
Robert Cupec - ŽIVOTOPIS

Robert Cupec rođen je 31. listopada 1971. godine u Osijeku. Diplomirao je na FER-u 1995. godine. Za postignuti uspjeh tijekom studija primio je brončanu plaketu *Josip Lončar*.

Od 01. ožujka 1995. zaposlen je kao znanstveni novak na Zavodu za automatiku i procesno računarstvo Fakulteta Elektrotehnike i Računarstva u Zagrebu, gdje sudjeluje na projektu *Procesna automatizacija uz primjenu novih metoda upravljanja* pod vodstvom Prof. dr. sc. Nedjeljka Perića. Magistrirao je 31. ožujka.

Od 01. rujna 2000. zaposlen je kao znanstveni novak na Elektrotehničkom fakultetu Sveučilišta J.J. Strossmayer u Osijeku.

Godine 2000. dobiva stipendiju Ministarstva znanosti i tehnologije Republike Hrvatske za doktorski studij u inozemstvu i iste godine započinje doktorski studij na Lehrstuhl für Steuerungs- und Regelungstechnik, Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik, Technische Universität München. Tokom dokorskog studija na Lehrstuhl für Steuerungs- und Regelungstechnik, Technische Universität München sudjeluje na projektu *Sensorbasiertes Humanoides Laufen* pod vodstvom Univ.-Prof. Dr.-Ing. Dr.-Ing. E.h. Günther Schmidta u sklopu programa *Autonomes Laufen* podržanog od strane Deutsche Forschungsgemeinschaft. Na tom projektu uključen je u razvoj sustava računalnog vida za hodajućeg robota Johnnija konstruiranog na Lehrstuhl für Angewandte Mechanik, Technische Universität München. Rezultati projekta prezentirani su u travnju 2003. na sajmu u Hannoveru. Održano je šezdesetak prezentacija na kojima je robot Johnnie samostalno hodao pred publikom u strukturiranom scenariju vođen sustavom računalnog vida. Doktorirao je 10. ožujka 2005. Za doktorsku radnju primio je 01. srpnja 2005. na Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik, Technische Universität München nagradu Rohde-Schwarz.

U listopadu 2004. vraća se u Osijek, gdje sudjeluje u izvođenju nastave na dodiplomskom, preddiplomskom i diplomskom sveučilišnom studiju, stručnom studiju te poslijediplomskom studiju na Elektrotehničkom fakultetu u Osijeku.

Danas je zaposlen kao redoviti profesor u trajnom izboru na Fakultetu elektrotehnike, računarstva i informacijskih tehnologija Osijek. Nositelj je predmeta *Osnove robotike, Računalna geometrija i robotski vid te Upravljanje procesima* na sveučilišnom diplomskom studiju Računarstva. Sunositelj je predmeta *Digitalna obrada slike i videa za autonomna vozila te Radar i LiDAR u autonomnim vozilima* na sveučilišnom diplomskom studiju Automobilskog računarstva i komunikacija. Od 01. listopada 2021. obnaša dužnost prodekana za znanost i poslijediplomske studije Fakulteta elektrotehnike, računarstva i informacijskih tehnologija Osijek.

Koautor je 17 znanstvenih radova objavljenih u međunarodnim znanstvenim časopisima A kategorije, od čega 4 u Q1 i 8 u Q2 (prema JCR, WoS), te preko 30 znanstvenih radova objavljenih u zbornicima međunarodnih znanstvenih skupova.

Bio je voditelj istraživačkog projekta *Napredna 3D percepcija za mobilne robotske manipulatore* financiranog od strane Hrvatske zaklade za znanost (HRZZ), a trenutno je voditelj istraživačkog projekta *Robotska percepcija stvarnog svijeta: razumijevanje složenih scena* također financiranog od strane HRZZa.

Sudjelovao je u panelu HRZZa te je bio vrednovatelj 3 projekta financirana od strane HRZZa.

Bio je technical program committee chair konferencije Croatian Computer Vision Workshop (CCVW) 2016 te jedan od urednika zbornika konferencije AGRICONTROL 2007.

Izradio je algoritam za planiranje trajektorije višeosnog CNC stroja za izradu opruga, proizvoda tvrtke Phoenix d.o.o. koji je izvezen u više zemalja širom svijeta.

Predsjednik je Robotičkog kluba Osijek od njegovog osnivanja. Bio je član izvršnog odbora Hrvatskog robotičkog saveza. Aktivno govori i piše engleski jezik, a pasivno se služi njemačkim jezikom.

U Osijeku, 15. studenog 2022.