



السيرة الذاتية Curriculum Vitae



Mohammed S. Qasim

Assistant Lecturer.

Dept.: Systems and Control Engineering

College of Electronics Engineering

Ninevah University

Personal Information:	Qaim
Name : Mohammed Salim Qasim	الاسم الرباعي واللقب : محمد سالم قاسم
Date and place of Birth : 06/11/1989- Mosul	تاريخ ومكان الميلاد: 1989/11/06 الموصل
Gender : Male	الجنس: ذكر
Permanent address : Nineveh-Mosul	العنوان الحالي: موصل / حي السكر
First Career date : 04-04-2019	تاريخ اول تعيين بالوظيفة: 2019/04/04 المنصب الإداري الحالي ان وجد
Mob: +9647702051212	رقم الموبايل : +9647702051212
Nationality: Iraqi	الجنسية: عراقية
E-mail : mohammed.qasim@uoninevah.edu.iq	البريد الالكتروني:

Academic Qualifications	الشهادات والمؤهلات
Education:	الشهادة:
1- MSc Mechatronics Engineering University Of Denver – USA, 2014 –2016	1- ماجستير هندسة الميكاترونكس جامعة دنفر- الولايات المتحدة الامريكية ، 2014-2016
2- BSc Mechatronics Engineering University of Mosul – Iraq 2007-2011	2- بكالوريوس هندسة ميكاترونكس جامعة الموصل ، العراق، 2007-2011
Job Title : Assistant Lecturer	اللقب العلمي : مدرس مساعد
Major : Engineering	التخصص العام: هندسة
Specialist : Control, Mechatronics	التخصص الدقيق: سيطرة, ميكاترونكس

Languages	اللغات
Arabic: Native	العربية : لغة الام
English: (Fluent)	الانكليزية : مستوى متقدم



السيرة الذاتية Curriculum Vitae



Computer literacy	مهارات الكمبيوتر
CAD Software : Autodesk Inventor , AutoCAD, ANSYS	اوتوكاد و السوليدوركس
Office Programs : Intermediate Level (Word , Excel , Outlook and PowerPoint)	برامج الاوفيس
Engineering specialist platforms : LabVIEW and MATLAB	برامج هندسية تخصصية

Academic Experience	الخبرات العلمية
Lecturing Experience: <ul style="list-style-type: none">• Matlab (2019 – Present) – 2st Class• C++ (2020-Present) – 2st Class	القاء محاضرات للمناهج التالية : <ul style="list-style-type: none">• Matlab للمرحلة الثانية (2019-الآن)• C++ للمرحلة الثانية (2020-الآن)
Optimal Control Lab (2019-Present) – 4 th Class	مختبر سيطرة مثلى للمرحلة الرابعة (2019-الآن)
Robotics Lab (2019-2020) – 4 th Class	مختبر روبوتكس للمرحلة الرابعة (2019-2020)
Matlab Lab (2019-Present) – 2 st Class	مختبر ماتلاب للمرحلة الثانية (2019-الآن)
C++ lab (2019-Present) – 2 st Class	مختبر C++ للمرحلة الثانية (2020-الآن)

Participations in the International Scientific Conferences	المشاركة في المؤتمرات والندوات
• 2020 28th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED)	•
• 2020 3rd International Conference on Electronics, Communications and Control Engineering	•

Publications	النشر
(Published papers) البحوث المنشورة	
• Equilibrium Optimizer-Based Robust Sliding Mode Control of Magnetic Levitation System (2021)	•
• Comparison of controller performance for ugv-landing platform self-leveling (2020)	•
• Passivity-based adaptive controller for dynamic self-leveling of a custom-built landing platform on top of a ugv (2020)	•
• Salp Swarm Algorithm-Based Nonlinear Robust Control of Magnetic Levitation System Using Feedback Linearization Approach (2020)	•
• Autonomous Collision Avoidance for a Teleoperated UAV Based on a Super-ellipsoidal Potential Function (2016)	•



السيرة الذاتية Curriculum Vitae



- Super-ellipsoidal Potential Function for Autonomous Collision Avoidance of a Teleoperated UAV (2020)

الإشراف على مشاريع التخرج

- 1- الإشراف على مشروع تخرج لطلبة المرحلة الرابعة - قسم النظم والسيطرة بمشاركة بعنوان:
Design and Implementation of a 2-DOF Landing Platform for Small-scale VTOL UAVs
- 2- الإشراف على مشروع تخرج لطلبة المرحلة الرابعة بمشاركة بعنوان :
Mind Guided Motion Control of a Prosthetics Arm using EEG Signals

اللجان

- 1- عضو لجنة امتحانية 2020-2021
- 2- عضو لجنة مشاريع التخرج 2019-2020