



+40769968869

danilabogdan9@gmail.com

danila-bogdan

ABILITĂȚI

Limbaje de programare:
C++, Python, Java

Fotografie

Editare în Photoshop și
Lightroom

Proiectarea de modele 3D
folosind CATIA, Solidworks,
Blender

LIMBI

Română: Limbă Maternă

Engleză: Nivel Mediu-Avansat

INTERESE

Jocuri video

Examinarea detaliată a
elementelor din domeniul
calculatoarelor

Programarea și testarea
jocurilor video

Dănilă Bogdan

Student la Inginerie Electrică și Știința Calculatoarelor

Absolvent al Facultății de Inginerie Electrică și Știința Calculatoarelor, specializarea Robotică, pasionat de tehnologie și programare. Am experiență în dezvoltarea de software, atât individual cât și în echipă, și sunt mereu deschis la noi provocări care să îmi permită să îmi îmbunătățesc abilitățile și să învăț lucruri noi. Mă concentrez pe găsirea de soluții practice și eficiente pentru proiectele la care lucrez.

EDUCAȚIE

Absolvent

Liceul de Arte "Ionel Perlea"

09/2008 - 06/2020

Slobozia, România

Absolvent

Universitatea Transilvania din Brașov

10/2020 - 07/2024

Brașov, România

Prezent

Master Sisteme avansate în automatică și tehnologii informatice

10/2024 - Prezent

ORGANIZAȚIA

ARTBYTE

Mentor în departamentul de Realitate Augmentată

09/2020 - Prezent

• În calitate de mentor în departamentul de Realitate Augmentată, am coordonat și ghidat echipa în dezvoltarea de aplicații AR pentru diverse proiecte destinate clienților. Am colaborat strâns cu membrii echipei pentru a crea soluții inovatoare și personalizate, asigurându-mă că fiecare aplicație îndeplinește cerințele tehnice și de design ale clienților. Pe lângă oferirea de suport tehnic și feedback constructiv, am fost implicat în toate etapele de dezvoltare, de la concept până la implementare.

ICEBERG+

Tehnician în proiectul SmartCityLivingLab

02/2024 - Prezent

• În cadrul proiectului SmartCityLivingLab, am fost responsabil pentru gestionarea și monitorizarea funcționalității senzorilor implementați pentru agricultură, purității apei și poluării aerului. Am asigurat funcționarea corectă a senzorilor amplasați în zonele Brașovului, Sânpetru și Constanța, preluând datele colectate și transmițându-le către servere. Ulterior, am integrat aceste date pe o platformă dedicată pentru analiză și vizualizare. Acest rol mi-a permis să contribui la dezvoltarea unor soluții smart pentru monitorizarea mediului și îmbunătățirea calității vieții în comunități.

REALIZĂRI

• Diploma de participare si calificare la Innovation Labs HACKATHON

Organizat: Asociația Tech Lounge

• Locul 1 la Energy Challenge HACKATHON

Organizat: E.ON Romania

• Locul 2 la GREEN LIFE HACKATHON

Organizat: Universitatea Transilvania din Brasov

• Certificate of Participation BRD FIRST TECH CHALLENGE ROMANIA, SEASON 2018-2019

Organizat: Ministerul Educației Naționale, Asociația Nație prin Educație

PROIECTE ȘI EXPERIENȚE

• Practica

-IBM: În cadrul stagiului de practică la IBM, am contribuit la dezvoltarea unei aplicații de cinema folosind Java, Git și Fork. Am implementat diverse funcționalități care permiteau utilizatorilor să rezerve locuri pentru filme și să programeze vizionările la orele dorite. Aceste rezervări erau gestionate eficient și salvate într-o bază de date. Pe parcursul proiectului, am avut ocazia să îmi îmbunătățesc abilitățile de programare, lucrând în echipă, și să aplic cunoștințele teoretice în practică.

-CADITEC: Am participat la un stagiu de practică la Caditec pe un post de automatist, unde am lucrat în echipă la proiectarea și asamblarea panourilor electrice pentru controlul roboților industriali. În cadrul acestui stagiu, am învățat să selectăm și să integrăm componentele necesare pentru asigurarea funcționalității sistemelor electrice și să configurăm circuitele pentru diferite aplicații industriale. Colaborarea cu colegii mi-a permis să îmi dezvolt abilitățile tehnice și să înțeleg mai bine procesele de automatizare industrială.

• Proiect Reductor în CATIA

Am realizat proiectarea unui reductor utilizând CATIA, având ca bază toleranțele specificate pentru proiect. Am efectuat calculele necesare pentru a determina dimensiunile și specificațiile tehnice ale reductorului, asigurându-mă că toate componentele se încadrează în limitele toleranțelor. Proiectul a inclus modelarea 3D a reductorului și verificarea compatibilității între diferitele părți pentru a garanta funcționalitatea și precizia designului.

• Aplicație TopClassDetailing

Am creat o echipă pentru dezvoltarea unei aplicații Android destinată firmei TopClassDetailing, specializată în detailing auto. Aplicația facilitează programarea serviciilor, gestionarea rezervărilor și oferă informații detaliate despre serviciile disponibile. Am contribuit la crearea unei interfețe intuitive și funcționale, asigurându-ne că aplicația îndeplinește cerințele clientului și îmbunătățește experiența utilizatorului.

• Proiect Arduino: Mașină cu parcare automată

Împreună cu un coleg, am realizat un prototip fizic pentru un proiect Arduino care implică o mașină cu sistem de parcare automată. Am colaborat la proiectarea și implementarea soluțiilor hardware și software necesare pentru a dezvolta un sistem care detectează și se parchează automat în spații prestabilite. Proiectul a implicat integrarea senzorilor, programarea controlerului Arduino și testarea funcționalității sistemului pentru a asigura o performanță precisă și fiabilă.

• Sistem Manipulator Robotic

În cadrul unei echipe, am dezvoltat software-ul pentru controlul unui braț robotic într-un proiect de sistem manipulator. Am implementat algoritmi pentru a coordona mișcările brațului robotic pe baza inputurilor provenite de la diferiți senzori. Proiectul a inclus integrarea și calibrarea senzorilor pentru a permite brațului să execute mișcări prestabilite cu precizie, asigurându-ne astfel că sistemul funcționează conform specificațiilor și îndeplinește cerințele funcționale.

• Senzor Lidar în Linux

Am implementat un sistem robotic echipat cu un senzor Lidar, configurat pentru a detecta obiecte pe o rază de 270 de grade, în mediu Linux. Am dezvoltat software-ul care permite robotului să se deplaseze dintr-o cameră în alta, evitând obstacolele datorită scanării constante realizate de senzorul Lidar. Sistemul asigură navigarea autonomă, ocolind orice obstacol detectat pe traseu, demonstrând astfel eficiența și precizia integrării senzorului Lidar cu controlul robotic.

• Piston Hidraulic

Am proiectat un piston hidraulic utilizând aplicația CATIA, bazându-mă pe calculele tehnice și dimensiunile specificate. Proiectul a implicat modelarea 3D a pistonului, asigurându-mă că toate componentele respectă cerințele de funcționalitate și rezistență. În acest proces, am aplicat cunoștințele de inginerie pentru a optimiza designul și a garanta performanța eficientă a pistonului în aplicațiile hidraulice.