

Universitatea Transilvania din Braşov
Facultatea de Inginerie Mecanică

Poz. postului 25
Disciplinele postului Sisteme senzoriale şi de control ale autovehiculelor; Programarea roboţilor industriali; Sisteme mecatronice şi robotice avansate; Încercarea şi testarea roboţilor.

Departamentul Autovehicule şi Transporturi

FIŞA DE VERIFICARE A ÎNDEPLINIRII STANDARDELOR UNIVERSITĂŢII
....., poziţia

publicat în Monitorul Oficial al României nr. din data de

Candidat: Duguleană Mihai
Funcţia actuală: Cercetător gr. 3

Data naşterii: 14.02.1985
Instituţia: Universitatea Transilvania din Braşov

1. Studii universitare (licenţă şi masterat)

Nr. crt.	Instituţia de învăţământ superior şi facultatea	Domeniul	Perioada	Titlul acordat
1	Universitatea Politehnică Bucureşti, Facultatea de Automatică şi Calculatoare	Ingineria sistemelor şi calculatoarelor	2003-2008	Inginer diplomat
2	Academia de Studii Economice, Finanţe, Asigurări, Bănci şi Burse de valori	Finanţe	2005-2008	Licenţiat în Ştiinţe Economice
3	Universitatea Transilvania din Braşov, Facultatea de Inginerie Electrică şi Ştiinţa Calculatoarelor	Sisteme şi tehnologii informatice şi de comunicaţii	2008-2010	Master
4	Scuola Superiore Sant'Anna, Pisa, Italia şi Universitatea Transilvania din Braşov, România	Tehnologii de realitate virtuală cu aplicaţii industriale	2009-2010	Master

2. Studii de doctorat

Nr. crt.	Instituţia organizatoare de doctorat	Domeniul	Perioada	Titlul ştiinţific acordat
1	Universitatea Transilvania din Braşov	Inginerie industrială	2008-2011	Doctor

3. Studii şi burse postdoctorale (stagii de cel puţin 6 luni)

Nr. crt.	Instituţia	Domeniul/ Specializarea	Perioada	Tipul de bursă
1	Universitatea Transilvania din Braşov	Tehnologiile societăţii informaţionale	2014-2015	Postdoctorat

4. Realizările profesional-ştiinţifice

Calitatea activităţilor didactice/ profesionale	Din Fişa de evaluare şi din Propunerea de dezvoltare a carierei universitare
Lucrări publicate în reviste de specialitate recunoscute naţional	1. Duguleană, M., Barbuceanu, F., Teirelbar, A.; Mogan, G.: "Obstacle avoidance of redundant manipulators using neural networks based reinforcement learning", Journal of Robotics and

internațional	<p>Computer Integrated Manufacturing, USA, 2012, SRI 1.379.</p> <p>2. Duguleană, M., Barbuceanu, F.G., "Designing of Virtual Reality Environments for Mobile Robots Programming", Journal of Solid State Phenomena, vol. 166-167, pag. 185-190, 2010.</p> <p>3. Adrian-Valentin Nedelcu, Mihai Machedon-Pisu, Mihai Duguleană, Doru Talabă, "Pervasive Radio Mapping of Industrial Environments Using a Virtual Reality Approach," The Scientific World Journal, vol. 2015.</p> <p>4. Duguleana, Mihai, Florin Grigorie Barbuceanu, and Gheorghe Mogan. "Evaluating human-robot interaction during a manipulation experiment conducted in immersive virtual reality." Virtual and Mixed Reality-New Trends. Springer Berlin Heidelberg, 2011. 164-173.</p> <p>5. Duguleana, Mihai, and Gheorghe Mogan. "Using eye blinking for eog-based robot control." Emerging Trends in Technological Innovation. Springer Berlin Heidelberg, 2010. 343-350.</p>
Lucrări prezentate la conferințe naționale/internaționale în profilul postului	<p>1. Duguleană Mihai, Adrian Dumitru, Cristian Postelnicu, Gheorghe Mogan, "Video-based evaluation of driver's visual attention using smartphones", The 6th International Conference on Information, Intelligence, Systems and Applications (IISA 2015), http://iisa2015.unipi.gr/</p> <p>2. Duguleana Mihai, Gîrbacia Florin, Gheorghe Mogan, "Using Dual Camera Smartphones as Advanced Driver Assistance Systems: NAVIEYES system architecture", The PErvasive Technologies Related to Assistive Environments (PETRA 2015), http://petrae.org/</p> <p>3. Duguleană, Mihai, Adrian Nedelcu, and Florin Bărbuceanu. "Measuring Eye Gaze Convergent Distance within Immersive Virtual Environments." Procedia Engineering 69 (2014): 333-339, (DAAAM 2014), http://daaam.info</p> <p>4. Cristian-Cezar, Postelnicu, Florin Bărbuceanu, Duguleană Mihai, Doru Talabă. "EOG-Based Teleoperation of a Mobile Robot." International Conference on Future Computer and Communication, 3rd (ICFCC 2011), http://www.icfcc.org/</p> <p>5. Duguleană, M.: "An Approach to Solving Kinematics Models and Motion Planning for Manipulators with Mobile Base", Brașov, România, 2009, RAAD 2009 Conference, http://www.raad2009.cimr.pub.ro/</p>
Volum(e) de specialitate publicat(e) în edituri recunoscute național	<p>Programarea prin învățare a roboților mobili pe roți, Editura Universității "Transilvania", Brașov, 2014, ISBN 978-606-19-0472-3.</p>

Director de departament,

Candidat,