

Curriculum vitae Europass



Informații personale

Nume / Prenume

Ioana-Corina BOGDAN

Adresă(e)

Str. Valea Portii, Nr. 114, Com. Bran, Jud. Brasov, Cod 507025, Romania

Telefon(oane)

0747387798

E-mail(uri)

bogdanicorina@gmail.com

Naționalitate(-tăți)

Romana

Data nașterii

9 Februarie 1983

Locul de muncă vizat / Domeniul ocupațional

Invatamant Universitar

Experiența profesională

din 2019 –

Cadru Didactic Asociat – Universitatea Transilvania din Brasov, Romania
Departamentul de Electronică și Calculatoare

- Cursuri și Aplicații - (Laborator și Proiect) – Programare, Informatica Aplicată, Semnale și Sisteme (partea a 2-a), Comunicații Industriale

2017 - 2019

Profesor Asistent (Assist. Teach. Professor), Universitatea Northeastern, Boston, Massachusetts, USA

Departamentul de Inginerie Electrica si Calculatoare

- Predare de cursuri si laboratoare (intre 32 si 60 studenti pe curs) in Designul Sistemelor Integrate folosite in Robotica, Sisteme Liniare si Semnale, Controlul Clasic al Sistemelor, Sectiune Speciala in Controlul Feedback al Dronelo/Robotilor Zburatorir (cursul l-am creat special pentru Departament), Probabilitati si Algebra Liniara
- Supervizare si indrumare a asistentilor desemnati pentru fiecare curs

- 2015 - 2016 Inginer de Cercetare si Dezvoltare, KAWASAKI Robotics Inc., Wixom, Michigan, USA
 Departamentul de Inginerie Avansata, Cercetare si Dezvoltare
- Cercetare pe roboti Kawasaki folositi in procesele de sudare, ameliorare/dezvoltare software folosit in calibrarea automata a pistolului de lipit atasat la robotii Kawasaki
 - Dezvoltare software in AS Language, si simulari off-line in K-ROSET pentru roboti folositi in liniile de productie Toyota si Ford.
 - Inregistrare si dezvoltare de Webinare in K-Roset folosite in etapele de training ale utilizatorilor de Roboti Kawasaki (filme disponibile pe situl oficial al companiei Kawasaki Robotics)
 - Configurare documentatie pentru robotii Kawasaki, intretinere website Kawasaki (Experlogix Database)
 - Testare si intretinere de comunicare Fieldbus: EtherNet, ProfiNet, EtherCat
 - Realizare/Propunere de configuratii si ansamble robotice pentru clientii companiei
 - Scriere de rapoarte tehnice pentru proiecte si documente de training Creare de componente mecanice folosite la atasarea uneltelor pe bratul robotic (AutoCAD)
 - Pregatire si aprobare a configuratiilor/ordinelor de vanzare a robotilor Kawasaki
- 2015 Profesor Invitat la Ecole Nationale d'Ingenieurs de Metz, Franta
 Departament de Design Fabricare si Control – Arts et Métiers ParisTech of Metz
- Cercetare pe robotul Kuka: modelare dinamica, modelarea frecarilor si estimare parametrica
- 2015 - 2016 Colaborator Stiintific la Universitatea Transilvania din Brasov, Romania
 Departamentul de Electronica și Calculatoare
- Cursuri și Aplicații – Programare C++, Informatica Aplicată
- 2013 - Inginer de Cercetare si Asistent Universitar, Universitatea Texas din Arlington, Texas, USA
 Departament de Inginerie Electrica
- Lider de Proiect pentru Proiectul Soft Robotics, si adjunct pentru proiectul Social Robotics
 - Proiectul **Soft Robotics** a fost finantat de NSF, si s-a axat pe dezvoltarea unui senzor pentru piele artificiala folosita pentru bratele robotilor cu scopul de a imbunatati interactiunea om-masina. Echipa a fost formata din cinci membrii, studenti in doctorat si ingineri. Sarcinile proiectului au implicat modelarea zgomotului pentru senzorul de atingire conceput din material piezorezistiv, caracterizarea marimii senzorului si obtinerea fuziunii intre mai multi senzori plasati pe pielea artificiala (Frubber Skin). Rezultatele acestui proiect au fost furnizate la timp catre National Science Foundation.
 - Proiectul **Social Robotics Project** a implicat doi roboti, unul folosit pentru studiul Autismului (Zeno Robot), si al doilea robot pentru interactiune si expresii faciale (Phillip K. Dick Android). O publicatie internationala si un Workshop au rezultat in timpul cat am fost adjunct al acestui proiect.
 - Ca Asistent am predat la nivelul for Master cursuri, precum Sisteme Liniare (107 studenti inrolati), Prelucrarea Digitala a Semnalelor (87 studenti inrolati), Controlul Sistemelor (35 studenti inrolati).
 - Am servit la Manager de Laborator pentru Next Generation Systems, unde am urmarit inventarul laboratorului de cercetare, indrumarea studentilor noi veniti in laborator, si asigurarea bunei conduite in laborator.

- 2013 2012 - Inginer Automatist, EXIM FLOR S.R.L, Brasov, Romania
- Propunere si consiliere clienti in legatura cu sistemele automate, si dezvoltare software pentru linii de productie
- 2011 Expert in Management de Proiect, Inginer de Cercetare Independent, Universitatea Transilvania din Brasov, Romania
- Analiza, Revizuire, si Coordonare de Proiecte Europene (POSDRU)
 - Dezvoltare de sisteme mecatronice si roboti in colaborare cu Departamentul de Design Fabricare si Control – Arts et Métiers ParisTech of Metz, Franta

Educație și formare

- 2006 - 2010 Doctorat in Automatica, Procesarea Imaginii si al Semnalului, si Ingineria Calculatorului
Arie de Aplicatie: Micro-Robotica
Universitatea Paul Verlaine din Metz, Franta
- 2006 2005 - Masterat de cercetare in Stiinte si Tehnologie, Design, Inovare si Industrializare
Universitatea Paul Verlaine din Metz, Franta
- 2005 2004 - Inginerie Mecanica si Fabricare Integrata de Calculator, Student Erasmus-Socrates
Universitatea Paul Verlaine din Metz, Franta
- 2006 2001 - Inginerie Electrica si Stiinta Calculatoarelor
Arie de Aplicatie: Automatica si Informatica Industriala
Universitatea Transilvania din Brasov, Romania

Aptitudini și competențe personale

Limba(i) maternă(e)

Romana

Limba(i) străină(e) cunoscută(e)

Engleza, Franceza

Autoevaluare
Nivel european (*)

Engleza
Franceza

Înțelegere		Vorbire		Scriere
Ascultare	Citire	Participare la conversație	Discurs oral	Exprimare scrisă
Avansat	Avansat	Avansat	Avansat	Avansat
Avansat	Avansat	Avansat	Avansat	Avansat

(*) Nivelul Cadrului European Comun de Referință Pentru Limbi Străine

Competențe și abilități sociale

Spirit de echipa, excelente abilități de comunicare.

Competențe și aptitudini organizatorice

Adaptabila, responsabila, punctuala,

Competențe și aptitudini de
utilizare a calculatorului

Operating Systems: Windows, RTAI Linux
Programming: C++, Visual C++6 (GUI), Visual Studio 2005 (high level), AS Language for Kawasaki robots (high level)
System modeling and Simulation: Matlab/Simulink/GUI (high level), LabVIEW, AutoCAD, OrCAD, Grafcet, K-ROSET (high level), RobCAD
Applications: UML (good level), IDEFx/IDEF3/IDEF0, CSS
Experience: Kuka and Kawasaki robots, PKD Android, Zeno Robot

Cursuri Relevante pentru Parcursul
Profesional

Intelligent Control and Robotics (mobile robots, neural network, fuzzy logic, course of Dr. F. Lewis, 2014), Robotics Dynamics and Control, Optical Devices, UT Arlington, Texas.
Linear Systems, University of Texas at Arlington, Arlington TX (course of Dr. F. Lewis, 2013).
Kinematics, Dynamics and Control - Robotics, Carnegie Mellon University, Pittsburgh PA, (auditing course of Dr. Christopher G. Atkeson, 2010-2011).
Nonlinear Systems, The National School of Engineering of Metz, France (course of Dr. Francois Leonard)
Human Machine Interface – Applied Informatics, The Superior Institute of Electronics and Automation of Metz, France (Course of Dr. Pierre Pino)
The National Journeys in Robotics, Paris, France

Afiliere la societăți
științifice internaționale

Membru IEEE

23.VI.2022

Bogdan F. S.