

ЛИЧНА ИНФОРМАЦИЯ

Васил Попов vasil_popov@tu-plovdiv.bg

Пол мъжки | Дата на раждане | Националност Българска

ПРОФЕСИОНАЛЕН ОПИТ

от 2021 **Главен асистент по специалност „Системи с изкуствен интелект“**

Технически университет – София, Филиал Пловдив

Факултет „Електроника и автоматика“

Катедра „Системи за управление“

от 2016 до 2021 **Асистент**

Технически университет – София, Филиал Пловдив

Факултет „Електроника и автоматика“

Катедра „Системи за управление“

от 2014 до 2016 **Инженер автоматизация**

Уелдтроник ООД, Пловдив, България

Проектиране и производство на системи за автоматизирано заваряване.

ОБРАЗОВАНИЕ И ОБУЧЕНИЕ

- 2020 **Доктор по „Системи с изкуствен интелект“**
Технически университет – София, Филиал Пловдив
Факултет „Електроника и автоматика“
- 2016 **Магистър инженер по „Автоматика, информационна и управляваща техника“**
Технически университет – София, Филиал Пловдив
Факултет „Електроника и автоматика“
- 2010 **Математическа гимназия - Пловдив**

ЛИЧНИ УМЕНИЯ

Майчин език Български език

Други езици	РАЗБИРАНЕ		ГОВОРЕНЕ		ПИСАНЕ
	Слушане	Четене	Участие в разговор	Самостоятелно устно изложение	
Английски език	B2	B2	B2	B2	B2

Levels: A1/2: Basic user - B1/2: Independent user - C1/2 Proficient user
Common European Framework of Reference for Languages

Комуникационни умения ▪ Добри комуникационни умения, придобити по време на работата ми като преподавател.

Организационни / управленски умения Добри организационни / управленски умения.

Професионални умения ▪ Научно-изследователски, преподавателски и инженерни умения в областта на системите за автоматизация, роботиката и изкуствения интелект.

Компютърни умения Отлични компютърни умения

Свидетелство за управление на МПС Категория В

ДОПЪЛНИТЕЛНА
ИНФОРМАЦИЯ

Публикации
Презентации
Проекти
Конференции
Семинари
Отличия и награди
Членства
Препоръки

- Автор на над 15 научни публикации.
- Списък на избрани публикации:
 - S. A. Ahmed, V. L. Popov, A. V. Topalov and N. G. Shakev, "Environmental Monitoring using Robotized Wireless Sensor Network", Springer journal "Artificial Intelligence and Society", published online on 08 February 2018 (<https://doi.org/10.1007/s00146-018-0815-y>).
 - N. G. Shakev, S. A. Ahmed, A. V. Topalov, V. L. Popov, and K. B. Shiev, "Autonomous Flight Control and Precise Gestural Positioning of a Small Quadrotor" published as a chapter in the book "Learning Systems: From Theory to Practice", Sgurev V., Piuri V., Jotsov V., (Eds.), Springer series "Computational Intelligence 756", May 2018.
 - N. Shakev, A.V. Topalov, S. A. Ahmed and V.L. Popov, "A Stable Trajectory Tracking Controller for Multi Robot Formation", published in Proc. of the Second International Conference on Applied Automation and Industrial Diagnostics (ICAAID 2017), 16-17 Sept. 2017, Djelfa, Algeria.
 - V. L. Popov, S. A. Ahmed, A. V. Topalov and N.G.Shakev (2018) "Development of Mobile Robot Target Recognition and Following Behavior using Deep Convolutional Neural Network and 2D Range Data", IFAC-PapersOnLine, Volume 51, Issue 30, 2018, Pages 210-215, ISSN: 2405-8963 (TECIS 2018), 13-15 Sept., 2018, Baku, Azerbaijan
- Участие в следните научни проекти
 - Център за компетентност "Интелигентни мехатронни, еко- и енергоспестяващи системи и технологии" (2019-2023)
 - Научно-изследователски проект "New approaches to the behavior learning and adapting of intelligent robots in a shared workspace" (2017-2021)
 - Научно-изследователски проект "Control of mobile robots in wireless sensor networks with hybrid structure"
 - Научно-изследователски проект "Methods for control of wireless robotic sensor networks"
- Съюз по автоматика и информатика.