

CURRICULUM VITAE

INFORMAȚII PERSONALE Kloetzer Marius



📍 Iași, șos. Națională nr. 57, 700238, România

📞 Mobil 0770 912 457

✉ kmarius@ac.tuiasi.ro

🌐 <https://sites.google.com/a/ac.tuiasi.ro/aia-en/staff/marius-kloetzer>

Sex M | Data nașterii: 22/12/1978 | Naționalitatea română

EXPERIENȚA PROFESIONALĂ

2016 – prezent	Profesor Univ. Tehnică “Gheorghe Asachi” din Iași, Fac. Automatică și Calculatoare Susținerea normei didactice (cursuri; aplicații; examene; conducere lucrări licență; cercetare științifică), conform statelor de funcții Învățământ / educație
10.2012 – 02.2016	Conferențiar Univ. Tehnică “Gheorghe Asachi” din Iași, Fac. Automatică și Calculatoare Susținerea normei didactice (cursuri; aplicații; examene; conducere lucrări licență; cercetare științifică), conform statelor de funcții Învățământ / educație
08.2010 – 07.2012	Cercetător postdoctoral, proiect CNCSIS-UEFISCSU PN-II-RU PD 333 Univ. Tehnică “Gheorghe Asachi” din Iași, Fac. Automatică și Calculatoare Cercetări aferente temei proiectului, participare la conferințe naționale și internaționale și la alte dezbateri, modernizarea bazei materiale Învățământ / educație
2009 – 2010	Șef de lucrări Univ. Tehnică “Gheorghe Asachi” din Iași, Fac. Automatică și Calculatoare Susținerea normei didactice (cursuri; aplicații; examene; conducere lucrări licență; cercetare științifică), conform statelor de funcții Învățământ / educație
2004 – 2009	Asistent universitar Univ. Tehnică “Gheorghe Asachi” din Iași, Fac. Automatică și Calculatoare Susținerea normei didactice (ore de aplicații; examene; conducere lucrări licență; cercetare științifică), conform statelor de funcții Învățământ / educație
2005 – 2008	Cercetător/doctorand, asistent universitar Boston University, MA, USA Cercetare, ore de aplicații Educație / cercetare
2004 – 2005	Cercetător/doctorand, asistent universitar Drexel University, Philadelphia, PA, USA Cercetare, ore de aplicații Educație / cercetare

2002 – 2004 Preparator universitar
 Univ. Tehnică “Gheorghe Asachi” din Iași, Fac. Automatică și Calculatoare
 Susținerea normei didactice (ore de aplicații; examene; cercetare științifică),
 conform statelor de funcții
 Învățământ / educație

EDUCAȚIE ȘI FORMARE

2004 – 2008 Doctor
 Drexel University, Philadelphia, PA, USA; Boston University, MA, USA
 Studii doctorale “Systems Engineering”

2002 – 2003 Master
 Univ. Tehnică “Gheorghe Asachi” din Iași, Fac. Automatică și Calculatoare
 Studii în specializarea “Aplicații ale arhitecturilor de calcul avansate”

1997 – 2002 Inginer
 Univ. Tehnică “Gheorghe Asachi” din Iași, Fac. Automatică și Calculatoare
 Studii specializ. Calculatoare, profil “Știința sistemelor și a calculatoarelor”

COMPETENȚE PERSONALE

Limba maternă Română

Alte limbi străine cunoscute	INTELEGERE		VORBIRE		SCRIERE
	Ascultare	Citire	Participare la conversație	Discurs oral	
Engleză	C1	C2	C1	C1	C1
Franceză	A1	A2	A1	A1	A1

Alte competențe Domenii științifice abordate:
 – Sisteme cu evenimente discrete și abstracții finite;
 – Planificarea roboților mobili pe baza specificațiilor de nivel înalt.
 Programare Matlab

Permis de conducere Categoria B

Publicații selectate

- S. Hustiu, C. Mahulea, M. Kloetzer, J.J. Lesage. *On multirobot path planning based on Petri net models and LTL specifications*, IEEE Transactions on Automatic Control 69 (9), 6373-6380, 2024.
- S. Hustiu, D.V. Dimarogonas, C. Mahulea, M. Kloetzer. *Multi-robot motion planning under MITL specifications based on time petri nets*, 2023 European Control Conference (ECC), 1-8, 2023.
- I. Hustiu, C. Mahulea, M. Kloetzer. *Distributing co-safe LTL specifications to mobile robots*, 26th International Conference on System Theory, Control and Computing (ICSTCC), 306-311, 2022.
- C. Mahulea, M. Kloetzer, and R. Gonzalez. *Path Planning of Cooperative Mobile Robots Using Discrete Event Models*, Editura Wiley-IEEE Press, 2020, ISBN: 9781119486329.
- C. Mahulea and M. Kloetzer, *Robot Planning based on Boolean Specifications using Petri Net Models*, IEEE Transactions on Automatic Control, 63 (7): 2218-2225, 2018.
- M. Kloetzer, C. Mahulea and J.M. Colom, *Petri net approach for deadlock and collision avoidance in robot planning*, 18th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (ETFA), Calgary, Italy, 2013.
- N. Ghita, M. Kloetzer, *Trajectory Planning for a Car-Like Robot by Environment Abstraction*, Robotics and Autonomous Systems, vol. 60 (4), pp. 609–619, 2012.
- D. Panescu, M. Kloetzer, A. Burlacu and C. Pascal, *Artificial Intelligence based Solutions for Cooperative Mobile Robots*, Journal of Control Engineering and Applied Informatics, vol. 14 (1), pp. 74-82, 2012.
- M. Kloetzer, C. Mahulea, and O. Pastravanu, *A Probabilistic Abstraction Approach for Planning and Controlling Mobile Robots*, 16th IEEE Conference on Emerging Technologies & Factory Automation (ETFA), Toulouse, France, 2011.
- M. Kloetzer and C. Belta, *Automatic Deployment of Distributed Teams of Robots From Temporal Logic Motion Specifications*, IEEE Transactions on Robotics, vol. 26 (1), pp. 48-61, 2010.
- M. Kloetzer and C. Belta, *A Fully Automated Framework for Control of Linear Systems From Temporal Logic Specifications*, IEEE Transactions on Automatic Control, vol. 53 (1), pp. 287-297, 2008.
- L.C.G.J.M. Habets, M. Kloetzer and C. Belta, *Control of rectangular multi-affine hybrid systems*, 45th IEEE Conference on Decision and Control (CDC), pp. 2619-2624, San Diego, CA, USA, 2006.

Proiecte

- Director proiect tinere echipe CNCS-UEFISCDI, cod PN-III-P1-1.1-TE-2016-0737, nr. 32/2018. Titlu proiect: Navigarea roboților mobili cooperativi în aplicații complexe, perioadă: mai 2018 – aprilie 2020, valoare totală: 420.000 lei.
- Grant cercetare la Universitatea din Zaragoza, Spania, în proiectul “Mobility Grants for Guest Researchers at Campus Iberus”, finanțat de Ministerul Educației din Spania în cadrul programului internațional al Campusului de Excelență Iberic. Durata mobilității: mai-iunie 2014, suma totală 6.550 Euro.
- Director proiect postdoctoral CNCS-UEFISCSU, cod PN-II-RU PD 333, nr. 47/28.07.2010. Titlu proiect: Strategii automate de planificare și control a roboților mobili bazate pe specificații LTL, perioadă: iulie 2010 – iulie 2012, valoare totală: 295585,78 lei.

Citări

- >700 Web of Science, >2000 Google Scholar

Cursuri și laboratoare

- Cursuri și ore de aplicații: la disciplinele “Teoria sistemelor” (an II CTI), “Introducere în automată” (an II IS), “Strategii de planificare a roboților mobili” (an IV IS), “Mobile robots path planning project” (master MRLC).