


CURRICULUM VITAE

1. Mbiemri:	Shala	
2. Emri:	Ahmet	
3. Nacionaliteti:	Shqiptar	
4. Shtetësia:	Kosovar	
5. Data e Lindjes:	17.10.1968	
6. Gjinia:	Mashkull	
7. Detajet kontaktuese:	UP/FIM: Kabineti 604	
<i>Email / Website:</i>	ahmet.shala@uni-pr.edu / www.ahmetshala.com	
<i>Tel:</i>	+383-44-296833	
8. Niveli Arsimor:	Doktor i shkencave teknike	
<i>Institucioni:</i>	Universiteti i Prishtinës / Fakulteti i Makinerisë	
<i>Data e diplomimit:</i>	15.10.1993	
<i>Grada / Punimi i diplomës :</i>	Inxhinier i diplomuar i Makinerisë / Shqyrtimi i mundësisë së zvogëlimit të operacioneve matematikore të dinamikës së robotëve me metodën simbolike	
<i>Institucioni:</i>	Universiteti i Prishtinës / Fakulteti i Makinerisë	
<i>Data e diplomimit:</i>	11.07.1998	
<i>Grada / Punimi i magjistraturës:</i>	Magjistër i shkencave teknike / Studimi krahasues i përdorimit të Rrjetave Neurale në rregullimin e përcjelljes së trajektorës të robotët manipulues	
<i>Institucioni:</i>	Universiteti i Prishtinës / Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike	
<i>Data e diplomimit:</i>	07.04.2005	
<i>Grada / Punimi i doktoratës :</i>	Doktor i shkencave teknike / Rregullimi i parametrave kinematikë dhe dinamikë me përdorim të rregullatorëve Fuzzy Neural Network të robotët mobil	
9. Titulli akademik:	Profesor i rregullt	
<i>Institucioni:</i>	Universiteti i Prishtinës / Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike	
<i>Data e zgjedhjes:</i>	23.07.2018	
10. Publikimet shkencore	<p>Ahmet Shala WEB of SCIENCE Researcher ID: L-2189-2014</p> <p>Ahmet Shala WEB of SCIENCE Publons ID: https://publons.com/researcher/1379551/ahmet-shala/</p> <p>Ahmet Shala SCOPUS ID: https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=12645467400</p>	
10.a. Publikimet/Punimet shkencore/hulumtuese ndërkombëtare:	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Arbnor Pajaziti, Xhevahir Bajrami, Ahmet Shala, Ramë Likaj, Lum Rexha, Astrit Zekaj, Dibran Hoxha. Analysis of the Stability, Control and Implementation of Real Parameters of the Robot Walking, Advances in Intelligent Systems and Computing, publisher Springer, 2019. ➤ Arbnor Pajaziti, Xhevahir Bajrami, Ahmet Shala, Ramë Likaj. Dynamic walking experiments for humanoid robot, Advances in Intelligent Systems and Computing, publisher Springer, 2018. ➤ Ahmet Shala, Ramë Likaj*. “Dynamic Modelling of 3 DoF Robot Manipulator”, Journal Acta Technica Corviniensis - Bulletin of Engineering, Volume 11, Issue 2, pp. 95-98, 2018. ➤ Gëzim Hoxha, Ahmet Shala, Ramë Likaj, Xhevahir Bajrami*. “Mathematical Model for Velocity Calculation of Three Types of Vehicles in the Case of Pedestrian Crash” Journal of Mechanical Engineering - Strojnicky casopis, DOI: https://doi.org/10.2478/scjme-2018-0029 , Volume 68, Issue 3, pp. 95-110, 2018. ➤ Xhevahir Bajrami, Ahmet Shala, Ramë Likaj, Gëzim Hoxha *. “Dynamic Modelling and Analyzing of a Walking of Humanoid Robot” Journal of Mechanical Engineering - Strojnicky casopis, DOI: https://doi.org/10.2478/scjme-2018-0027 , Volume 68, Issue 3, pp. 59-76, 2018. ➤ Rifat Krasniqi, Ilir Doçi, Ahmet Shala, Rinor Berisha*. “Regulation of Traffic Flow in Small Cities with High 	

Number of Vehicles: Case of Malisheva City – Kosovo” International Review of Civil Engineering (IRECE), DOI: <https://doi.org/10.15866/irece.v9i4.14300> , Volume 9, Issue 4, pp. 161-167, 2018.

- Ramë Likaj, Ahmet Shala*. “*Optimisation and Control of Vehicle Suspension Using Linear Quadratic Gaussian Control*” Journal of Mechanical Engineering - Strojnicky casopis, DOI: <https://doi.org/10.1515/scjme-2018-0006>, Volume 68, Issue 1, pp. 61-68, 2018.
- Ahmet Shala, Mirlind Bruçi*. “*Proposed Robot Scheme with 5 DoF and Dynamic Modelling Using Maple Software*”. Strojnicky casopis – Journal of Mechanical Engineering, Volume 67, Issue 2, pp. 101-108, 2017. DOI: <https://doi.org/10.1515/scjme-2017-0023> .
- Gezim Hoxha, Ahmet Shala*, Ramë Likaj. “*Vehicle Speed Determination in Case of Road Accident by Software Method and Comparing of Results with the Mathematical Model*”. Strojnicky casopis – Journal of Mechanical Engineering, Volume 67, Issue 2, pp. 51-60. 2017. DOI: <https://doi.org/10.1515/scjme-2017-0017> .
- Ahmet Shala, Xhevahir Bajrami*, Ramë Likaj. “*Dynamic Modeling and Simulation of the Autopilot by using Fuzzy Logic*”, International Journal of Mechanical Engineering and Technology, Volume 8, Issue 9, pp. 407-413, 2017.
- Ramë Likaj, Ahmet Shala*. “*Design of Automatic System with Hydrostatic Transmission*”, ANNALS of Faculty Engineering Hunedoara – International Journal of Engineering, Year XV, Issue 2, pp. 159-162, Faculty of Engineering Hunedoara, 2017.
- Ramë Likaj, Ahmet Shala*. “*Application of Graph Search Algorithm Dijkstra to find Optimal Solution for the Problem of Transport*”, Journal ANNALS of Faculty Engineering Hunedoara – International Journal of Engineering, Year XV, Fascicule 4, pp. 69-72, UPT/Faculty of Engineering Hunedoara, 2017.
- Ahmet Shala, Mirlind Bruçi*, Xhevahir Bajrami. “*Modelling of the biped robot using Maple software*”, Journal Applied Technologies and Innovations, Volume 13, Issue 1, pp. 12-20, Prague Development Center (PRADEC), 2017.
- Ramë Likaj, Ahmet Shala*. “*Design and Control of Full Vehicle Suspension System*”, Journal Acta Technica Corviniensis - Bulletin of Engineering, Volume 10, Issue 4, pp. 77-80, 2017. UPT/Faculty of Engineering Hunedoara.
- Azem Kyçyku, Ahmet Shala*. “*Analytical-Graphical Analysis of Various Influences in the Carrying ability of V-Belts with narrow profile*”, Journal Acta Technica Corviniensis - Bulletin of Engineering, Volume 10, Issue 4, 2017. UPT/Faculty of Engineering Hunedoara.
- Ramë Likaj, Ahmet Shala*, Xhevahir Bajrami. “*Optimal Control of quarter car vehicle suspensions*”, International Scientific Journal Trans MotAuto World, Volume 1, Issue 5, pp. 184-186, Scientific Technical Union of Mechanical Engineering “Industry 4.0”, 2017.
- Ramë Likaj, Xhevahir Bajrami, Ahmet Shala*. “*Ground Contact in SimMechanics for humanoid Robot*”, International Scientific Journal Innovations, Volume 2, Issue 5, pp. 145-150, Scientific Technical Union of Mechanical Engineering “Industry 4.0”, 2017.
- Ahmet Shala, Ramë Likaj*, Xhevahir Bajrami, Mehmet Qelaj. “*Analysis of Kinematics of four-bar linkage Mechanism based on given Program*”, International Scientific Journal Machines Technologies Materials, Volume 11, Issue 9, pp. 429-434, Scientific technical Union of Mechanical Engineering “Industry 4.0”, 2017.
- Automatic Design of Technological Process of Forging, (co-authors: Bruçi, Mirlind; Likaj, Rame; Qehaja, Nexhat) International Journal of Mechanical Engineering and Technolog), Volume 8, Issue 9, pp. 473-477, 2017.
- Lavdërim Shala, Ahmet Shala*. “*File Formats - Characterization and Validation*”; Journal IFAC-PapersOnLine, Volume 49, Issue 30, Pages 253-258, 2016. DOI: <https://doi.org/10.1016/j.ifacol.2016.11.062>.
- Ahmet Shala, Ramë Likaj*, Mirlind Bruçi, Xhevahir Bajrami. “*Propulsion Effect Analysis of 3Dof Robot under Gravity*”, Original Research Article, Journal Procedia Engineering, Volume 100, 2015, Pages 206-212.
- Optimal Design and Analysis of Quarter Vehicle Suspension System by Using Matlab, (co-authors: R. Likaj, M. Bruçi, Xh. Bajrami), Annals of DAAAM and Proceedings of the International DAAAM Symposium. Volume 1 pp. 0082-0090, 2016.
- Digital Currencies, Anonymity in the Bitcoin System; (co-authors: L. Shala, A. Kyçyku): 16th International Multidisciplinary Scientific Ge, 2016, Book 2, Volume 1, pp. 189-196, 2016. DOI: <https://doi.org/10.5593/SGEM2016/B21/S07.025>,
- Optimal Design and Analysis of Vehicle Suspension System, (co-authors: R. Likaj, M. Bruçi, Xh. Bajrami), DAAAM International Scientific Book . 2014, p087-108. 22p.

- Synthesis of Cam mechanism based on given program, (co-author: R. Likaj, M. Bruqi), Original Research Article, Journal: IFAC Proceedings Volumes, Volume 46, Issue 8, 2013, Pages 60-63.
- Application of graph theory to find optimal paths for the transportation problem, (co-authors: R. Likaj, M. Mehmetaj, P. Hyseni, Xh. Bajrami), Original Research Article, Journal: IFAC Proceedings Volumes, Volume 46, Issue 8, 2013, Pages 235-240.
- Kinematics and dynamics modelling of the biped robot , (co-authors: Xh. Bajrami, A. Dermaku, R. Likaj) Original Research Article, Journal: IFAC Proceedings Volumes, Volume 46, Issue 8, 2013, Pages 69-73,
- Modeling and control of a humanoid robot, (co-authors: Xh. Bajrami, P. Kopacek, R. Likaj), Journal e&i Elektrotechnik und Informationstechnik, ISSN 1613-7620, Vol. 130, No. 2, pp. 61-66, 2013.
- Possible experimental method to determine the suspension parameters in a simplified model of passenger car , (co-authors: Sh. Lajqi, J. Gugler, N. Lajqi, R. Likaj), International Journal of Automotive Technology, Vol. 13, No. 4, 615-621, 2012.
- Modelling and Simulation of road Vehicle, (co-authors: E. Hajrizi, R. Likaj), Original Research Article, IFAC Proceedings Volumes, Volume 43, Issue 25, 2010, Pages 65-68,
- Trajectory tracking using integrated sensors on mobile robot, (co-author: Xh. Bajrami), European Championship in football with Robots, Scientific Conference on Robotics, UBT - Prishtina, Kosova, 2011.
- Design and Simulation of an Autopilot by using Fuzzy Logic Controller, (co-author: R. Likaj & Xh. Bajrami), IARP HUDEM'2011, Sibenik, Croatia, 26-28 April, 2011.
- Paper: A fuzzy – genetic algorithm and obstacle path generation for walking robot with manipulator, (co-author: I. Gojani, A. Pajaziti, Sh. Buza); pp. 421-435, and Paper: Synthesis of a sagittal gate for a biped robot during single support phase; (co-author: I. Gojani, A. Pajaziti, Sh. Buza and G. Capi from Fukuoka Institute of Technology Japan) ; pp. 436-452, published as a Part IV Chapter 17 & 18 of scientific book: Using robots in hazardous environments: Landmine detection, de-mining and other applications, Published by Woodhead Publishing, www.woodheadpublishing.com/en/book.aspx?bookID=2041 ISBN 978-1-84569-786-0 (book) & ISBN 978-0-85709-020-1 (e-book), Edited by: Y. Baudoin, Cambridge, UK, 2010.
- Fuzzy Logic Control and 3D Simulation of road Vehicle, (co-author: R. Likaj), 21st International DAAAM Symposium, Zadar, Croatia, Published on Annals of DAAAM for 2010 & Proceedings of the 21st International DAAAM Symposium, Volume 21, No. 1, ISSN 1726-9679 Editor B. Katalinic, Published by DAAAM International, Vienna, Austria, EU, 2010,
- Planar kinematics analysis method of straight line mechanism S35 using vector loops and verification of results experimentally, (co-author: F. Krasniqi, V. Krasniqi), 4th ERGONOMICS, Zagreb, Croatia, 2010.
- Possibilities of a simplified experimental system determining of parameters of the suspension of the passenger cars, (co-author: R. Likaj, J. Gugler, Sh. Lajqi, N. Lajqi) , MOTSP - Zagreb, Croatia, 2010.
- The problem of transport in designing the production systems, (co-author: R. Likaj, M. Bruqi, K. Shala), 11th TMITIP-IE, Chap. 3, pp. 175-184, Bergamo - Italy, 2009.
- Design of Genetic Algorithm for optimisation of Fuzzy Neural Network Controller, (co-author: R. Likaj), 8th International Conference Modern Technologies in Manufacturing, Cluj-Napoca, Romania, 2007.
- Synthesis of a sagittal gate for a biped robot during the single support phase, (co-author: A. Pajaziti, I Gojani, Sh. Buza), ISMCR - 16th ISMC in Robotics, Warsaw, Poland, 2007.
- Contribution to the synthesis for a BIPED during the single support phase, (co-author: A. Pajaziti, I Gojani, Sh. Buza), IFAC – 5th DECOM-TT , Cesme - Izmir, Turkey, 2007.
- Design of WATT-II type of six-bar mechanism using Burmester curves and inversion method, (co-authors: I. Gojani, A. Pajaziti, B. Pira), 16th DAAAM, Opatija, Croatia, 2005.
- Optimization of Biped Gait Synthesis Using Fuzzy Neural Network Controller, (co-author: A. Pajaziti, I Gojani, P. Kopacek), Proceedings of the ASME International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference - DETC2005,
- Path-Planning and tracking for a BIPED robot using Fuzzy Neural Network Optimized with Genetic Algorithm, (co-author: I. Gojani, A. Anxhaku, A. Pajaziti), 1st CLAWAR/EURON Workshop on Robots in Entertainment, Leisure, and Hobby, IHRT-TU- Vienna, ISBN 3-902161-04-3, Vienna, Austria, 2004.
- Robotët në procesin e arsimit nëpërmjet lojës së futbollit, (co-author: I. Gojani. A. Pajaziti), Tiranë, 2004.
- Planning Walking Patterns for a BIPED robot using FNN-GA, (co-author: I. Gojani, A. Pajaziti, B. Pira), IARP-HUDEM'04, Brussels, Belgium, 2004.

- New Fuzzy Neural Network design using Genetic Algorithm for trajectory tracking of mobile robot, MECHROB'04, Aachen, Germany, 2004.
- Parametric and Sensivity Analysis of a Vibratory Vehicle Model, (co-author: A. Geca, Ag. Pajaziti, R. Likaj), MTEM-6, Cluj Napojca, Romania, 2003.
- A Fuzzy – Genetic Algorithm and obstacle path generation for Walking Robot, (co-author: I. Gojani, A. Pajaziti, Sh. Buza), IARP-HUDEM'03, Prishtinë, Kosovë, 2003.
- Trajectory tracking by using Fuzzy Logic Controller on mobile robot, (co-author: R. Likaj, A. Geca, Ag. Pajaziti, F. Krasniqi), IARP-HUDEM'03, Prishtinë, Kosovë, 2003.
- Mobile robot navigation using cognition models and genetic algorithm-based approach, (co-author: I. Gojani, A. Pajaziti), DAAM - 23th Symposium, Vienna, Austria, 2002.
- Velocity and torque feedback Control of nonholonomic mobile robot using Fuzzy Neural Network, (co-author: A. Pajaziti, Ag. Pajaziti, R. Likaj), IFAC-SYROCO 2000, Vienna, Austria, 2000.
- Control Scheme for monholonomic Mobile Manipulators by using Neutral Networks, (co-author: I. Gojani, A. Pajaziti, A. Bunjaku), EUROCAST'99. Vienna, Austria, 1999
- New Control Scheme for trajectory tracking of robot manipulator by using Neural Network, (co-author: I. Gojani, A. Pajaziti), INES'98, Vienna, Austria, 1998.

10.b. Publikimet/Punimet shkencore/hulumtuese në rajon:

- A. Shala, A. Geca. Ekuacionet diferenciale jolineare dhe lineare të lëvizjes së sistemit me katër shkallë lirie dhe analiza e ndikimit të parametrave lëkundës, Revista shkencore profesionale, MAKINERIA Nr. 1, Viti IV, Fakulteti i Makinerisë, Prishtinë, faqe 1-7. 2002
- I. Gojani. A. Pajaziti, A. Shala: Robotët në procesin e arsimit nëpërmjet lojës së futbollit, Tiranë, 2004.
- Problemet e transportit dhe dizajnimin të sistemeve prodhuese , (co-author: R. Likaj, Sh. Shabani, M. Bruçi), Takimi i III-te ALB-SHKENCA, Tiranë, Shqipëri, 2008.
- R. Likaj, A. Shala, A. Kyçyku. Dizajnimi optimal i çerekut të automjetit me përdorimin e algoritmeve gjenetike. Akademia e Shkencave dhe Arteve të Kosovës, Revista e Seksionit të Shkencave të Natyrës: Kërkime / Research, Vellimi 21, Faqe 51-68. 2014
- R. Likaj, A. Shala, M. Bruçi. Problemet e transportit në disajnimin e sistemeve prodhuese. Konferenca e Institutit Alb Shkenca, Tiranë, Shqipëri. 2008
- A. Shala, R. Likaj, F. Krasniqi, M. Bruçi. Disajnimi dhe Simulimi i autopilotit bazuar në Rregullatorët Fuzzy Logjik. Konferenca e Institutit Alb Shkenca, Tiranë, Shqipëri. 2008
- R. Likaj, A. Shala, M. Bruçi, M. Qelaj. Analiza dhe disajnimi i sistemit të varjes për gjysmën anësore të automjetit me 2SHLL. Konferenca e Institutit Alb Shkenca, Tiranë, Shqipëri. 2010
- A. Shala, E. Hajrizi. Përdorimi i Simulinkut 3D për simulim & vizualizim të lëvizjes së automjetit. Konferenca e Institutit Alb Shkenca, Tiranë, Shqipëri. 2010

10.c. Libra / Materiale mësimi: shkarko në www.ahmetshala.com

- Ahmet Shala, Fehmi Krasniqi; Përmbledhje detyrash të zgjidhura nga Statika duke shfrytëzuar programet MathCad dhe IQ100, 2002
- Ahmet Shala; Kinematika - probleme të zgjidhura dhe aplikimi i softuerit MathCad, 2003
- Ahmet Shala; Përmbledhje detyrash seminarike nga Statika, (co-author: Fehmi Krasniqi), 2003
- Ahmet Shala, Fehmi Krasniqi; Përmbledhje detyrash seminarike nga Kinematika, 2003
- Ahmet Shala; Dinamika – përmbledhje detyrash të zgjidhura dhe aplikimi i softuerit Matlab, 2003
- Ahmet Shala; Software-t Aplikative : MathCad, IQ 100 dhe Matlab, 2007
- Ahmet Shala; Informimi dhe Komunikimi në Komunikacion, 2006
- Ahmet Shala; Rrjetat Fuzzy Neurale, 2006

- Ahmet Shala; Control of Kinematic and Dynamics Parameters using Fuzzy Neural Networks Controllers of Mobile Robots, Monografi e bazuar në PhD disertacion, UP/FIM, Prill 2005. ISBN-10: 9951074022 ISB-13: 978-9951074025, Publikuar në <https://www.amazon.com/Kinematic-Dynamics-Parameters-Networks-Controllers/dp/9951074022> , 2006.
- Ahmet Shala; Analiza dhe Sinteza e Mekanizmave , 2007
- Ahmet Shala; Mekanika Teknike II - Ligjerata, 2007
- Ahmet Shala; Mekanika Teknike II - Ushtrime, 2007
- Ahmet Shala; Programimi i Orientuar në Objekte (JAVA) – Ligjërata dhe ushtrime, 2009
- Ahmet Shala; Bazat e punës me kompjuter, Ligjërata dhe Ushtrime, 2010
- Ahmet Shala; Intelligent Manufacturing Systems - Artificial Intelligence - Lectures, 2010
- Ahmet Shala; Sistemet e Informimit dhe Komunikimit, 2012
- Ahmet Shala; Informatikë dhe Programim, Ligjërata dhe Ushtrime, 2013
- Ahmet Shala; Softuerët Aplikativë, Ligjërata dhe Ushtrime, 2014
- Ahmet Shala; Hyrje në inteligjencë artificiale, Ligjërata dhe Shembuj, 2015
- Ahmet Shala; Artificial Intelligence: Monograph, Publisher: LAP LAMBERT Academic Publishing (2017), ISBN-10: 6202199849 , ISBN-13: 978-6202199841. <https://www.lap-publishing.com/catalog/details/store/gb/book/978-620-2-19984-1/artificial-intelligence?>
- Ahmet Shala; Dinamika e Sistemit me Rregullim, Universiteti i Prishtinës, ISBN-978-9951-00-218-9. Libër universitar, 2017.

Recensent

- MDPI journals, Basel, Switzerland, <http://www.mdpi.com>
- Dhjetëra libra për botim nga Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike dhe Universiteti.

Redaktor profesional

- Dhjetëra libra për botim nga Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike.

11. Përvoja e punës:

<i>Prej - Deri</i>	01.10. 1994 - vazhdon
<i>Vendi:</i>	Prishtinë
<i>Institucioni:</i>	Universiteti i Prishtinës / Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike
<i>Pozita:</i>	Profesor
<i>Përshkrimi:</i>	Profesor për lëndët: Studimet Bachelor: Informatikë dhe Programim, Softuerët Aplikativë, Sistemet e Informimit dhe Komunikimit, Mekanika Teknike II, Dinamika e Sistemit me Rregullim, Analiza dhe Sinteza e Mekanizmave. Studimet Master: Sistemet Mekatronike në Industrinë Ushqimore, Menaxhimi i Sistemeve Mekatronike, Inteligjenca Artificiale në Mekatronikë.

12. Arsimimi dhe trajnimet:

<i>Viti:</i>	2009
<i>Kualifikimi i arritur:</i>	I certifikuar për shqyrtime dhe testim të litarëve të çelikut me pajisje MD 120B
<i>Temat kryesore/shkathtësitë profesionale të arritura:</i>	Testimi me metodën elektromagnetike, metoda e testimit pa shkatërrim të materialit.
<i>Emri i institucionit:</i>	Meraster & Zawada NDT & AGH University, Krakow - Poloni
<i>Niveli i kualifikimit:</i>	Ekspert ndërkombëtar
<i>Viti:</i>	2014, 2016, 2018, 2020 -
<i>Kualifikimi i arritur:</i>	Ekspert për kompaninë EALGA - Trup Inspektuese e Autorizuar për inspektim dhe testim të Ashensorëve dhe Teleferikëve për bartje të njerëzve.

<i>Temat kryesore/shkathtësitë profesionale të arritura:</i>	Inspektimi, testimi dhe Certifikimi i Ashensorëve, Vinçave, Eskalatorëve – shkallëve lëvizëse dhe Teleferikëve për bartje të njerëzve.		
<i>Emri i institucionit:</i>	Republika e Kosovës / Ministria e Tregtisë dhe Industrisë		
<i>Niveli i kualifikimit:</i>	Ekspert profesional		
13. Informata shtesë:			
<i>Shkathtësitë organizative dhe kompetencat:</i>	Menaxhim, pranime teknike profesionale - Certifikime etj.		
<i>Shkathtësitë kompjuteri dhe kompetencat:</i>	Aftësi superiore në gjuhë programuese dhe softuerë aplikative		
<i>Shkathtësitë të gjuhës: (1 deri 5: 1 vlerësimi më i ulët - 5 rrjedhshëm)</i>			
<i>Gjuha</i>	<i>Të folurit</i>	<i>Shkrimi</i>	<i>Leximi</i>
angleze	5	4	4
gjermane	3	2	2
kroate	5	5	5
14. Anëtarësimet:			
<i>Ministria e Mjedisit dhe Planifikimit Hapësinor</i>	Anëtar i Komisionit për Licencimin e Arkitektëve dhe Inxhinierëve 2014-vazhdon		
<i>Ministria e Arsimit, Shkencës dhe Teknologjisë</i>	Anëtar i Këshillit Kombëtar për Njohje – NARIC Kosova. 2016 - vazhdon		
15. Projekte ndërkombëtare:	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Ngritja e studimeve multidisiplinare në Mekatronikë, në gjuhën angleze, program i UP-së/FIM-FIEK, mbështetur nga WUS Austria, 2010 ➤ Projekti i analizës dhe dizajnit të robotit me 5 shkallë lirie për përdorim në hapësirë. Propulsion Effect Analysis of 5DOF Robot under Gravity and without gravity. TU Vienna. 2012. ➤ Projekti ALLED – “Aligning Education with Labour Market Needs” (“Harmonizimi i Arsimit me Kërkesa te Tregut te Punës”) i ngritjes se profilit të studimeve në fushën e studimeve të mekatronikës për teknologjinë ushqimore. Mbështetur nga WUS Austria dhe EU & ADA Austria. 2016-2017. ➤ Projekti MIREC “Metal Industry & Renewable Energy / Cluster of Kosovo, në bashkëpunim me Ministrinë e Tregtisë dhe Industrisë, Sektorin e kompanive metal-përpunuese dhe GIZ & Cluster of Hamburg – Gjermani. ➤ “EuroRAP” në Kosovë: Asociacioni Kosovar i Motorizimit (AMRKS), Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike / Universiteti Prishtinës, Kolegji “Tempulli”, Ministria e Infrastrukturës, Ministria e Punëve të Brendshme, Instituti për Siguri Rrugore dhe Hulumtime në Transport dhe Asociacioni i Komunave të Kosovës. 		