

לכבוד:

פרופ' אמיר שפירא
אוניברסיטת בן-גוריון

הנדון: מר גיא זיידנר - העלאה בדרגה

ועדת דירוג המחקר והפיתוח של הקריה למחקר גרעיני - נגב, שוקלת את קידומו של **מר גיא זיידנר** לדרגה ב'. דירוג המחקר והפיתוח כולל דרגות מ-ג' עד א+ (בהקבלה לדרגות מרצה עד פרופסור מן המניין בדירוג הסגל האקדמי הבכיר). דרגה ב' מקבילה לדרגת מרצה בכיר. מעובד המקודם לדרגה זו נדרשת היכולת לבצע ולהוביל מחקר ופיתוח מדעי טכנולוגי ברמה המתאימה. בכלל זה יילקחו בחשבון הישגיו העצמאיים במחקר ופיתוח של המועמד, כושרו להגדיר משימות ולהוביל צוותים מקצועיים, ויכולתו לקיים ולפתח קשרים מקצועיים עם מוסדות מחקר ופיתוח בארץ ובח"ל.

נכיר לך תודה אם תואיל להעריך את התאמתו של **מר גיא זיידנר** לקריטריונים אלו. הקריה למחקר גרעיני היא מוסד מחקר ופיתוח שחלק מעבודות המו"פ המבוצעות בו הן פנימיות. על כן נבקש לבסס את הערכתך בעיקר על איכות פרסומיו של המועמד ולא על כמותם, ועל היכרותך (אם קיימת) עם עבודתו ויכולותיו.

אנו מודעים לכך שכתובת חוות הדעת כרוכה בהשקעת זמן ומאמץ מצדך ומודים לך מראש על שיתוף הפעולה.

חוות דעתך תשמר בסודיות ותשמש לצרכי הועדה בלבד.

בברכה,



ד"ר אוהד לוי

יו"ר ועדת הדירוג

NUCLEAR RESEARCH CENTER - NEGEV

P.O. BOX 9001, BEER-SHEVA, 84190, ISRAEL

DECEMBER 28, 2018

CURRICULUM VITAE

Personal information

Name: Guy G. Zaidner

Date of birth: June 27, 1979. (Beer-Sheva, Israel)

Nationality: Israeli

Marital status: Married, 3 children

Work address: Nuclear Research Center- Negev, P.O. Box 9001, Beer-Sheva, 84190, Israel.
Phone: 972-8-6567005
Mobile: 972-50-6244628
E-mail: guy.zaidner@gmail.com

Employment

2014-present: Head of R&D in robotics for nuclear applications, Nuclear Research Center- Negev, Israel.

2008-2014: R&D in control and dynamic systems, Nuclear Research Center- Negev, Israel.

2010-2011: Research assistant, Industrial control Systems course, and Senior project instructor, SCE, Israel.

Academic Education

2010-2014: M.Sc., Dept. of Mechatronics Engineering.
Thesis: "Data Fusion Algorithm for Autonomous Vineyard Sprayer Robot Navigation", Ben-Gurion University.

2004-2008: B.Sc. (**Cum laude**), Dept. of Electrical and Electronics engineering, SCE.
Senior project: "Sound Source Localization using Pair of Microphones".

Main fields of interest

- Robotics and Tele operation for nuclear applications:
 - 1) Kinesthetic and force feedback for Tele operation.
 - 2) Dexterous manipulation and haptic feedback for Tele manipulation.
 - 3) 3D Visual feedback and Augmented reality.
 - 4) Robotics safety and hardening in "Hot" glove boxes.
 - 5) Collaborative robots.
- Control of dynamic systems
 - 1) Linear and Non-linear System identification.
 - 2) Advanced control architecture under uncertainties.
 - 3) Petri nets based logic design.

NUCLEAR RESEARCH CENTER- NEGEV

P.O. BOX 9001, BEER-SHEVA, 84190, ISRAEL

DECEMBER 28, 2018

Refereed publications

1. G. Zaidner, Prof. A.Shapiro, "Novel Data Fusion Algorithm for Vineyard Sprayer Robot Navigation", Journal of Biosystems engineering, SI: Agricultural robotics, Elsevier, 2016.
2. G. Zaidner, Ph.D. A.Shapiro, "Multisensory Data Fusion for Autonomous Vineyard Sprayer Robot Navigation", Thesis report, BGU, 2014.
3. H. Assis, N. Yosef, G. Zaidner, "Model Estimation and Control of Nonlinear Valves", Journal of Automation and Control, July 2011.
5. G. Zaidner, E. Beer, A. Kuperman, "Sound Source Localization with pair of Microphones", Final report, SCE, 2008.

Conferences

1. G. Zaidner, S. Levy, A. Cohen, O. Fitousi, K. Hadad, "Teleoperation for Hazardous Applications", ICR2019, Israel, 2019.
2. A. Cohen, G. Zaidner, O. Fitousi, D. Portnoy, "Mapping of Human Hand motion to Robotic Gripper for Telemanipulation tasks", ICME18, 2018.
3. G. Zaidner, Ph.D. A.Shapiro, "Multisensory Data Fusion for Autonomous Robot Navigation", Accepted for presentation, International Conference on Mechanical Engineering, ICME'14, Tel-Aviv, 2014.
4. E. Damri, E. Shteimberg, G. Zaidner, T. Chahana, M. Arad, Y. Cohen, "Optimizing the PID controller for Slow Ramp Set Point", International Conference IEEEI, Eilat, 2014.
5. O. Fitousi, G. Zaidner "Practical method for Predictive control implementation", SEEEI, Eilat, 2014.
6. G. Zaidner, A. Shapiro, "Data Fusion, Path generation and Control of Autonomous vineyard sprayer", Thesis Proposal, BGU, 2011.
7. G. Zaidner, A. Ellenbogen, M. Arad, Y. Cohen, "A Practical Control method for Dynamic processes with Dead-Time", AIC Convention, 2011.
8. G. Zaidner, S. Korotkin, A. Ellenbogen, M. Arad, Y. Cohen, "Non Linear PID and its applications in Process Control", 26th IEEE Convention in Eilat, 2010.
9. S. Korotkin, G. Zaidner, B. Cohen, A. Ellenbogen, M. Arad, Y. Cohen, " A Petri Net Formal Design Methodology for Discrete- Event Control ", 26th IEEE Convention in Eilat, 2010.
10. S. Korotkin, G. Zaidner, A. Ellenbogen, M. Arad, Y. Cohen, "Petri Net based Methodology for Automation Control", AIC Convention, 2010.

NUCLEAR RESEARCH CENTER - NEGEV

P.O. BOX 9001, BEER-SHEVA, 84190, ISRAEL

DECEMBER 28, 2018

Journal reviewer

1. 2018 - Review for Journal of Intelligent & robotic systems, Springer.
2. 2018 – Review for Science of total environment (Agriculture robotics SI), Elsevier.

References

The following people have agreed to write a letter of recommendation upon request:

Prof. A. Shapiro: Dept. of Mechanical Engineering, BGU
Ph.D. J. Parret: CEO, HAPTION SA, France