



## السيرة الذاتية لعضو هيئة التدريس

إِقْدَأْ وَرَبِّكَ الْأَخْرَجْ

### البيانات الشخصية

محمد سالم قاسم يحيى	الاسم
مدرس	المرتبة العلمية الحالية
هندسة الإلكترونيات	مكان العمل
القسم الأكاديمي	هندسة النظم والسيطرة
هندسة الميكاترونكس	التخصص العام
التخصص الدقيق	هندسة الميكاترونكس
المبريد الإلكتروني	
mohammed.qasim@uoninevah.edu.iq	

### المؤهلات العلمية

الشهادة	اسم الجامعة	بلد التخرج	التخصص	تاريخ التخرج
البكالوريوس	جامعة الموصل	العراق	هندسة الميكاترونكس	2011
الماجستير	جامعة دنفر	امريكا	هندسة الميكاترونكس	2016

NINEVAH UNIVERSITY

### المرتبة الأكاديمية:

المرتبة الأكاديمية	تاريخ الحصول على الرتبة	الجهة المانحة للرتبة
مدرس مساعد	2019/06/18	وزارة التعليم العالي والبحث العلمي
مدرس	2022/06/19	جامعة نينوى

### الخبرات العملية:

الوظيفة	جهة العمل	الفترة الزمنية
تدريسي	جامعة نينوى	من 2019 الى الان

## الانتاج العلمي (المنشور/المقبول للنشر):

تاريخ النشر	المجلد	العدد	بلد النشر	مكان النشر	عنوان البحث
2024	4	4		International Journal of Robotics and Control Systems	NMPC Based-Trajectory Tracking and Obstacle Avoidance for Mobile Robots
2022	17	1		Turkish Journal of Science and Technology	Mobile robot indoor localization using color-coded beacons and a depth camera
2022	55	1		Journal Européen des Systèmes Automatisés	Shared Control of a Robot Arm Using BCI and Computer Vision
2021	16	4		Journal of Engineering Science & Technology	Landmarks exploration algorithm for mobile robot indoor localization using VISION sensor
2021	54	1		Journal Européen des Systèmes Automatisés	Equilibrium Optimizer-Based Robust Sliding Mode Control of Magnetic Levitation System

## المؤتمرات والندوات العلمية وورش العمل التي شاركت بها:

التاريخ	مكان انعقاد المؤتمر/الندوة/ورشة العمل	اسم المؤتمر/الندوة/ورشة العمل	عنوان البحث
2020		28th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED)	Passivity-based adaptive controller for dynamic self-leveling of a custom-built landing platform on top of a ugv
2020		28th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED)	Comparison of controller performance for ugv-landing platform self-leveling
2020		3rd International Conference on Electronics, Communications and Control Engineering	Salp Swarm Algorithm-Based Nonlinear Robust Control of Magnetic Levitation System Using Feedback Linearization Approach

## المقررات (المواد) الدراسية التي قمت بتدريسها:

اسم المقرر (المادة)	العام الجامعي	مكان التدريس
البرمجة باستخدام الماتلاب	2020-2021	جامعة نينوى/ كلية هندسة الالكترونيات/ قسم النظم والسيطرة
	2021-2022	
	2022-2023	
البرمجة باستخدام لغة ال C++	2020-2021	جامعة نينوى/ كلية هندسة الالكترونيات/ قسم النظم والسيطرة
	2021-2022	
	2022-2023	
سيطرة العمليات	2024-2025	جامعة نينوى/ كلية هندسة الالكترونيات/ قسم النظم والسيطرة
نظام التحكم بالكمبيوتر	2024-2025	جامعة نينوى/ كلية هندسة الالكترونيات/ قسم النظم والسيطرة
الانسان الآلي 2	2024-2025	جامعة نينوى/ كلية هندسة الالكترونيات/ قسم النظم والسيطرة

ملاحظة: تم تحديث هذا السيرة الذاتية لغاية تاريخ 2025/02/20

2014

1435

NINEVAH UNIVERSITY

جامعة نينوى