

CURRICULUM VITAE

1. Nume: COCIAȘ

2. Prenume: Tiberiu Teodor

3. Data și locul nașterii: 16 Februarie 1985, Jud. Brașov, Or. Brașov

4. Cetățenie: Română

5. Studii:

Universitare/postuniversitare/doctorat

Instituția	Universitatea Transilvania din Brașov	Universitatea Transilvania din Brașov	Universitatea Transilvania din Brașov
Perioada: de la (anul) până la (anul)	2004 -2009	2009 - 2011	2010 - 2013
Grade sau diplome obținute	Inginer Diplomat	Masterand în domeniul Ingineriei Sistemelor	Doctor în Ingineria Sistemelor

6. Alte specializări și calificări

7. Titlul științific: Sef Lucr. Dr. Ing

Teza de doctorat are titlul „Cercetări privind estimarea volumetrică 3d utilizată în structurile robotice pentru prehensarea obiectelor” și este încadrată în domeniul Ingineriei Sistemelor. Anul înmatriculării este 2010, respectiv anul su inerii este 2013.

8. Experiența profesională și didactică

Funcția	Cadru Didactic asociat	Inginer programator	Sef lucrări (perioadă determinată)
Perioada	2009 - 2015	2013 - prezent	2015 - prezent
Instituția	Universitatea Transilvania din Brașov	S.C. Elektrobit S.R.L.	Universitatea Transilvania din Brașov
Locul	2009 - 2015	2013 - prezent	2015 - prezent

9. Locul de muncă actual

De bază: S.C. Elektrobit S.R.L.

Secundar: Universitatea Transilvania din Braşov

10. Vechime la locul de muncă actual

De bază: 4 ani

Secundar: 2 an

11. Limbi străine cunoscute

Engleza (avansat), Germana (incepator)

12. Lucrări elaborate și/sau publicate

12.1. Monografii

12.2. Lucrări publicate în reviste de specialitate

[1]Cociaş, T.T., Grigorescu, S.M., Moldoveanu, F., Generic Fitted Shapes (GFS): Volumetric Object Segmentation in Service Robotics, Robotics and Autonomous Systems, Elsevier, Nederland, Vol. 61, No. 9, September 2013, pp. 960-972, ISSN: 0921-8890, DOI: 10.1016/j.robot.2013.04.020 (ISI Journal, IDS No.: 833VD, factor de impact: 1.615).

[2] Grigorescu, S.M., Măceşanu, G., Cociaş, T.T., Puiu, D., Moldoveanu, F., Robust Camera Pose and Scene Structure Analysis for Service Robotics, Robotics and Autonomous Systems, Elsevier, Nederland, Vol. 59, No. 11, November 2011, pp. 899-909, ISSN: 0921- 8890, DOI: 10.1016/j.robot.2011.07.005 (ISI Journal, IDS No.: 833VD, factor de impact: 1.615).

12.3. Lucrări publicate în volumele conferințelor de specialitate

[1] Cocias, T.T., Grigorescu, S.M., Moldoveanu, F., Generic Fitted Primitives (GFP): Towards Full Object Volumetric Reconstruction for Service Robotics, Proc. of the 21st Inter. Conf. in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision WSCG – 2013, Pilsen, Czech Republic, June, 2013, pp. 166-174, ISBN 978-80- 86943-75-6 (Indexed by ISI Thomson Reuters).

[2] Cociaş, T.T., Grigorescu, S.M., Moldoveanu, F., Multiple-Superquadrics Based Object Surface Estimation for Grasping in Service Robotics, Proc. of the 13th Inter. Conf. on Optimization of Electrical and Electronic Equipment – OPTIM 2012, Braşov, Romania, May 24-26, 2012, pp. 1471-1477, ISBN: 978-1-4673-1650-7, ISSN: 1842-0133, DOI: 10.1109/OPTIM.2012.6231780 (IEEE Xplore, INSPEC Accession

No.: 12849232).

[3] Grigorescu, S. M., Cociaș, T.T, Măceșanu, G., Moldoveanu, F., Stereo Vision-based 3D Camera Pose and Object Structure Estimation - An Application to Service Robotics, Proc. of the 7th Inte. Conf. on Computer Vision Theory and Applications – VISAPP 2012, Rome, Italy, February 24-26, 2012, Vol. 2, pp. 355–358, ISBN: 978-989-8565-04- 4 (Indexed by ISI Thomson Reuters).

[4] Cociaș, T.T., Grigorescu, S.M., Moldoveanu, F., Object Volumetric Estimation Based on Generic Fitted Primitives for Service Robotics, Proc. of the 7th Inter. Conf. on Computer Vision Theory and Applications –VISAPP 2012, Rome, Italy, February 24-26, 2012, Vol. 2, pp. 191-197, ISBN: 978-989-8565-04-4 (Indexed by ISI Thomson Reuters).

[5] Grigorescu, S.M., Măceșanu, G., Cociaș, T.T., Moldoveanu, F., On the Real-time Modelling of a Robotic Scene Perception and Estimation System, Proc. of the 15th Inter. Conf. on System Theory, Control and Computing – ICSTCC 2011 (Joint Conference of SINTES 15, SACCS 11, SIMSIS 15), Sinaia, Romania, October 14-16, 2011, pp. 1-4, ISBN: 978-1-4577-1173-2, ISSN: 2068-0465 (IEEE Cat. No.: CFP1136P-PRT; IEEE Xplore, Indexed by INSPEC Accession No.: 12390368).

[6] Macesanu, G.,Cocias, T. T., Suliman, C., Tarnauca, B., Development of GTBoT, a High Performance and Modular Indoor Robot, Proc. of the 2010 IEEE-TTTC Inter. Conf. on Automation, Quality and Testing, Robotics – AQTR 2010, Cluj-Napoca, Romania, 28÷30 May, 2010, Tome I, pp. 343-348, ISBN: 978-1-4244-6722-8, DOI: 10.1109/AQTR.2010.5520859.

[7] Măceșanu, G., Cociaș, T.T., Moldoveanu, F., Stability Analysis of an Active Vision System, Proc. of the 6th Inter. Conf. on Interdisciplinarity in Education – ICIE'11, Karabuk/Safranbolu, Turkey, April 14-16, 2011, pp. 293-297, ISBN: 978-960-9556-00-2, ISSN: 1790-661X.

12.4. Granturi și contracte de cercetare științifică

Programul/ Proiectul	Funcția	Perioada

12.5. Brevete de invenții

13. Membru în asociații profesionale și științifice

14. Alte competențe (coordonare specializări, discipline, laboratoare)

15. Alte mențiuni

15.1. Participări la activități didactice în universități din țară și străinătate

- 2011 – 2012 Cercetător, Media Tehnology Group, Technical University Munich, Germany. (<http://lmt.ei.tum.de/>)

- 2012 – Cercetător, Departamentul de Informatică, Széchenyi István University, Győr, Hungary. (<http://uni.sze.hu/>)

15.2. Organizare de evenimente științifice (conferințe, workshop-uri, etc.)

16. Premii și distincții

- Iulie 2009 Premiul II la Concursul tehnic Conti Auto Tuning organizat de S.C. Continental Automotive Systems S.R.L. Sibiu, România Clos,ca 32 – Săcele, Bras,ov 505600 H (+40) 0741 92 1004 B tiberiu cocias@yahoo.com, tiberiu.cocias@unitbv.ro Í <http://rovis.unitbv.ro/staff/tiberiu-cocias/> 2/5

- Mai 2009 Premiul III ob inut, în calitate de coautor, la Sesiunea anuală a cercurilor științifice studențești, sec iunea Automatică, din cadrul Facultă ii de Inginerie Electrică și Știin a Calculatoarelor, Catedra de Automatică, anul universitar 2008/2009, cu lucrarea: Robot autonom pentru construirea unui templu antinc, Brașov

- Mai 2009 Participare la Concursul interna ional de robotică RobotX organizat de Universitatea Politehnica București

- Iulie 2008 Premiul I la Concursul tehnic Programming an Embedded Application organizat de S.C. Continental Automotive Systems S.R.L. Sibiu, România Mai 2008 Participare la Concursul interna ional de robotică EuRobot organizat de Eurobot Operating Group desfășurat la Heidelberg,Germania

- Mai 2008 Premiul I ob inut, în calitate de coautor, la Sesiunea anuală a cercurilor științifice studențești, sec iunea Automatică, din cadrul Facultă ii de Inginerie Electrică și Știin a Calculatoarelor, Catedra de Automatică, anul universitar 2007/2008, cu lucrarea: Robot autonom pentru identificarea, colectarea și transportul unor obiecte, Brașov

- Aprilie 2008 Premiul II la Concursul internațional de robotică RobotX organizat de Universitatea Politehnică București

17. Experiența managerială

- 2 ani manager proiect informatic în cadrul companiei Elektrobit Automotive România

Prin prezenta declar că orele susținute în învățământul superior în anul universitar 2017-2018 nu depășesc două norme didactice.

Data: 01.03.2017

Sef Lucr. dr. ing. Tiberiu Teodor COCIAS