



## Florin Stoican

Data nașterii: | [florin.stoican@upb.ro](mailto:florin.stoican@upb.ro) |

[www.florinstoican.com](http://www.florinstoican.com) | <http://acse.pub.ro/person/florin-stoican/> |

313 Splaiul Independentei, Facultatea de Automatică și Calculatoare, RO-060042, Bucuresti, România

### ● EXPERIENȚA PROFESIONALĂ

01/04/2013 – ÎN CURS

**PROFESOR** – DEPARTAMENTUL DE AUTOMATICA SI INGINERIA SISTEMELOR, UPB

- teză de abilitare "Set-theoretic methods in control. Applications to fault tolerant control and motion planning", confirmată prin Ordinul 5500/14.11.2018;
- 1/04/2013 - 30/09/2016 Șef Lucrări
- 01/10/2016 - 30/09/2019 Conferențiar
- titular al cursurilor de licență "Tehnici de Calcul în Automatică și Informatică" și "Modelare și Simulare" și al cursului de master "Autonomous Agents";

Bucuresti, România

01/05/2014 – 07/12/2015

**STAGIU POSTDOCTORAL** – UNIVERSITATEA POLITEHNICA BUCURESTI

- coordonator Cristian Oara
- grant finanțat prin programul POSDRU/159/1.5/S/132395

Bucuresti

01/11/2011 – 30/10/2012

**STAGIU POSTDOCTORAL** – NTNU

- coordonator [Morten Hovd](#)
- grant [ERCIM Alain Bensoussan Fellowship Programme](#), co-finanțat de către Comisia Europeană prin acțiunea FP7 Marie-Curie ABCDE

Trondheim, Norvegia

### ● EDUCAȚIE ȘI FORMARE PROFESIONALĂ

01/11/2008 – 06/10/2011 – Gif-sur-Yvette, Franța

**DIPLOMA PHD** – École Supérieure d'Electricité (SUPÉLEC)

- titlu teza: [Fault tolerant control based on set-theoretic methods](#)
- supervisor: [Sorin Olaru](#)
- grant: finanțat de către [Carnot C3S Institute](#)

Nivelul 8 CEC

01/10/2003 – 15/09/2008 – Bucuresti, România

**DIPLOMA DE INGINER** – Universitatea POLITEHNICA Bucuresti

- facultatea de Automatica și Calculatoare
- specializarea: Ingineria Sistemelor
- licența: "Sisteme de control multisenzor", desfășurată printr-o bursă Erasmus la SUPELEC, Gif sur Yvette, Franța

Nivelul 6 CEC

## ● **COMPETENȚE LINGVISTICE**

---

Limbă(i) maternă(e): ROMÂNĂ

Altă limbă (Alte limbi):

	COMPREHENSIUNE		VORBIT		SCRIS
	Comprehenșiune orală	Citit	Exprimare scrisă	Conversație	
<b>ENGLEZĂ</b>	C1	C1	C1	C1	C1
<b>FRANCEZĂ</b>	B1	B1	B1	B1	B1

Niveluri: A1 și A2 Utilizator de bază B1 și B2 Utilizator independent C1 și C2 Utilizator experimentat

## ● **COMPETENȚE DIGITALE**

---

-o buna cunoastere a programelor Microsoft Office, C++, Matlab, LaTeX;

## ● **REȚELE ȘI AFILIERI**

---

Afilieri

- membru al IEEE (Institute of Electrical and Electronics Engineers)
- membru al IFAC TC 2.2 "Linear Control Systems"

## ● **PROIECTE**

---

Proiecte

- Director al unui proiect PN-III "Tânăra Echipă": "Planificare de traiectorii robuste pentru sisteme neliniare cu incertitudini (REPLAN)"; TE-2019-4-1614; sep. 2020 - aug. 2022;
- Responsabil pentru un proiect PN-III "Transfer la Partenerul Economic": "Platforma robotica versatila și economic-viabila pentru navigatie la interior in medii aglomerate și cu obstacole (OMNI-Z)", PTE-2019-0867, oct. 2020 - sep. 2022;
- Mentor într-un proiect PN-III "PD": "Învățare automată pentru acomodarea defectelor din rețelele de distribuție (DDNET)", PD-2019-0825, sep.2020 - aug. 2022;
- Responsabil pentru un proiect PN-III "Cec de Inovare": "Dezvoltarea și implementarea de algoritmi pentru navigarea în medii dinamice a platformelor robotice (DEVROS)"; CI-2017-0403; iul. 2017 - dec. 2017;
- Director al unui proiect PN-II "Tânăra Echipă": "Abordări cu mulțimi pentru reglarea tolerantă la defecte a sistemelor complexe (SETS2FTC)"; TE-2014-4-2713; oct. 2015 - dec. 2017;
- Responsabil pentru o mobilitate de tip "Tânăr cercetător din diaspora", MCT-2016-0037;
- Beneficiar a multiple proiecte "Premierea rezultatelor cercetării":
- PRECISI-2014-6144, -2015-10076, -2016-15179/15822, -2017-14869;
- Membru de echipă în proiecte naționale și internaționale, cu finanțări:
- PN-II și III: "Robust control in nonstandard cases" (2016, PCE-2011-3-0235), "Multi-drones system for evaluation of flood effects" (2016-2017, BG-2016-0318);
- ESA: "Advanced Control Techniques for Future Launchers" (2017-2020, 4000119953/17/F/JLV), "Non Cooperative RV Experiment phases C/D/E1" (2017-2020, RVX 2016);
- ROSA: "Multisensory robotic system for aerial monitoring of critical infrastructure systems" (2013-2016, 71/2013), "Sistem robotic aerian integrat multiagent pentru explorarea regiunilor de interes terestre" (2017-2019, C3/2016);