

**UNIVERSITATEA DIN CRAIOVA
FACULTATEA DE AUTOMATICĂ, CALCULATOARE ȘI ELECTRONICĂ
DEPARTAMENTUL DE MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ**

Postul scos la concurs *Șef de lucrări*, Poz. 19

Disciplinele postului: *Automate și Microprogramare, Automatizarea Proceselor Tehnologice, Dinamica Sistemelor Mecatronice*

Domeniul științific: Științe Inginerești **MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ**

FIȘA DE VERIFICARE

a îndeplinirii standardelor universității pentru postul de

Lector universitar/Șef lucrări/CS III

publicat în Monitorul Oficial, Partea a III-a, nr.1631, din data de 28 noiembrie 2016

Candidat: **Pătrașcu Pană Daniela Maria**

, Data nașterii: **25.03.1974**

Funcția actuală : Inginer Dr.

Instituția: **Universitatea din Craiova**

1. Studiile universitare

Nr. crt.	Instituția de învățământ superior	D o m e n i u l	Perioada	Titlul acordat
1.	Universitatea din Craiova, Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică	Știința sistemelor și a calculatoarelor	1993-1998	Inginer
2	Universitatea din Craiova, Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică	Ingineria Calității și Managerială	1998-1999	Diploma de Studii Aprofundate

2. Studiile de doctorat

Nr. crt.	Instituția organizatoare de doctorat	D o m e n i u l	Perioada	Titlul științific acordat
1.	Universitatea din Craiova, Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică	Automatică	1998-2006	DOCTOR

3. Studii și burse postdoctorale (stagii de cel puțin 6 luni)

Nr. crt.	Instituția	D o m e n i u l	Perioada	Titlul/postul didactic sau gradul/postul profesional
1	Universitatea din Craiova Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică	Automatică	1998 - 2005	Doctorand zi / frecvență, cu bursă
2.	Universitatea din Craiova, Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică	Mecatronică și Robotică	2005 – prezent	Cadru didactic asociat

4. Grade didactice/profesionale

Nr. crt.	Instituția	D o m e n i u l	Perioada	Titlul/postul didactic sau gradul/postul profesional
1	Universitatea din Craiova Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică	Automatică	1998 - 2005	Doctorand zi / frecvență, cu bursă
2.	Universitatea din Craiova, Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică	Mecatronică și Robotică	2005 – prezent	Cadru didactic asociat

5. Realizările profesional-științifice

Relevanța și impactul rezultatelor științifice ale candidatului	<p style="text-align: center;">I. Teza de doctorat,</p> <p><i>Contribuții la sinteza unor controlere fuzzy utilizând tehnologii neconvenționale,</i> este rezultatul unei activități susținute de studiu și cercetare.</p> <p>Realizarea activității de cercetare și a obiectivelor propuse, a implicat cunoașterea și aprofundarea conceptelor și metodelor de analiză proprii disciplinelor de specialitate, mecanicii, studiului materialelor compozite, teoriei sistemelor liniare și neliniare, mecatronicii și matematicilor speciale, precum și utilizarea algoritmilor și programelor soft specifice teoriei reglării automate (toolbox-urile pachetului Simulink: Fuzzy, Control; Matlab).</p> <p>Rezultatele obținute în lucrare nu ar fi fost posibile fără abordări teoretice temeinice, care să pătrundă în intimitatea proceselor dinamice și fără desfășurarea unor cercetări experimentale de finețe, care să permită investigarea fenomenelor de un nivel ridicat de complexitate și particularitate specifice temei abordate de autoare.</p> <p style="text-align: center;">II. Cărți publicate la edituri recunoscute CNCSIS</p> <p>1. Cea mai recentă, Pătrașcu Pană D., Stoian V., Reșceanu C., <i>Dinamica Sistemelor Mecatronice. Teorie și Aplicații</i>, Editura Universitaria, 2016, ISBN 978-606-14 -1092-7, 255 pag., se adresează viitorilor specialiști în domeniile mecatronică și robotică, dar și actualilor experți în aceste domenii. Autorii oferă un suport de studiu, care în acord cu programele de studii universitare din cadrul domeniului mecatronică și robotică contribuie la întregirea și aprofundarea unor cunoștințe solide din tematica <i>Dinamicii sistemelor mecatronice și robotice</i> atât pentru ciclul de licență, ciclul de master cât și pentru ciclul doctoral.</p> <p>2. Cojocar D., Vladu, C., Pană, C., Pătrașcu Pană, D., <i>Proiectare asistată</i>, Editura Universitaria, 2007, ISBN 978-973-742-866-0, 360 pag</p> <p style="text-align: center;">III. Articole în publicații indexate ISI, Scopus, BDI (+ citări), în reviste recunoscute CNCSIS, în volumele (cu ISBN) unor conferințe naționale și internaționale (selecție)</p> <p><i>Interesul manifestat în ceea ce privește Controlul Poziției Manipulatoarelor Hiperredundante s-a concretizat prin publicarea unor articole ce au ca temă dezvoltarea și sinteza prin tehnici convenționale și neconvenționale a unor controlere care să ofere o bună performanță și stabilitate în cazul unor astfel de sisteme caracterizate de un nivel ridicat de complexitate.</i></p> <p>1. <i>Dynamic control for a tentacle manipulator with SMA actuators</i>, Ivanescu, M; Bizdoaca, N; Pana (Patrascu) D, Conference: 20th IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA) Location: TAIPEI, TAIWAN Date:SEP 14-19,</p>
---	--

2003 PROCEEDINGS Book Series: IEEE International Conference on Robotics and Automation ICRA Pages: 2079-2084.

Art. Ciatat=23

1. **Field trials and testing of the OctArm continuum manipulator**, W McMahan, V Chitrakaran, M Csencsits... - ... on Robotics and ..., 2006 - ieeexplore.ieee.org

2. **Practical kinematics for real-time implementation of continuum robots**, BA Jones, ID Walker - IEEE Transactions on Robotics, 2006 - ieeexplore.ieee.org

3. **Continuous backbone “continuum” robot manipulators**, ID Walker - ISRN Robotics, 2013 - downloads.hindawi.com

4. **A geometrical approach to inverse kinematics for continuum manipulators**, S Neppalli, MA Csencsits, BA Jones... - 2008 IEEE/RSJ ..., 2008 - ieeexplore.ieee.org

ș.a. conform listei de lucrări

2. *Mathematical model and conventional control for a shape memory alloy tendon actuated tentacle robot*, Bizdoaca, N. G.; Petrisor, A.; **Patrascu, D.**; et al., Conference: IEEE-TTTC International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics Location: Cluj Napoca, ROMANIA Date: MAY 25-28, 2006 ,Vol 2, Proceedings Pages:243-248 Published: 2006

Art. Ciatat=1

1. **Fabrication, modeling and set-point control of a new flexible microrobot module (FMM) by using SMA actuators**, R Abiri, M Kabganian, R Nadafi - Robotics and Mechatronics, 2013 ieeexplore.ieee.org

3. *Construction and control of shape memory alloy actuated serial robotic structure*, Bîzdoacă N., **Pană (Patrascu) Daniela.**; et al, Conferința 6th International Scientific–Technical Conference Process Control, RIP 2004, Pardubice, Rep. Cehă ISBN 8071946621, fachliteratur.fiztechnik.de/2005/15/20050305449.html–baza de date Fachinformation Technik- Literaturnachweise aus der Datenbank TEMA Technik und Management, pp. 205, 2005.

4. *Control of Redundant Manipulators Working in Restricted Workspace*, **Pătrașcu Pană D.**, Reșceanu (Pana) Cristina Floriana, Robotica & Management, International Journal, ISSN 1453-2069, Edited by Robotics Society of Romania, „EftimieMurgu” University of Resita, Caras-Severin Country Council and „Politehnica” niversity of Timisoara, Romania, Vol. 15, No. 2, December 2010, nr. pag. 32.

5. *Hybrid Control For Shape Memory Alloy Actuators*, **Pană (Patrascu) Daniela**, Journal of Control Engineering and Applied Informatics, CEAI, Vol. 8, No. 3, pp. 40-46, 2006.

	<p><i>Interesul manifestat față de domeniul Materialelor și Structurilor Inteligente s-a concretizat prin publicarea unor articole ce au propus anumite soluții de integrare a tehnologiilor inteligente de acționare în scopul extinderii paletei de aplicații a acestora.</i></p> <p>6. Control Method of a Medical Glove with Intelligent Actuators for a Human Hand with Disabilities, Ivănescu M., Stoian V., Iancu I., Pănă (Pătrașcu) Daniela, Proceedings of the 14th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region (RAAD'05), May 26-28, Bucharest, Romania, pp. 261-266, ISBN: 973-718-241-3, 2005.</p> <p>7. Smart Fluid Suspension for High Risk Environment Inspection Robot, Bîzdoacă N., Pănă (Pătrașcu) Daniela colectiv, 14th International Workshop on Robotics in ALPE-ADRIA-DANUBE REGION RAAD'05 București, România – RAAD 2005, ISBN 973-718-241-3, pp. 430-435, 2005.</p> <p>8. Robotics application of shape memory alloy, Bîzdoacă N., Pănă (Patrascu) Daniela, Pană C., Niculescu M., Analele Universității din Craiova 2004 – pag 270-276 – ISSN – 1223-530X.</p> <p>9. Some Aspects of a PD Control for Shape Memory Alloy Actuators. An Experimental Study, Pătrașcu Pănă Daniela Maria, Reșceanu Ionuț, International Journal, Robotica & Management, Edited by Romanian Society for Industrial Robotics, vol. 16, no.2, December 2011, pp. 33 - 37, ISSN 1453-2069, 2011.</p> <p>10. A New Controller for a Multifingered Hand by Unconventional Technologies, Ivănescu M., Stoian V., Patrascu Pănă (Pătrașcu) Daniela, Pană C., Proceedings of the 2nd International Conference on Robotics (ROBOTICA 2004), 14- 16 October, Timisoara-Resita, Romania, pp. 93-94, Ed. InterGraf Resita, ISBN: 973-97258-3-X, 2004 .</p> <p><i>Interesul manifestat în ceea ce privește Structurile de Conducere pentru Sistemele Acționate cu Actuatori cu Memoria Formei prin Tehnici Fuzzy s-a concretizat prin publicarea unor articole bazate pe această temă.</i></p> <p>11. Fuzzy sliding mode control for shape memory alloy actuators, Pănă (Pătrașcu) Daniela, Bîzdoacă N., Pană C, Proceedings of the 2nd International Conference on Robotics, Timișoara 2004, 14-16 Octombrie, pp. 145, ISBN 973-97258-3-X, 2004.</p> <p>12. Modelling of SMA behavior using fuzzy logic, Pănă (Patrascu) Daniela, Pană C, National Conference of Robotics, Craiova, Romania, pp. 198 – 204, 2002.</p>
Capacitatea candidatului de a îndruma studenți	Activitatea didactică am început-o odată cu activitatea de cercetare, în cadrul stagiului ca doctorand cu frecvență și a continuat timp de mai bine de 15 ani până în prezent ca și cadrul asociat al Departamentului de

<p>sau tineri cercetători și competențele didactice ale candidatului</p>	<p>Mecatronică și Robotică.</p> <p>În tot acest timp am predat aplicații dintr-o gamă diversă de discipline dintre care amintesc: ‘Sisteme de conducere a roboților’ I și II, ‘Analiza și sinteza dispozitivelor numerice’, ‘Automate și microprogramare’, ‘Baze de date’, ‘Roboți mobili’, ‘Dinamica sistemelor mecatronice’. Toate aceste activități didactice mi-au dezvoltat capacitatea de adaptare în studierea unor teme diverse și complexe, dobândind cunoștințe temeinice, atât teoretice cât practice, pe care le-am transferat responsabil și profesionist multor generații de studenți ai Facultății de Automatică, Calculatoare și Electronică.</p> <p>De asemenea, o altă activitate în care am fost implicată constant a fost cea de coordonare a studenților pentru efectuarea stagiilor de practică. Astfel, în toate etapele ce presupun efectuarea stagiului de practică le-am oferit suportul: prin organizarea și participarea alături de aceștia la diverse vizite de lucru la firmele cu care Facultatea a avut parteneriate; prin îndrumare în întocmirea documentelor necesare; prin asigurarea unui contact permanent cu coordonatorii din cadrul firmelor unde studenții își desfășurau stagiul, pentru desfășurarea în condiții optime a acestei activități.</p> <p>Un alt aspect important la care mi-am adus o contribuție a fost acela de a atrage și motiva tinerii absolvenți de liceu să se orienteze către o carieră profesională pe care specializările din cadrul facultății noastre o oferă. În acest scop m-am implicat în diverse activități de promovare și am participat la evenimente de tipul Zilele Porților Deschise, Studenții noștri pot mai mult, Zilele Roboticii și Mecatronicii, precum și în timpul perioadei de admitere.</p> <p>Am dezvoltat întotdeauna o relație directă și strânsă cu studenții cu care am lucrat având ca principal scop asigurarea în cele mai bune condiții a pregătirii lor profesionale pe de o parte, iar pe de altă parte am rezonat cu nevoile, problemele și preocupările specifice vârstei lor, oferindu-le astfel, prin atitudinea mea un climat de încredere, stabil, motivațional în care aceștia să se contureze atât în plan profesional cât și în plan personal. O astfel de abordare a avut ca efect consolidarea unor relații profesionale și umane care au continuat pe tot parcursul studiilor, mulți dintre studenți solicitându-mi suportul și după definitivarea ciclului de licență în cadrul activităților de la ciclul de master sau doctorat.</p> <p>În procesul de formare a studenților, în scopul dobândirii competențelor specifice disciplinelor predate am urmărit utilizarea unor metode și procedee didactice moderne, o parte dintre ele experimentate de mine în stagiile de pregătire în străinătate în cadrul unor Universități renumite din Anglia, Austria sau Grecia, cu efecte stimulative și de încurajare a competitivității colegiale: studii comparative, studii analitico-experimentale, organizarea și lucru în echipă; utilizarea unor tehnici de prezentare (promovare), analiza și dezbateri a unor teme impuse sau la alegere.</p> <p>În cei 18 ani de activitate profesională am avut șansa să mă dezvolt în cadrul unui colectiv de elită al Facultății de Automatică, Calculatoare și Electronică în care m-am integrat cu dedicație și determinare, am răspuns tuturor solicitărilor din partea colegilor sau a forurilor de conducere ale Facultății, manifestând capacitate de muncă, un spirit de</p>
--	--

	<p>echipă deosebit și diverse alte calități profesionale și personale pe care distinții mei colegi le-au remarcat și apreciat.</p> <p>Dovada aprecierii domniilor lor s-a concretizat prin colaborări strânse și directe, solicitându-mi implicarea atât pe plan didactic ca și cadrul didactic asociat (a se vedea perioada lungă și constantă în care mi-am desfășurat activitatea didactică), în activitatea de cercetare ca și cercetător asociat (a se vedea numeroasele contracte de cercetare la care am participat), cât și în activități ce au vizat dezvoltarea, promovarea Facultății de Automatică, Calculatoare și Electronică în ansamblu ei.</p> <p>Un exemplu în acest sens, îl constituie faptul că în 2014, am fost desemnată din partea Facultății de Automatică, Calculatoare și Electronică să fac parte din colectivul Grupului de Sprijin pentru Cercetare din cadrul Departamentului Cercetare al Universității din Craiova. Cu acest prilej a absolvit cu succes cursul de “European Union Financed Project Management & Team Building” organizat în urma parteneriatului dintre Universitatea din Craiova și European Traing Center Copenhagen, Danemerk.</p>
<p>Capacitatea candidatului de a conduce proiecte de cercetare-dezvoltare</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. <i>"Rețea de colegii de Informatica Tehnica în orasele Craiova, Ramnicu Valcea, Drobeta Turnu-Severin și Slatina coordonată de Colegiul Universitar Tehnic al Universității din Craiova"</i>, Contract de cercetare: Universitatea din Craiova-Ministerul Educației și Invatamantului - C.N.C.S.U, 4MC2-0087, 2001,. Anul I; membru în colectiv 2. <i>"Centru internațional de Master și Doctorat în domeniul robotilor mobili"</i>, Contract de cercetare: Universitatea din Craiova-Ministerul Educației și Invatamantului - Grant de cercetare majoră de tip D, Contract nr. 50/40633/2000, Cod CNCSIS:50, membru în colectiv . . 3. <i>"Centrul de excelență Roboți Industriali și Linii Flexibile de Fabricație"</i>, Contract nr. 1356, cod ROF U 003/2000 (programul național RELANSIN). membru în colectiv 4. <i>"Algoritmi pentru conducerea în timp real și în condiții de defect a structurilor robotice"</i>, cod CNCSIS 147/18C/11.07.2001. Contract nr. 35/23.07.2001, tema 12. membru în colectiv 5. <i>"Roboți mobili pentru controlul calitatii mediului"</i>, cod CNCSIS: 154, Tema 14, Contract nr. 3524/2001, beneficiar: CNCSIS. Director de proiect: conf. dr. ing. Dorian Cojocaru. Faza I: <i>Sisteme senzoriale și de comunicație pentru roboții mobili</i> membru în colectiv 6. <i>"Algoritmi și arhitecturi pentru ghidarea robotilor mobili cu susținere prin roți pe traiectorii cablate sau programate"</i>, cod CNCSIS 151, Contract nr. 35254/2001, Tema 13, Beneficiar: CNCSIS. Faza I: <i>Arhitecturi de roboți mobili și algoritmi pentru ghidarea pe traiectorii cablate.</i> membru în colectiv 7. <i>"Rețea de colegii de Informatica Tehnica în orasele Craiova, Ramnicu Valcea, Drobeta Turnu-Severin și Slatina coordonată de Colegiul Universitar Tehnic al Universității din Craiova"</i>, Contract de cercetare: Universitatea din Craiova-Ministerul Educației și Invatamantului - C.N.C.S.U, 4MC2-0087, 2001, Anul II;

membru in colectiv

8. *“Centru international de Master si Doctorat in domeniul robotilor mobili”*,

Contract de cercetare: Universitatea din Craiova-Ministerul Educatiei si Invatamantului - Grant de cercetare majoră de tip D, Contract nr. 50/40633/2000, Cod CNCSIS:50
Director proiect: Prof. dr. ing. Mircea Ivanescu., **membru in colectiv**

9. *“Centrul de excelență Roboți Industriali si Linii Flexibile de Fabricație”*, Contract nr. 1356, cod ROF U 003/2000 (programul national RELANSIN). **membru in colectiv**

10. *“Algoritmi pentru conducerea in timp real si in conditii de defect a structurilor robotice”*, cod CNCSIS 147/18C/11.07.2001. Contract nr. 35/23.07.2001, tema 12. **membru in colectiv**

11. *“Roboti mobili pentru controlul calitatii mediului”*, Faza II: : *Aplicatii cu roboți mobili*

Contract 33451/2002, Tema 41, Cod CNCSIS 4

Beneficiar: CNCSIS. Director proiect: Prof. dr. ing. Dorian Cojocaru
membru in colectiv

12. *“Algoritmi si arhitecturi pentru ghidarea robotilor mobili cu sustentatie prin roti pe traiectorii cablate sau programate”*, cod CNCSIS 151, Contract nr. 35254/2001, Tema 13,

Beneficiar: CNCSIS. Faza II, Director proiect: Prof. dr. ing. Mircea Nitulescu. **membru in colectiv**

13. Contract 40202 / Tema 8 / 2003, Cod C.N.C.S.I.S.: 740

Beneficiar: CNCSIS Titlul temei: *“Controlul robotilor in operatii de asistenta pentru persoane defavorizate”*

Titlul fazei (2003): *Sinteza algoritmilor de control pentru o mana mecanica cu degete hiper-redundane, poliarticulate utilizata la un brat cu handicap.*

Director de proiect: Conf. dr. ing. Viorel Stoian, **membru in colectiv**

14. Contract 40202 / Tema 3 / 2003, Cod C.N.C.S.I.S.: 718

Beneficiar: CNCSIS, Titlul temei: *“Promovarea aplicatiilor de vedere artificiala”*. Titlul fazei: *“Aplicatii de vedere artificiala”*.

Director grant: Prof. dr. ing. Dorian Cojocaru, **membru in colectiv**

15. Contract 40202 / Tema 7 / 2003, Cod C.N.C.S.I.S.: 715

Beneficiar: CNCSIS, Titlul temei: *“Cercetări teoretice și experimentale în domeniul roboților mobili”*

Titlul fazei: *“Modele matematice pentru roboți mobili cu sustentație prin roți.* “ Director proiect: Prof. dr. ing. Mircea Nitulescu, **membru in colectiv**

16. Contract nr. **33062/24.06.2004, Nr. tema: 28, Cod CNCSIS - 750,**

Beneficiar: C.N.C.S.I.S. Titlu temei: *„Controlul roboților in operatii de asistenta pentru persoane defavorizate”*, Titlul Fazei (2004): *„Sinteza unui sistem neconventional de control bazat pe materiale inteligente pentru conducerea unui robot mobil intr-o actiune de asistenta a unei persoane defavorizate”*., Director de proiect: Prof. dr. ing. Viorel Stoian

membru in colectiv

17. Contract nr. **33062/24.06.2004, Nr. tema: 7, Cod CNCSIS - 715,**

Beneficiar: C.N.C.S.I.S.

Titlu temei: *„Cercetări teoretice și experimentale în domeniul roboților*

mobili” Titlul Fazei (2005): „*Planificarea traiectoriilor globale ale robotilor mobili*”, Director de proiect: Prof. dr. ing. Mircea Nitulescu, **membru in colectiv**

18. Contract nr. **33062/24.06.2004, Cod CNCISIS - 718,**

Beneficiar: CNCISIS. Titlul temei: “*Promovarea aplicatiilor de vedere artificiala*”. Titlul fazei: “*Aplicatii de vedere artificiala*”.

Director grant: Prof. dr. ing. Dorian Cojocaru, **membru in colectiv**

19. Contract nr. **33062/24.06.2004, Cod CNCISIS - 275,**

Beneficiar: C.N.C.S.I.S.

Titlu temei: “*Arhitecturi robotice specializate destinate operarii in medii cu grad de pericolozitate sporit*”

Titlul Fazei (2005): „*Formulara cerintelor ce trebuie indeplinite de structurile robotice destinate mediilor speciale. Identificarea structurilor cinematice de tip corp si a sistemului locomotor optim pentru structura robotica speciala*”, Director de proiect: Conf. dr. ing. Nicu Bizdoaca, **membru in colectiv**

20. Contractului Nr. 320/14.09.2004, **Beneficiar: SC IPA SA**

Titlul temei: “*Module de comandă cu controlere fuzzy, utilizate la acționări neconvenționale*” Director de proiect: prof dr. ing. Ilie Diaconu **executant**

21. Contract nr. **34677/24.06.2005, Nr. tema – 32, Cod CNCISIS - 750,**

Beneficiar: C.N.C.S.I.S.

Titlu temei: „*Controlul roboților in operatii de asistenta pentru persoane defavorizate*”

Titlul Fazei (2005): „*Proiectarea si amenajarea unui spatiu de rezidenta sau de lucru, automatizat si robotizat pentru o persoana cu dizabilitati*”. Director de proiect: Prof. dr. ing. Viorel Stoian, **membru in colectiv**

22. Contract nr. **34677/24.06.2005, Nr. tema: 16, Cod CNCISIS: 715,**

Beneficiar: C.N.C.S.I.S.

Titlu temei: „*Cercetări teoretice și experimentale în domeniul roboților mobili*”

Titlul Fazei (2005): „*Cercetări asupra sistemelor de navigație cu traiectorii cablate sau memorate în robotica mobilă*”.

Director de proiect: Prof. dr. ing. Mircea Nitulescu, **membru in colectiv**

23. Contract nr. **34677/24.06.2005, Cod CNCISIS - 275,**

Beneficiar: C.N.C.S.I.S.

Titlu temei: “*Arhitecturi robotice specializate destinate operarii in medii cu grad de pericolozitate sporit*”

Titlul Fazei (2005): „*Formulara cerintelor ce trebuie indeplinite de structurile robotice destinate mediilor speciale. Identificarea structurilor cinematice de tip corp si a sistemului locomotor optim pentru structura robotica speciala*”

Director de proiect: Conf. dr. ing. Nicu Bizdoaca, **membru in colectiv**

24. Contract de cercetare **CEEX tip C_D COMPLEX:**

Beneficiar: C.N.M.P.

Titlul temei: “*Partajarea resurselor de instruire si de cercetare*”

Director proiect : Prof. dr. ing. Mircea Ivanescu, **membru in colectiv**

25. Contract nr. **34677/24.06.2005, Cod CNCISIS - 275,**

Beneficiar: C.N.C.S.I.S.

	<p>Titlu temei: “<i>Arhitecturi robotice specializate destinate operarii in medii cu grad de pericolozitate sporit</i>”</p> <p>Director de proiect: Conf. dr. ing. Nicu Bizdoaca, membru in colectiv</p> <p>26. Contract de cercetare CEEX tip C_D COMPLEX: CEEEX 24/I03/2005, modulul I, 2005-2008, Beneficiar: C.N.M.P.</p> <p>Titlu temei: “<i>Partajarea resurselor de instruire si de cercetare</i>”</p> <p>Director proiect : Prof. dr. ing. Mircea Ivanescu, membru in colectiv</p> <p>27. Contract de cercetare CEEX tip C_D COMPLEX, CEEEX 14/2006, modulul III, competitia 2, 2006-2007. Beneficiar: C.N.M.P.</p> <p>Titlu temei: “<i>Promovarea cercetarii in automatica si robotica in scopul integrarii in retele europene si internationale de cercetare</i>”</p> <p>Director proiect : Conf. dr. ing. Dorin Popescu, membru in colectiv</p> <p>28. Proiect de cercetare exploratorie, grant PNCDI II, 2008-2010, Beneficiar: C.N.C.S.I.S.</p> <p>Titlu temei: <i>Inginerie inversa in modelarea cognitiva si controlul structurilor biomimetice,</i></p> <p>Director de proiect: Conf. dr. ing. Nicu Bizdoaca, membru in colectivul</p>
--	---

6. Îndeplinirea standardelor universității:

- să dețină titlul științific de doctor în domeniul postului sau într-o ramură înrudită: **îndeplinit/neîndeplinit; titlul obținut în anul 2007 cu Teza de doctorat, *Contribuții la sinteza unor controlere fuzzy utilizând tehnologii neconvenționale*, sub coordonarea domnului prof.dr.ing. Mircea Ivănescu, îndeplinit**
- să aibă o medie a anilor de studii universitare peste media minimă stabilită de Consiliul facultății, dar nu mai mică de 8,00: **îndeplinit/neîndeplinit; îndeplinit**
- să aibă cel puțin 10 lucrări publicate în reviste de specialitate clasificate de CNCSIS în categoriile A, B+, B sau în reviste și conferințe relevante pentru domeniul respectiv (stabilite de către facultăți), inclusiv suport de studiu pentru disciplina/discipline din structura postului, conform CV-ului: **îndeplinit/neîndeplinit, îndeplinit**

Indicatori de performanță	Nr. min. realizări	Nr. realizări candidat
Lucrări publicate în reviste de specialitate clasificate de CNCSIS în categoriile A, B+, B sau în reviste și conferințe relevante pentru domeniul respectiv (stabilite de către facultăți), inclusiv suport de studiu pentru disciplina/discipline din structura postului	10	2 cărți publicate în edituri recunoscute CNCSIS
		38 lucrări științifice

7. Îndeplinirea standardelor facultății: îndeplinit/neîndeplinit îndeplinit

Semnătura candidatului

