19   - پیش بینی و برنامه ریزی با استفاده از مفاهیم، حبیب کرباسیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1387/9/20   - مدلسازی دینامیکی بازار برق با استفاده از تئوری بازی، مصطفی صحرایی اردکانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1387/9/18   - توسعه الگوریتم بهینه سازی اجتماعی و کاربرد آن در رانندگی خودکار و یادگیری مفاهیم، اسماعیل آتش پز گرگری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1387/7/3   - استفاده از نظریه شواهد دمپستر - شافر در یادگیری سلسله مراتبی مفاهیم، طاهر شهبازی میرزاحسنلو، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1387/7/3   - یادگیری کنترل توجه در یادگیری مفاهیم در محیط های پیچیده، احسان نوروزی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1387/7/13   - تحلیل جابجایی دینامیکی اشیا فعال و استفاده آن در تحلیل و کنترل راه رفتن دینامیکی دوپا، عادل اکبری مجد، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1387/12/22   - تحلیل جابجایی دینامیکی اشیا فعال و استفاده از آن در مدلسازی و کنترل راه رفتن دوپا، عادل اکبری مجد، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1387/12/21   - شناسایی چهره از طریق یادگیری پایه های محلی بهینه، مهرتاش تفضلی هرندی، مجید نیلی احمدآبادی، دکتری، 1387/11/29   - بازشناسی چهره با الهام از فیزیک روان و علوم اعصاب، مصطفی مجیدپور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1387/10/21   - بازشناسی چهره با استفاده از ویژگی های الهام گرفته از فیزیک روان و علوم اعصاب، مصطفی مجید پور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1387/10/21   - استفاده از روشهای هوشمند برای بهینه سازی درستی یابی صوری، راضیه بهجتی اردکانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1387/10/10   - استفاده از یادگیری تقویتی برای بهبود وارسی مدل، راضیه بهجتی اردکانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1387/10/10   - مدل سازی دینامیکی بازارهای برق با استفاده از تئوری بازی، مصطفی صحرائی اردکانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1387/09/18   - یادگیری مفاهیم با استفاده از نظریه شواهد دمپستر-شفر، طاهر شهبازی میرزاحسنلو، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1387/07/03   - یادگیری توام باروشهای بیزی برای تصمیم گیری مناسب، فرزاد رستگار، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1386/8/13   - یادگیری هدایت ربات متحرک برپایه یادگیری سلسله مراتبی مفاهیم، حمیده وثوق پوریزدچی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1386/6/31   - تصمیم گیری بهینه بهوسیله ترکیب احتمالی شواهد ویادگ، سعید حیدریان شهری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1386/6/11   - ایجادویادگیری سلسله مراتبی بااستفاده از روش بیزی، سعید عامی زاده، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1386/5/9   - یادگیری تقویتی مفاهیم با استفاده از اطلاعات چند گانه سنسوری، هادی فیروزی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1386/12/13   - یادگیری تقویتی مفاهیم با استفاده ازاطلاعات چند گانه سنسوری، هادی فیروزی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1386/12/13   - کاربرد روشهای زیستی و اجتماعی در سیستمهای پیشنهادگر، هدی سپهری راد، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1386/10/25   - درباره یادگیری مفاهیم گسترده در زمان و انتقال به فضای ادراکی جدید، فرزاد رستگار، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1386/06/26   - ایجاد و یادگیری مفاهیم سلسله مراتبی با استفاده از روش بیزی، سعید عامی زاده، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1386   - Optimal design of reference signals for automatic pipelin welding robot، عادل قادران، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385/12/02   - طراحی بهینه سیگنال های ورودی برای کنترل روبات جوشکار لوله، عادل قادران، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385/12/02   - طراحی سیستم ماشین بینایی به منظور رد یابی هدف دینامی�ی، فرزاد هاشم زاده، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - یادگیری هم�اری در سیستم های جا به جایی اجسام، عبدالحسین امینایی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - طراحی مسیر در ربات غیر هولونومیک بالارونده از تیر، سارا مهدوی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - طراحی و پیاده سازی سیستم هدایت ابزار جراحی بر مبنای بینایی استریو و داده‌های سه بعدی سی‌تی‌اسکن، پریسا درویش‌زاده‌ورچه‌ئی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - آموزش رفتار و ساختار ذهنی یک عامل رفتارگرای نرم با استفاده از یادگیری تقویتی، محمد قشلاقی آذر، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - طراحی سیستم‌های دیجیتال به کمک الگوریتم‌های تکاملی بهبود یافته، مهدی سلمانی‌جلودار، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - طراحی سیستم های دیجیتال به �م� الگوریتم های ت�املی بهبود یافته، مهدی سلمانی جلودار، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - یادگیری همکاری در سیستم های جا به جایی اجسام، عبدالحسین امینائی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - طراحی و پیاده سازی سیستم هدایت ابزار جراحی بر مبنای بینایی استریو و داد ه های سه بعدی سی تی اس�ن، پریسا درویش زاده ورچه ئی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - طراحی مسیر در ربات غیر هولونومی� بالا رونده از تیر، سیده سارا مهدوی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - آموزش رفتار و ساختار ذهنی ی� عامل رفتار گرای نرم با استفاده از یادگیری تقویتی، محمد قشلاقی آذر، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - طراحی سیستم ماشین بینایی به منظور ردیابی هدف دینامیکی، فرزاد هاشم‌زاده، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1385   - طراحی پروتکل مبتنی بر بازار برای تشکیل زنجیره تامین، رسول کریمی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1384   - کنترل موجودی انبار در یک زنجیره تامین چند عامله با استفاده از یادگیری تقویتی، محسن طلایی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1384   - کاربرد یادگیری جهت ایجاد تحمل خطا در سیستم تولید مبتنی بر عامل، سارا خدایاری فرد، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1384   - بررسی انتخاب هوشمند نحوه سرمایه گذاری با یادگیری Q، سپیده ناصری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1384   - استفاده از یادگیری تقویتی - عاطفی در محیط‌های پیچیده و سریع نظیر محیط نجات، مازیار احمدشعربافی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1384   - نمایـش و ترکیب دانـش در عامل های کنترل کننده با خبرگی های متفاوت: نگرشی رفتارگرا در طراحی کنترل کننده های عملکرد ترکیبی، ریحانه بختیاری کوه سرخی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1384   - مطالعه معیارهای خبرگی و توسعه روش های ترکیب دانش در عامل های همسان با دانش فازی و یادگیری Q، احمد ایمانی پور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1384   - یادگیری و تکامل در معماری‌های رفتارگرای سلسله مراتبی، امیرمسعود فرهمند، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1384   - کاربرد سیاست بازار در بهبود عملکرد سیستم های چند عامله، مریم عاشوری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1384   - بررسی اثرات انتخاب محیط به عنوان بستری برای محقق سازی ارتباط در سیستمـــهای گسـتــرده، روزبه دانشور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1384   - طراحی خودکار ساختار و کنترل ربات دوپا با محوریت ترکیب الگوریتم‌های تکاملی و یادگیر، فربد فرشیدیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1383/06/30   - طراحی و توسعه مکانیزم ربات بالارونده از تیر چراغ برق، بیژن یزدانی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1383   - بررسی یادگیری تقویتی در وظایف عطفی - فصلی، امیرحسین الهی بخش، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1383   - یادگیری تقلیـدی مبتنی بر مفـاهیـم، حسین مباهی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1383   - طراحی و سـاخت نمـونـه بازوی مکانیکی روبـات جـهت تشخیـص میـوه در یک مسیـر خـاص، ایمان شریعتی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1383   - همکاری در یادگیری میان عاملهای غیر همسان، محمدرضا میرفتاح، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1382   - همکاری در یادگیری در عامل ها با نواحی خبرگی متفاوت، سحر مسطورعشق، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1382   - کمک رسانی، روشی برای ایجاد تحمل پذیری خطادر سیستم های گسترده، مریم سادات میریان حسین آبادی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1382   - بررسی فرآیند تقسیم امتیاز بین اعضای یک گروه از عامل های همکار، احد هراتی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1382   - طراحی، ساخت و کنترل ساده یک ربات همه جهتة هولونومیک، محمد مهدی دهقان بنادکی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1381   - ساخت سنسورهای فاصله یاب ماوراء صوت و مادون قرمز برای ربات متحرک و ترکیب ساده اطلاعات آنها، احمدرضا خرم شکوه، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1381   - طراحی و پیاده سازی یک ربات جهت مکان یابی پروب جراحی مغز، مهدی خالقیان، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1381   - طراحی و پیاده سازی یک الگوریتم دوری از مانع در رباتهای متحرک با بینایی یک چشمی، طه کوثری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1381   - تحمل پذیری خرابی در ماموریت بلند کردن اجسام توسط رباتهای همکار، فواد قادریی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1380   - طراحی و تحلیل یک پروتکل هماهنگی در یک تیم گسترده رباتیک جهت جابجایی اجسام در یک صفحه دو بعدی، آرام زائر پور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1380   - بررسی نقش سیستمهای چندعامله به منظور مدیریت امنیت، منیره پوراسدی اورتاکندی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1380   - طراحی و ساخت محیط مجازی با پس خورضربه برای آموزش کاربران صندلی چرخدار الکتریکی، مجید مجدالاشرافی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1380   - بررسی اثر تقسیم پاداش بر روی یادگیری دریک تیم چند عامله گسترده، محمدعلی عباسی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1380   - طراحی، تحلیل و پیاده سازی ربات جوشکار بر اساس اطلاعات استخراج شده از فرد ماهر، شهرام بوذری، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1380   - طراحی یک Man- Machine Interface برای افراد معلول و ناتوان جسمی - حرکتی، پریسا اسلامبولچی لار، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1380   - کنترل اتوماتیک غیر فعال قطار، یوسف گنجی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1379   - جابجا کردن اجسام درجهت قائم توسط چند ربات بصورت گسترده، شاهین مهدی نژادروشن، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1379   - مطالعه مساله قفل حرکتی در سیستم ربات های گسترده جابجا کننده اجسام، محمدرضا بارونی ابراهیمی، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1379   - بررسی همکاری در یادگیری در ربات های جابجا کننده اجسام، مسعود اسد پور، مجید نیلی احمدآبادی، کارشناسی ارشد، 1378** |