السيرة الذاتية للدكتور بشار فائز محمد

البيانات الشخصية

- **الاسم :**بشار فائز محمد
- **المرتبة العلمية :**أستاذ
- **التخصص:**
  - العام: الروبوتيك
  - الدقيق: الروبوتيك والأنظمة الذكية
- **البريد الإلكتروني:** basharmuhamad@spu.edu.sy
- **رقم الجوال:** 089 202 944 963+
- **العنوان :**ضاحية الفردوس جمرايا، ريف دمشق، سوريا

المؤهلات العلمية

التخصص	البلد	الجامعة	السنة	الدرجة العلمية
الروبوتيك	فرنسا	جامعة فرساي - باريس	2004	دكتوراه
الروبوتيك والنظم الذكية	فرنسا	جامعة باريس السادسة	2001	ماجستير
تقنيات الميكانيك	فرنسا	جامعة باريس السادسة	1992	ميتريز
تقنيات الميكانيك	فرنسا	جامعة باريس السادسة	1990	ليسانس

الخبرة الأكاديمية والتدريسية

التدريس الجامعي

- **المعهد العالي للعلوم التطبيقية والتكنولوجية:**
  - الميكانيك التحليلي
  - التصميم بمساعدة الحاسب(CAD)
  - الآلات الحرارية
  - الجبر الخطي لتطبيقات الميكانيك
  - عمليات التصنيع بمساعدة الحاسب(CAM)
- **الجامعة السورية الخاصة:**
  - مدخل إلى الروبوتية
  - النظم الروبوتية
  - الروبوتية النقالة
  - تطبيقات روبوتية

الدورات التدريبية

- النمذجة الديناميكية للأنظمة باستخدام برنامج ADAMS
- التصميم الميكانيكي باستخدام Mechanical Desktop
- التحليل بالعناصر المنتهية باستخدام ANSYS

الإشراف الأكاديمي

- عضو لجنة تحكيم مشاريع تخرج طلاب هندسة الميكاترونيكس (2007-2019)
- عضو لجنة مناقشة أطروحات الدكتوراه في مجال الروبوتيك
- عضو لجنة مناقشة أطروحات الماجستير في مجال الروبوتيك
- الإشراف العلمي على طلاب الماجستير والدكتوراه (2006-2024)
- الإشراف على مشاريع تخرج هندسة الروبوت والنظم الذكية في الجامعة السورية الخاصة
- تحكيم مشاريع طلاب هندسة الروبوت والنظم الذكية في الجامعة السورية الخاصة

الخبرة البحثية والعلمية

المناصب البحثية

- **رئيس قسم هندسة الروبوت والنظم الذكية في كلية هندسة الذكاء الاصطناعي (SPU)** (2026)
- **مدير معهد بحوث الطيران**، مركز الدراسات والبحوث العلمية (2020-2023)
- **مدير فرع الصناعات الميكانيكية** (2020-2010)
- **رئيس قسم الديناميك** (2010-2007)

الأبحاث والمشورات العلمية

1. Mohamed, B. et al. (2004). "Emulation of the Dynamic Effects of Human Torso During a Walking Gait". *Journal of Mechanical Design, ASME*
2. Mohamed, B. et al. (2006). "Design and experiments of a torso mechanism for the ROBIAN biped robot". *Robotica*
3. Scesa, V., Mohamed, B. et al. (2005). "Dynamic Recurrent Neural Network for Biped Robot Equilibrium Control". *ICRA*
4. Renault, M , Chalfoun, J , Mohamed, B ,et al (2004) “Use of the Korenev's formalism for real time dynamic simulation of the hand forearm system”. *IROS*
5. Gravez, F , Mohamed, B et al (2002) “Dynamic Simulation of a Humanoid Robot with Four DOFs Torso”. *ICRA*
6. Ben Ouezdou, F , Mohamed, B et al (2006) “Design and experiments of a torso mechanism for the ROBIAN biped robot”. *Robotica*

المهارات التقنية

- **برامج التصميم والتحليل والنمذجة**
  - SolidWorks
  - Mechanical Desktop
  - ANSYS
  - MATLAB
  - ADAMS
  - ROS
- **البرامج المكتبية** Microsoft Office
- **اللغات:**
  - العربية (لغة أم)
  - الإنجليزية (ممتاز)
  - الفرنسية (ممتاز)