|  |  |
| --- | --- |
| INFORMAŢII PERSONALE | HOSSU ANDREI |
|  | |
|  | Bulevardul Uniriii, numărul 59, Sector 3, Bucuresti, 030828, Romania |
| Numărul de telefon  0723351784 |
| [andrei.hossu@upb.ro](mailto:andrei.hossu@upb.ro); andrei.hossu@gmail.com |
|  |
|  |
| SexulM | Data naşterii 30.11.1957 | Naţionalitatea romana |

|  |  |
| --- | --- |
| EXPERIENŢA PROFESIONALĂ |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 2005 - prezent | Universitatea Politehnica Bucure*ş*ti, Facultatea de Automatică şi Calculatoare, Catedra de Automatică şi Informatică Industrială, *profesor universitar.*  Activitatea mea didactică desfaşurată în perioada 2005 - prezent în cadrul Catedrei Automatică şi Informatică Industrială din cadrul Facultăţii de Automatică şi Calculatoare a constat în susţinerea de ore de predare curs la disciplinele: “*Interfata Om Masina* ” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare), “*Vedere Artificiala si Recunoasterea Formelor*” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare) “*Ingineria sistemelor de programe*” (anul III, Facultatea de Automatică şi Calculatoare).   * Cursul “*Interfata Om Masina*” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare) s-a extins pe urmatoarele direcţii: Tehnici de programare a aplicatiilor de interfata utilizator sub mediul Windows, Tehnici de programare orientata pe obiect a interfetelor utilizator * Cursul “*Vedere Artificiala si Recunoasterea Formelor*” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare) s-a extins pe urmatoarele domenii: Metode de recunoastere statistica a formelor si Metode de localizare a obiectelor pentru aplicatiile de robotica si Sisteme de achizitie si prelucrare de imagine pentru scene in miscare. * Cursul “*Ingineria sistemelor de programe*” (anul III, Facultatea de Automatică şi Calculatoare) a evoluat cu modulele: Metode de evaluare a costurilor unui proiect software si Desfasurarea unui proiect software – studii de caz.   Am efectuat si conducere seminarii, lucrări de laborator, proiecte de an la disciplinele “*Interfata Om Masina* ” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare) şi “*Vedere Artificiala si Recunoasterea Formelor*” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare) si “*Ingineria sistemelor de programe*” (anul III, Facultatea de Automatică şi Calculatoare).   * In cadrul disciplinei “*Interfata Om Masina*” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare) am dezvoltat seturi de lucrări de laborator: Tehnici de programare orientata pe obiect a interfetelor utilizator (MFC, VB), Tehnici de programare a aplicatiilor de interfata utilizator sub mediul Windows * In cadrul disciplinei “*Vedere Artificiala si recunoasterea formelor*” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare) am dezvoltat următoarele seturi de lucrări de laborator: Sistemul de vedere artificiala ISCAN, componenta a unui sistem de automatizare multi-robot cu roboti de tip Kuka, a unei aplicatii de inspectie, masurare si sortare on-line, Sistemul educational de vedere artificiala ISPOT cu camera matriceala dedicat aplicatiilor de robotica.   In total am participat la dezvotarea a 38 de tutluri de lucrari de laborator  In aceasta perioada am participat la îndrumarea studenţilor în activitatea practică şi ştiinţifică si am coordonat peste 10 proiecte de diploma, 3 lucrari de dizertatie si am fost cooptat in comisiile organizate pentru *sustinerea examenelor de licenta* la Facultatea Automatica si Calculatoare, Catedra Automatica si informatica Industriala. |
|  |
| 2000 -2005 | Universitatea Politehnica Bucure*ş*ti, Facultatea de Automatică şi Calculatoare, Catedra de Automatică şi Informatică Industrială, *conferentiar universitar.*  Activitatea mea didactică desfaşurată de la angajarea în cadrul Catedrei de Automatică şi Informatică Industrială din cadrul Facultatii de Automatica şi Calculatoare a constat în susţinerea de ore de predare curs la disciplinele “*Interfata Om Masina*” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare), “*Vedere Artificiala si Recunoasterea Formelor*” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare). |
| 1990 -2000 | Universitatea Politehnica Bucure*ş*ti, Facultatea de Automatică şi Calculatoare, Catedra de Automatică şi Informatică Industrială, *şef de lucrări.*  Activitatea mea didactică desfaşurată de la angajarea în cadrul Catedrei de Automatică şi Informatică Industrială din cadrul Facultatii de Automatica şi Calculatoare a constat în susţinerea de ore de predare curs la disciplinele “*Interfata Om Masina*” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare), “*Vedere Artificiala si Recunoasterea Formelor*” (anul IV, Facultatea de Automatică şi Calculatoare).  Activitatea didactica a constat si in conducerea de seminarii, lucrari de laborator si proiecte de an la disciplinele: *“Automatizari in Industria Constructoare de Masini”*, *“Sisteme de Conducere a Robotilor Industriali”,* *”Teoria Sistemelor si Reglaj Automat”*,.*”Automate Secventiale Programabile”* si *“Limbaje de Nivel Inalt Orientate pe Aplicatii”*.  Am participat la organizarea si realizarea unui numar de ore de cursuri postuniversitare la disciplina “*Sisteme si echipamente de conducere a robotilor industriali*”.  De asemenea am participat la îndrumarea studenţilor în activitatea practică şi ştiinţifică si coordonarea acestora în vederea participării la concursurile studenteşti.  Am condus peste 30 *proiecte de diploma* si am participat ca membru in comisiile organizate pentru *sustinerea examenelor de licenta*. |
| 1988 -1990 | Universitatea Politehnica Bucure*ş*ti, Facultatea de Automatică şi Calculatoare, Catedra de Automatică şi Informatică Industrială,  *asistent universitar.*  Activitatea didactica a constat si in conducerea de seminarii, lucrari de laborator si proiecte de an la disciplinele: *“Automatizari in Industria Constructoare de Masini”*, *“Sisteme de Conducere a Robotilor Industriali”,* *”Teoria Sistemelor si Reglaj Automat”*,.*”Automate Secventiale Programabile”* si *“Limbaje de Nivel Inalt Orientate pe Aplicatii”*.  Am participat la organizarea si realizarea unui numar de ore de cursuri postuniversitare la disciplina “*Sisteme si echipamente de conducere a robotilor industriali*”.  De asemenea am participat la îndrumarea studenţilor în activitatea practică şi ştiinţifică si coordonarea acestora în vederea participării la concursurile studenteşti.  Am condus peste 30 *proiecte de diploma* si am participat ca membru in comisiile organizate pentru *sustinerea examenelor de licenta*. |
| 1986 -1988 | *inginer* Atelierul de Microproductie al facultatii Automatica si Calculatoare, Institutul Politehnic Bucuresti. |
| 1982 -1986 | *inginer* Combinatul de Oteluri Speciale Targoviste. |

|  |  |
| --- | --- |
| EDUCAŢIE ŞI FORMARE |  |

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |
| **1972-1976** | Liceul Mihai Viteazul, Bucuresti |
| **1977-1982** | Facultatea de Automatica si Calculatoare, Institutul Politehnic Bucuresti; Media anilor de studii - 9,13; Nota obtinuta la examenul de diploma - 10 |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| COMPETENΤE PERSONALE |  |

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Limba(i) maternă(e) | romana | | | | |
|  |  | | | | |
| Alte limbi străine cunoscute | ΙNΤELEGERE | | VORBIRE | | SCRIERE |
| Ascultare | Citire | Participare la conversaţie | Discurs oral |  |
| engleza | Foarte bine | Foarte bine | Foarte bine | Foarte bine | Foarte bine |
|  | Scrieţi denumirea certificatului. Scrieţi nivelul, dacă îl cunoaşteţi. | | | | |
| franceza | bine | bine | bine | bine | bine |
|  | Scrieţi denumirea certificatului. Scrieţi nivelul, dacă îl cunoaşteţi. | | | | |
|  | Niveluri: A1/A2: Utilizator elementar - B1/B2: Utilizator independent - C1/C2: Utilizator experimentat  [Cadrul european comun de referinţă pentru limbi străine](https://europass.cedefop.europa.eu/ro/resources/european-language-levels-cefr) | | | | |

|  |  |
| --- | --- |
| Competenţe de comunicare | * bune competenţe de comunicare dobândite prin experienţa proprie de inginer proiectant in cadrul ISPE Bucuresti si prin experienta de profesor universitar in cadrul UPB. |

|  |  |
| --- | --- |
| Competenţe organizaţionale/manageriale | * leadership Participarea la coordonarea si realizarea a **45** de contracte de cercetare in domeniul sistemelor informatice industriale, fiind **director de proiect** la **3** dintre acestea   In timpul realizarii proiectului de diploma am participat la proiectarea si realizarea unui Procesor de interpolare realizat cu familia de microprocesoare 3000 pentru masini unelte cu comanda numerica.  Dupa angajare am desfasurat activitatea intr-un colectiv de cadre didactice ale Facultatii de Automatica si Calculatoare din cadrul Universitatii “Politehnica” Bucuresti, Catedra de Automatica si Informatica Industriala, sub conducerea domnului prof. dr. ing. Theodor Borangiu.  Initial, preocuparile colectivului au fost de conducere cu calculator a proceselor industriale, cu precadere a proceselor industriale rapide.  In aceasta perioada am participat la o serie de teme de cercetare / proiectare cu finalizare practica a unor echipamente din domeniul conducerii cu calculator a proceselor industriale, printre care: Sistem de conducere cu microprocesor 8080 a masinilor de rectificat IMUAB dotate cu motoare electrice pas cu pas; Echipament de conturare CNC realizat in varianta multiprocesor pentru masina de frezat FV 500 (IMGB); Echipamentul ECASUD 01 de supraveghere cu microcalculator a proceselor de sudura sub strat de flux si WIG pentru surse de sudura de tip IMGB si operatii de sudura din domenii speciale; Echipamentul ECASUD 02 de conducere, supraveghere si protocolare a datelor pentru procese de sudura de tip WIG, realizat cu microprocesor si dedicat surselor IUW 400 N (Electrotehnica); Cercetari privind dispozitivele si echipamentele de automatizare a celulelor flexibile de productie (pentru prelucrarea pieselor prismatice si de rotatie pe masini produse de ICSIT Titan si IMUAB).  Activitatea s-a extins ulterior spre domeniul conducerii cu calculator a robotilor industriali si a sistemelor de vedere artificiala. Aceasta etapa a avut ca rezultate la sfarsitul anilor ‘80, realizarea sistemelor ICAR (sistem educational in domeniul roboticii) dedicat conducerii mini-robotilor didactici RIP 0,2 si ICAR - V (sistemul biprocesor pipeline) de prelucrare de imagini pentru roboti adaptivi.  La inceputul anilor ‘90 in cadrul colectivului a fost dezvoltat sistemul RVPro, un sistem de vedere artificiala conceput pentru recunoasterea formelor si este dedicat aplicatiilor de robotica pentru gama robotilor SCORBOT – Eshed Robotec (1982) si Motoman Yaskawa.  Din anul 1997 s-a inceput dezvoltarea sistemului de vedere artificiala ISCAN, componenta a unui sistem de automatizare multi-robot cu roboti de tip Kuka, a unei aplicatii de inspectie, masurare si sortare on-line.  Sistemele de vedere artificiala dezvoltate in cadrul activitatii desfasurate in timpul stagiului de doctorand au fost si sunt utilizate in cadrul orelor de aplicatii de la disciplina *“Vedere artificiala si tehnici de inteligenta artificiala”*.  In perioada 2004 - 2014 am finalizat dezvoltarea sistemului de vedere artificiala ISCAN, sistem de vedere artificial de tip multicamera, cu camere liniare (in prezent intra in dotarea Laboratorului de Vedere Artificiala si Recunoasterea Formelor)  În perioada 2004 – 2014 am dezvoltat sistemul educational de vedere artificiala ISPOT cu camera matriceala dedicat aplicatiilor de robotica, care in prezent intra in dotarea Laboratorului de Vedere Artificiala si Recunoasterea Formelor din cadrul Facultatii de Automatica si Calculatoare. |

|  |  |
| --- | --- |
| Competenţe dobândite la locul de muncă | * o bună cunoaştere în domeniul automatizării proceselorindustriale, comunicatii industriale, tehnici de prelucrare de semnal. |

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Competenţă digitală | AUTOEVALUARE | | | | |
| Procesarea informaţiei | Comunicare | Creare de conţinut | Securitate | Rezolvarea de probleme |
|  | experimentat | experimentat | experimentat | experimentat | experimentat |
|  |  | | | | |
|  |  | | | | |
|  |  | | | | |

|  |  |
| --- | --- |
| Permis de conducere | Categoria permisului de conducere: B |