

السيرة الذاتية_ م.م. ابراهيم اسماعيل ابراهيم

اولاً: المعلومات الشخصية:



- اللقب العلمي : مدرس مساعد
- محل و تاريخ الولادة: 27 -تموز- 1992 العراق
- الجنسية : عراقي
- الحالة الزوجية : متزوج
- رقم الهاتف : +9647728651632 +601123816391
- البريد الالكتروني : ibrahem_a@uodiyala.edu.iq
- عنوان العمل : كلية الهندسة – جامعة ديالى – بعقوبة – محافظة ديالى – العراق.

ثانياً: المؤهلات العلمية:

- شهادة البكالوريوس: 2014 (الجامعة المستنصرية / كلية الهندسة / قسم الهندسة الكهربائية)، بغداد، العراق.
- شهادة الماجستير: 2018 (جامعة غازي عنتاب/ مدرسة الدراسات العليا للعلوم الطبيعية والتطبيقية / قسم الهندسة الكهربائية والإلكترونية)، غازي عنتاب، تركيا.
- شهادة الدكتوراه: مستمر في الدراسة (جامعة العلوم الماليزية / مدرسة الهندسة الكهربائية والإلكترونية)، بينانج، ماليزيا.

ثالثاً: اللغات المتقنة:

- العربية – اللغة الام.
- الانكليزية – ممتاز في الكتابة والتحدث.
- الروسية – جيد جداً في الكتابة والتحدث.

رابعاً: البحوث المنشورة

Al-Nuaimi, I.I.I., & Waleed K. S. 2017, “*Switching Surface Design Methods for Sliding Mode Control of Uncertain Systems*”. UEMK 2017 CONFERENCE PROCEEDINGS.", p. 741-748.

Al-Nuaimi, I.I.I., 2022, January. “*Switching surface design via linear matrix inequality and Ackermann’s formula for a linearized inverted pendulum system*”. In AIP Conference Proceedings (Vol. 2386, No. 1). AIP Publishing.

Al-Nuaimi, I. I. I., Mahyuddin, M. N., & Bachache, N. K. (2022). “*A Non- Contact Manipulation for Robotic Applications: A Review on Acoustic Levitation*”. IEEE Access.

خامساً: المؤتمرات العلمية:**Presenter at UMEK 2017 Oct 2017**

Certificate of participated in research paper titled "Switching Surface Design Methods for Sliding Mode Control of Uncertain Systems". The 2nd International Energy and Engineering Conference (UMEK), 12-13 October 2017, Gaziantep, Turkey.

Reviewer at ISCKU 2021 Mar 2021

Certificate of Reviewing for participation in peer review process of (5) manuscript submitted to the 3rd International Scientific Conference of Alkafeel University (ISCKU 2021).

Presenter at RoViSP 2023 Aug 2023

Certificate of participated in research paper titled "Model Reference Adaptive Control for Acoustic Levitation System Based on Standing Waves". The 12th International Conference on Robotics, Vision, Signal Processing and Power Applications (RoViSP 2023), Pualu Pinang, Malaysia.

سادساً: المزيد من المعلومات عن النشاط العلمي يمكن ايجادها على روابط التواصل العلمي:

Author ID: 	https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=57985470800
Research Gate 	https://www.researchgate.net/profile/Ibrahim-Al-Nuaimi
ORCID 	https://orcid.org/0000-0001-8563-1167
Google Scholar 	https://shorturl.at/ejAY8
Linkedin 	https://www.linkedin.com/in/ibrahimismail277/