

INFORMAȚII PERSONALE

Teodora Miruna Dincă (căș. Gîrbacia)



✉ teodora.girbacia@unitbv.ro

EXPERIENȚA PROFESIONALĂ

Aprilie 2014 -Iunie 2015

Doctorand

Bursă doctorală în cadrul proiectului POSDRU/159/1.5/S/137070

Tipul sau sectorul de activitate Educație și cercetare învățământ superior

1 Iul 09–30 Aug 09

Programator

IQuest, Brașov (România)

Internship

Tipul sau sectorul de activitate Educație și cercetare învățământ superior

EDUCAȚIE ȘI FORMARE

1 Oct 13–Prezent

Studii doctorale

Brasov (România)

Universitatea Transilvania din Brasov, Facultatea de Inginerie Mecanica, Departamentul de Autovehicule și Transporturi

Titlul tezei de doctorat – Contribuții privind modelarea, planificarea și simularea traseelor și traiectoriilor autovehiculelor autonome de transport intern în medii industriale

1 Oct 11–1 Iun 13

Diploma de master

Universitatea Transilvania din Brasov, Facultatea de Inginerie Electrica și Știința Calculatoarelor, Catedra de Automatică și Tehnologia Informației: Master în Informatică Virtuală. Automatica și Informatica Aplicată, Brasov (România)

Master in Virtual Informatics

1 Oct 07–1 Iun 11

Inginer, Diploma de licență

Universitatea Transilvania din Brasov, Facultatea de Inginerie Electrica și Știința Calculatoarelor, Departamentul de Automatica și Informatica Aplicată, Brasov (România)

COMPETENȚE PERSONALE

Limba(i) maternă(e)

română

Limbile străine	ÎNȚELEGERE		VORBIRE		SCRIERE
	Ascultare	Citire	Participare la conversație	Discurs oral	
engleză	C1	C1	C1	C1	C1
franceză	A2	A2	A2	A2	A2

Niveluri: A1 și A2: Utilizator elementar - B1 și B2: Utilizator independent - C1 și C2: Utilizator experimentat
Cadrul european comun de referință pentru limbi străine

Competențe de comunicare Bune abilități de comunicare dobândite din activitățile didactice și de cercetare desfășurate în mediul academic

Competențe organizaționale/manageriale

- Membru în echipa de cercetare a 4 contracte naționale și internaționale

Competențele digitale

- Programming Languages: C, C++, Java, QT, Virtual Reality Modelling Language, OpenGL, HTML, Matlab – Simulink, MAPLE, PSpice.
- Editing Software: Office
- CAD: Catia V5

INFORMAȚII SUPLIMENTARE

Scientific activity

Publications: 21 articole

- 2 Journal Papers cu impact factor
- 8 articole in ISI Proceedings
- 11 articole BDI
- Participare la conferințe internaționale în Spania și România

Proiecte

- POSDRU/159/1.5/S/137070 – ATTRACTING - Creșterea atractivității și performanței programelor de formare doctorală și postdoctorală pentru cercetători în științe ingineresti;
- NaviEyes - Intelligent Driver Assistant for Smartphones perioada: 2014-2017 finanțator: UEFISCDI Nr. Contract:240 din 01/07/2014 (PN-II-PT-PCCA-2013-4-2023) Parteneriate 2013; Valoare: 894250 lei;Funcția în proiect: Membru în echipă
- PN-II-PT-PCCA-2013-4-0647 - ROBOCORE - Biopsia prostatei asistata robotic, o metoda inovativa de mare precizie, Contract numărul: 247/2014, National, PCCA TIP 2, Perioada: 2014-2017; Valoare: 150000 RON; finanțator: UEFISCDI; Funcția în proiect: Membru în echipă
- H2020-TWINN-2015 - eHeritage - Expanding the Research and Innovation Capacity in Cultural Heritage Virtual Reality Applications, finanțator: Comisia Europeana Horizon 2020 – Twinning, perioada 2015-2018; Valoare: 420000 EURO; Funcția în proiect: Membru în echipă
- SPINE - Sistem de diagnosticare și terapie a afecțiunilor coloanei vertebrale, perioada: 2014-2017 Parteneriate 2013, finanțator: UEFISCDI Cod proiect: PN-II-PT-PCCA-2013-4-1596 – Nr contractului: 227/2014 (coordonator UTbv); Valoare: 590.504 lei; Funcția în proiect: Membru în echipă

Publicații

- **Gîrbacia T.**, Mogan G., Velocity Variation Analysis of an Autonomous Vehicle in Narrow Environment, in: New Advances in Mechanism and Machine Science. Mechanisms and Machine Science, vol 57. Springer, Cham, pag. 301-308, 2018, DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-79111-1_30 (indexată BDI SCOPUS).
- **Gîrbacia T.**, Mogan G., An Improvement of the Rapidly-Exploring Random Tree Method for Path

Planning of a Car-Like Robot in Virtual Environment, in: Applied Mechanics and Materials, vol. 772, pag. 471-476, 2015, DOI: <https://doi.org/10.4028/www.scientific.net/AMM.772.471> (indexată BDI Scientific.net).

- **Gîrbacia T.**, Margarit A., Mădălin S., Mogan G., Path and trajectory planning for vehicles with navigation assistants, in: Applied Mechanics and Materials, vol. 811, pag. 300-304, 2015, DOI: <https://doi.org/10.4028/www.scientific.net/AMM.811.300> (indexată BDI Scientific.net).
- **Gîrbacia T.**, Gîrbacia F., Mogan G., Virtual Planning of Robot Trajectories for Spray Painting Applications, in: Applied Mechanics and Materials, vol. 658, pag. 632-637, 2014, DOI : <https://doi.org/10.4028/www.scientific.net/AMM.658.632> (indexată BDI SCOPUS, Scientific.net).
- **Gîrbacia T.** Comparative Study on Autonomous Robot Trajectory Determination in an Unknown Indoor Environment, in: Applied Mechanics and Materials, Vol. 555, pp. 327-333, 2014 (indexată BDI SCOPUS).
- Dumitru A. I., **Gîrbacia T.**, Boboc R. G., Postelnicu C., Mogan G., Effects of smartphone based advanced driver assistance system on distracted driving behavior: A simulator study, Computers in Human Behavior, vol. 83, pag. 1-7, 2018 (indexată Web of Science, Scopus, factor de impact 3.536).
- Giurgiu E., **Gîrbacia T.**, Mogan G. L., Programming an autonomous mini-vehicle in narrow environments, in: International Congress of Automotive and Transport Engineering, CONAT 2016, Springer, Cham, pag. 729-736, 2017, DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-45447-4_80 (indexată Web of Science și BDI Scopus).
- Pantea A., Gîrbacia F., **Gîrbacia T.**, Development of an Advanced Driver Assistance System Using RGB-D Camera, in: International Congress of Automotive and Transport Engineering, CONAT 2016, Springer, Cham, pag. 746-751, 2017, DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-45447-4_82 (indexată Web of Science și BDI SCOPUS).
- Gîrbacia F., Dumitru A., Postelnicu C., Duguleana M., **Gîrbacia, T.**, Butila E., Beraru A., Mogan G., Effects of ADAS notifications on driver's visual attention under simulator driving conditions, abstract publicat în Perception, vol. 45, pag. 307-308, 2016 (indexată Web of Science, factor de impact 1.371).
- **Gîrbacia T.**, Gîrbacia F., Butnariu S., Gherman B., Vaida C., PÎSLĂ D., Development of a Virtual Reality Application for Planning of Robotic Prostate Transperineal Biopsy, in: Bulletin of the Transilvania University of Brasov, Series I: Engineering Sciences, vol. 9, 2016.
- **Gîrbacia T.**, Gîrbacia F., Duguleana M., Butilă E., Augmented reality system for training robotic prostate biopsy needle guidance, in: The 10th International Conference on Virtual Learning, pag. 254-258, 2015.
- Gîrbacia F., **Gîrbacia T.**, Butnariu S., Design review of CAD models using a NUI LEAP motion sensor, in: Journal of Industrial Design & Engineering Graphics, vol. 10, 2015.
- Gîrbacia F., Butnariu S., Voinea D., Tzolea B., **Gîrbacia T.**, Pîsla D., A Virtual Reality System for Pre-Planning of Robotic-Assisted Prostate Biopsy, in: Applied Mechanics and Materials, vol. 772, 585, 2015
- Butnariu S., **Gîrbacia T.**, An analysis on the prostate deformation during brachytherapy needle insertion, in: Bulletin of the Transilvania University of Brasov, Series I: Engineering Sciences, vol. 9, 2016.
- Butnariu S., **Gîrbacia T.**, Gîrbacia F., An analysis on tissue deformation during robotic biopsy needle insertion, in: E-Health and Bioengineering Conference (EHB), pag. 213-216, 2017.
- Gîrbacia F., Voinea D., **Gîrbacia T.**, Vibrotactile Patterns for Smartphone Based ADAS Warnings, in: International Congress of Automotive and Transport Engineering. Springer, Cham, pag. 122-127, 2018.
- Gîrbacia F., **Gîrbacia T.**, Tehnologii de interfațare naturală aplicate în proiectarea asistată de calculator, in: Conferința Națională de Interacțiune Om Calculator - RoCHI, pag. 25-28, 2014.
- Gherman B., **Gîrbacia T.**, Cocorean D., Vaida C., Butnariu S., Plitea N., Talaba D., Pîsla D., Virtual planning of needle guidance for a parallel robot used in brachytherapy, in: New Trends in Medical and Service Robots, pag. 109-120, 2016.
- Gîrbacia F., Pîslă D., Butnariu S., Gherman B., **Gîrbacia T.**, Plitea N., An Evolutionary Computational Algorithm for Trajectory Planning of an Innovative Parallel Robot for Brachytherapy,

in: *New Advances in Mechanisms, Mechanical Transmissions and Robotics*, pag. 427-435, 2017.

- Pislă D., Gheman B., Gîrbacia F., Vaida C., Butnariu S., **Gîrbacia T.**, Plitea N., Optimal planning of needle insertion for robotic-assisted prostate biopsy, in: *Advances in Robot Design and Intelligent Control*, pag. 339-346, 2016.
- Gîrbacia F., Boboc R., Gheman B., **Gîrbacia T.**, Pislă D., Planning of needle insertion for robotic-assisted prostate biopsy in augmented reality using RGB-D camera, in: *International Conference on Robotics in Alpe-Adria Danube Region*, pag. 515-522, 2016.