

مهندسی مکاترونیک (گرایش طراحی روبات هاو سیستمهای مکاترونیکی) - ورودی ۹۱ و بعد

تووع درس	نام درس	پیش نیاز
درس ۳	مکاترونیک ۱	-
	مکاترونیک ۲	مکاترونیک ۱
	ریاضیات مهندسی پیشرفته	-
درس ۴	رباتیک پیشرفته (سینماتیک و دینامیک)	استاتیک و دینامیک
	کنترل خودکار پیشرفته	کنترل خطی
	شناسائی سیستم	-
	حساسه ها و کالیبراسیون ربات	مکاترونیک ۱
	مدلسازی سیستم های دینامیکی	-
	کنترل غیر خطی	کنترل خودکار پیشرفته
	طراحی سیستم های مکاترونیکی به کمک کامپیوتر	-
	روبات های متحرک (ناوبری)	-
درس ۲	شبکه های عصبی	-
	هوش مصنوعی و سیستم های خبره	-
	اتوماسیون صنعتی	-
	کنترل محرکهای الکتریکی	کنترل خودکار پیشرفته و ماشینهای الکتریکی ۱
	روش اجزا محدود	ریاضیات مهندسی پیشرفته
	کنترل تطبیقی	کنترل خودکار پیشرفته
	کنترل هوشمند	کنترل خودکار پیشرفته
	بینایی ماشین	-
	کنترل فازی	کنترل خطی
	کنترل در روباتیک	رباتیک پیشرفته (سینماتیک و دینامیک)
	واقعیت مجازی و هپتیک	-
	کنترل بهینه	کنترل خودکار پیشرفته
	ابزار دقیق پیشرفته	مکاترونیک ۱
	اشکارسازی و تشخیص عیب سیستم ها	مکاترونیک ۱
	کنترل چند متغییره	کنترل خودکار پیشرفته
لیسانس با توجه به	جبرانی	استاتیک و دینامیک
		دینامیک ماشین و طراحی مکانیزمها
		الکترونیک ۱
		میکروپروسسور
		کنترل خطی
		روش تحقیق

لیست دروس جبرانی بر اساس رشته لیسانس

مهندسی مکاترونیک (گرایش طراحی روبات هاو سیستمهای مکاترونیکی)	
لیسانس برق (۱۰ واحد)	استاتیک و دینامیک- دینامیک ماشین و طراحی مکانیزم ها- روش تحقیق
لیسانس کامپیوتر - سخت افزار (۸ واحد)	استاتیک و دینامیک- دینامیک ماشین و طراحی مکانیزم ها
لیسانس کامپیوتر - نرم افزار (۱۱ واحد)	استاتیک و دینامیک- دینامیک ماشین و طراحی مکانیزم ها- کنترل خطی
لیسانس مکانیک (۸ واحد)	الکترونیک ۱- میکروپروسسور- روش تحقیق
لیسانس علوم کامپیوتر (۱۹ واحد)	استاتیک و دینامیک- دینامیک ماشین و طراحی مکانیزم ها- روش تحقیق- الکترونیک ۱- میکروپروسسور- کنترل خطی

تعداد کل واحدها (به جز دروس جبرانی): ۳۲ واحد

دروس اصلی، تخصصی و اختیاری: ۸ درس	سمینار: ۲ واحد	پایان نامه: ۶ واحد
-----------------------------------	----------------	--------------------