



سيره ذاتيه

المعلومات الشخصية

الإسم: د.علي تقي حسن

التخصص: هندسه ميكاترونكس

Robotics & Artificial Intelligence

الشهادات العلميه الحاصل عليها

سنة التخرج

الجامعه

الشهادة

١٩٩٦

الجامعه التكنولوجيه / بغداد - العراق

بكالوريوس هندسه ميكانيكيه

٢٠٠٥

جامعه UPM / كوالالمبور - ماليزيا

ماجستير هندسه ميكانيكيه

ميكاترونكس

٢٠١٠

جامعه UPM / كوالالمبور - ماليزيا

دكتوراه هندسه ميكانيكيه

ميكاترونكس

خبرة العمل

<u>الفترة</u>	<u>مكان العمل</u>	<u>الوظيفة</u>
حاليا	دائرة البعثات و العلاقات الثقافية	معاون مدير عام
٢٠٢٠	دائرة البحث و التطوير	شعبة القبول و الاستحداث
٢٠١٩	دائرة البعثات و العلاقات	مدير قسم التقويم و تعادل الشهادات
٢٠١٩-٢٠١٨	دائرة البحث و التطوير	مسؤول شعبة الجمعيات العلمية
٢٠١٨-٢٠١٧	دائرة البحث و التطوير	مسؤول شعبة البعثات البحثية و تطوير الملاكات التدريسية
٢٠١٦-٢٠١٢	دائره البعثات و العلاقات الثقافيه	معاون مدير قسم التقويم و تعادل الشهادات
٢٠١٦- ٢٠١٢	دائره البعثات و العلاقات الثقافيه	مسؤول شعبة تقييم الشهادات الهندسيه

٢٠١٢	دائرته البعثات و العلاقات الثقافيه	مسؤول شعبة تقييم الشهادات الطبية
٢٠١١	دائرته البعثات و العلاقات الثقافيه	مسؤول شعبة المعلوماتيه
٢٠١٠-٢٠٠٩	جامعة UiTM / ماليزيا	باحث
٢٠٠٩-٢٠٠٧	جامعة UPM / ماليزيا	باحث
٢٠٠٦	جامعة UiTM / ماليزيا	تدريسي
٢٠٠٥-٢٠٠٤	جامعة UPM / ماليزيا	باحث
٢٠٠٢-١٩٩٨	المركز العالي للمهن الشامله بالجفره سوكنه / ليبيا	عضو هيئه تدريس

البحوث المنشوره في مجلات و مؤتمرات علميه عالميه

- 1- **Ali T. Hasan, 2012.** Under-Actuated RobotManipulator Positioning Control Using Artificial Neural Network Inversion Technique. Journal of Advances in Artificial Intelligence, Volume 2012, Article ID 927905, **doi:10.1155/2012/927905.**
- 2- H.M.A.A.Ai-Assadi, A.A.Mat Isa, **Ali T.Hasan**, Z. A.Rahman, and B.Heimann, **2011.** Development of a real-time-position predictionalgorithm for under-actuated robot manipulator by using of artificial neural network.*Proceedings of IMechE, International Journal of Mechanical Engineering Science*, 225:1991-1998.
- 3- **Ali T. Hasan** and H.M.A.A.Ai-Assadi, **2010.** Performance Prediction Network forSerial Manipulators Inverse Kinematics solution Passing Through Singular Configurations. *International Journal of Advanced Robotic Systems*, 7(4):10-23.
- 4- **Ali T. Hasan**, N.Ismail, A.M.S.Hmouda, I. Aris, M.H.Marhaban and H.M.A.A.Ai-Assadi, **2010.** Artificial Neural Networks-Based Kinematics Jacobian Solution for Serial Manipulator Passing Through Singular Configurations. *InternationalJournal of Advances in Engineering Software*, 41(2): 359–367.
- 5- **Ali T. Hasan**, N.Ismail, A.M.S.Hmouda, I. Aris and M.H.Marhaban, **2009.** Trajectory Tracking for a Serial Robot Manipulator Passing Through Singular Configurations Based on the Adaptive Kinematics Jacobian Method. Proc. IMechE *International Journal of Systems and Control Engineering*223(3): 393-415.
- 6- **Ali T. Hasan** and NapsiahIsmail, **2008.** Artificial Neural Networks Based Approach for the Solution of the Inverse Kinematics Problem of Serial Robot Manipulators. Symposium on Engineering and Technology 2008,Wilayah Persekutuan Labuan,Malaysia, 14-17 December 2008.

- 7- **Ali T. Hasan**, A.M.S. Hamouda, N.Ismail and H.M.A.A.Al-Assadi, **2007**. A new adaptive learning algorithm for robot manipulator control. Proc.IMechE International *Journal of Systems and Control Engineering*, 221(4): 663-672.
- 8- **Ali T. Hasan**, A.M.S. Hamouda, N.Ismail and H.M.A.A.Al-Assadi, **2007**. An Artificial Neural Network Strategy for the Forward Kinematics of Robot Control. *International Journal of Intelligent Systems Technologies and Applications*, 2(1): 41-49.
- 9- **Ali T. Hasan**, A.M.S. Hamouda, N.Ismail and H.M.A.A.Al-Assadi, **2006**. An adaptive Learning algorithm to solve the inverse kinematics problem of a 6 D.O.F. serial robot manipulator. *International Journal of Advances in Engineering Software*, 37(7): 432-438.
- 10- **Ali T. Hasan**, A.M.S. Hamouda, N.Ismail and H.M.A.A.Al-Assadi, **2005**. Development of an adaptive algorithm for solving the inverse kinematics problem for serial robot manipulators". ITMA, UPM, on frontier science and advanced technology 2005.

فصول منشوره في كتب بحثيه

1. **Chapter Title:** An Improved Adaptive Kinematics Jacobian Trajectory Tracking of a Serial Robot Passing Through Singular Configurations.
Book Title: Robot Manipulators, Sciyo Publication.
2. **Chapter Title:** Positioning Control of an Under-actuated Robot Manipulator Using Artificial Neural Network Inversion Technique.
Book Title: Neural Networks, Nova Publishers.
3. **Chapter Title:** Neural Networks' Based Inverse Kinematics Solution for Serial Robot Manipulators Passing Through Singularities
Book Title: Artificial Neural Networks, Intech Publication.
4. **Chapter Title:** Intelligent Inverse Kinematics solution for Serial Manipulators with Performance Prediction Network
Book Title: Neural Networks, Nova Publishers.
5. **Chapter Title:** Real-Time-Position Prediction Algorithm for Under-actuated Robot Manipulator Using of Artificial Neural Network
Book Title: Robot Manipulators, Sciyo Publication.

كتب الشكر و التقدير

- من معالي وزير التعليم العالي و البحث العلمي (٢٢ كتابا بعضها)
- من الساده وكلاء وزير التعليم العالي و البحث العلمي (٥ كتب)
- من الساده المدراء العاميين في دوائر وزارة التعليم العالي و البحث العلمي (٢٠ كتاب بعضها منفرد)