



اینجانب وحید میگلی فرزند عبدالکریم با شماره شناسنامه ۲ صادره از بوشهر متولد ۵۶/۱/۳ و بکد ملی ۳۵۰۱۰۶۲۴۶۱ سوابق علمی پژوهشی خود را چنین اعلام می‌دارم:

الف) سوابق تحصیلی

۱. دیپلم ریاضی فیزیک از دبیرستان نمونه امام خمینی (ره) بوشهر با معدل کتبی ۱۷/۵۱ و معدل کل ۱۸/۵۴ در سال ۱۳۷۳.
۲. کارشناسی برق-الکترونیک از دانشگاه شیراز با معدل ۱۴/۴۸ در خرداد ۱۳۷۸.
۳. کارشناسی ارشد برق-کنترل از دانشگاه صنعتی امیرکبیر (پلی تکنیک تهران) با معدل ۱۷/۲۷ در تیرماه ۱۳۸۱.
۴. دکتری برق-کنترل از دانشگاه صنعتی امیرکبیر (پلی تکنیک تهران) با معدل کل دروس ۱۷/۹۰ و نمره پایان نامه ۱۹/۷۵ (کم سابقه در گرایش کنترل آن دانشگاه) در اردیبهشت ۱۳۸۸.

ب) کسب رتبه اول در مقاطع تحصیلی زیر

۱. رتبه اول در مقطع دکتری در میان ۳ نفر هم ورودی
۲. رتبه اول در مقطع کارشناسی ارشد در میان ۸ نفر هم ورودی
۳. رتبه اول در چهارم دبیرستان
۴. رتبه اول مقاطع مختلف دبستان و راهنمایی
۵. نمره اول کلاسی در بسیاری از دروس گذرانده از جمله:
 - ۶ درس از ۸ درس گذرانده در مقطع کارشناسی ارشد.
 - ۶ درس از ۸ درس گذرانده در مقطع دکتری
 - در درس آنالیز حقیقی (رشته ریاضیات محض) نمره اول کلاسی ۱۹ در رقابت با دانشجویان رشته ریاضی تحصیلات تکمیلی.

پ) کسب رتبه در المپیادهای علمی دانش‌آموزی (سال ۱۳۷۲)

۱. المپاد ریاضی: کسب مدال نقره کشوری و مقامی بین نفرات ۱۱ الی ۱۴.
۲. المپیاد کامپیوتر: کسب مدال برنز کشوری
۳. المپیاد فیزیک: انتخاب در جمع ۴۰ نفر اول کشور

ت) شرح مختصر پایان‌نامه های دوران دانشجویی

۱. پروژه کارشناسی: طراحی و شبیه سازی مدارات داخلی یک میکروپروسسور ۸ بیتی. این ریزپردازنده طراحی شده قادر به رمزگشایی و انجام بیش از ۶۰ عمل اصلی حسابی و منطقی می باشد. شبیه سازی این ریزپردازنده به طور کامل توسط نرم افزار Logic Work صورت گرفته است.
۲. پروژه کارشناسی ارشد: طراحی و شبیه سازی هدایت و ناوبری یک روبات متحرک به سمت هدف در یک محیط پر از مانع می باشد. روبات مزبور یک مسیر بدون برخورد با موانع را به سمت هدف طی می کند و قادر است موانع مقعر و پیچیده را پشت سر بگذارد. روش پیاده شده بر پایه کنترل فازی و تقلید رفتار انسانی در مسأله مسیریابی می باشد.

۳. **پروژه دکتری:** توسعه روش لیاپانوف در تحلیل پایداری سیستمهای دینامیکی غیرخطی. تئوری به دست آمده یک کار بنیادی در زمینه خود می باشد. روشهای پیشین نیازمند به دست آوردن یک تابع انرژی (تابع لیاپانوف) برای تحلیل پایداری سیستمهای غیرخطی بودند. بر اساس تئوری لیاپانوف اگر یک تابع انرژی (تابع مثبت معین) از حالتها سیستم دینامیکی وجود داشته باشد که مشتق زمانی آن منفی معین باشد (یعنی تابع انرژی با گذشت زمان اکیداً نزولی باشد) آنگاه حالت تعادل سیستم دینامیکی پایدار مجانبی است. حال اگر مشتق تابع انرژی منفی معین نباشد، روش پیشین به نتیجه نمی رسد. ولی روش جدید این پایان نامه، مشتقات زمانی مراتب بالاتر تابع انرژی را نیز در نظر می گیرد. پس اگر یک ترکیب خطی با ضرایب مثبت از مشتقات بالاتر تابع انرژی حاصلی برابر با یک تابع منفی معین داشته باشد، آنگاه حالت تعادل صفر سیستم پایدار مجانبی است.

(ث) وضعیت اشتغال فعلی

هم اکنون **عضو هیأت علمی** دانشکده مهندسی دانشگاه خلیج فارس بوشهر بوده و سابقه تدریس دروس زیر را دارم: الکترومغناطیس-مدار منطقی-کنترل خطی - مبانی برق I و II (رشته مکانیک- اندازه گیری الکتریکی - ریاضیات مهندسی - معماری کامپیوتر- تأسیسات الکتریکی - فیلتر و سنتز مدار - آزمایشگاه های اندازه گیری و کنترل .

(ج) سوابق شغلی

عضو همکار پاره وقت در گروه هدایت و ناوبری پژوهشکده شهید یزدانی به مدت سه سال

(چ) مقالات چاپ شده در مجلات معتبر

1. V. Meigoli, and SKY. Nikraves, "Extension of Higher Order Derivatives of Lyapunov Functions in Stability Analysis of Nonlinear Systems", Amirkabir Journal of Modeling, Identification, Simulation and Control (MISC), Vol. 41, No. 1, pp. 25-33, spring 2009
2. Meigoli, V.; Nikraves, SKY. "A new theorem on higher order derivatives of Lyapunov functions", ISA Trans. 48, 2009: PP 173-179. (ISI)
doi:10.1016/j.isatra.2009.01.001
3. Meigoli, V.; Nikraves, S.K.Y. "Higher Order derivatives of Lyapunov Function Approach for Stability Analysis of Nonlinear Systems", Systems and Control Letters 61 (2012) 973-979. (ISI)

(ح) مقالات چاپ شده در سی دی کنفرانسهای معتبر

1. V. Meigoli, S.K. Nikraves, H.A. Talebi, "A New Global Fuzzy Path Planning and Obstacle Avoidance Scheme for Mobile Robots", 11th International Conference on Advanced Robotics, IEEE, Coimbra, Portugal, 2003.
2. Meigoli, V.; Nikraves, S.K.Y. "Application of Higher Order Derivatives of Lyapunov Functions in Stability Analysis of Nonlinear Homogeneous Systems", IAENG International Conference on Control and Automation ICCA 2009, Hong Kong., 18-20 March, 2009.
3. Meigoli, V.; Nikraves, S.K.Y. "Stability Analysis of Homogeneous Nonlinear Systems Using Homogeneous Eigenvalues", IAENG International Conference on Control and Automation ICCA 2009, Hong Kong., 18-20 March, 2009.

۴. رسول غنی، وحید میگلی، مریم عباسی، «یک کنترلر فازی بهینه برای مدیریت انرژی در خودروهای هیبرید موازی»، اولین همایش ملی مهندسی برق و کامپیوتر در شمال کشور، بندر انزلی، مؤسسه آموزش عالی موج، ۲۲ خرداد ۱۳۹۳

۵. مجتبی هادی برحق طلب، وحید میگی، «کنترل موقعیت بازوی روبات با استفاده از روش کنترل ترک پیی مود لغزشی و ANFIS با ناظر فازی»، کنفرانس ملی فناوری، انرژی و داده با رویکرد مهندسی برق و کامپیوتر، کرمانشاه، ۹ و ۱۰ خرداد ۱۳۹۴

(و) موارد جدیداً اضافه شده

پایان نامه های کارشناسی تحت سرپرستی اینجانب

فهیمة زرمهی شهربابک شبیه سازی و ساخت پلانت کنترل سرعت و موقعیت موتور

مهسا خداخواست ساخت تسمه نقاله و کنترل آن با میکروکنترلر AVR

طاهره بحرینی طراحی و شبیه سازی کنترل دوربینهای مداربسته و کاوشگر

سارا رضایی طراحی و ساخت شمارنده پارکینگ اتومبیل

علی باقرپور طراحی و ساخت تابلوی روان با میکروکنترلر AVR

فرزانه سینایی طراحی سیستم خنک کننده محیط با میکروکنترلر AVR

حامد ارجمند ساخت قفل و رمز دیجیتالی

سنا یکه کنترل صفحه نمایشگر لمسی به وسیله AVR با حل مسأله نهونه

علی آزادی ساخت سنسور و دنبال کننده نور

پایان نامه های کارشناسی ارشد تحت سرپرستی اینجانب

مجتبی هادی برحق طلب، «کنترل بازوی مکانیکی روبات با استفاده از ترکیب روش های مد لغزشی و فازی-عصبی تطبیقی با ناظر فازی»

مهدی انصاری، «تحلیل پایداری سیستمهای غیرخطی همگن با استفاده از حل عددی معادله لیاپانوف تعمیم یافته»

- نظارت پروژه در شرکت گاز استان بوشهر با عنوان «طراحی و ساخت دستگاه نشت طلب نقطه ای گاز در خطوط لوله زیرزمینی» از تاریخ ۱۳۹۲/۶/۵ الی ۱۳۹۴/۳/۱۰

- داوری مقالات ژورنال ISA Transaction با ضریب تأثیر ۲/۲۵۶ در ISI

1. “Leader-following Consensus Problem of Heterogeneous Multi-agent Systems with Nonlinear Dynamics Using Fuzzy Disturbance Observer”, ISA Transaction , May 25, 2013
2. “Fuzzy sliding mode controller design based on particle swarm optimization”, ISA Transactions, Feb 4, 2014

- داوری جشنواره ملی دانایی خلیج فارس

۱. «ROV پیشرفته برای مشاهده خطوط لوله در اسکله ها برای جلوگیری از هرگونه مشکل احتمالی»

۲. «زیدرطی رادی کنترل برای لجن زدایی و بجاکردن ترک ها و خوردگی در مخازن»

۳. «تولید انرژی الکتریکی از خاک»

۴. «تدوین دانش فنی، طراحی و ساخت فشارسنجهای دقیق دیجیتال»