ويس الإبراهيم (WIS ALIBRAHIM)

مهندس ميكاترونيك | الرؤية الحاسوبية والذكاء الاصطناعي | الروبوتات والأنظمة الذاتية

wis.aliprahim@gmail.com / linkedin.com/in/wis-alibrahim / github.com/wis-alibrahim / ٩٠٥٣٥٤٨٢٨٣٣٥+ / إسطنبول، تركيا

الملف الشخصي

درست هندسة الميكاترونيك، ولديّ خبرة في المشاريع متعددة التخصصات التي تجمع بين الهندسة الكهربائية والإلكترونية والتصميم الميكانيكي والبرمجيات. تخصصت في الرؤية الحاسوبية وكشف الأجسام باستخدام YOLO. دربت نموذجاً لكشف أهداف الطائرات المسيّرة (İHA) بدقة ٩٧٪ على مجموعة بيانات حقيقية من ٥,٠٠٠ صورة، ودمجت البرمجيات مع العتاد ونفذت الاختبارات الميدانية. توليت قيادة الفريق في ثلاثة مشاريع Teknofest، وقيادة الفريق في ستة مشاريع بحث وتطوير (Ar-Ge). أطمح إلى العمل في مجال الروبوتات والأنظمة الذاتية والذكاء الاصطناعي.

التعليم

جامعة كارابوك (Karabük) | هندسة الميكاترونيك (بكالوريوس) | ٢٠٢١ – ٢٠٢٧

المشاريع

WD_DRONE_KARABÜK GSP – مسؤول الرؤية الحاسوبية، قائد الفريق | ٢٠٢٦

مسابقة Teknofest الدولية للطائرات المسيّرة (الجناح الدوّار) – رابط الفيديو: youtube.com/watch?v=bYmGhXo6PuE

- أعددت مجموعة بيانات من أكثر من ٥,٠٠٠ صورة حقيقية لكشف الأهداف في صور الطائرات المسيّرة، ووسّمتها (labeling) باستخدام Roboflow.
- دربت نموذج كشف الأجسام المعتمد على YOLO في Google Colab، وبلغت الدقة نحو ٩٧٪ (واختُبر أيضاً في ظروف الاهتزاز وتغيّر الارتفاع).
- دمجت النموذج مع العتاد وشاركت في الاختبارات الميدانية، كما عملت طياراً أثناء الرحلات.

TEKNEK AI – قائد الفريق | ٢٠٢٤ – ٢٠٢٥

مسابقة Teknofest للذكاء الاصطناعي في الطيران – github.com/WIS-Alibrahim/TEKNIK_AI

- استخرجت صور التدريب من تسجيلات كاميرا الطائرات المسيّرة، وقسّمت مجموعة البيانات وعالجتها مسبقاً، ودربت نموذجاً لكشف الأجسام، مع التركيز على مقاومة تغيّرات الإضاءة والضوضاء.

İşaret-Sesi – قائد الفريق | ٢٠٢٤ – ٢٠٢٥

مسابقة Teknofest «بلا عوائق» (Engelsiz)

- صممت حلاً بالذكاء الاصطناعي منخفض التكلفة وقابلاً للحمل لترجمة لغة الإشارة إلى نص في الزمن الحقيقي، وطورت تطبيق الجوال بـ Flutter ودمجته مع النموذج.

KAROT_BOT – مسؤول الكهرباء والإلكترونيات | ٢٠٢٣ – ٢٠٢٤

مسابقة Teknofest للروبوتات (Robolig)

- نفذت تصاميم العتاد الكهربائي والإلكتروني والدوائر.

متدرب Ar-Ge – Karabük Teknokent | شهر واحد

- شاركت في جميع مراحل مشروع روبوت يقوم بتنظيف الألواح الشمسية ذاتياً: صممت الجزء الميكانيكي بـ SolidWorks، وحددت المستشعرات ومخططات التوصيل الكهربائية والإلكترونية، وطورت آلية التحكم الذاتي وخوارزميات البرمجة.

مسابقة Ar-Ge – مسؤول البرمجيات وقائد الفريق | ٢٠٢٤ – ٢٠٢٥

جامعتا بولو (Bolu) ودوزجه (Düzce) – مرحلة الفكرة/التصميم – العروض التقديمية: drive.google.com/drive/folders/1PgPtFoRaPcnKuRBGwGMUu8kJlzH1H8J4

شاركت في ٦ مشاريع في مرحلة الفكرة والتصميم:

- **TEKNEK_AI**
- **SIW-ROBOT:** كشف ذاتي للأجسام وتقدير المواقع (٦ عجلات، ذراع روبوتية، كاميرا ومستشعرات).
- **WIS-STATION :** محطة ذاتية للطائرات المسيّرة وآلية للتبديل السريع للبطارية.
- **BATARY** : الية تبديل البطارية للمحظة الميكانيزما
- **HAYA:** روبوت نقل هجين AGV/AMR يدمج LiDAR والرؤية الحاسوبية للصناعة ٤,٠ والمصانع الذكية.
- **İşaret-Sesi:** تطبيق وصول مدعوم بالذكاء الاصطناعي يترجم لغة الإشارة إلى نص فوراً لذوي الإعاقة السمعية والنطقية.

المهارات التقنية

الذكاء الاصطناعي والرؤية الحاسوبية: OpenCV، YOLO (v8/v11)، PyTorch، Roboflow، NumPy، Pandas، Matplotlib

البرمجة: Python

العتاد والتصميم: ESP32، Arduino، Raspberry Pi، EasyEDA

CAD/CAM والمحاكاة: SolidWorks، Ansys، MATLAB، Proteus

الشهادات وورش العمل

- الرؤية الحاسوبية مع YOLOv11 – BTK Akademi (2026)
- ورشة AI PATH للذكاء الاصطناعي – مجتمع ROBOTYLAB (2026): أكثر من ٥ مشاريع تطبيقية (تعلم آلي، تعلم عميق، رؤية حاسوبية، معالجة اللغة الطبيعية)
- برمجة Python
- BTK Akademi | 1 Million Prompters – مؤسسة دبي للمستقبل ومركز دبي للذكاء الاصطناعي (٢٠٢٦)

أخرى

قيادة الفرق (٣ مشاريع Teknofest) • خبرة في الإدارة والاستشارات خلال فترات الصيف (٢٠٢٠–٢٠٢٥)
تحمل الضغط وتوزيع المهمات إدارة الازمات

اللغات

العربية (لغة أم) • التركية (مستوى متقدم)