

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: 5 ani

Secundar: 3 an

11. Limbi străine cunoscute

Engleza (avansat), Germana (incepator)

12. Lucrări elaborate şi/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, September2013, pp. 960-972, ISSN: 0921-8890, DOI: 10.1016/j.robot.2013.04.020 (ISI Journal, IDS No.: 833VD, factor de impact: 2.64).

[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: 2.64).

12.3. Lucrări publicate în volumele conferinţelor 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://imt.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

- Mai 2018 Premiul III la Concursul de robotică RobotX organizat de Universitatea Lucian Blaga din Sibiu
- 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 știin ifice studen ești, 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 știin ifice studen ești, 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

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

Data: 26.07.2018

Sef Lucr. dr. ing. Tiberiu Teodor COCIAS

LISTA LUCRĂRILOR DIDACTICE ȘI ȘTIINȚIFICE
publicate în perioada 2010 – 2018

I. Lista lucrări relevante

1. Grigorescu, S.M., Măceșanu, G., **Cociaș**, T.T., Puiu, D., Moldoveanu, F., Robust Camera Pose and Scene Structure Analysis in Service Robotics, Robotics and Autonomous Systems, Elsevier, Nederland, Vol. 59 (11), Noiembrie, 2011, pp. 889-909, ISSN: 0921-8890, ISI factor de impact: 2,64.
2. **Cociaș**, 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, Septembrie 2013, pp. 960-972, ISSN: 0921-8890, DOI: 10.1016/j.robot.2013.04.020, ISI Journal, IDS No.: 833VD, factor de impact: 2,64.
3. Trăsnea, T., Măceșanu, G., Grigorescu, S.M., **Cociaș**, T.T., Smartphone Based Mass Traffic Signs Recognition for Real-time Navigation Maps Enhancement, Joint International Conference OPTIM-ACEMP, Brașov, România, Mai 2017, pp. 234-241, DOI: 10.1109/OPTIM.2017.7975125, ISBN: 978-1-5090-4489-4 (Indexată de IEEE Explore).
4. **Cociaș**, 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, Iunie, 2013, pp. 166-174, ISBN 978-80- 86943-75-6 (Indexată de ISI Thomson Reuters).
5. **Cociaș**, T.T., Grigorescu, S.M., Moldoveanu, F., 3DOR based Global Pose Estimation for Service Robotics, Fifth Gyor Symposium and First Hungarian-Polish Joint Conference on Computational Intelligence, Gyor, Hungary, 24-26 Septembrie, 2012, pp. 64-70, ISBN: 978-989-8565-03-7.
6. **Cociaș**, T.T., Grigorescu, S.M., Moldoveanu, F., Multiple-Superquadrics based Object Surface Estimation for Grasping in Service Robotics, 13th International Conference on Optimization of Electrical and Electronic Equipment – OPTIM, Brașov, Romania, 24-26 Mai, 2012, pp. 1471-1477, ISSN 1842-0133.
7. Grigorescu, S.M., **Cociaș**, T.T., Moldoveanu, F., Stereo Vision-Based 3D Camera Pose and Object Structure Estimation, Computer Vision and Image Processing Applications and Therooy -VISAPP 2012, Volume 2, Rome, Italy, 24-26 Februarie, 2012, pp. 355-358, ISBN: 978-989-8565-03-7.

8. **Cocias**, T.T., Grigorescu, S.M., Moldoveanu, F., Object Volumetric Estimation Based on Generic Fitted Primitives for Service Robotics, Computer Vision and Image Processing Applications and Theroy -VISAPP 2012, Volume 2, Rome, Italy, 24-26 Februarie, 2012, pp. 191-197, ISBN: 978-989-8565-03-7.
9. Grigorescu, S.M., **Cocias**, T.T., Macesanu, G., Moldoveanu, F., 3D Object Surface Approximation for Reliable Manipulation in Service Robotics, Proc. of the 5th Int. Conference on Cognitive Systems, Vienna, Austria, 23-24 Februarie, 2012, pp. 148-151.
10. Grigorescu, S.M., Macesanu, G., **Cocias**, T.T., Moldoveanu, F., On the Real-time Modelling of a Robotic Scene Perception and Estimation System, Proc. of the 15th Int. Conference on System Theory, Control and Computing - ICSTCC, Sinaia, Romania, 14 – 16 Octombrie, 2011, ISBN: 978-973-621-322-9.

II. Teza de doctorat

Titlu: *„Cercetări privind estimarea volumetrică 3d utilizată în structurile robotice pentru prehensarea obiectelor”*

Teza este incadrată în domeniul Ingineriei Sistemelor și a fost susținută în anul 2013.

III. Cărți și capitole de carte

1. **Cocias**, T.T., Grigorescu, S.M., Moldoveanu, F., Book Series, Chapter: 3D Structure Estimation from a Single View Using Generic Fitted Primitives (GFP), în Computer Vision, Imaging and Computer Graphics. Theory and Applications, Vol. 359, Springer Berlin Heidelberg, Germany, Ianuarie 2013, pp. 369-382, DOI: 10.1007/978-3-642-38241-3_25, ISSN: 1868-0929, ISBN: 978-3-642-38240-6, factor de impact: 0,14.
2. **Cocias**, T.T., Grigorescu, S.M., Moldoveanu, F., Book Series, Chapter: Indoor Pose Estimation Using 3D Scene Landmarks for Service Robotics”, Issues and Challenges of Intelligent Systems and Computational Intelligence, în Studies in Computational Intelligence, Vol. 530 editura:Springer, Heidelberg, Germany, 2014, isbn:978-3-319-03205-4
3. Macesanu, G., Grigorescu, **Cocias**, T.T., Sisteme de vedere artificiale. Îndrumar de laborator editura:Editura Universitatii Transilvania din Brasov, 2013, isbn:978-606-19-0240-8.
4. Macesanu, G., Grigorescu, **Cocias**, T.T., Sisteme de vedere artificială utilizând OpenCV 3. Îndrumar de laborator. editura:Editura Universității Transilvania, 2016 isbn:978-606-19-0742-7

IV. Articole publicate în reviste BDI recunoscute de comisiile CNATDCU de specialitate

1. **Cociaș**, T.T., Măceșanu, G., Moldoveanu, F., On the Application of Voronoi Diagrams and Delaunay Triangulation to 3D Reconstruction, Bulletin of the Transilvania University of Brașov, Series I, Engineering Sciences, Electrical Engineering, Electronics and Automatics, Vol. 4(53), No. 1, Mai, 2011, pp. 107-113, ISSN: 2065-2119.
2. Măceșnu, G., Grigorescu, S., **Cociaș**, T.T., Moldoveanu, F., An Object Detection and 3D Reconstruction Approach for Real-Time Scene Understanding, Bulletin of the Transilvania University of Brașov, Series I, Engineering Sciences, Electrical Engineering, Electronics and Automatics, Vol. 4 (53), No.1, Mai, 2011, pp. 121-126, ISSN: 2065-2119.

V. Articole publicate în volumele conferințelor de specialitate

1. **Cocias**, T.T., Grigorescu, S.M., Object Surface Approximation using Generic Fitted Primitives, Proceedings of the 33rd. Colloquium of Automation, Shaker Verlag, Leer, Germany, 4-5 Octombrie, 2011, ISBN: 978-3-8440-1322-1.
2. **Cociaș** T.T., Grigorescu. S.M., Moldoveanu, F., On Performance Evaluation of 3D scene reconstruction Systems, Proceedings of the 20th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD 2011, Brno, Czech Republic, 5-7 Octombrie, 2011, pp. 55-60, ISBN: 978-606-521-315-9.
3. **Cociaș**, T.T., Măcesanu, G., Moldoveanu, F., Cernat, M., Optimal Position Control of an Energy Conversion System, 6th International Conference on Interdisciplinary in Education – ICIE 2011, Karabuk/Safranbolu, Turkey, 14-16 Aprilie, 2011, pp. 321-327, ISBN: 978-960-89028-8-6, ISSN: 1790-661X.
4. Măceșanu, G., **Cocias**, T.T., Moldoveanu, F., Stability Analysis of an Active Vision System, 6th International Conference on Interdisciplinary in Education – ICIE 2011, Karabuk/Safranbolu, Turkey, 14-16 Aprilie, 2011, pp. 315-321, ISBN: 978-960-89028-8-6, ISSN: 1790-661X.
5. Măceșanu, G., **Cocias**, T.T., Cernat, M., Suliman, C. Development of a Computer Vision Based Autonomous Mobile Robot for Indoor Environments, Proc. of the 5th Intern. Conf. on Interdisciplinary in Education – ICIE 2010, Tallinn, Estonia, Iunie 17-19, 2010, pp. 97-103, ISSN: 1790-661X.
6. Grigorescu, S.M., Măceșanu, G., **Cocias**, T.T., Moldoveanu, F., On the Real-time Modelling of a Robotic Scene Perception and Estimation System, Proceedings of the 15th International Conference on System Theory, Control and Computing – ICSTC 2011, Sinaia, Romania, 14-16 Octombrie, 2011, ISBN: 978-973-621-322-9.

7. Măceşanu, G., **Cocias**, T.T., Suliman C., Târăucă, B., Development of GTBoT, a High Performance and Modular Indoor Robot, Proceedings of the 2010 IEEE-TTTC International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics – AQTR 2010, Cluj-Napoca, Romania, 28-30 Mai 2010, vol. I, pp. 343-348, ISBN: 978-1-4244-6722-8.

26.07.2018

Sef Lucr. dr. ing. Tiberiu-Teodor COCIAŞ