



دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

مدرس: علی خاکی صدیق

بنام خدا

کنترل تطبیقی

مدل های دینامیکی پروژه ای اول

دانشکده ی مهندسی برق و کامپیوتر

گروه کنترل

دانشجو	مدل دینامیکی
۱ امین ابراهیمی فینی	$H(s) = \frac{(2s+1)}{(s+4)(0.3s+1)(s+1)}$
۲ فرناز ادیب یغمایی	$H(s) = \frac{0.313(s+0.8)}{(s+0.5)(s^2+s+0.3)}$
۳ زینب اصلی پور	$H(s) = \frac{(0.5s+1)}{(0.3s+1)(s+3)(s+0.2)}$
۴ بهناز باباقربانی	$H(s) = \frac{(0.4s+1)}{(s+3)(s^2+s+0.5)}$
۵ یزدان باتمانی	$H(s) = \frac{(s+0.5)}{(3s+1)(s^2+0.7s+1)}$
۶ فاطمه بخشنده	$H(s) = \frac{-2.5(s+2)(s+0.2)}{(0.4s+1)(s+5)(0.3s+1)}$
۷ سینا پوررضا جورشری	$H(s) = \frac{(s+0.4)}{(0.3s+1)(s+2.5)(s+1.2)}$
۸ علیرضا جهانگیری	$H(s) = \frac{(0.5s+1)(s+0.1)}{(2s+1)(s+1)(0.3s+1)}$
۹ حجت اله رحمتی	$H(s) = \frac{-5(s+4)(s+0.2)}{(0.25s+1)(s+0.5)(0.3s+1)}$
۱۰ حسین رسولی	$H(s) = \frac{(s+2)}{(s+0.5)(0.1s^2+0.1s+0.4)}$
۱۱ مهدی رضایی دارستانی	$H(s) = \frac{(0.5s+1)}{(0.25s+1)(s+1)(s+0.5)}$
۱۲ علیرضا عالمی نایینی	$H(s) = \frac{0.4(s+0.25)}{(s+0.5)(s^2+s+0.3)}$
۱۳ مجید غنی یی زارچ	$H(s) = \frac{-2.4(s+6)(s+0.5)}{(s+1.5)(0.3s^2+3.5s+6)}$
۱۴ هادی قادری شیرهجینی	$H(s) = \frac{(0.5s+1)}{(2s+3)(s+1)(0.25s+1)}$

$H(s) = \frac{-0.8(s+0.2)(s+0.85)}{(s+0.3)(s^2+0.5s+0.3)}$	عطیه کشاورز محمدیان	۱۵
$H(s) = \frac{(0.5s+1)}{(s+0.3)(s+1)(s+3)}$	علی کیماسی خلجی	۱۶
$H(s) = \frac{(4s+1)}{(0.3s+1)(0.6s^2+2s+1)}$	سید علیرضا محمدی	۱۷
$H(s) = \frac{0.3(s+0.45)}{(0.3s+1)(s+3)(s+0.4)}$	محسن معبودی	۱۸
$H(s) = \frac{0.5(s+2)}{(0.6s+1)(0.2s^2+0.2s+0.3)}$	سید فضل‌اله موسوی	۱۹
$H(s) = \frac{6(s+0.5)}{(4s+1)(0.3s^2+0.4s+1)}$	مصطفی نظری	۲۰
$H(s) = \frac{0.2(s+5)}{(0.4s+1)(0.3s^2+0.4s+3)}$	علرضا نوروززاده راوری	۲۱

لطفاً به موارد زیر توجه کنید:

برای هر دانشجوی یک سیستم منحصر به فرد در نظر گرفته شده است و دانشجوی ملزم به استفاده از این مدل می باشد. در صورت بروز مشکل در حین کار می توانید با TA درس مشورت کنید.

انجام مشترک پروژه قابل قبول نمی باشد.