

## FIŞA DE VERIFICARE A ÎNDEPLINIRII STANDARDELOR MINIMALE NAŢIONALE

Note:

- Dovezile fiecărei poziţii sunt prezentate printr-un link extern;
- Standarde valabile începând cu 1.10.2017 conform Ordin Ministru 6129/2016;
- Comisie CNATDCU: Comisia de inginerie mecanică, mecatronică şi robotică.

Domeniul de activitate	Indicatori	Descriere	Necesar	Obţinut
Activitatea didactică / profesională (A1)	N1	Manuale suport de curs	2	3
	N1.1	Manuale suport de curs prim autor	0	1
	N1.3	Manuale suport de curs în format electronic pe platforma universităţii	1	1
	N2	Material didactic	3	5
	N2.1	Standuri laborator	1	2
Activitatea de cercetare (A2)	P1 + P2	Articole şi publicaţii indexate ISI+Brevete	5	12,862
	P1	Articole şi publicaţii indexate ISI	3	11,542
	N3	Articole şi publicaţii BDI neincluse la P1	8	15
	N3.1	Articole şi publicaţii BDI neincluse la P1, ca prim autor	3	7
	N4	Monografii / cărţi	1	2
	N4.3	Monografii / cărţi ca prim autor	0	1
	N4.3	Monografii / cărţi ca prim autor	10	243
Recunoaştere a impactului activităţii (A3)	A3.1	Granturi	5	13
	A3.2	Prezentarea / diseminarea rezultatelor.	10	79,31
	A3.3	Citări		

$$P1 = P1.1 + P1.2 + P1.3 + P1.4$$

$$P2 = P2.1 + P2.2$$

$$N1 = N1.1 + N1.2$$

$$N2 = N2.1 + N2.2 + N2.3$$

$$N3 = N3.1 + N3.2$$

$$N4 = N4.1 + N4.2 + N4.3 + N4.4$$

A1 – Activitatea didactică şi profesională – DID			Punctaj
<b>N1.1 Manuale suport de curs ca prim autor</b>			
T.T. Cociaş, A. Răzvanş şi S.M. Grigorescu, <i>Percepţia 3D în sistemele robotice autonome</i> . Suport de curs pentru disciplinele "Sisteme de vedere artificială", "Percepţia 3D" şi "Procesarea imaginilor, imagistică medicală şi vedere artificială." Editura Universităţii Transilvania, 2019, ISBN 978-606-19-1165-3.			1
<b>Total N1.1</b>			1
<b>N1.2 Manuale suport de curs ca si co-autor</b>			
G. Macesanu, T.T. Cociaş şi S.M. Grigorescu, <i>Sisteme încorporate: fundamentele utilizării sistemelor cu microcontrolere</i> . Suport de curs pentru disciplinele "Microcontrolere şi Microprocesoare" şi "Arhitectura calculatoarelor numerice" Editura Universităţii Transilvania, 2019, ISBN 978-606-19-1168-4			1
S.M. Grigorescu şi T.T. Cociaş, <i>Sisteme de vedere artificială</i> . Manual suport de curs pentru disciplinele "Sisteme de vedere artificială", "Sisteme de reglare în vederea artificială" şi "Procesarea imaginilor, imagistică medicală şi vedere artificială."			1
<a href="https://www.unitbv.ro/editura-universitatii/publicatii/stiinte-ingineresti/2733-publicatii-din-2018.html">https://www.unitbv.ro/editura-universitatii/publicatii/stiinte-ingineresti/2733-publicatii-din-2018.html</a>			
<b>N1.3 Manuale suport de curs (format electronic disponibil pe platforma universităţii)</b>			
T.T. Cociaş şi G. Măceşanu, <i>Introduction to Microcontrollers</i> . Platformă electronică pentru disciplinele "Microcontrolere şi Microprocesoare" şi "Arhitectura calculatoarelor numerice"			1
<a href="http://rovislab.com/course_introduction_to_microcontrollers.html">http://rovislab.com/course_introduction_to_microcontrollers.html</a>			
<b>Total N1.3</b>			1
<b>Total N1</b>			3



<b>N2.1 Standuri laborator certificate de directorul de departament</b>		
<b>T.T. Cociaș</b> Laborator de <i>Robotică</i> , Universitatea Transilvania din Brașov, Departamentul de Automatică și Tehnologia Informației, Corp V, Sala V III 15, 2018 Echiparea laboratorului de <i>Robotică și Inteligență Artificială</i> cu un robot mobil. Valoare aproximativă: 1000 euro. Robotul mobil este certificat de directorul de departament. Dovadă atașată.		1
<b>T.T. Cociaș</b> Laborator de <i>Robotică</i> , Universitatea Transilvania din Brașov, Departamentul de Automatică și Tehnologia Informației, Corp V, Sala V III 15, 2019 Echiparea laboratorului de <i>Robotică și Inteligență Artificială</i> cu 7 brațe robotice. Standurile sunt certificat de directorul de departament. Dovadă atașată.		1
<b>Total N2.1</b>		
<b>N2.2 Îndrumar laborator / carte aplicații format tipărit sau electronic (autor, co-autor)</b>		
S.M. Grigorescu, G. Măcesanu și <b>T.T. Cociaș</b> , <i>Sisteme de vedere artificială utilizând OpenCV 3. Îndrumar de laborator</i> . Set de lucrări practice privind procesarea de imagini și vederea artificială 3D pentru disciplinele "Sisteme de vedere artificială", "Sisteme de reglare în vederea artificială" și "Procesarea imaginilor, imagistică medicală și vedere artificială.". Editura Universității Transilvania, 2016.		1
S.M. Grigorescu, G. Măcesanu și <b>T.T. Cociaș</b> , <i>Sisteme de vedere artificială. Îndrumar de laborator</i> . Set de lucrări practice privind procesarea de imagini și vederea artificială 3D pentru disciplinele "Sisteme de vedere artificială", "Sisteme de reglare în vederea artificială" și "Procesarea imaginilor, imagistică medicală și vedere artificială.". Editura Universității Transilvania, ISBN 978-606-19-0240-8, 2013. <a href="https://www.unitbv.ro/editura-universitatii/publicatii/stiinte-ingineresti/1063-publicatii-din-2013.html">https://www.unitbv.ro/editura-universitatii/publicatii/stiinte-ingineresti/1063-publicatii-din-2013.html</a>		1
<b>N2.3 Aplicație informatică educațională</b>		
<b>T.T. Cociaș</b> Membru și co-participant la dezvoltarea platformei ROVIS ( <i>Robotics, Vision and Control Laboratory</i> ) <a href="http://rovislab.com/courses.html">http://rovislab.com/courses.html</a>		1
<b>Total N2</b>		5

<b>A2 – Activitatea de cercetare științifică, dezvoltare tehnologică și inovare – CDI</b>		
<b>P1.1 Articole și publicații științifice indexate Web of Science Thomson Reuters (WOS) ca prim autor (număr de autori ≤ 3)</b>	<b>Factor de impact</b>	<b>Punctaj</b>
<b>T.T. Cociaș</b> , F. Moldoveanu and S.M. Grigorescu, "Generic Fitted Shapes (GFS): Volumetric Object Segmentation in Service Robotics", <i>Robotics and Autonomous Systems</i> , Elsevier, Vol. 61, No. 9, DOI: 10.1016/j.robot.2013.04.020, ISSN: 0921-8890, 2013. <a href="http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0921889013000845">http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0921889013000845</a>	2,928	6,256
<b>P1.2 Articole și publicații științifice indexate Web of Science Thomson Reuters (WOS) ca prim autor (număr de autori ≥ 4)</b>	<b>Factor de impact</b>	<b>Punctaj</b>
<b>P1.3 Articole și publicații științifice indexate Web of Science Thomson Reuters (WOS) ca și co-autor (număr de autori ≤ 3)</b>	<b>Factor de impact</b>	<b>Punctaj</b>
<b>P1.4 Articole și publicații științifice indexate Web of Science Thomson Reuters (WOS) ca și co-autor (număr de autori ≥ 4)</b>	<b>Factor de impact</b>	<b>Punctaj</b>
S.M. Grigorescu, B.Trăsnea, <b>T.T. Cociaș</b> and G. Măcesanu, "A Survey of Deep Learning Techniques for Autonomous Driving", <i>Journal Of Field Robotics</i> , DOI: 10.1002/rob.21918, 2019 <a href="https://arxiv.org/pdf/1910.07738.pdf">https://arxiv.org/pdf/1910.07738.pdf</a>	4,345	3,409
S.M. Grigorescu, G. Măcesanu, <b>T.T. Cociaș</b> , D. Puiu and F. Moldoveanu, "Robust Camera Pose and Scene Structure Analysis for Service Robotics", <i>Robotics and Autonomous Systems</i> , Elsevier, DOI: 10.1016/j.robot.2011.07.005, ISSN: 0921-8890, 2011. <a href="http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0921889011001266">http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0921889011001266</a>	2,928	1,877
<b>Total P1</b>	2,928	11,542
<b>P2.1 Brevete de invenții indexate, Internaționale indexate în Web of Science – Derwent Innovation</b>		<b>Punctaj</b>
S.M. Grigorescu, G. Măcesanu, <b>T.T. Cociaș</b> , B.Trăsnea, C. Ginerică, <i>Generating Training Images For Machine Learning-Based Object Recognition Systems</i> numar:EP3343432A1 An aparitie:2018 <a href="https://patents.google.com/patent/EP3343432A1/en">https://patents.google.com/patent/EP3343432A1/en</a>		1,32
<b>P2.1 Brevete de invenții indexate, Internaționale indexate în Web of Science – Derwent Innovation</b>		



<b>Total P2</b>	<b>1,32</b>
<b>Total P1+P2</b>	<b>12,862</b>
<b>N3.1 Articole și publicații științifice BDI, neincluse la P1, ca prim autor</b>	<b>Punctaj</b>
T.T. Cociaș, S.M. Grigorescu și F. Moldoveanu, "Structure Estimation from a Single View Using Generic Fitted Primitives (GFP)", în <i>Computer Vision, Imaging and Computer Graphics. Theory and Applications</i> , Vol. 359, 2013 Springer Berlin Heidelberg, Germany, pp. 369-382, 13pag., ISBN: 978-3-642-38240-6 <a href="https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-642-38241-3_25">https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-642-38241-3_25</a>	1
T.T. Cociaș, S.M. Grigorescu și F. Moldoveanu, "Indoor Pose Estimation Using 3D Scene Landmarks for Service Robotics. Issues and Challenges of Intelligent Systems and Computational Intelligence", <i>Studies in Computational Intelligence</i> , Vol. 530, 2014, Springer, Heidelberg, Germany, pp. 199-211, ISSN: 1860-949X, ISBN: 978-3-319-03205-4, DOI: 10.1007/978-3-319-03206-1_15 <a href="https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-319-03206-1_15">https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-319-03206-1_15</a>	1
T.T. Cociaș, S.M. Grigorescu, F. Moldoveanu, "Generic Fitted Primitives (GFP): Towards Full Object Volumetric Reconstruction for Service Robotics", <i>Conf. in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision WSCG – 2013</i> , Pilsen, Czech Republic, June, 2013, pp. 166-174, ISBN 978-80-86943-75-6 <a href="https://dspace5.zcu.cz/handle/11025/10660?locale-attribute=lt">https://dspace5.zcu.cz/handle/11025/10660?locale-attribute=lt</a>	1
T.T. Cociaș, S.M. Grigorescu, F. Moldoveanu, "Multiple-Superquadrics Based Object Surface Estimation for Grasping in Service Robotics", <i>Proc. of the 13th Inter. Conf. on Optimization of Electrical and Electronic Equipment – OPTIM 2012</i> , Brașov, Romania, May 24-26, 2012, pp. 1471-1477, ISBN: 978-1-4673-1650-7 <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/6231780/?reload=true&amp;arnumber=6231780">https://ieeexplore.ieee.org/document/6231780/?reload=true&amp;arnumber=6231780</a>	1
T.T. Cociaș, S.M. Grigorescu, F. Moldoveanu, "Object Volumetric Estimation Based on Generic Fitted Primitives for Service Robotics", <i>Proc. of the 7th Inter. Conf. on Computer Vision Theory and Applications – VISAPP 2012</i> , Rome, Italy, February 24-26, 2012, Vol. 2, pp. 191-197, ISBN: 978-989-8565-04-4	1
T.T. Cociaș, S.M. Grigorescu, F. Moldoveanu, "On Performance Evaluation of 3D Scene Reconstruction Systems", <i>Proc. of the 20th Inter. Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD 2011</i> , MM Science Journal (Special Edition), Brno, Czech Republic, October 5-7, 2011, pp. 55-60, ISSN: 1803-1269 <a href="http://www.mmscience.eu/content/file/RAAD_obsah_sbornik_edit_ZZ.pdf">http://www.mmscience.eu/content/file/RAAD_obsah_sbornik_edit_ZZ.pdf</a>	1
T.T. Cociaș, G. Măceșanu, and F. Moldoveanu, "On The Application Of Voronoi Diagrams And Delaunay Triangulation To 3d Reconstruction", <i>Bulletin of the Transilvania University of Brașov, Series I: Engineering Sciences, Electrical Engineering, Electronics and Automation</i> , ISSN 2065-2119, 2011. <a href="http://webbut.unitbv.ro/BU2011/Series%20I/BULETIN%20I%20PDF/Cocias%20TT.pdf">http://webbut.unitbv.ro/BU2011/Series%20I/BULETIN%20I%20PDF/Cocias%20TT.pdf</a>	1
<b>Total N3.1</b>	<b>7</b>
<b>N3.2 Articole și publicații științifice BDI, neincluse la P1, ca și co-autor</b>	<b>Punctaj</b>
S. M. Grigorescu, B. Trăsnea, L. Marina, A. Vasilcoi and T.T. Cociaș, "NeuroTrajectory: A Neuroevolutionary Approach to Local State Trajectory Learning for Autonomous Vehicles" <i>IEEE Robotics and Automation Letters</i> , vol. 4, no. 4, pp. 3441-3448, Oct. 2019 <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/8752412">https://ieeexplore.ieee.org/document/8752412</a>	1
L. Marina, B. Trăsnea, T.T. Cociaș, A. Vasilcoi, F. Moldoveanu and S.M. Grigorescu, "Deep Grid Net (DGN): A Deep Learning System for Real-Time Driving Context Understanding", <i>Int. Conf. on Robotic Computing IRC 2019</i> , Naples, Italy, February 25-27, 2019. <a href="https://www.researchgate.net/publication/330439212_Deep_Grid_Net_DGN_A_Deep_Learning_System_for_Real-Time_Driving_Context_Understanding">https://www.researchgate.net/publication/330439212_Deep_Grid_Net_DGN_A_Deep_Learning_System_for_Real-Time_Driving_Context_Understanding</a>	1
B. Trăsnea, G. Măceșanu, S.M. Grigorescu and T.T. Cociaș, "Smartphone Based Mass Traffic Sign Recognition for Real-time Navigation Maps Enhancement," <i>Proceedings of the Int. Conf. on Optimization of Electrical and Electronic Equipment</i> , Brasov, Romania, 25-27 May 2017 <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/7975125">https://ieeexplore.ieee.org/document/7975125</a>	1
G. Măceșanu, S.M. Grigorescu, T.T. Cociaș and F. Moldoveanu, "An Object Detection and 3D Reconstruction Approach for Real-time Scene Understanding", <i>Bulletin of the Transilvania University of Brașov, Series I: Engineering Sciences, Electrical Engineering, Electronics and Automation</i> , ISSN 2065-2119, 2011. <a href="http://webbut.unitbv.ro/bu2011/Series%20I/BULETIN%20I%20PDF/Macesanu%20G.pdf">http://webbut.unitbv.ro/bu2011/Series%20I/BULETIN%20I%20PDF/Macesanu%20G.pdf</a>	1
S.M. Grigorescu, G. Măceșanu, T.T. Cociaș and F. Moldoveanu, "Stereo Vision-based 3D Camera Pose and Object Structure Estimation - An Application to Service Robotics", <i>Proc. of the 7th Inter. Conf. on Computer Vision Theory and Applications – VISAPP 2012</i> , Rome, Italy, February 24-26, 2012, Vol. 2, pp. 355-358, ISBN: 978-989-8565-04-4 <a href="https://www.semanticscholar.org/paper/Stereo-Vision-based-3D-Camera-Pose-and-Object-An-to-Grigorescu-Cocias/fcb2c0698f18ca2023e416a1e0244bdc07d9662a">https://www.semanticscholar.org/paper/Stereo-Vision-based-3D-Camera-Pose-and-Object-An-to-Grigorescu-Cocias/fcb2c0698f18ca2023e416a1e0244bdc07d9662a</a>	1
Grigorescu, S.M., Cociaș, T.T., Măceșanu, G., Moldoveanu, F., <i>3D Object Surface Approximation for Reliable Manipulation in Service Robotics</i> , <i>Proc. of the 5th Inter. Conf. on Cognitive Systems – CogSys</i> ,	1



TU Vienna, Austria, February 16-18, 2012, pp. 148-151	
S.M. Grigorescu, G. Măceșanu, <b>T.T. Cociaș</b> and F. Moldoveanu, "On the Real-time Modelling of a Robotic Scene Perception and Estimation System", <i>Proc. of the 15th Inter. Conf. on System Theory, Control and Computing – ICSTCC 2011</i> (Joint Conference of SINTES 15, SACCS 11, SIMSIS 15), Sinaia, Romania, October 14-16, 2011, pp. 1-4, ISBN: 978-1-4577-1173-2 <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/6085662">https://ieeexplore.ieee.org/document/6085662</a>	1
G. Măceșanu, <b>T.T. Cociaș</b> , C. Suliman, B. Tarnauță, "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 <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/5520859">https://ieeexplore.ieee.org/document/5520859</a>	1
<b>Total N3.2</b>	8
<b>Total N3</b>	15
<b>N4.1 Produse, tehnologii, platforme și servicii inovative (validate conform procedurilor specifice unităților de învățământ superior sau de cercetare), în calitate de prim-autor</b>	<b>Punctaj</b>
<b>N4.2 Produse, tehnologii, platforme și servicii inovative (validate conform procedurilor specifice unităților de învățământ superior sau de cercetare), în calitate de co-autor</b>	<b>Punctaj</b>
S.M. Grigorescu, G. Măceșanu, <b>T.T. Cociaș</b> , L. Marina, B. Trăsnea, C. Ginerică, C. Pozna, "RovisLaboratory", Platformă web inovativă ce prezintă realizările obținute în domeniul cercetării precum și serviciile inovative pe care grupul de cercetare le poate oferi operatorilor din industrie. Dovadă atașată. <a href="http://rovislab.com/research.html">http://rovislab.com/research.html</a>	1
<b>N4.3 Monografii / cărți de specialitate, format tipărit / electronic (min. 100 pag.) ca prim autor</b>	<b>Punctaj</b>
<b>T.T. Cociaș</b> , S.M. Grigorescu, <i>Estimarea volumetrică 3D în sisteme robotice autonome</i> . Editura Universității Transilvania, 2018. <a href="https://www.unitbv.ro/editura-universitatii/publicatii/stiinte-ingineresti/2733-publicatii-din-2018.html">https://www.unitbv.ro/editura-universitatii/publicatii/stiinte-ingineresti/2733-publicatii-din-2018.html</a>	1
<b>Total N4.3</b>	1
<b>N4.4 Monografii / cărți de specialitate, format tipărit / electronic (min. 100 pag.) ca și co-autor</b>	<b>Punctaj</b>
<b>Total N4</b>	2

<b>A3 – Recunoașterea și impactul activității – RIA</b>	
<b>S1 Atragerea resurse financiare prin granturi/proiecte/contracte cu terți. Director sau responsabil partener la grant/proiect câștigat prin competiție națională sau internațională.</b>	<b>Sumă echivalentă în mii Euro</b>
Contr. Nr. 6885 / 26.06.2019 – "Sistem Inteligent de tip HMI (Human Machine Interface) pentru Controlul prin Gesturi". Beneficiar: Universitatea Transilvania din Brașov (valoare 48.626 RON = 10.222 EUR). Finanțator: S.C. Creature Promotion S.R.L.	10.22
<b>S2 Membru în echipa la grant/proiect câștigat prin competiție națională sau internațională, proiecte/contracte terți</b>	<b>Sumă echivalentă în mii Euro</b>
Contr. Nr. 13866 / 30.10.2019 – "Sistem inteligent de recunoaștere facială pentru facilitarea accesului în zone rezidențiale". Beneficiar: Universitatea Transilvania din Brașov (valoare 50.632 RON = 10.548 EUR). Finanțator: RG Design S.R.L.	10,55
Proiect: CyberKit4SME, program Horizon 2020, topic: SU-DS03-2019-2020, Beneficiar: Elektrobot Automotive Romania (valoare 1.073.400 RON = 223.625 EUR). Finanțator: Uniunea Europeana.	223
<b>Total S1+S2</b>	243
<b>N5 Prezentarea/Diseminarea rezultatelor: prezență la manifestări științifice în calitate de autor/co-autor de lucrări, profesor invitat</b>	<b>Punctaj</b>
<b>T.T. Cociaș</b> , S.M. Grigorescu, F. Moldoveanu, "Object Volumetric Estimation Based On Generic Fitted Primitives For Service Robotics" <i>In Proceedings of the International Conference on Computer Vision Theory and Applications, VISAPP 2012, (VISIGRAPP 2012)</i> , presenter of the paper. <a href="http://www.scitepress.org/DigitalLibrary/PublicationsDetail.aspx?ID=Lq81guFk+bY=&amp;t=1">http://www.scitepress.org/DigitalLibrary/PublicationsDetail.aspx?ID=Lq81guFk+bY=&amp;t=1</a>	1
S.M. Grigorescu, G. Măceșanu, <b>T.T. Cociaș</b> and F. Moldoveanu, "Stereo Vision-based 3D Camera Pose and Object Structure Estimation - An Application to Service Robotics", <i>Proc. of the 7th Inte. Conf. on Computer Vision Theory and Applications – VISAPP 2012</i> , presenter of the poster <a href="http://www.scitepress.org/DigitalLibrary/PublicationsDetail.aspx?ID=v7kUV0W7Q5E=&amp;t=1">http://www.scitepress.org/DigitalLibrary/PublicationsDetail.aspx?ID=v7kUV0W7Q5E=&amp;t=1</a>	1
S.M. Grigorescu, G. Macesanu, <b>T.T. Cocias</b> and F. Moldoveanu, "On the Real-time Modelling of a Robotic Scene Perception and Estimation System", <i>15th Int. Conf. On System Theory, Control and Computing ICSTCC 2011</i> , presenter of the poster. <a href="http://ieeexplore.ieee.org/xpl/login.jsp?tp=&amp;arnumber=6085662&amp;url=http%3A%2F%2Fieeexplore.ieee.org%2Fxppls%2Fabs_all.jsp%3Farnumber%3D6085662">http://ieeexplore.ieee.org/xpl/login.jsp?tp=&amp;arnumber=6085662&amp;url=http%3A%2F%2Fieeexplore.ieee.org%2Fxppls%2Fabs_all.jsp%3Farnumber%3D6085662</a>	1



T.T. Cociaș, S.M. Grigorescu and F. Moldoveanu, "On Performance Evaluation of 3D Scene Reconstruction Systems", <i>20th Int. Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region RAAD 2011</i> , Brno, Czech Republic, October 5-7, 2011, presenter of the paper <a href="http://www.mmscience.eu/content/file/RAAD_obsah_sbornik_edit_ZZ.pdf">http://www.mmscience.eu/content/file/RAAD_obsah_sbornik_edit_ZZ.pdf</a>		1
T.T. Cociaș, S.M. Grigorescu and F. Moldoveanu, "3DOR based Global Pose Estimation for Service Robotics", Fifth Győr Symposium & First Hungarian-Polish Joint Conference On Computational Intelligence, Győr, 2012, presented as regular paper. Revised and republished at editor's request as journal chapter. <a href="https://www.researchgate.net/publication/289396648_Indoor_Pose_Estimation_Using_3D_Scene_Land_marks_for_Service_Robotics">https://www.researchgate.net/publication/289396648_Indoor_Pose_Estimation_Using_3D_Scene_Land_marks_for_Service_Robotics</a>		1
T.T. Cociaș, S.M. Grigorescu, F. Moldoveanu, "Multiple-Superquadrics Based Object Surface Estimation for Grasping in Service Robotics", <i>Proc. of the 13th Inter. Conf. on Optimization of Electrical and Electronic Equipment – OPTIM 2012</i> , Brașov, Romania, 2012, presenter of the paper. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/6231780?reload=true&amp;arnumber=6231780">https://ieeexplore.ieee.org/document/6231780?reload=true&amp;arnumber=6231780</a>		1
T.T. Cociaș, S.M. Grigorescu, F. Moldoveanu, "Generic Fitted Primitives (GFP): Towards Full Object Volumetric Reconstruction for Service Robotics", <i>Conf. in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision WSCG – 2013</i> , Pilsen, Czech Republic, 2013, presenter of the paper. <a href="https://dspace5.zcu.cz/handle/11025/10660?locale-attribute=lt">https://dspace5.zcu.cz/handle/11025/10660?locale-attribute=lt</a>		1
B. Trăsnea, G. Măceșanu, S.M. Grigorescu and T.T. Cociaș, "Smartphone Based Mass Traffic Sign Recognition for Real-time Navigation Maps Enhancement," <i>Proceedings of the Int. Conf. on Optimization of Electrical and Electronic Equipment</i> , Brasov, Romania, 2017, presenter of the poster. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/7975125">https://ieeexplore.ieee.org/document/7975125</a>		1
A. Razvant, T.T. Cociaș, Sorin Grigorescu: "GFPNet. Neural network based volumetric object reconstruction using generic fitted primitives" - <i>third edition of Recent Advances in Artificial Intelligence RAAI2019</i> June 2019, presenter of the regular paper. <a href="https://conferences.unibuc.ro/raai2019/">https://conferences.unibuc.ro/raai2019/</a>		1
Exchange researcher with the Technical University of Munchen (TUM), Munchen, Germany. Finanțator: Uniunea Europeană în cadrul programului POSDRU /107/1.5/S/76945. Durata: 01.12.2011 – 31.03.2012. <a href="http://lmt.ei.tum.de/">http://lmt.ei.tum.de/</a>		1
Exchange researcher with the Széchenyi István University, Győr, Hungary.. Finanțator: Uniunea Europeană în cadrul programului POSDRU /107/1.5/S/76945. Durata: 01.09.2012 – 01.10.2012. <a href="http://uni.sze.hu/">http://uni.sze.hu/</a>		1
Participation at the Eastern European Machine Learning Summer School, 1-6 July 2019, Bucharest, Romania. Participated on behalf of Transilvania University of Brasov. Dovadă atașată.		1
Exhibitor at European Robotics Forum 2019, 20-22 March 2019, Bucharest, Romania, on behalf of Transilvania University of Brasov. Dovadă atașată		1
<b>Total N5</b>		13
<b>C Citări în cărți, reviste și volume ale unor manifestări științifice - cărți, ISI</b>	<b>Factor de impact</b>	<b>Punctaj</b>
Citări ale articolului: S.M. Grigorescu, G. Macesanu, T.T. Cociaș, D. Puiu and F. Moldoveanu, "Robust Camera Pose and Scene Structure Analysis for Service Robotics", <i>Robotics and Autonomous Systems</i> , Elsevier, DOI: 10.1016/j.robot.2011.07.005, ISSN: 0921-8890, 2011.		
Xiang Gao, Tao Zhang, Robust RGB-D simultaneous localization and mapping using planar point features, <i>Robotics and Autonomous Systems</i> , Elsevier, Volume 72, ISSN 0921-8890, Pages 1-14, October 2015.	2,928	3.928
Gao, Ming-Liang; He, Xiao-Hai; Luo, Dai-Sheng; Jiang, Jun; Teng, Qi-Zhi: 'Object tracking using firefly algorithm', <i>IET Computer Vision</i> , 7, (4), p. 227-237, 2013.	1,648	2,648
Z Boukhers, K Shirahama, M Grzegorzec, Less restrictive camera odometry estimation from monocular camera, <i>Multimedia Tools and Applications</i> , 2017.	1,530	2,530
Qu, Zhiyong; Han, Jun Wei: 'Pose measurement for fighter empennage based on string sensors', <i>IET Science, Measurement &amp; Technology</i> , 7, (1), p. 41-49, 2013.	1,285	2,285
Jesus Martínez-Gómez, Antonio Fernández-Caballero, Ismael García-Varea, Luis Rodríguez and Cristina Romero-González, „A Taxonomy of Vision Systems for Ground Mobile Robots,” <i>International Journal of Advanced Robotic Systems</i> , InTech, ISSN 1729-8806, July 29, 2014.	1.223	2.223
Gao M, He X, Luo D, Yu Y: Object tracking based on harmony search: comparative study. <i>Journal of Electronic Imaging</i> , doi:10.1117/1.JEI.21.4.043001, October 2012.	0,900	1,900
Masoud Samadi, Mohd Fauzi Othman, Muhamad Farihin Talib, Fast and Robust Stereo Matching Algorithm for Obstacle Detection In Robotic Vision Systems, <i>Jurnal Teknologi (Sciences &amp; Engineering)</i> 78: 6–13 2016.	0,430	1,430



W Xie, J Wei, Z Chen, T Li, Particle Filter Target Tracking Algorithm Based on Dynamic Niche Genetic Algorithm, IEICE Transactions on Fundamentals of Electronics, Communications and Computer Sciences, 2017.	0,400	1,400
S., Masoud and O., MohdFauzi, "Stereo vision based robots: Fast and robust obstacle detection method", 2013 9th Asian Control Conference (ASCC), 23-26 June 2013	-	1
L Cheng, W Junping, Z Zhaohui, B Xu, „SLAM for Planar Mobile Robot", 2018 2nd IEEE Advanced Information Management,Communicates,Electronic and Automation Control Conference (IMCEC), 25-27 May 2018	-	1
Samadi, Masoud and Othman, MohdFauzi, A New Fast and Robust Stereo Matching Algorithm for Robotic Systems, <i>Advances in Intelligent Systems and Computing</i> , Springer Berlin Heidelberg, vol. 209, pp. 281-290, 2013.	-	1
Schmitt, Robert and Cai, Yu and Jatzkowski, Philipp, Estimation of the absolute camera pose for environment recognition of industrial robotics, Production Engineering, Springer-Verlag, vol. 7, no. 1,pp. 91-100, 2013.	-	1
M Samadi, "Modified stereo vision method for an unmanned ground vehicle", PhD thesis	-	1
A Fernández Caballero, C Romero González, "A taxonomy of vision systems for ground mobile robots", RUIdeRA, 2014	-	1
Yuexing Han, Yasushi Sumi, Yoshio Matsumoto, Noriaki Ando, Acquisition of Object Pose from Barcode for Robot Manipulation, <i>Simulation, Modeling, and Programming for Autonomous Robots, Lecture Notes in Computer Science, Springer Berlin Heidelberg</i> Volume 7628, 2012, pp 299-310.	-	1
Y Liu, X Li, M Wang, G Chen, Z Song, „A Novel Method for the Absolute Pose Problem with Pairwise Constraints", Computer Vision and Pattern Recognition, 2019 <a href="https://arxiv.org/abs/1903.10175">https://arxiv.org/abs/1903.10175</a>	-	1
S Liang, Q Zhu, Z Wang, Research and Application of 3D Map Modelling for Indoor Environment Based on Siftgpu, IEEE 2nd International Conference on Multimedia, 2017.	-	1
Chessa, Manuela; Murgia, Saverio; Nardelli, Luca; Sabatini, Silvio P.; Solari, Fabio, "Bio-inspired active vision for obstacle avoidance," 2014 <i>International Conference on Computer Graphics Theory and Applications (GRAPP)</i> , pp.1-8, 5-8 Jan. 2014.	-	1
S Li, S Qin, „An effective approach to SLAM toward autonomous operation for a Leg/Arm composite mobile robot in unknown environment based on RGB-D images", 017 Chinese Automation Congress (CAC), 2017	-	1
S Liang, Q Zhu, Z Wang, „Research and Application of 3D Map Modelling for Indoor Environment Based on Siftgpu", 2017 2nd International Conference on Multimedia and Image Processing (ICMIP), 25 December 2017	-	1
Citări ale articolului: T.T. Cociaș, S.M. Grigorescu and F. Moldoveanu, "Multiple-Superquadrics based Object Surface Estimation for Grasping in Service Robotics" 13 <sup>th</sup> <i>International Conference on Optimization of Electrical and Electronic Equipment</i> , Brasov, Romania, 24-26 May 2012, pp. 1471-1477.		
Kaiyu Hang; Miao Li; Johannes A. Stork; Yasemin Bekiroglu; Florian T. Pokorny; Aude Billard; Danica Kragic, Hierarchical Fingertip Space: A Unified Framework for Grasp Planning and In-Hand Grasp Adaptation, IEEE Transactions on Robotics, vol. 32, issue 4, 2016.	6,483	7,483
Morwald, T.; Richtsfeld, A.; Prankl, J.; Zillich, M.; Vincze, M., "Geometric data abstraction using B-splines for range image segmentation," in <i>2013 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)</i> , , vol., no., pp.148-153, 6-10 May 2013.	-	1
Kaiyu Hang; Stork, J.A.; Kragic, D., "Hierarchical Fingertip Space for multi-fingered precision grasping," in <i>2014 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2014)</i> , , vol., no., pp.1641-1648, 14-18 Sept. 2014.	-	1
Kaiyu Hang; Stork, J.A.; Pokorny, F.T.; Kragic, D., "Combinatorial optimization for hierarchical contact-level grasping," in <i>Robotics and Automation (ICRA), 2014 IEEE International Conference on</i> , vol., no., pp.381-388, May 31 2014-June 7 2014	-	1
G Vezzani, U Pattacini, L Natale, A grasping approach based on superquadric models, IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA) 2017.	-	1
EC Silva, MF Costa, W Erlhagen, Superquadrics objects representation for robot manipulation, AIP Conference 2016.	-	1
A. Hermann; F. Mauch; S. Klemm; Arne Roennau; R. Dillmann, Eye in hand: Towards GPU accelerated online grasp planning based on pointclouds from in-hand sensor, <i>IEEE-RAS 16th International Conference on Humanoid Robots (Humanoids)</i> 2016.	-	1
Paulo Ferreira, Sampling Superquadric Point Clouds with Normals, Computer Vision and Pattern Recognition, 2018. <a href="https://arxiv.org/pdf/1802.05176.pdf">https://arxiv.org/pdf/1802.05176.pdf</a>	-	1



EC Silva, MF Costa, W Erlhagen, "Superquadrics objects representation for robot manipulation" in AIP Conference, 2016	-	1
Citări ale articolului: G. Măceșanu, T.T. Cociaș, C. Suliman, B. Tarnaucă, "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, pp. 343-348, ISBN: 978-1-4244-6722-8		
N Hoque, DK Bhattacharyya, „Botnet in DDoS attacks: trends and challenges”, IEEE Communications Surveys & Tutorials ( Volume: 17 , Issue: 4 , Fourthquarter 2015 )	20.230	21.230
SSC Silva, RMP Silva, RCG Pinto, RM Salles, "Botnets: A survey", Computer Networks, Volume 57, Issue 2, 4 February 2013, Pages 378-403.	3.03	4.03
DK Bhattacharyya, JK Kalita, „DDoS attacks: evolution, detection, prevention, reaction, and tolerance”, Content.taylorfrancis.com, book, 2016	-	1
D Wu, B Fang, J Yin, F Zhang, „Slbot: A serverless botnet based on service flux“, 2018 IEEE Third International Conference on Data Science in Cyberspace (DSC) ,18-21 June 2018	-	1
M Saad, MUU Rehman, J Jeffrey, TS John, CC Ming, „Preparation of Report for Autonomous Mechatronic Systems”, 2015	-	1
Citări ale articolului: S.M. Grigorescu, T.T. Cociaș, G. Măceșanu and F. Moldoveanu, "Stereo Vision-Based 3D Camera Pose and Object Structure Estimation: An Application to Service Robotics", 7 <sup>th</sup> International Joint Conference on Computer Vision, Imaging and Computer Graphics Theory and Applications, 24-26 February, Rome, Italy, 2012.		
E. Dumont, C. Constantin, A. Esse, A. Gréaux, and F. Techet, "Optimized Stereoscopic 3-D Object Reconstruction," <i>International Journal of Information and Electronics Engineering</i> , Vol. 5, No. 1, January 2015.	-	1
Citări ale articolului: T.T. Cociaș, F. Moldoveanu and S.M. Grigorescu, "Generic Fitted Shapes (GFS): Volumetric Object Segmentation in Service Robotics", <i>Robotics and Autonomous Systems</i> , Elsevier, Vol. 61, No. 9, DOI: 10.1016/j.robot.2013.04.020, ISSN: 0921-8890, 2013.		
Jesus Martínez-Gómez, Antonio Fernández-Caballero, Ismael García-Varea, Luis Rodríguez and Cristina Romero-González, „A Taxonomy of Vision Systems for Ground Mobile Robots,” <i>International Journal of Advanced Robotic Systems</i> , InTech, ISSN 1729-8806, July 29, 2014.	1,223	2,223
Saldaña, J Cerezo, MM Bustillo, A Ata, B Bernabé, "Diseño de un robot móvil controlado por un agente reactivo en tiempo real", <i>ruidera.uclm.es</i> , 2014 <a href="https://ruidera.uclm.es/xmlui/handle/10578/4023">https://ruidera.uclm.es/xmlui/handle/10578/4023</a>	-	1
Citări ale articolului: T.T. Cociaș, F. Moldoveanu and S.M. Grigorescu, "Generic Fitted Primitives (GFP): Towards Full Object Volumetric Reconstruction for Service Robotics", <i>Proc. of the 21st Int. Conf. in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision</i> 2013, ISSN 1213-6972, Plzen, Czech Republic, June 24-27, 2013.		
Michael Firman Oisin Mac Aodha Simon Julier Gabriel J. Brostow, Structured Prediction of Unobserved Voxels From a Single Depth Image, IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR) 2016.	-	1
Citări ale articolului: S.M. Grigorescu, G. Măceșanu, T.T. Cociaș and F. Moldoveanu, "On the Real-time Modelling of a Robotic Scene Perception and Estimation System", <i>15th Int. Conf. On System Theory, Control and Computing ICSTCC 2011</i> , Sinaia, Romania, October 14-16, 2011.		
A Koubaa, S Trigui, I Chaari, Indoor surveillance application using wireless robots and sensor networks: coordination and path planning, <i>Mobile Ad Hoc Robots and Wireless Robotic Systems: Design and Implementation</i> , 2012.	-	1
<b>Total C</b>		<b>79.31</b>

### Realizări aditionale, neîncadrate în standardele de mai sus

**Membru în colective de redacție sau comitete științifice al revistelor, organizator de manifestări științifice, internaționale indexate - ISI**

Membru al Societății Inginerilor Automatisti (SRAIT)

Membru al comunității AIRomania

Membru organizator al Scolii Internaționale de Vară de Robotică organizată de Universitatea Transilvania din Brașov, 2016

Recenzor *Journal of Robotics and Autonomous Systems*, Elsevier (2x articole).

Recenzor *Journal of Intelligent and Robotic Systems*, Springer. (2x articole)

Recenzor Int. Conf. On Optimization of Electrical and Electronic Equipment OPTIM 2012. (1 articol)

### Premii în domeniu

Premiul III la Concursul internațional de robotică RobotX organizat de Universitatea din Sibiu, 2018

Premiul II la Concursul internațional de robotică RobotX organizat de Universitatea din Sibiu, 2019

Premiul II la Concursul tehnic Conti Auto Tuning organizat de S.C. Continental Automotive Systems S.R.L. Sibiu, România, 2009



Premiul III obținut, în calitate de coautor, la Sesiunea anuală a cercurilor științifice studentești, secțiunea Automatică, din cadrul Facultății de Inginerie Electrică și Știința Calculatoarelor, Catedra de Automatică, anul universitar 2008/2009, cu lucrarea: Robot autonom pentru construirea unui templu antic, Brașov
Participare la Concursul internațional de robotică RobotX organizat de Universitatea Politehnica București, 2009
Premiul I la Concursul tehnic Programming an Embedded Application organizat de S.C. Continental Automotive Systems S.R.L. Sibiu, România Mai 2008
Premiul 37 la Concursul internațional de robotică EuRobot organizat de Eurobot Operating Group desfășurat la Heidelberg, Germania
Premiul I obținut, în calitate de coautor, la Sesiunea anuală a cercurilor științifice studentești, secțiunea Automatică, din cadrul Facultății de Inginerie Electrică și Știința Calculatoarelor, Catedra de Automatică, anul universitar 2007/2008, cu lucrarea: Robot autonom pentru identificarea, colectarea și transportul unor obiecte, Brașov

Brașov, 20.05.2020

Sef Lucr. Dr. Ing. Tiberiu Teodor COCIAȘ

Avizat,  
Prof.Dr.Ing. Sorin-Aurel MORARU,  
Directorul Departamentului ATI

Rezolutia Comisiei Științifice:

Membrii Comisiei Științifice:

- 1.Prof.dr. Mihai IVANOVICI
- 2.Prof.dr. Florin MOLDOVEANU
- 3.Prof.dr. Doru URSUTIU

Standardele sunt îndeplinite:

<input checked="" type="checkbox"/>	DA	<input type="checkbox"/>	NU
<input checked="" type="checkbox"/>	DA	<input type="checkbox"/>	NU
<input checked="" type="checkbox"/>	DA	<input type="checkbox"/>	NU

Semnături

DA D.Ursutiu