

رزومه



۱- مشخصات فردی

داود صدیقی زاده

متولد: ۱۳۵۶/۶/۳۰ دزفول

تلفن همراه:

ایمیل: Davoud.sedighzadeh@gmail.com

۲- تحصیلات

دکتری مهندسی صنایع - دانشگاه تربیت مدرس - ۱۳۹۰

عنوان پایان نامه: برنامه ریزی حرکت چندروباتی با اهداف چندگانه

کارشناسی ارشد مهندسی صنایع - صنایع - دانشگاه آزاد اسلامی - واحد تهران جنوب - ۱۳۸۲
عنوان پایان نامه: ارائه یک مدل جدید برای تولید ترکیبی بهینه براساس (Activity based) ABC و (Costing) و (Theory of Constraints) TOC.

کارشناسی مهندسی صنایع - تولید صنعتی - دانشگاه صنعتی امیرکبیر ۱۳۷۹

عنوان پایان نامه: بالانس خط تولید و مطالعه کار و زمان شرکت شتاب کار

۳- سوابق آموزشی: (از سال ۱۳۸۱ تاکنون)

مدرس دانشگاه آزاد اسلامی واحد ساوه

تدریس دورس: تحقیق در عملیات- کنترل پروژه- کنترل موجودی- برنامه ریزی تعمیرات

مدرس دانشگاه علوم و تحقیقات ساوه

تدریس دروس کارشناسی ارشد: تصمیم گیری چندمعیاره- روش های بهینه سازی- اقتصاد مهندسی

پیشرفته- شبکه های عصبی

۴- سوابق اجرایی:

- طراحی و راه اندازی آزمایشگاه ارزیابی کار و زمان دانه شکرده صنایع دانشگاه صنعتی امیرکبیر.
- طراحی و اجرای سیستم برنامه ریزی نگهداری و تعمیرات شرکت کفش گام.
- مطالعه امکان سنجی کارخانه تلفن بی سیم.
- بالانس خط تولید و مطالعه کار و زمان شرکت شتاب کار.
- همکاری در راه اندازی آزمایشگاه اتوماسیون صنعتی دانشگاه تربیت مدرس.
- همکاری در تهیه و راه اندازی روبات صنعتی در دانشگاه تربیت مدرس.
- همکاری در پیاده سازی نرم افزارهای طراحی شده بر روبات های صنعتی.
- طراحی و اجرای شبیه سازی حرکت روبات در فضای آزمایشگاهی.
- طراحی سیستم های فروش و انبار در کارخانه کفش البرز
- طراحی کارخانه و لی اوت شرکت شتاب کار.

۵- فعالیت های پژوهشی:

➤ مقالات ژورنال:

- **Davoud Sedighizadeh and Ellips Masehian**, "Particle Swarm Optimization Methods, Taxonomy and Applications", *International Journal of Computer Theory and Engineering*, Vol. 1, No. 5, December 2009, pp. 1793-8201. (Cited by 107).
- E. Masehian and **D. Sedighizadeh**, "Multi-objective robot motion planning using a particle swarm optimization model", *Journal of Zhejiang University SCIENCE C*, Vol.11 No.8 pp.607-619, 2010.
- E. Masehian, and **D. Sedighizadeh**, "A Multi-Objective PSO and NPSO-based Algorithm for Robot Path Planning", *J. of Advances in Electrical and Computer Engineering*, 10(4): 69 - 76, 2010.
- E. Masehian, and **D. Sedighizadeh**, "Improved Particle Swarm Optimization Method for Motion Planning of Multiple Robots", *Springer Tracts in Advanced Robotics (STAR)* press with Springer. (2013).
- E., Masehian, and **D., Sedighizadeh**, Introduction to Robot Motion Planning, *A Chapter in Introduction to Modern Robotics book*, 2010.
-

➤ مقالات کنفرانس:

- **D. Sedighizadeh, M. Sedighizadeh, M.B.Aryanezhad**, "An interval-based MADM Approach for Electric Utility Resource Planning" accepted at the *IASTED International Conference on Applied Simulation and Modelling (ASM 2005)*
- **M. Sedighizadeh, D. Sedighizadeh**, "A New Method for Electric Utility Resource Planning" accepted at the *UPEC2005*
- **D. Sedighizadeh, M. Sedighizadeh, M.B.Aryanezhad** "An integrated MADM Approach under uncertainty for strategic resource planning" accepted at the *ICPQR 2005 Conference in India*.
- **E. Masehian, D. Sedighizadeh**, "Classic and Heuristic Approaches in Robot Motion Planning - A Chronological Review", *Proceedings Of World Academy Of Science, Engineering and Technology*, Volume 23 August 2007 ISSN 1307-6884, (Cited by 86).
- **D. Sedighizadeh, S. Jalili, E. masehian**, "Fault Detection in Grasping Part by Assembler Robot Using Decision Tree method", *Iran data mining Conf., Amir Kabir Univ., IDMC'07*.
- **E. Masehian and D. Sedighizadeh**, "A New Taxonomy for Particle Swarm Optimization (PSO)", *10th Int. Conf. On Automation*, 2009.
- **E. Masehian and D. Sedighizadeh**, "A Multi-objective PSO-based Algorithm for Robot Path Planning", *2010 IEEE International Conference on Industrial Tech. (ICIT 2010)*, pp. 463-469.
- **Masehian and D. Sedighizadeh**, "An Improved Particle Swarm Optimization Method for Motion Planning of Multiple Robots", *10th International Symposium on Distributed Autonomous Robotics Systems (DARS2010)*.

➤ مقالات در دست تهیه و ارسال:

- [1] Particle Swarm Optimization Part 1: History, Methods, and Taxonomy
- [2] Particle Swarm Optimization Part 2: Applications
- [3] GEPSO: A New General Particle Swarm Optimization Algorithm

- [4] Real-Time Multi-Objective Robot Motion Planning Using an approach based on Particle Swarm Optimization and Voronoi Diagram Model.
- [5] General PSO and Voronoi Diagram for Real-Time Motion Planning of Multiple Robots.
- [6] A gray decision-making approach for weighting the organization indexes Case Study: Sazeh Pouyesh Company.
- [7] A PSO and NPSO based Algorithm for Capacitor Placement Problem.
- [8] Optimal routing in the Milk Run logistics with time constraint and incompatibilities demand.
- [9] Using companioning Tow Meta heuristic Algorithms to Solving Flow shop Problem

۶- دوره های آموزشی طی شده

- ۱- دوره آموزشی مدیریت بهره وری
- ۲- دوره آموزشی تسهیل کنندگان خود ارزیابی سازمانی بر مبنای مدل EFQM
- ۳- دوره آموزشی کنترل پروژه (نرم افزار های MSP و Primavera)
- ۴- دوره آموزشی کار تیمی (Team Work)
- ۵- دوره آموزشی حل مسئله (Problem Solving)
- ۶- دوره آموزشی اصول و فنون مذاکره
- ۷- سمینار کایزن
- ۸- دوره های مختلف آموزش زبان انگلیسی
دارای مدرک تالیمو با نمره ۵۴۷- مدرک زبان دانشگاه تربیت مدرس با نمره ۶۵
- ۹- تسلط بر زبان های کامپیوتری و نرم افزار شامل -MSP -Microsoft Office -Lingo -Lindo -Visio-SPSS -Visual Basic -Matlab -Access -Primavera -C++ و پاسکال. -QSB -Webrob -JAVA -Expert Choice