

## INFORMAȚII PERSONALE

Ginerică Cosmin-George



Sexul Masculin | Data nașterii | Naționalitatea Română

## EXPERIENȚA PROFESIONALĂ

01.01.2022-Prezent **Manager proiect informatic**  
 Elektrobot Automotive S.R.L., Brașov, România  
 • Activități de realizare a soft-ului la comandă (software orientat client)  
 Tipul sau sectorul de activitate: Industria Automotive

05.08.2013-01.01.2022 **Inginer software**  
 Elektrobot Automotive S.R.L., Brașov, România  
 • Activități de realizare a soft-ului la comandă (software orientat client)  
 Tipul sau sectorul de activitate: Industria Automotive

## EDUCAȚIE ȘI FORMARE

01.10.2019-Prezent **Doctorand**  
 Domeniul „Mecatronică și Robotică”, Universitatea *Transilvania* din Brașov (România)

01.10.2014-01.07.2016 **Diplomă de Master**  
 Sisteme Avansate în Automatică și Informatică Aplicată, Universitatea *Transilvania* din Brașov (România)

01.10.2010-01.07.2014 **Diplomă de Licență**  
 Automatică și Informatică Aplicată, Universitatea *Transilvania* din Brașov (România)

01.10.2006-01.07.2010 **Diplomă de Bacalaureat**  
 Colegiul de Științe Grigore Antipa, Brașov (România)

## COMPETENȚE PERSONALE

Limba(i) maternă(e) Română

Alte limbi străine cunoscute

	INTELEGERE		VORBIRE		SCRIERE
	Ascultare	Citire	Participare la conversație	Discurs oral	
Engleză	C2	C2	B2	B2	B2
Germană	A2	A2	A1	A1	A2

dl

Niveluri: A1/2: Utilizator elementar - B1/2: Utilizator independent - C1/2: Utilizator experimental  
 Cadrul european comun de referință pentru limbi străine

Competențe de comunicare	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ bune abilitați de comunicare, datorate colaborării cu echipe internaționale în cadrul locului de muncă.</li> </ul>
Competențe organizaționale/manageriale	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ leadership (în prezent, sunt responsabil de o echipă de 10 persoane)</li> </ul>
Competențe dobândite la locul de muncă	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ o bună cunoaștere a limbajului de programare Python, datorită experienței anterioare acumulate în cadrul locului de muncă</li> <li>▪ o bună cunoaștere a limbajului de programare C++, datorită experienței acumulate în cadrul locului de muncă</li> <li>▪ o bună cunoaștere a domeniului de Inteligență Artificială, datorită studiului individual.</li> <li>▪ o bună cunoaștere a standardului Autosar, datorită experienței acumulate în cadrul locului de muncă.</li> </ul>
Competențe informatice	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ o bună cunoaștere a instrumentelor Microsoft Office™</li> <li>▪ o bună cunoaștere a software-ului Atlassian (Jira, Confluence, etc.)</li> </ul>

#### INFORMATII SUPLIMENTARE

Publicații	<ul style="list-style-type: none"> <li>• S.M. Grigorescu, G. Măceșanu, T.T. Cociăș, B. Trăsnea, C. Ginerică "Generating training images for machine learning-based object recognition systems," European Patent Application. Patent no. EP 3 343 432 A1, Date of publication: 04.07.2018.</li> <li>• C. Ginerică, S. Grigorescu, „Prediction of future sensory observations of a distance ranging device”, Patent no. EP 20465534, Date of publication 09.06.2020.</li> <li>• S.M. Grigorescu și Cosmin Ginerică, <i>Recunoașterea Formelor. Îndrumar de laborator. Set de lucrări practice privind procesarea statistică a datelor pentru disciplina „Machine Learning”</i>. Editura Universității Transilvania, ISBN 978-606-19-0894-3, 2017.</li> <li>• C. Ginerica, M. Zaha, L. Floroian, D. Cojocaru, S. Grigorescu, „A Vision Dynamics Learning Approach to Robotic Navigation in Unstructured Environments” in <i>Robotics</i>. 2024; 13(1):15. <a href="https://doi.org/10.3390/robotics13010015">https://doi.org/10.3390/robotics13010015</a>.</li> <li>• C. Ginerica, M. V. Zaha, F. Gogianu, L. Busoniu, B. Trăsnea and S. M. Grigorescu, "ObserveNet Control: A Vision-Dynamics Learning Approach to Predictive Control in Autonomous Vehicles," in <i>IEEE Robotics and Automation Letters</i>, doi: 10.1109/LRA.2021.3096157, WOS:000678343900031.</li> <li>• C. Ginerica, D. Cojocaru, S. Grigorescu, „A Vision-Dynamics Learning Approach to Prediction-Based Control in Autonomous Vehicles”, International Symposium on Signals, Circuits &amp; Systems - ISSCS 2021, SCOPUS.</li> <li>• C. Ginerica, V. Isofache, S. Grigorescu, „Vision Dynamics: Environment Modelling, Path Planning and Control Based on Semantic Segmentation”, International Joint Conference OPTIM-ACEMP 2021, IEEE Xplore.</li> <li>• S.M. Grigorescu, C. Ginerica, M. Zaha, G. Măceșanu, B. Trăsnea, "LVD-NMPC: A Learning-based Vision Dynamics Approach to Nonlinear Model Predictive Control for Autonomous Vehicles", <i>Advanced Robotic Systems</i>, Sage Journals, 2021, WOS:000660671900001.</li> <li>• B. Trăsnea; C. Ginerica, M. Zaha, G. Măceșanu, C. Pozna, S. Grigorescu, OctoPath: An OcTree-Based Self-Supervised Learning Approach to Local Trajectory Planning for Mobile Robots. <i>Sensors</i> 2021. 21, 3606. <a href="https://doi.org/10.3390/s21113606">https://doi.org/10.3390/s21113606</a>, Web of Science.</li> </ul>
Prezentări	
Proiecte	
Conferințe	
Seminarii	
Distincții	
Afilieri	
Referințe	