



م.م شهد صبيح غنتاب

shahad.ghintab@muc.edu.iq

عنوان البريد الالكتروني الرسمي

رابط حساب الجوجل سكولر

<https://scholar.google.com/citations?user=jOjXKvcAAAAJ&hl=en>

معرف الاوركيد

<https://orcid.org/0000-0001-8017-8631>



مدرس مساعد في قسم هندسة تقنيات الاجهزة الطبية

الخبرات

من 2016-2010

مدرسة مختبر في كلية المنصور الجامعة/ قسم هندسة الاتصالات.

من تشرين الثاني 2016 – الى 2021

مدرس مساعد في كلية المنصور الجامعة/ قسم هندسة الاتصالات

الان

مدرس مساعد في كلية المنصور الجامعة/ قسم هندسة تقنيات الاجهزة الطبية

الشهادات الاكاديمية

شباط- 2015

ماجستير في هندسة السيطرة و النظم تخصص سيطرة بتقدير جيد جدا ، الجامعة التكنولوجية العراق-بغداد.
عنوان رسالة الماجستير (تصميم مسيطر ذكي لروبوت اعادة تاهيل الاطراف البشرية السفلية)

30 حزيران- 2010

بكالوريوس في هندسة السيطرة و النظم الجامعة التكنولوجية العراق-بغداد

الان طالبة دكتوراه مرحلة البحث

المهارات

حاصلة على شهادة المستوى الاول و الثاني من شهادة سيسكو / كلية المنصور الجامعة

CCNA LEVEL 2 CCNA LEVEL 1

دورة طرائق تدريس/ الجامعة التكنولوجية

دورة سلامة اللغة / الجامعة التكنولوجية

دورة تطوير المهارات/ الجامعة التكنولوجية

المؤلفات والبحوث المنشورة

- Ant Colony optimization Based Force-Position Control for Human Lower Limb Rehabilitation Robot.
- Modeling and position Control of Human Lower Limb Rehabilitation Robot using Pneumatic Muscle Actuators.
- Intelligent PD Controllers Design for XY table of semiconductor packaging Based on ALO. (2018 third scientific conference of Electrical Engineering (SCEE) university of Technology – Iraq) (Scopus).
- Rapidly- implementable optimizely–sizable Fuzzy Controller architectures: A performance analysis for semiconductor packaging two axes table. (Periodicals of Engineering and Natural Sciences) (Scopus).
- Highly-Error Enhanced Smartly-Algorithmic Structured Impedance Fuzzy Controllers for A SCARA Redundant Manipulator. Solid State Technology (Scopus) 2020.
- Artificially-intelligent robotic space manipulator using fuzzily-architected nonlinear controllers.