

This file has been cleaned of potential threats.

To view the reconstructed contents, please SCROLL DOWN to next page.



## د. أسامة الشاذلي حسن حبيب

قسم هندسة الإلكترونيات الصناعية والتحكم  
كلية الهندسة الإلكترونية، جامعة المنوفية  
منوف ص.ب ٣٢٩٥٢ ، محافظة المنوفية، مصر

بريد الكتروني: [usama.hassan@el-eng.menofia.edu.eg](mailto:usama.hassan@el-eng.menofia.edu.eg)

[osama.elshazly@gmail.com](mailto:osama.elshazly@gmail.com)

### الشهادات العلمية

دكتوراه : هندسة الميكاترونيات والروبوتات، الجامعة المصرية اليابانية للعلوم والتكنولوجيا  
، الاسكندرية – مصر ، ٢٠١٥ .  
ماجستير : الهندسة الإلكترونية، كلية الهندسة الإلكترونية، جامعة المنوفية ، ٢٠١٢  
بكالوريوس: الهندسة الإلكترونية، كلية الهندسة الإلكترونية، جامعة المنوفية ، ٢٠٠٤ .

### الوظيفة الحالية

نوفمبر ٢٠١٥ - الآن :

مدرس قسم هندسة الإلكترونيات الصناعية والتحكم، كلية الهندسة الإلكترونية، جامعة المنوفية،  
مصر.

### الوظائف السابقة

مارس ٢٠١٢ – نوفمبر ٢٠١٥ :

مدرس مساعد ، قسم هندسة الإلكترونيات الصناعية والتحكم، كلية الهندسة الإلكترونية، جامعة  
المنوفية، مصر.

يناير ٢٠٠٥ – فبراير ٢٠١٢ :

معيد ، قسم هندسة الإلكترونيات الصناعية والتحكم، كلية الهندسة الإلكترونية، جامعة المنوفية،  
مصر.

### مجالات الأبحاث

- هندسة الميكاترونيات والروبوتات
- التحكم في حركة الروبوتات المتنقلة
- نظم التحكم متسلسلة التعلم
- نظم التحكم الذكية
- اكتشاف الأعلام

### بعض الأبحاث المنشورة حديثاً

- **Osama Elshazly**, Mohammad El-Bardini, and Nabila El-Rabaie, "Development of Self-Tuning Fuzzy Iterative Learning Control for Controlling a Mechatronic System ", The proceeding of the 3<sup>rd</sup> International Conference on Computer and Automation Engineering (ICCAE 2011), vol. 3, Pages: 193-197, China, 01/2011.

- **Osama Elshazly**, Mohammad El-Bardini, and Nabila El-Rabaie, "Development of Self-Tuning Fuzzy Iterative Learning Control for Controlling a Mechatronic System ", International Journal of Information and Electronics Engineering, vol. 2, no. 4, Pages: 565-569, 2012.
- **Osama Elshazly**, Mohammad El-Bardini, and Nabila El-Rabaie, " Adaptive Fuzzy Iterative Learning Controller for X-Y Table Position Control", Proceedings of 2014 IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics , Romania, Pages: 51-56; 05/2014.
- **Osama Elshazly**, Zakarya Zyada, Ahmed Abo Ismail, "Genetic Nonlinear Controller of a Skid **Steering** Mobile Robot with Slip Conditions", Proceedings of 2014 IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, Romania, Pages: 223-228; 05/2014.
- **Osama Elshazly**, Hossam Abbas, Zakarya Zyada, Ahmed Abo Ismail, " Skid Steering Mobile Robot Modeling and Control ", The 2014 UKACC 10<sup>th</sup> International Conference on Control (Control 2014), Loughborough University, U.K., Pages: 66-71; 07/2014.
- **Osama Elshazly**, Zakarya Zyada, Abdelfatah Mohamed, and Giovanni Muscato, " Optimized Control of Skid Steering Mobile Robot with Slip Conditions", IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM2015), Busan, Korea; Pages: 959-964; 07/2015