



نام و نام خانوادگی	معصومه آزادگان
مرتبه علمی	استادیار
آدرس محل کار	دانشگاه خاتم-دانشکده فنی مهندسی-طبقه سوم
تلفن	۸۹۱۷۴۱۳۰۰۰۲۱
فکس	---
پست الکترونیک	m.azadegan@khatam.ac.ir
آدرس وب سایت	---

مقاله‌های علمی پژوهشی

- ۱) Azadegan, Masoume, sajad ozguli, and hamid taghirad. "Bilateral Teleoperation Control for Improving Transparency in Stiff Environment with Time Delay." Iranian Journal of Electrical & Electronic Engineering (e) ۱۰, no. ۳ (۲۰۱۴): ۲۰۳.
- ۲) Azadegan, Masoume, mohammad beheshti, and babak tavasoli. "Performance Improvement of Uncertain TCP-Networked Control Systems Using Robust AQM." International Journal of Control, Automation and Systems (e) ۸, no. ۴ (۲۰۱۵): ۶۵-۷۶.
- ۳) Azadegan, Masoume, mohammad beheshti, and babak tavasoli. "Using AQM for performance improvement of networked control systems." International Journal of Control, Automation and Systems (e) ۱۳, no. ۰ (۲۰۱۵): ۷۶۴-۷۷۲.
- ۴) Azadegan, Masoume, mohammad beheshti, and babak tavasoli. "Design of proportional-derivative-type state feedback controllers for congestion control of transmission control protocol networks." International Journal of Systems Science (e) ۴۶, no. ۱۰ (۲۰۱۵): ۱۷۷۴-۱۷۷۹.
- ۵) beheshti, mohammad, mahmoud najafi, Masoume Azadegan, and mohammad rahni. "Numerical Solution, Stability, and Control of Acoustic Cavitation-Bubble Dynamics." Progress in Colloid and Interface Science (e) ۰, no. ۰ (۲۰۱۶): ۴۳۱-۴۵۲.
- ۶) Azadegan, Masoume, and mohammad beheshti. "Robust stability and stabilization of TCP-networked control systems with multiple delay system modeling." Asian Journal of Contro (e) ۱۹, no. ۳ (۲۰۱۷): ۱۰۳۴-۱۰۴۵.

سخنرانی

و چالش های هوش مصنوعی در صنعت رباتیک ایران، یازدهمین کنفرانس بین المللی رباتیک و مکاترونیک (۱۴۰۲/۰۹/۲۸، ۱۴۰۲/۰۹/۳۰)، ICROM ۲۰۲۳، (۱) آزادگان معصومه، چشم انداز، دستاوردها

طرح‌های پایان یافته

(۱) برنامه نویسی ربات صنعتی کوکا جهت انجام برش لیزری سپر خودرو به منظور نصب سنسور، پایان یافته، ۱۴۰۲/۰۶/۱۵

مشاوره پایان نامه/رساله

(۱) کنترل آشوب در ابری از حباب های موجود در س یال، بهار رحمتی زاده، تربیت مدرس، دکتری، ۱۴۰۳/۰۶/۱۷

دروس ارائه شده

- (۱) ریاضی عمومی ۱، کارشناسی، ۰۳-۰۲
- (۲) ریاضی عمومی ۲، کارشناسی، ۰۳-
- (۳) پردازش تصویر، کارشناسی ارشد، ۰۳-
- (۴) فرایندهای اتفاقی، کارشناسی ارشد، ۰۳-
- (۵) فرایندهای تصادفی، کارشناسی ارشد، ۰۳-

مقاله‌های ارائه شده در همایش

- ۱) vafaei alaleh, Azadegan Masoume, Taghirad Hamidreza, Residual Evaluation of an Industrial Plant Fault Detection by Variable Threshold Scheme, ۱۱th Iranian Student Conference on Electrical Engineering (ISCEE), ۲۶-۰۸-۲۰۰۸, ۲۶-۰۸-۲۰۰۸, سخنران
- ۲) Azadegan Masoume, ozgoli sadjaad, Taghirad Hamidreza, Delay-independent stability analysis of internet-based tele-operation, International Symposium on Computer Networks and Distributed Systems, ۲۴-۰۲-۲۰۱۱, ۲۳-۰۲-۲۰۱۱, سخنران
- ۳) Azadegan Masoume, ozgoli sadjaad, Taghirad Hamidreza, Delay-independent robust stability analysis of teleoperation, Chinese Control and Decision Conference (CCDC), ۲۵-۰۵-۲۰۱۱, ۲۳-۰۵-۲۰۱۱, سخنران
- ۴) abolmasoumi amirhosein, Azadegan Masoume, momeni Hamidreza, Congestion control for the communication networks with random parameter jumps, Chinese Control and Decision Conference (CCDC), ۲۵-۰۵-۲۰۱۱, ۲۳-۰۵-۲۰۱۱, سخنران
- ۵) Azadegan Masoume, beheshti mohammad, tavasoli babak, "Output feedback control of networked control systems with random time delay, International Conference on Control, Instrumentation and Automation, ۲۹-۱۲-۲۰۱۱, ۲۷-۱۲-۲۰۱۱, سخنران
- ۶) Azadegan Masoume, beheshti mohammad, tavasoli babak, Robust output feedback control of networked control systems with random delay modeled by Markov chain, ۲۰th Iranian Conference on Electrical Engineering, ۱۷-۰۵-۲۰۱۲, ۱۵-۰۵-۲۰۱۲, سخنران
- ۷) Azadegan Masoume, beheshti mohammad, tavasoli babak, Design of state feedback controller based on state-dependent delay modeling for congestion control in internet, American Control Conference, ۱۹-۰۸-۲۰۱۳, ۱۷-۰۸-۲۰۱۳, سخنران
- ۸) Azadegan Masoume, beheshti mohammad, PID-type congestion controller design for TCP networks, IEEE Conference on Systems, Process and Control (ICSPC ۲۰۱۴), ۱۴-۱۲-۲۰۱۴, ۱۲-۱۲-۲۰۱۴, سخنران
- ۹) beheshti mohammad, Azadegan Masoume, najafi mahmoud, Stability analysis and sliding mode control of a single spherical bubble dynamics, American Control Conference (ACC), ۰۸-۰۷-۲۰۱۶, ۰۶-۰۷-۲۰۱۶, سخنران
- ۱۰) Azadegan Masoume, beheshti mohammad, State feedback control of uncertain networked control systems with disturbance attenuation, IEEE International Conference on Industrial Technology, ۲۱-۰۳-۲۰۲۱, ۱۹-۰۳-۲۰۲۱, سخنران

۱۱) Azadegan Masoume, najafi mahmoud, kamali moghadam reza, saranavardfard n, Mohammadi Mehdi, Ultrasound Bubble Control for Blood Clot Deformation in a Vessel Connected to a Pulmonary Artery, American Control Conference (ACC), ۲۸-۰۵-۲۰۲۱, ۲۵-۰۵-۲۰۲۱ سخنران، سخنران،

سیستم کارکرد از دور با تاخیر متغیر با زمان در محیط سخت، نوزدهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق ایران، سخنران، ۱۳۸۹/۰۶/۲۶، ۱۳۸۹/۰۶/۲۴ (۱۲) آزادگان معصومه، ازگلی سجاد، تقی راد حمیدرضا، کنترل

های رباتی کارکرد از دور و مروری بر انواع روش های کنترل آن، سیزدهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق ایران، سخنران، ۱۳۸۹/۰۶/۲۶، ۱۳۸۹/۰۶/۲۴ (۱۳) آزادگان معصومه، ازگلی سجاد، معرفی سامانه

کسری سیستم کارکرد از دور در حضور تأخیر متغیر با زمان در محیط سخت، نوزدهمین کنفرانس مهندسی برق ایران، سخنران، ۱۳۹۰/۰۲/۲۹، ۱۳۹۰/۰۲/۲۷ (۱۴) آزادگان معصومه، امینی الهام، ازگلی سجاد، مومنی حمیدرضا، کنترل مرتبه

تحت کنترل شبکه با در نظر گرفتن تاخیر و سرریز بسته، دومین کنفرانس بین المللی کنترل، ابزار دقیق و اتوماسیون، سخنران، ۱۳۹۰/۱۰/۰۸، ۱۳۹۰/۱۰/۰۶ (۱۵) آزادگان معصومه، بهشتی محمد، طراحی کنترل پیش بین تطبیقی برای سیستم های