

# السيرة الذاتية Curriculum Vitae



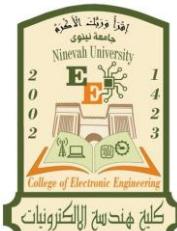
**Mohammed S. Qasim  
Lecturer.**

*Dept.: Systems and Control Engineering  
College of Electronics Engineering  
Nineveh University*

Personal Information:	البيانات الشخصية:
<b>Name:</b> Mohammed Salim Qasim	الاسم الرباعي واللقب: محمد سالم قاسم يحيى العبيدي
<b>Date and place of Birth:</b> ٦/١١/١٩٨٩- Mosul	تاريخ ومكان الميلاد: ٦-١١-١٩٨٩ الموصل
<b>Gender:</b> Male	الجنس: ذكر
<b>Permanent address:</b> Mosul –Hay alsuker	العنوان الحالي: موصل / حي السكر
<b>First career date:</b> 18-11-2018	تاريخ اول تعيين بالوظيفة: ٢٠١٨-١١-١٨ المنصب الأداري الحالي ان وجد
<b>Mob:</b> ٠٧٧٠٢٠٥١٢١٢	رقم الموبايل: 07702051212
<b>Nationality:</b> Iraqi	الجنسية: عراقية
<b>E-mail:</b> البريد الإلكتروني	<a href="mailto:mohammed.qasim@uoninevah.edu.iq">mohammed.qasim@uoninevah.edu.iq</a>

Academic Qualifications	الشهادات والمؤهلات
<b>Education:</b>	الشهادة:
1- MSc Mechatronics Engineering	١- ماجستير هندسة الميكاترونكس
University Of Denver – USA, 2014 –2016	جامعة دنفر- الولايات الأمريكية المتحدة- ٢٠١٤-٢٠١٦
2- BSc Mechatronics Engineering	٢- بكالوريوس هندسة ميكاترونكس
University of Mosul – Iraq 2007-2011	جامعة الموصل - العراق - ٢٠٠٧-٢٠١١
<b>Job Title: Lecturer</b>	اللقب العلمي: مدرس
Major: Engineering	التخصص العام: هندسة
Specialist: Control, Mechatronics	التخصص الدقيق: سيطرة، ميكاترونكس

Languages	اللغات
Arabic: Native or bilingual proficiency	العربية: لغة الأم
English: (Fluent)	الإنكليزية: مستوى متقدم



# السيرة الذاتية

## Curriculum Vitae



مهارات الكمبيوتر	مهارات الكمبيوتر
CAD Software: AutoCAD	اوتوکاد
Office Programs: Intermediate Level (Word, Excel, and PowerPoint)	برامج الاوفيس مرحلة متقدمة
Engineering specialist platforms: LabVIEW and MATLAB, CoppeliaSim, ROS.	برامج هندسية تخصصية

الخبرات العلمية	الخبرات العلمية
Lecturing Experience:	القاء محاضرات للمناهج التالية:
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Matlab (2019 – 2023) – 2<sup>st</sup> Class</li> <li>• C++ (2020-2023) – 2<sup>st</sup> Class</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• البرمجة بالماتلاب (٢٠١٩ – ٢٠٢٣)</li> <li>• البرمجة بلغة C++ (٢٠١٩ – ٢٠٢٣)</li> </ul>
Optimal Control Lab (2019-٢٠٢٣) – 4 <sup>th</sup> Class	مختبر السيطرة المثلثي (٢٠١٩-٢٠٢٣)
Robotics Lab (2019-2020) – 4 <sup>th</sup> Class	مختبر الروبوتات (٢٠١٩-٢٠٢٠)

المشاركة في المؤتمرات العلمية	المشاركة في المؤتمرات العلمية
2020 28th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED)	مختبر السيطرة المثلثي (٢٠١٩-٢٠٢٣)
2020 3rd International Conference on Electronics, Communications and Control Engineering	مختبر الروبوتات (٢٠١٩-٢٠٢٠)

النشر	الباحث المنشورة (Published papers)	Publications
		Shared Control of a Robot Arm Using BCI and Computer Vision
		Mobile Robot Indoor Localization Using Color-Coded Beacons and a Depth Camera
		Landmarks exploration algorithm for mobile robot indoor localization using VISION sensor
		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



### Seminars

- Presenting a seminar in Systems and Control Engineering Dept. titled (Potential Function for Mobile Robot Navigation) in 2021.
- Presenting a seminar in Systems and Control Engineering Dept. titled (Vision Based Control) in 2021.

### الحلقات النقاشية

- القاء حلقة نقاشية على مسامع قسم النظم والسيطرة (Potential Function for Mobile Robot Navigation) في العام الدراسي ٢٠٢١-٢٠٢٠ بعنوان (Potential Function for Mobile Robot Navigation) في العام الدراسي ٢٠٢٢-٢٠٢١.
- القاء حلقة نقاشية على مسامع قسم النظم والسيطرة (Vision Based Control) في العام الدراسي ٢٠٢٢-٢٠٢١ بعنوان (Vision Based Control) في العام الدراسي ٢٠٢٢-٢٠٢١.

### الإشراف على مشاريع التخرج

#### ١- الإشراف على العديد من مشاريع التخرج:

- Design and Implementation of a 2-DOF Landing Platform for Small-scale VTOL UAVs.
- Mind Guided Motion Control of a Prosthetics Arm using EEG Signals.
- Autonomous Landing of a VTOL UAV on a moving Platform.
- Formation Control of Omnidirectional Mobile Robot.

### اللجان

١- عضو لجنة امتحانية ٢٠٢٣-٢٠٢٠

٢- عضو لجنة مشاريع التخرج ٢٠٢٠-٢٠١٩