

## CURRICULUM VITAE

<b>1. Mbiemri:</b>	Pajaziti	
<b>2. Emri:</b>	Arbnor	
<b>3. Nacionaliteti:</b>	Shqiptar	
<b>4. Shtetësia:</b>	Kosovar	
<b>5. Data e Lindjes:</b>	25.04.1961	
<b>6. Gjinia:</b>	Mashkull	
<b>7. Detajet kontaktuese:</b>	FIM-UPHP, Kabineti 618	
<i>Email:</i>	<a href="mailto:arbnor.pajaziti@uni-pr.edu">arbnor.pajaziti@uni-pr.edu</a> , <a href="mailto:arbnorpajaziti@gmail.com">arbnorpajaziti@gmail.com</a>	
<i>Tel:</i>	+377 44 110 802	
<b>8. Niveli Arsimor:</b>		
<i>Institucioni:</i>	Fakulteti i Makinerisë - Prishtinë	
<i>Data e diplomimit:</i>	1984	
<i>Diploma :</i>	Inxh. i dipl. i makinerisë	
<i>Institucioni:</i>	Fakulteti i Anije Ndërtimtarisë - Zagreb	
<i>Data e diplomimit:</i>	1990	
<i>Diploma/ Magjistratura :</i>	Magjistraturë shkencore	
<i>Institucioni:</i>	Fakulteti i Makinerisë, Universiteti i Teknologjisë, Vjenë, Austri	
<i>Data e diplomimit:</i>	1998	
<i>Diploma/ Doktorata :</i>	Doktoraturë shkencore	
<b>9. Titulli akademik:</b>	Profesor i rregullt	
<i>Institucioni:</i>	Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike, Universiteti i Prishtinës “Hasan Prishtina” (UPHP)	
<i>Data e zgjedhjes:</i>	2010	
<b>10. Publikimet shkencore:</b>		
<b>Publikimet/Punimet shkencore/hulumtuese</b>		
<i>Titulli i punimit</i>	<i>Revista/Përmbledhja/ Konferenca</i>	<i>Viti/ Vëllimi/ Faqet</i>
<b>Multi-Mode Surround View for ADAS Vehicles (Irfan Baftiu, Arbnor Pajaziti, Ka C Cheok)</b>	<b>2016 IEEE 4th INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON ROBOTICS AND INTELLIGENT SENSORS 17-20 December 2016, Tokyo, Japan</b>	<i>Punimi është pranuar më dt. 15.10.2016</i> <a href="http://www.ieee-iris2016.com/">http://www.ieee-iris2016.com/</a>
<b>Development and Programming of the Mobile Platform with Manipulation Arm for Rescue Operations</b>	<b>The 12th International Symposium MINE ACTION 2015, 27rd to 30th April 2015 – Biograd, CROATIA</b>	<a href="file:///C:/Users/Arbnor%20Pajaziti/Downloads/Papers.pdf">file:///C:/Users/Arbnor%20Pajaziti/Downloads/Papers.pdf</a>

(Arbnor Pajaziti, Shaban Buza and Drilon Bunjaku)		
<b>Robotic Arm Control with Neural Networks using Genetic Algorithm Optimization Approach</b> (Arbnor Pajaziti, Hasan Cana)	<b>ICERME 2014: International Conference on Electronics, Robotics and Mechatronics Engineering, Paris, France, August 28 - 29, 2014</b>	<a href="http://www.waset.org/conference/2014/08/paris/ICERME/program">http://www.waset.org/conference/2014/08/paris/ICERME/program</a>
<b>Dizajnimi i robotit mobil për operacionet e shpëtimit (Design of mobile robot for rescue operations)</b> (Arbnor Pajaziti, Shaban Buza, Sadullah Avdiu, Riad Ramadani, Halil Demolli)	<b>9TH ANNUAL MEETING OF INSTITUTE ALB-SHKENCA, Prishtina, 29-31 August 2014</b>	<a href="http://iash-takimet.org/tv2014/konferencat/">http://iash-takimet.org/tv2014/konferencat/</a>
<b>SLAM – Map Buinding and Navigation via ROS</b> (Arbnor Pajaziti, Petrit Avdullahu)	<b>ICAT 2014: International Conference on Advanced Technology &amp; Sciences, Antalya, Turkey, August 12 - 15, 2014</b>	<a href="http://conference.atscience.org/">http://conference.atscience.org/</a>
<b>A Study of the Influence of Implementing the Robot Programming on Student’s Creativity of High Schools</b>	<b>AKTET Journal of Institute Alb-Shkenca, AKTET VII, 2: 136-142, 2014</b>	ISSN 2073-2244 <a href="http://www.alb-shkenca.org">www.alb-shkenca.org</a>
<b>Presentation of Eight Basic Kinematic Blocks with Nonlinear Motion Characteristics during Mechanisms Design using Dual Vector Algebra</b> (Kastriot Buza, Ismajl Gojani, Arbnor Pajaziti, Fevzi Radoniqi)	<b>PROCEEDINGS of the 17th International Research/Expert Conference ”Trends in the Development of Machinery and Associated Technology” TMT 2013 Istanbul, Turkey, 10-11 September 2013</b>	<a href="http://www.tmt.unze.ba/proceedings2013.php">http://www.tmt.unze.ba/proceedings2013.php</a>
<b>Control Algorithm of a pick and place three dimensional robots,</b> (Krasniqi ,Valdrin; Buza,Shaban; Pajaziti, Arbnor; Krasniqi, Fehmi)	<b>15<sup>th</sup> International Symposium IFAC MMM2013,</b>	SAN DIEGO, CALIFORNIA, USA, 25-28 AVG. 2013 <a href="http://www.flogen.org/MMM2013">www.flogen.org/MMM2013</a>
<b>Studim i ndikimit të implementimit të programimit të robotëve në kreativitetin e studentëve të shkollave të mesme</b> (Arbnor Pajaziti, Ramiz Kastrati)	<b>8TH ANNUAL MEETING OF INSTITUTE ALB-SHKENCA, Tirana, 29-31 August 2013</b>	<a href="http://iash-takimet.org/tv2013/konferencat/">http://iash-takimet.org/tv2013/konferencat/</a>
<b>Semi-Autonomous Mobile Robot for Mine Detection</b> (Arbnor Pajaziti, Ka C Cheok, and Xhevahir Bajrami)	<b>The 10th International Symposium on HUMANITARIAN DEMINING 2013, 23rd to 25th April 2013 – Šibenik, CROATIA</b>	<a href="http://www.fp7-tiramisu.eu/sites/fp7-tiramisu.eu/files/publications/IARP%207%20-%20A.Pajaziti_0.pdf">http://www.fp7-tiramisu.eu/sites/fp7-tiramisu.eu/files/publications/IARP%207%20-%20A.Pajaziti_0.pdf</a>

<p><b>Algorithm for Mechanisms Design and its Application at Copier-Blade Mechanism using Dual-Vector Algebra in Topological Synthesis (Buza Kastriot, Gojani Ismajl, Pajaziti Arbnor, Radoniqi Fevzi)</b></p>	<p><b>PROCEEDINGS 16th International Research/Expert Conference "Trends in the Development of Machinery and Associated Technology", TMT 2012, Dubai, AUE, 10-12 September 2012</b></p>	<p><a href="http://www.tmt.unze.ba/proceedings2012.php">http://www.tmt.unze.ba/proceedings2012.php</a></p>
<p><b>Design and Implementation of Low-Cost Mobile Robot for Mine Detection (Arbnor Pajaziti, Ka C Cheok, Micho Radonvich, Irfan Baftiu, Gentian Godo)</b></p>	<p><b>Ground Vehicle Systems Engineering and Technology Symposium (GVSETS), Troy, Michigan, U.S.A, 2012</b></p>	<p><a href="http://www.ndia-mich.org/images/2012_pdfs/Robotics%20Systems/1100_Cheok.pdf">http://www.ndia-mich.org/images/2012_pdfs/Robotics%20Systems/1100_Cheok.pdf</a></p>
<p><b>Two Articles in Chapter IV - Robot Autonomous Navigation and Sensors Using Robots in Hazardous Environments (Arbnor Pajaziti, Ismajl Gojani, Shaban Buza, Ahmet Shala)</b></p>	<p><b>Using Robots in Hazardous Environments – Landmine Detection, de-mining and other applications, edited by Y. Baudoin and Maki K. Habib, Woodhead Publishing Limited UK 2011</b></p>	<p>Woodhead Publishing Limited UK 2011 (pages 421 - 452) ISBN 978-1-84569-786-0 (print) ISBN 978-0-85709-020-1 (online)</p>
<p><b>Dizajnimi i simulatorit të futbollit me robotë i bazuar në teorinë Fuzzy Logic (Arbnor Pajaziti, Xhevahir Bajrami dhe Mahir Hasanxhekaj)</b></p>	<p><b>Buletini i punimeve shkencore të publikuara me rastin e 50 vjetorit të themelimit të FIEK, UPHP</b></p>	<p>Universiteti i Prishtinës, Fakulteti i Inxhinierisë Elektrike dhe Kompjuterike, Prishtinë 2011 KUD 621.3 004</p>
<p><b>The Motion Characteristic Code, Screw Motion and Spatial Presentation of Five Combinations of Motions for Basic Kinematics Blocks at the Mechanism Design (Buza Kastriot, Gojani Ismajl, Pajaziti Arbnor, Radoniqi Fevzi)</b></p>	<p><b>PROCEEDINGS 15th International Research/Expert Conference "Trends in the Development of Machinery and Associated Technology" TMT 2011</b></p>	<p>Prague, Czech Republic, 12-18 September 2011 <a href="http://www.tmt.unze.ba/proceedings2011.php?filter=pajaziti">http://www.tmt.unze.ba/proceedings2011.php?filter=pajaziti</a></p>
<p><b>Zhvillimi i strukturës së Diagramëve Use Case dhe Sekuencialë për përmbushjen e kërkesave për Sistemin e Menaxhimit të Pasaportave biometrikë (koautor me Artan Dermakun dhe Arianit Pajazitin)</b></p>	<p><b>Konferenca e Inxhinierisë dhe Teknologjisë së Informacionit, Takimi i VI-të i IASH-së</b></p>	<p>Prishtinë, 1-4 shtator, 2011 <a href="http://iash-takimet.org/tv2011/konferencat/">http://iash-takimet.org/tv2011/konferencat/</a></p>
<p><b>Localization of the Mobile Robot by using the Ultrasonic and Optical Sensors (Arbnor Pajaziti,</b></p>	<p><b>Konferenca e Inxhinierisë dhe Teknologjisë së Informacionit, Takimi i VI-të i IASH-së</b></p>	<p>Prishtinë, 1-4 shtator, 2011 <a href="http://iash-takimet.org/tv2011/konferencat/">http://iash-takimet.org/tv2011/konferencat/</a></p>

<b>Xhevahir Bajrami)</b>		
<b>Design of Lathe-Blade Mechanism with Basic Kinematics Blocks Using Methodology of Dual-Vector Algebra (K.Buza, Sh.Buza, I.Gojani, A.Pajaziti, F.Radoniqi)</b>	<b>Proceedings of 14<sup>th</sup> International Research/Expert Conference “Trends in the Development of Machining and Associated Technology”, TMT 2010</b>	Mediterranean Cruise, 11 – 18 Shtator 2010 <a href="http://tmt.unze.ba/zbornik/TMT2010/113-TMT10-134.pdf">http://tmt.unze.ba/zbornik/TMT2010/113-TMT10-134.pdf</a>
<b>Cost Oriented Robots for Kosovo, (Arbnor Pajaziti, Shaban Buza, Ismajl Gojani, Peter Kopacek and Riko Šafaric)</b>	<b>International Journal Automation Austria (IJAA) – Engineering Management</b>	Heft 2, Jahrgang 17 (2009), TU Wien, 2009 (pages 58-67) <a href="http://www.acin.tuwien.ac.at/fileadmin/acin/ijaa/ijaajg17h2.pdf">http://www.acin.tuwien.ac.at/fileadmin/acin/ijaa/ijaajg17h2.pdf</a>
<b>Humanitarian Demining in Kosovo (Arbnor Pajaziti)</b>	<b>Workshop on Humanitarian Demining Techniques, Radcliffe Institute for Advanced Study, Harvard University, U.S.A, April 3-4, 2009</b>	April 3-4, 2009 <a href="http://www.radcliffe.harvard.edu/sites/radcliffe.harvard.edu/files/field-pdf-version/publication/annualreport2009_0.pdf">http://www.radcliffe.harvard.edu/sites/radcliffe.harvard.edu/files/field-pdf-version/publication/annualreport2009_0.pdf</a>
<b>Comparison of First Level Motion Transformation Matrix and Operational Constraint Vector with Motion Characteristic Code at the Mechanisms Design, (K.Buza, A.Anxhaku, I.Gojani, Sh.Buza, A.Pajaziti)</b>	<b>Proceedings of 13<sup>th</sup> International Research/Expert Conference “Trends in the Development of Machining and Associated Technology”, TMT 2009, Hammamet, Tunisia, 16-21 Tetor 2009</b>	<a href="http://tmt.unze.ba/zbornik/TMT2009/151-TMT09-099.pdf">http://tmt.unze.ba/zbornik/TMT2009/151-TMT09-099.pdf</a>
<b>Cost Oriented Robots for Kosovo, (Peter Kopacek, Riko Šafaric, Arbnor Pajaziti, Shaban Buza, Ismajl Gojani)</b>	<b>The 5th Triennial ETAI International Conference on APPLIED AUTOMATIC SYSTEMS (AAS) DECOM 2009</b>	Shtator 26-29, 2009, Ohrid, Macedonia <a href="http://decom09.feit.ukim.edu.mk/downloads/TechnicalProgram_AAS-DECOM_2009.pdf">http://decom09.feit.ukim.edu.mk/downloads/TechnicalProgram_AAS-DECOM_2009.pdf</a>
<b>De-mining techniques of Improvised explosive materials by the usage of Mobile Robots (Arbnor Pajaziti, Jakup Berisha, Xhevahir Bajrami and Arbëresh Ajvazi)</b>	<b>IARP Workshop on Robots for Humanitarian Demining, HUDEM 2008</b>	Cairo, Egypt, March 2008 <a href="http://www.gichd.org/fileadmin/pdf/LIMA/HUDEM2008.pdf">http://www.gichd.org/fileadmin/pdf/LIMA/HUDEM2008.pdf</a>
<b>Synthesis of a Sagittal Gate for a Biped Robot During the Single Support Phase, (A.Pajaziti, I.Gojani, A.Shala, Sh.Buza)</b>	<b>16th International Symposium on Measurement and Control in Robotics</b>	Warsaw, Poland, 21-23 Qershor, 2007 <a href="http://www.ismcr2007.effolan.com/">http://www.ismcr2007.effolan.com/</a>
<b>Trajectory Synthesis for a Biped Robot during the Single Support Phase (A.Pajaziti, I.Gojani, A.Shala, Sh.Buza)</b>	<b>The 5th IFAC Intl. WS DECOM-TT</b>	Cesme, Turkey, 17-20 Maj, 2007 <a href="http://www.ifac-papersonline.net/">http://www.ifac-papersonline.net/</a>

<b>Design of Stephenson-I Type of Six-Bar Mechanism using Burmester Curves and Inversion Method (Bujar Piraj, K. Buza, I. Gojani, A. Anxhaku, A. Pajaziti)</b>	<b>11th International Research/Expert Conference – Trends in the Development of Machinery and Associated Technology, TMT 2006, Barcelona-Lloret de Mar, Spain</b>	11-15 September, 2006 <a href="http://www.tmt.unze.ba/proceedings.php">http://www.tmt.unze.ba/proceedings.php</a>
<b>General Matrix Model at the second level of Automatic Synthesis Procedure of the Mechanisms (Kastriot Buza, B. Piraj, I. Gojani, A. Anxhaku, A. Pajaziti)</b>	<b>10th International Research/Expert Conference – Trends in the Development of Machinery and Associated Technology, TMT 2006, Barcelona-Lloret de Mar, Spain</b>	11-15 September, 2006 <a href="http://www.tmt.unze.ba/proceedings.php">http://www.tmt.unze.ba/proceedings.php</a>
<b>Coordination of the Multi Agent System and its Application to Robot Soccer (Arbnor Pajaziti, P.Kopacek, I. Gojani, and A. Shala)</b>	<b>IFAC Conference on Supplemental Ways for Improving International Stability Through Automation - ISA '06 June 15-17, 2006, Prishtina, United Nations Mission in Kosovo (UNMIK)</b>	<a href="http://www.ubt-uni.net">www.ubt-uni.net</a>
<b>Design of Watt-II Type of Six-Bar Mechanism using Burmester Curves and Inversion Method (Bujar Pira, I. Gojani, A. Pajaziti, and A. Shala)</b>	<b>The 16th International DAAAM Symposium “Intelligent Manufacturing &amp; Automation: Focus on Young Researches and Scientists”, Opatija, Croatia, 19-22 October 2005</b>	<a href="http://www.thefreelibrary.com/Annals+of+DAAAM+%26+Proceedings/2005/January/1-p52797">http://www.thefreelibrary.com/Annals+of+DAAAM+%26+Proceedings/2005/January/1-p52797</a>
<b>Kinematic Analysis of the Lathe with Copier Using the Equivalent Mechanism, (K.Buza, A.Anxhaku, I.Gojani, Sh.Buza, A.Pajaziti)</b>	<b>Proceedings of 9<sup>th</sup> International Research/Expert Conference “Trends in the Development of Machining and Associated Technology” TMT 2005</b>	Antalya, Turkey, 26-30 Shtator, 2005 ISBN 9958-617-28-5 (pages 729-732) <a href="http://www.tmt.unze.ba/proceedings.php">http://www.tmt.unze.ba/proceedings.php</a>
<b>Optimization of Biped Gait Synthesis using Fuzzy Logic Controller (Arbnor Pajaziti, P.Kopacek, I. Gojani, and A. Shala)</b>	<b>American Society of Mechanical Engineering ASME 29th Mechanisms and Robotics Conference, September 24-28, 2005, Long Beach, California, USA</b>	<a href="http://proceedings.asmedigitalcollection.asme.org/proceeding.aspx?articleID=1589494">http://proceedings.asmedigitalcollection.asme.org/proceeding.aspx?articleID=1589494</a>
<b>Robotët në procesin e arsimit nëpërmjet lojës së futbollit (Ismajl Gojani, Arbnor Pajaziti, Ahmet Shala)</b>	<b>Konference e Institutit Alb Shkenca, Tiranë, Shqipëri</b>	<a href="http://www.alb-shkenca.org">www.alb-shkenca.org</a>
<b>Planning Walking Patterns for a Biped Robot using</b>	<b>IARP Workshop on Robots for Humanitarian</b>	<a href="http://www.gichd.org/fileadmin/pdf/LIMA/HUDEM2004.pdf">http://www.gichd.org/fileadmin/pdf/LIMA/HUDEM2004.pdf</a>

<b>Fuzzy Logic Controller (Arbnor Pajaziti, I. Gojani, A. Shala and B. Pira)</b>	<b>Demining, HUDEM 2004, Brussels-Leuven, Belgium, June 2004</b>	
<b>Utilization of Burmester theory in design of planar mechanisms/manipulator (Bujar Pira, Arbnor Pajaziti, Ismajl Gojani, and Petraq Marango)</b>	<b>IARP Workshop on Robots for Humanitarian Demining, HUDEM 2003, Prishtina, Kosova, June 2003</b>	<a href="http://www.eudem.vub.ac.be/files/hudem_2003_workshop_fm.pdf">http://www.eudem.vub.ac.be/files/hudem_2003_workshop_fm.pdf</a>
<b>A Fuzzy-Genetic Algorithm and Obstacle path Generation for Walking Robot with Manipulator, (A.Pajaziti, I.Gojani, Sh.Buza, A. Shala)</b>	<b>Second On Site IARP Workshop on Robots for Humanitarian Demining, HUDEM 2003</b>	Prishtina, Kosovë, 19-20 Qershor 2003 <a href="http://www.eudem.vub.ac.be/files/hudem_2003_workshop_fm.pdf">http://www.eudem.vub.ac.be/files/hudem_2003_workshop_fm.pdf</a>
<b>Mobile Robot Navigation using Cognition Models and Genetic Algorithm-Based Approach (Ismajl Gojani, Arbnor Pajaziti and A. Shala)</b>	<b>The 13th International DAAAM Symposium “Intelligent Manufacturing &amp; Automation: Learning from the Nature”, pp. 189-190, Vienna, Austria, October 2002</b>	<a href="http://daaam.info/Downloads/Pdfs/Downloads/Hi-Story_of_DAAAM_1990-2011.pdf">http://daaam.info/Downloads/Pdfs/Downloads/Hi-Story_of_DAAAM_1990-2011.pdf</a>
<b>Velocity and Torque Feedback Control of a Nonholonomic Mobile Robot Using Fuzzy Neural Networks (Arbnor Pajaziti, A. Shala and Agron Pajaziti)</b>	<b>6th IFAC Symposium on Robot Control – SYROCO 2000, pp. 43-48, Vienna, Austria, September 2000</b>	<a href="http://books.google.com/books?id=KkdSAAAAMAAJ&amp;focus=search_withinvolume&amp;q=pajaziti">http://books.google.com/books?id=KkdSAAAAMAAJ&amp;focus=search_withinvolume&amp;q=pajaziti</a>
<b>Control Scheme for Nonholonomic Mobile Manipulators by Using Neural Networks”, (A. Pajaziti, A. Shala and A. Bunjaku)</b>	<b>EUROCAST’99, Vienna, Austria, September 1999</b>	September 1999
<b>Neural Networks for Control of Robotic Systems”, (A.Pajaziti, P. Kopacek)</b>	<b>International Journal Automation Austria</b>	Heft 1, pp.18-39, Jg. 7, 1999
<b>Application of Neural Network Computing Controllers to Multiple Robotic Systems</b>	<b>Vienna University of Technology</b>	Doctoral Thesis,1998
<b>Using a New Neural Network Teaching Control Scheme for Robot Arm (A. Pajaziti, I. Gojani, A. Shala)</b>	<b>IEEE International Conference on Intelligent Engineering Systems INES’98, pp.435-440, Vienna, Austria, September 1998</b>	pp.435-440, Vienna, Austria, September 1998
<b>Simulations for a Closed</b>	<b>Intelligent Assembly and</b>	pp.119-124, Bled, Slovenia, May

<b>Chain Multiple Robot Systems by Application of Neural Network Controllers (A.Pajaziti, P. Kopacek)</b>	<b>Disassembly IAD'98, pp.119-124, Bled, Slovenia, May 1998</b>	1998
<b>Application of Neural Networks for trajectory tracking of Manipulation Robots (A.Pajaziti, I. Gojani and A. Shala)</b>	<b>Makineria – Revistë shkencore për teori dhe praktikë në makineri</b>	Viti II, Numri 1, pp.1-8, Prishtinë, 1998
<b>Design and simulation of robots with computers (A.Pajaziti, I. Gojani and A. Bunjaku)</b>	<b>Makineria – Revistë shkencore për teori dhe praktikë në makineri</b>	Viti I, Numri 2, pp.29-34, Prishtinë, 1997
<b>Synthesis of Mechanisms according to geometrical parameters (A.Pajaziti, I. Gojani)</b>	<b>Makineria – Revistë shkencore për teori dhe praktikë në makineri</b>	Viti I, Numri 1, pp.17-24, Prishtinë, 1997
<b>Application of Neural Networks in Manipulation Systems Control (A.Pajaziti, I. Gojani),</b>	<b>Researches 5, Academy of Sciences and Fine Arts of Kosovo</b>	pp.129-152, Prishtina, 1997
<b>A Neural Network Scheme for Control a Closed-Chain Multiple Robot System (A.Pajaziti, P. Kopacek)</b>	<b>5<sup>th</sup> International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD'96</b>	pp. 573-577, Budapest, Hungary, 1996
<b>Comparative Study of Neural Network Controllers for a Constrained Robot Arm (A.Pajaziti, P. Kopacek)</b>	<b>4<sup>th</sup> International Workshop on Robotics in Alpe-Adria Region, RAA'95</b>	pp.159-162, Poertschach, Austria, 1995
<b>Comparing Simulation of Robot Force/Position Control Models (A.Pajaziti, P. Kopacek)</b>	<b>3<sup>rd</sup> International Workshop on Robotics in Alpe-Adria Region</b>	faqe.159-163, Bled, Slovenia, July 1994
<b>Kinematics Analysis of Planar Mechanisms with chains by the aid of computing machines using the Cartesian vectors method (A.Pajaziti, I. Gojani and Sh. Buza)</b>	<b>Scientific Journal of the Faculty of Mechanical Engineering, Niš, Serbia</b>	1990
<b>Contribution on Kinematics Synthesis of Robot Manipulators (A.Pajaziti)</b>	<b>Faculty of Mechanical Engineering and Naval Building, Zagreb, Croatia</b>	Master of Science Work, 1990
<b>Computing package programs of production process in the Department of assembling, Prishtina (A.Pajaziti)</b>	<b>Factory of Shock Absorbers in Prishtina</b>	1987
<b>Computing program for</b>	<b>Paper of XEMK Kosovo</b>	1987

safety rate against destruction and pitting of cylindrical gear pairs (A.Pajaziti, B.Baxhaku)	Electroeconomy Combine, Prishtina, 1987	
Working Characteristics of Shock Absorber of Automobile Zastava 101 (A.Pajaziti, A.Geca)	Scientific Journal of Technical Faculty, No.3	pp.49-60, Prishtina, 1985
<b>Libra/materiale mësimi</b>		
<i>Titulli</i>	<i>Lloji i publikimit</i>	<i>Publikues/Viti</i>
<b>KaC Cheok, Arbnor Pajaziti</b>	Mechatronics – Hands on approach, material mësimi për Mekatronikë	Universiteti i Prishtinës “Hasan Prishtina”, Prishtinë 2016
<b>Arbnor Pajaziti</b>	Sistemet Inteligjente të Transportit, ligjerata të autorizuar	Universiteti i Prishtinës “Hasan Prishtina”, Prishtinë 2015
<b>Arbnor Pajaziti</b>	Telematika Rrugore, ligjerata të autorizuar	Universiteti i Prishtinës “Hasan Prishtina”, Prishtinë 2015
<b>Robotics, Arbnor Pajaziti, Marina Markuš</b>	Material mësimi për Mekatronikë	DRIMS Tempus IV Project – 158644 DE – JPCR, 2012 <a href="http://www.tempus-drims.eu/index.php?option=com_content&amp;view=article&amp;id=144&amp;Itemid=59">http://www.tempus-drims.eu/index.php?option=com_content&amp;view=article&amp;id=144&amp;Itemid=59</a>
<b>Robotët dhe Manipulatorët</b>	Material mësimi financiar nga WUS Austria sipas MSDP+ programit në bashkëpunim me Universitetin e Prishtinës	Universiteti i Prishtinës, Prishtinë 2010
<b>Robotics in Kosovo</b>	Tekst universitar në gj. angleze	Edition Scientific Research, Universiteti i Prishtinës Prishtinë 2009
<b>Punëdore (Arbnor Pajaziti, Enver Hamiti, Vjollca Komoni)</b>	Tekst shkollor për klasën e pestë	Dukagjini, Prishtinë 2007
<b>Teknologjia (Arbnor Pajaziti, Enver Hamiti, Vjollca Komoni, Kimete Dida)</b>	Tekst shkollor për klasën e shtatë	Dukagjini, Prishtinë 2004
<b>Teknologjia (Arbnor Pajaziti, Enver Hamiti, Vjollca Komoni, Kimete Dida)</b>	Tekst shkollor për klasën e tetë	Dukagjini Prishtinë 2005
<b>Teknologji me TIK (Arbnor</b>	Tekst shkollor për klasën e	Dukagjini



<b>Pajaziti, Enver Hamiti, Vjollca Komoni, Kimete Dida)</b>	nëntë	Prishtinë 2006
<b>Bazat e Robotikës (Arbnor Pajaziti)</b>	Tekst universitar	Universiteti i Prishtinës, Prishtinë 2002
<b>Elementet e Automatizimit dhe të Robotikës (Shaban Shabani, Arbnor Pajaziti)</b>	Tekst shkollor për shkolla të mesme profesionale	Libri Shkollor 1999
<b>Përpunimi Automatik i të Dhënave (Arbnor Pajaziti) – përkthim në gjuhën shqipe</b>	Tekst shkollor për shkolla të mesme profesionale	Libri Shkollor 1999
<b>Programet Aplikative (Arbnor Pajaziti)</b>	Skriptë për studentë	Universiteti i Tetovës, 1999
<b>Grafika Kompjuterike (Arbnor Pajaziti)</b>	Skriptë për studentë	Universiteti i Tetovës, 2000
<b>TIK (Teknologjia e Informacionit dhe e Komunikimeve) (Arbnor Pajaziti, Luan Ahma, Enver Hamiti)</b>	Material shkollor për shkolla të mesme	Prishtinë, 2004
<b>Advanced Robotics – Mobile and Service Robots (Peter Kopacek, Arbnor Pajaziti)</b>	Skriptë për studentë të Masterit	Universiteti i Prishtinës, 2010
<b>Optimization Techniques (Arbnor Pajaziti)</b>	Skriptë për studentë të studimeve Master në programin EMARO	Genova, Italy, 2009
<b>Sensorët dhe Interfejsët (Arbnor Pajaziti)</b>	Skriptë për studentë	Universiteti i Prizrenit, 2011
<b>Menaxhimi i Informacionit (Arbnor Pajaziti)</b>	Skriptë për studentë	Universiteti i Prizrenit, 2012
<b>Programimi i Sistemeve (Arbnor Pajaziti)</b>	Skriptë për studentë	Universiteti i Prizrenit, 2012

## **11. Përvoja e punës:**

### **I. Mësimdhënie:**

1. Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike, Prishtinë nga viti 1984.
2. Universiteti i Tetovës, në vitet 2000-2001.
3. Universiteti i Gjenovës, Itali, në vitin 2009.
4. Universiteti i Shkencave Aplikative Joanneum, Grac, Austri, në vitin 2010.
5. Universiteti i Prizrenit, Fakulteti i Shkencave Kompjuterike, në vitin 2010-2014.
6. Universiteti Ndërkombëtar Veror i Prishtinës, Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike, në vitin 2016.

### **II. Udhëheqje**

1. Bashkëpunëtor për marrëdhënie me jashtë në Rektoratit të Universitetit të Prishtinës në vitet 2000-2002.
2. Koordinator për përpilimin e kurrikulave për edukimin parauniversitar në vitin 2004.
3. Zëvendës President i Agjencionit për Akreditim të Kosovës nga viti 2007-2009.

4. Koordinator për studimet interdisciplinare Master në Mekatronikë që nga viti 2009.
5. Ekspert lokal për përgatitjen e kurrikulave për studimet parauniversitare në Kosovë në vitin 2010-2011.
6. Ekspert për vlerësimin e kurrikulave në Qendrat e Aftësimit Profesional në Prishtinë, Pejë, Ferizaj.
7. Shef i Departamentit të Konstruksioneve dhe Mekanizimit, Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike, 2013-2014.
8. Prorektor për Financa, Universiteti i Prishtinës „Hasan Prishtina“ nga viti 10.2014-2.2016.
9. Shef i Departamentit të Mekatronikës, Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike, që nga marsi 2016.

### III. Qëndrime studimore jashtë shtetit

Shteti	(Data) prej- (Data) deri
<b>Austri</b>	01.01.1994 – 30.04.1994
<b>Austri</b>	20.06.1999 – 30.09.1999
<b>Gjermani</b>	01.06.2007 – 30.06.2007
<b>Itali</b>	01.03.2009 – 30.04.2009
<b>Austri</b>	07.06.2010 – 18.06.2010
<b>SH.B.A.</b>	01.04.2012 – 30.06.2012
<b>SH.B.A.</b>	01.06.2014 – 15.06.2014

<i>Data:</i>	1.10.1984-30.09.1991
<i>Vendi:</i>	Prishtinë
<i>Emri i Institucionit:</i>	Fakulteti Teknik
<i>Pozita:</i>	Asistent Praktikant
<i>Përshkrimi:</i>	Lëndët: - Vizatimi teknik - Gjeometri deskriptive - Mekanizmat - Bazat e konstruktimit
<i>Data:</i>	1.10.1991 deri 20.11.1992
<i>Vendi:</i>	Prishtinë
<i>Emri i Institucionit:</i>	Fakulteti i Makinerisë
<i>Pozita:</i>	Asistent
<i>Përshkrimi:</i>	Lëndët: - Vizatimi teknik - Mekanizmat - Bazat e konstruktimit
<i>Data:</i>	30.10.2000
<i>Vendi:</i>	Prishtinë
<i>Emri i Institucionit:</i>	Fakulteti i Makinerisë
<i>Pozita:</i>	Docent
<i>Përshkrimi:</i>	Lëndët: - Bazat e Robotikës - Analiza e makinave dhe mekanizmave
<i>Data:</i>	30.10.2004
<i>Vendi:</i>	Prishtinë
<i>Emri i Institucionit:</i>	Fakulteti i Makinerisë
<i>Pozita:</i>	Profesor i Asocuar
<i>Përshkrimi:</i>	Lëndët: - Robotët dhe Manipulatorët

	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Robotët Mobilë dhe Autonomë</li> <li>- Aplikimi teknik i sistemeve inteligjente</li> <li>- Mekatronika</li> <li>- Bazat e transportit inteligjent</li> </ul>		
<i>Data:</i>	30.10.2010-30.9.2015		
<i>Vendi:</i>	Prishtinë		
<i>Emri i Institucionit:</i>	Fakulteti i Makinerisë		
<i>Pozita:</i>	Profesor i Rregullt		
<i>Përshkrimi:</i>	Lëndët: <ul style="list-style-type: none"> <li>- Robotët dhe Manipulatorët</li> <li>- Robotët Mobilë dhe Autonomë</li> <li>- Aplikimi teknik i sistemeve inteligjente</li> <li>- Mekatronika</li> <li>- Sistemet Inteligjente të Transportit</li> <li>- Dinamika e Makinave</li> <li>- Telematika rrugore</li> </ul>		
<i>Data:</i>	30.9.2015 deri më tani		
<i>Vendi:</i>	Prishtinë		
<i>Emri i Institucionit:</i>	Fakulteti i Inxhinierisë Mekanike		
<i>Pozita:</i>	Profesor i Rregullt		
<i>Përshkrimi:</i>	Lëndët: <ul style="list-style-type: none"> <li>- Sistemet Inteligjente të Transportit</li> <li>- Telematika rrugore</li> <li>- Robotët dhe Manipulatorët</li> <li>- Robotët Mobilë dhe Autonomë</li> <li>- Dinamika e Makinave</li> <li>- Rregullimi Inxhinierik i Pajisjeve dhe Robotët Industrialë</li> <li>- Grafika Inxhinierike</li> </ul>		
<b>12. Arsimimi dhe trajnimet:</b>			
<i>Data:</i>	Qershor 1994		
<i>Kualifikimi i arritur:</i>	Njohuri e gjuhës gjermane		
<i>Temat kryesore/shkathtësitë profesionale të arritura:</i>	Trajnim për gjuhë		
<i>Organizuar nga: emri i institucionit:</i>	Liceu i qytetit të Vjenës, Austri		
<i>Niveli kombëtar dhe ndërkombëtar i kualifikimit:</i>	Certifikatë e gjuhës gjermane		
<b>13. Informata shtesë:</b>			
<i>Shkathtësitë organizative dhe kompetencat:</i>	Shef i Departamentit të Mekatronikës që nga prilli 2016		
<i>Shkathtësitë kompjuteri dhe kompetencat:</i>	MS-Office, Basic, Fortran, Pascal, MathCAD, MatLab, pSpice, LabView, C++, Programimi në RobotC, Arduino		
<i>Shkathtësitë të gjuhës: (1 deri 5: 1 vlerësimi më i ulët - 5 fluent)</i>			
<i>Gjuha</i>	<i>Konverzimi</i>	<i>Shkrimi</i>	<i>Leximi</i>

Serbo-Kroate	5	5	5
Angleze	5	5	5
Gjermane	3	4	4
<i>Shpërblimet dhe anëtarësimet:</i>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Mirënjohje nga Rektorati i Universitetit të Prishtinës, 2016;</li> <li>- Anëtar i WASET (World Academy for Science and Technology) në vitin 2014;</li> <li>- Është shpërblyer me vendin e parë në Simpoziumin Ground Vehicle Systems Engineering&amp;Technology që është organizuar nga National Defense Industry Association and US Army, 2012;</li> <li>- Nga Oakland University, Michigan, ka marrë mirënjohje për angazhimin e tij në punën shkencore gjatë qëndrimit studimor si bursist i Fulbright-it në SH.B.A, 2012;</li> <li>- Fitues i shumë bursave studimore jashtë vendit si: ÖAD, DAAD, EMARO, WUS, TEMPUS, Fulbright Scholarship;</li> <li>- Anëtar i ASME që nga viti 2006;</li> <li>- Anëtar i IARP (International Advanced Robotics Programme) që nga viti 2003.</li> </ul>		
<i>Profesor/Ligjërues Vizitor</i>	<ul style="list-style-type: none"> <li>✓ Ligjërues Vizitor në Radcliffe Institute for Advanced Study Harvard, SH.B.A.;</li> <li>✓ Ligjërues Vizitor në Universitetin e Shkencave Aplikative Joanneum, Kapfenberg, Austri;</li> <li>✓ Ligjërues Vizitor në Programin Master EMARO, Gjenova, Itali;</li> <li>✓ Ligjërues Vizitor në Fakultetin Teknik, Universiteti “St. Kliment Ohridski” in Manastir, Maqedoni;</li> <li>✓ Ligjërues Vizitor në Fakultetin e Inxhinierisë Mekanike, Universiteti “Sts. Cyril and Methodius”, Shkup, Maqedoni;</li> <li>✓ Ligjërues në Universitetin Veror të Prishtinës “Hasan Prishtina”.</li> </ul>		
<i>Recenzent</i>	<ul style="list-style-type: none"> <li>✓ Recenzent në AlbShkenca që nga viti 2008;</li> <li>✓ Recenzent i projekteve MANUNET TRANSNATIONAL, Lisabonë, Portugali, 2013;</li> <li>✓ Recenzent në Revistën shkencore ICT - ERSICT journal, Manastir, Maqedoni, 2016;</li> <li>✓ Technical Publication Co-Chair in IEEE IRIS 2016 International Symposium on Robotics and Intelligent Sensors <a href="http://www.ieee-iris2016.com/">http://www.ieee-iris2016.com/</a> .</li> </ul>		
<i>Koordinator/Anëtar i Projekteve:</i>	<p>Master Studies Development Program for Mechatronics – WUS project for developing Master Studies in English for Mechatronics at University of Pristina (Faculty of Mechanical Engineering and Faculty of Electronics and Computer Engineering) in cooperation with FH Joanneum from Graz, Austria, three year project from 2009;</p> <p>Curricula development Program Plus for Mobile Robots, WUS project, 2009-2010;</p> <p>“Cost Oriented Robots for Manufacturing Automation”, ASO project 2008-2009, Faculty of Mechanical Engineering – UP, Vienna University of Technology and University of Maribor;</p> <p>“Zhvillimi i Ndërfaqes Truri-Makina për Dorën Artificiale”,</p>		

		MASHT 2016.
<i>Puna profesionale dhe projektet me studentë:</i>		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Puna në konstruktimin e robotit industrial ROBINKOS-1 me studentë nga Departamenti i Konstruktimit dhe Dizajnit, 2008.</li> <li>- Puna rreth konstruktimit të robotit mobil MDBOT me bashkëpunëtorët në Universitetin e Oklandit, Miçigan, Sh.B.A., 2012.</li> <li>- Dizajnimi dhe konstruktimi i prototipit të shtypësit elektrik të kanaqeve për të shtypur dhe deponuar kanaqet për reciklim me qëllim të shmangies së ndotjes së ambientit (2013/2014).</li> <li>- Puna rreth konstruktimit të robotit mobil EMBOT me bashkëpunëtorët në Fakultetin e Inxhinierisë Mekanike, UPHP dhe të Universitetit të Oklandit, Miçigan, Sh.B.A., 2014.</li> </ul>
<i>Punimet e diplomës në nivelin Bachelor dhe Master</i>		Ka qenë mentor i nëntë punimeve të diplomës në nivelin Bachelor dhe gjashtë punimeve të diplomës në nivelin Master në Departamentin e Komunikacionit (periudha 2014 deri më sot).
<b>14. Mobiliteti i Prof. Dr. Arbnor Pajaziti periudha kohore 2012-2016</b>		
1.	<i>Datat:</i>	18 shtator – 23 shtator 2016
	<i>Programi:</i>	<b>Mobilitet i shkurtër – Vizitë Universitetit të Shkencave Teknike (Technische Hochschule Mittelhessen), Campus Friedberg, Gjermani</b>
	<i>Temat kryesore/shka thtësitë profesionale të arritura:</i>	Vizitë Laboratoreve të Fakultetit të Inxhinierisë Mekanike dhe të Mekatronikës; Inicimi i një projekti të përbashkët nga dora bionike dhe mundësia e mobilitetit të Stafit akademik dhe të studentëve.
	<i>Emri dhe lloji i institucionit që ofron shkollimin dhe trajnimin:</i>	<b>Universitetit të Shkencave Teknike (Technische Hochschule Mittelhessen), Campus Friedberg, Gjermani</b>
2.	<i>Datat:</i>	4 nëntor – 6 nëntor 2015
	<i>Programi:</i>	<b>Mobilitet i shkurtër – Vizitë Fakultetit të Shkencave të Komunikacionit, Universiteti i Zagrebit, Kroaci</b>
	<i>Temat kryesore/shka thtësitë profesionale të arritura:</i>	Mundësitë e bashkëpunimit ndërmjet Departamentit të Komunikacionit të FIM dhe Fakultetit të Shkencave të Komunikacionit, Universiteti i Zagrebit, Kroaci
	<i>Emri dhe lloji i institucionit që ofron shkollimin dhe trajnimin:</i>	Fakulteti i Shkencave të Komunikacionit, Universiteti i Zagrebit, Kroaci
3.	<i>Datat:</i>	21 shtator – 25 shtator 2015
	<i>Programi:</i>	<b>Mobilitet i shkurtër – Konferencë</b>
	<i>Temat kryesore/shka thtësitë profesionale të</i>	Pjesëmarrje në prezentim të rezultateve të arritura në projektin TIRAMISU Web: <a href="http://www.fp7-tiramisu.eu">www.fp7-tiramisu.eu</a>

	<i>arritura:</i>	
	<i>Emri dhe lloji i institucionit që ofron shkollimin dhe trajnimin:</i>	Royal Military Academy, Bruksel, Belgjikë
4.	<i>Datat:</i>	26 prill – 29 prill 2015
	<i>Programi:</i>	<b>Mobilitet i shkurtër – Konferencë</b>
	<i>Temat kryesore/shka thtësitë profesionale të arritura:</i>	Prezentim i punimit shkencor në Konferencën Ndërkombëtare të 12-të Equipment Exhibition MINE ACTION 2015, Biograd na Moru, Kroaci
	<i>Emri dhe lloji i institucionit që ofron shkollimin dhe trajnimin:</i>	CROATIAN MINE ACTION CENTRE, Sisak, Ante Kovačića 10
5.	<i>Datat:</i>	12 gusht – 15 gusht 2014
	<i>Programi:</i>	<b>Mobilitet i shkurtër – Konferencë</b>
	<i>Temat kryesore/shka thtësitë profesionale të arritura:</i>	Prezentim i punimit shkencor në Konferencën Ndërkombëtare ICAT 2014, Antalya, Turqi
	<i>Emri dhe lloji i institucionit që ofron shkollimin dhe trajnimin:</i>	Universiteti Selçuk, Konya, Turqi
6.	<i>Datat:</i>	01 qershor – 15 qershor 2014
	<i>Programi:</i>	<b>Mobilitet i shkurtër – Pjesëmarrje në garat IGVC 2014</b>
	<i>Temat kryesore/shka thtësitë profesionale të arritura:</i>	Vlerësimi i projekteve të studentëve pjesëmarrës në IGVC në rolin e anëtarit të jurisë
	<i>Emri dhe lloji i institucionit që ofron shkollimin dhe trajnimin:</i>	Oakland University, Michigan, U.S.A
7.	<i>Datat:</i>	29 gusht – 31 gusht 2013
	<i>Programi:</i>	<b>Mobilitet i shkurtër – Konferencë</b>
	<i>Temat kryesore/shka thtësitë profesionale të arritura:</i>	Prezentim i punimit shkencor në Konferencën IASH 2013 Tiranë
	<i>Emri dhe lloji i institucionit që ofron</i>	IASH 2013 Tiranë, Shqipëri Takimi i tetë i Institutit Alb-Shkenca, Tiranë, 29-31 gusht 2013.

	<i>shkollimin dhe trajnimin:</i>	
8.	<i>Datat:</i>	14 janar – 17 janar 2013
	<i>Programi:</i>	<b>Mobilitet i shkurtër – Trajnimi i ROS-it</b>
	<i>Temat kryesore/shka thtësitë profesionale të arritura:</i>	Trajnim njëjavor dhe punëtori i Robot Operating System (ROS) në Laboratorin e Robotikës, Universiteti i Shkencave Aplikative, Aachen, Gjermani
	<i>Emri dhe lloji i institucionit që ofron shkollimin dhe trajnimin:</i>	University of Applied Sciences, Aachen, Germany TEMPUS IV DRIMS - Development of Regional Interdisciplinary Mechatronics Studies
9.	<i>Datat:</i>	22 prill – 26 prill 2013
	<i>Programi:</i>	<b>Mobilitet i shkurtër – Konferencë</b>
	<i>Temat kryesore/shka thtësitë profesionale të arritura:</i>	Prezentim i punimit shkencor dhe pjesëmarrje në demonstrimin e pajisjeve kundër minave në fushën e improvizuar afër Shibenikut, Kroaci
	<i>Emri dhe lloji i institucionit që ofron shkollimin dhe trajnimin:</i>	HUDEM 2013, Shibenik, Kroaci
10.	<i>Datat:</i>	4 tetor – 8 tetor 2012
	<i>Programi:</i>	<b>Mobilitet i shkurtër – Shkëmbim përvojë/Ligjerues Vizitor</b>
	<i>Temat kryesore/shka thtësitë profesionale të arritura:</i>	Ligjerata për studentët e Mekatronikës, vizitë laboratoreve të Fakultetit të Inxhinierisë Mekanike në Shkup, diskutim me studentë për projekte të ardhshme.
	<i>Emri dhe lloji i institucionit që ofron shkollimin dhe trajnimin:</i>	TU Vienna, Austria TEMPUS IV DRIMS - Development of Regional Interdisciplinary Mechatronics Studies
11.	<i>Datat:</i>	10 shtator – 14 shtator 2012
	<i>Programi:</i>	<b>Mobilitet i shkurtër – Punëtori në Ohër</b>
	<i>Temat kryesore/shka thtësitë profesionale të arritura:</i>	Punëtori dhe pjesëmarrje në Konferencën me titull: Perspektivat në Inxhinierinë e Mekatronikës
	<i>Emri dhe lloji i institucionit që ofron shkollimin dhe trajnimin:</i>	St. Kliment Ohridski University of Bitola, Macedonia Faculty of Technical Sciences TEMPUS IV DRIMS - Development of Regional Interdisciplinary Mechatronics Studies

Prishtinë, 17.10.2016