

Declara pe proprie raspundere ca datele introduse corespund cu realitatea.

Nr	Tip Criteriu	Denumire Criteriu						
1	A.1.1.1.1.	Cărți cu ISBN/ capitole ca autor didactice sau monografii - internationale						
2	A.1.1.1.2	Cărți cu ISBN/ capitole ca autor didactice sau monografii - nationale						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	titluCc:Programarea vizuala in mediul Delphi : cu aplicatii in Robotica / Aurel Fratu, Mariana Fratu (2008),125p. editura: Editura Universitatii Transilvania din Brasov, 2008 isbn:976-973-598-315-4 AnAparitie:2008 NrAutori:2 TotalNrPagini:125	125/(5*2)	12.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	CARTE-edittura.zip	Sterge
		Modifica	titluCc:Programarea vizuala in mediul Delphi : cu aplicatii in robotica / Aurel Fratu, Mariana Fratu (2011), 222 p. editura: Editura Universitatii Transilvania din Brasov, 2011 isbn:978-973-598-963-7 AnAparitie:2011 NrAutori:2 TotalNrPagini:222	222/(5*2)	22.2000	<input checked="" type="checkbox"/>	carte-scanare - DELPHI 2011.rar	Sterge
		Modifica	titluCc:Manipulatoare si roboti : comanda si control / Aurel Fratu (1999),128p. editura:Editura Universitatii Transilvania Brasov isbn:973-98512-6-6 AnAparitie:1999 NrAutori:1 TotalNrPagini:128	128/(5*1)	25.6000	<input checked="" type="checkbox"/>	MANIPULATOARE si ROBOTI 1999.pdf	Sterge
Modifica	titluCc:Manipulatoare si roboti : comanda si control : compatibilitate electromagnetica / Aurel Fratu, Mariana Fratu (2002),145 p. editura:Editura Universitatii Transilvania Brasov isbn:973-635-101-7 AnAparitie:2002 NrAutori:2 TotalNrPagini:145	145/(5*2)	14.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	MANIPULATOARE si ROBOTI 2002.pdf	Sterge		
Modifica	titluCc:Electrotehnica -Culegere de probleme de / M. Fratu, A. Fratu (2015), 105 p. editura:Editura Universitatii Transilvania Brasov 2015 isbn:976-606-19-0564-5 AnAparitie:2015 NrAutori:2 TotalNrPagini:105	105/(5*2)	10.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	Probleme ELECTRO 2015.pdf	Sterge		
3	A.1.1.2.1.	Cărți/ capitole de cărți ca editor/coordonator - internationale						
4	A.1.1.2.2.	Cărți/ capitole de cărți ca editor/coordonator - nationale						
5	A.1.2.1	Suport de curs inclusiv electronic						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	titluS:Calculatoare : micro sisteme de calcul / Gheorghe Crutu, Aurel Fratu, Mihai Romanca (1986), 149 p editura: Universitatea Transilvania Brasov isbn:973-98512-6-6 AnAparitie:1986 NrAutori:3 TotalNrPagini:149	149/(10*3)	4.9660	<input checked="" type="checkbox"/>	Calculatoare si ROBOTI 1986.pdf	Sterge
Modifica	titluS:Comanda si controlul manipuloarelor si robotilor industriali Aurel Fratu,1997, 40 p editura:Universitatea Transilvania Brasov isbn:973-635-101-7 AnAparitie:1997 NrAutori:1 TotalNrPagini:40	40/(10*1)	4.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Tempus ROBOTI 1997.pdf	Sterge		
6	A.1.2.2.	Îndrumare de laborator/aplicatii						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	titluL:ACTIONARI electrice : indrumar de laborator / C. Saal, Gh. Crutu, Al. Ilie, A. Gogoiu, A. Fratu, R. Codoiu (1979), 175 p. editura:Universitatea din Brasov isbn:973-635-101-7 AnAparitie:1979 NrAutori:6 TotalNrPagini:175	175/(20*6)	1.4580	<input checked="" type="checkbox"/>	Indrumar ACTIONARI 1979.pdf	Sterge
Modifica	titluL:ACTIONARI electrice : Indrumar de laborator : supliment / C.Saal, Topa I., Fratu A.... (1983), 62 p. editura:Universitatea din Brasov isbn:973-635-101-7 AnAparitie:1983 NrAutori:6 TotalNrPagini:62	62/(20*6)	0.5160	<input checked="" type="checkbox"/>	Indrumar ACTIONARI 1983.pdf	Sterge		
7	A.1.3.	Coordonare de programe de studii, organizare si coordonare programe de formare continuă si proiecte educationale (POS, ERASMUS, sa) - Punctaj unic pentru fiecare activitate						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	denumireP:Program de studii de masterat in limba franceza Electrotechnique pour Transport Terrestre NrAniDesfasurare:8	(10)	10.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Coordonare program Masterat ETT.pdf	Sterge
Modifica	denumireP:Coordonare Program ERASMUS NrAniDesfasurare:12	(10)	10.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Resp ERASMUS.doc	Sterge		
8	A.2.1.a	Articole in extenso in reviste cotate si în volume proceedings indexate ISI Thomson- Reuters						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	titlu:An analysis of the reciprocal robots collision avoidance revista:Optimization of Electrical and Electronic Equipment (OPTIM), 2012 13th International Conference on issn:18420133 AnAparitie:2012 nrAutori:2 http://apps.webofknowledge.com/full_record.do?product=UA&search_mode=GeneralSearch&qid=1&SID=S2K7DSIEkrATGV3ftTG&page=1&doc=2	((25+20*0.25)/2)	15.0000	<input type="checkbox"/>	OPTIM 2012.pdf	Sterge
		Modifica	titlu:Imitation-based motion programming for robotic manipulators revista:Proceedings of Optimization of Electrical and Electronic Equipment (OPTIM), 2014 International Conference on issn:18420133 AnAparitie:2014 nrAutori:2 http://apps.webofknowledge.com/full_record.do?product=UA&search_mode=GeneralSearch&qid=1&SID=S2K7DSIEkrATGV3ftTG&page=1&doc=2	((25+20*0)/2)	12.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	web Optim 2014.doc	Sterge
		Modifica	titlu:EXAMPLE BASED LEARNING FOR VIRTUAL PROTOTYPING ENGINEERING revista:EDULEARN14 Proceedings issn:23401117 AnAparitie:2014 nrAutori:4 http://library.iated.org/view/BECAR2014EXA	((25+20*0.25)/4)	7.5000	<input type="checkbox"/>	INDENT Barcelona.doc	Sterge
		Modifica	titlu:THREE EXPERIMENTS OF LEARNING BY EXAMPLES revista:INTED2015 Proceedings issn:234010 AnAparitie:2015 nrAutori:7 http://library.iated.org/view/BECAR2015THR	((25+20*0.25)/7)	4.2850	<input type="checkbox"/>	INDENT Madrid.doc	Sterge
		Modifica	titlu:An analysis of the reciprocal collision avoidance of cooperative robots revista:Jurnal Automation, Control and Intelligent Systems issn:23285591 AnAparitie:2011 nrAutori:4 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=17430268373865623896	((25+20*0.3)/4)	7.7500	<input type="checkbox"/>	ScencePG.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Robots collision avoidance using learning through imitation revista:Proceedings Electrical and Electronics Engineering (ISEEE), 2013 4th International Symposium on issn:97814799 AnAparitie:2013 nrAutori:2 http://apps.webofknowledge.com/full_record.do?	((25+20*0)/2)	12.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	web Fratu Becar.doc	Sterge		

	product=UA&search_mode=GeneralSearch&qid=1&SID=S2K7DSIEkrATGV3ftTG&page=1&doc=4								
Modifica	titlu:Using the redundant inverse kinematics system for collision avoidance revista:Electrical and Electronics Engineering (ISEEE), 2010 3rd International Symposium on issn:97814244 AnAparitie:2010 nrAutori:3 http://apps.webofknowledge.com/full_record.do? product=UA&search_mode=GeneralSearch&qid=1&SID=S2K7DSIEkrATGV3ftTG&page=1&doc=5	((25+20*0)/3)	8.3330	<input checked="" type="checkbox"/>	web_AUR-LAURENT.doc				Sterge

Brevete de inventie ISI									
	Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada				
Modifica	denumire:RO129909 (A0) - METHOD AND INSTALLATION FOR EXPERIMENTAL DETERMINATION OF LEAKS BY EDDY CURRENTS numar:RO129909 nrAutori:2 AnAparitie:2015	((25+20*1)/2)	22.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	Curenti turbionari.doc				Sterge
Modifica	denumire: RO129121 - METHOD AND INSTALLATION FOR PROGRAMMING THE MOTION PATHS OF ROBOTIC ARM ARTICULATIONS numar:RO129121 nrAutori:1 AnAparitie:2015	((25+20*1)/1)	45.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Programare roboti.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO125179 (B1) - METHOD FOR DETECTING PETROLEUM FLUID LEAKS FROM CRACKED UNDERGROUND METAL PIPES numar:RO125179 nrAutori:2 AnAparitie:2010	((25+20*1)/2)	22.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	Monitorizare conducte petrol.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO98403 (B1) - ELECTROMAGNETIC LINEAR SYNCHRONOUS OSCILLOMOTOR numar: RO98403 nrAutori:2 AnAparitie:1990	((25+20*1)/2)	22.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	Oscilomotor.doc				Sterge
Modifica	denumire: RO97567 (B1) - METHOD AND SYSTEM FOR ADJUSTING SPEED OF DIRECT CURRENT MOTORS numar:RO97567 nrAutori:1 AnAparitie:1989	((25+20*1)/1)	45.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Motor c.c.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO97147 (B1) - OIL DIPPER ROD WITH ELECTRIC SIGNALLING numar:RO97147 nrAutori:1 AnAparitie:1989	((25+20*1)/1)	45.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Joia electrica.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO96273 (B1) - ONE-WAY COUPLING numar:RO96273 nrAutori:1 AnAparitie:1989	((25+20*1)/1)	45.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Cuplai unisens.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO96125 (B1) - INSTALLATION FOR DIRECTING GALVANIZING MANIPULATORS numar:RO96125 nrAutori:3 AnAparitie:1989	((25+20*1)/3)	15.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Conducere manipulator.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO92205 (B1) - INSTALLATION FOR MODIFYING SPEED OF AN ELECTRIC SHAFT ACTUATED BY ASYNCHRONOUS MACHINES numar:RO92205 nrAutori:2 AnAparitie:1987	((25+20*1)/2)	22.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	Control unghi.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO108087 (B1) - LEVEL INDICATOR, WITH ELECTRIC RESISTANCE numar:RO108087 nrAutori:3 AnAparitie:1990	((25+20*1)/3)	15.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Indicator nivel cu rezistenta electrica.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO96926 (A2) - DEVICE FOR AUTOMATICALLY STOPPING THE ELECTRIC INDUCTION MOTORS UPON NO-LOAD RUNNING numar:RO96926 nrAutori:1 AnAparitie:1989	((25+20*1)/1)	45.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Oprire la mersul in gol.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO92027 (A2) - INSTALLATION FOR MODIFYING THE DISPLACEMENT SPEED OF ROLLING GIRDERS numar:RO92027 nrAutori:2 AnAparitie:1987	((25+20*1)/2)	22.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	Pod rulant.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO93403 (A2) - MACHINE FOR SMOOTHING WOODEN ELEMENTS WITH PROFILED SURFACES numar:RO93403 nrAutori:6 AnAparitie:1988	((25+20*1)/6)	7.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	Masina suprafete profilate.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO90590 (A2) - METHODE ET INSTALLATION POUR LE FONCTIONNEMENT EN REGIME PAS-A-PAS AVEC PAS ANGULAIRE CONSTANT DU MOTEUR ASYNCHRON TRIPHASE numar:RO90590 nrAutori:3 AnAparitie:1986	((25+20*1)/3)	15.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Regim pas cu pas.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO77841 (A2) - METHODE DISPOSITIF POUR LOBTENTION DES FREQUENCES DOSCILLATION DIMINUEES AUX OSCILLATEURS ELECTRIQUES SYNCHRONES LINEAIRES numar:RO77841 nrAutori:3 AnAparitie:1982	((25+20*1)/3)	15.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Oscilatii reduce.doc				Sterge
Modifica	denumire: RO79433 (A2) - METHODE ET INSTALLATION POUR LA MODIFICATION DE LA VITESSE DES MACHINES ASYNCHRONES TRIPHASES PLANES numar:RO79433 nrAutori:3 AnAparitie:1982	((25+20*1)/3)	15.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Masina plana.doc				Sterge
Modifica	denumire: RO76926 (A2) - RELAIS DE PRESSION numar:RO76926 nrAutori:4 AnAparitie:1981	((25+20*1)/4)	11.2500	<input checked="" type="checkbox"/>	Releu presiune.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO76530 (A2) - MACHINE PNEUMATIQUE A VISSER ET A DEVISSER numar:RO76530 nrAutori:3 AnAparitie:1981	((25+20*1)/3)	15.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Masina pneumatica.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO112454 (B) - CONTROL METHOD FOR THE ELECTRIC INVERTERS AND INVERTER ACCORDING TO THE METHOD numar:RO112454 nrAutori:1 AnAparitie:1994	((25+20*1)/1)	45.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Invertor.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO66668 (A2) - SYSTEME ELECTRIQUE DE SAISIR DU NIVEAU DHUILE numar:RO66668 nrAutori:3 AnAparitie:1976	((25+20*1)/3)	15.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Sistem sesizare nivel ulei.doc				Sterge
Modifica	denumire:RO73734 METHOD AND SYSTEM FOR ADJUSTING SPEED OF THE ELECTRIC INDUCTION MOTORS numar:RO73734 nrAutori:3 AnAparitie:1980	((25+20*1)/3)	15.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	MAS - RO73734.jpg				Sterge
Modifica	denumire:RO678776 ALTERNATIVE PNEUMATIC MOTOR numar:RO678776 nrAutori:4 AnAparitie:1978	((25+20*1)/4)	11.2500	<input checked="" type="checkbox"/>	Motor pneumatic alternativ.pdf				Sterge

Articole în reviste si volumele unor manifestari stiintifice indexate în alte baze de date internationale									
	Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada				
Modifica	titlu:AN ANALYSIS OF THE ROBOT COLLISION AVOIDANCE USING THE PROGRAMMING THROUGH IMITATION revistavolum:Proceedings in Manufacturing Systems, Volume 8, Issue 2, 2013 bazadate:http://scholar.google.ro/scholar?scilib=1&scioq=Fratu+A.&hl=en&as_sdt=0,5 issn:20679238 AnAparitie:2013 Autori:2 http://icmas.eu/Volume8_Issue2_2013.htm	(20 / [2])	10.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	ICMAS_Buc_Manufacturing_Systems.pdf				Sterge
Modifica	titlu:PREDICTIVE STRATEGY FOR ROBOT BEHAVIORAL CONTROL revistavolum:Proceedings in Manufacturing Systems, Volume 9, Issue 3, 2014, 125-130 bazadate:http://scholar.google.ro/scholar?scilib=1&scioq=Fratu+A.&hl=en&as_sdt=0,5 issn:20679238 AnAparitie:2014 Autori:3 http://icmas.eu/Volume9_Issue3_2014.htm	(20 / [3])	6.6660	<input checked="" type="checkbox"/>	ICMAS_Buc_2014_PREDICTIVE_STRATEGY_FOR_ROBOT_BEHAVIORAL_CONTROL.pdf				Sterge
Modifica	titlu:Robots collision avoidance using learning through imitation revistavolum: 4th International Symposium on Electrical and Electronics Engineering (ISEEE) bazadate:http://ieeexplore.ieee.org/xpl/ issn:978-1-47 AnAparitie:2013 Autori:2 http://ieeexplore.ieee.org/xpl/login.jsp?tp=&number=6674341&url=http%3A%2F%2Fieeexplore.ieee.org%2Fxppls%2Fabs_all.jsp%3Farnumber%3D6674341	(20 / [2])	10.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	ISEEE_2010.rar				Sterge
Modifica	titlu:The Phase-modulation In Control Of The Electrical Corrugator revistavolum:Optimization of Electrical and Electronic Equipments, 1998. OPTIM 98. Proceedings of the 6th International Conference on bazadate:http://ieeexplore.ieee.org/xpl/ issn:973-9851 AnAparitie:1998 Autori:1 http://ieeexplore.ieee.org/xpl/articleDetails.jsp?arnumber=707971	(20 / [1])	20.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	OPTIM_1998.doc				Sterge
Modifica	titlu:HAPTIC DEVICES FOR DESKTOP VIRTUAL PROTOTYPING revistavolum:COMEC 2009 , Transilvania University Press of Braşov bazadate:http://scholar.google.ro/scholar?scilib=1&scioq=Fratu+A. issn:978-973- AnAparitie:2009 Autori:3 http://aspekt.unitbv.ro/ispu/handle/123456789/1018	(20 / [3])	6.6660	<input checked="" type="checkbox"/>	COMEC-2009_fratu_dequidt_vermeiren_1.doc.pdf				Sterge

Modifica	titlu:An analysis of the reciprocal robots collision avoidance revistavolum:Optimization of Electrical and Electronic Equipment (OPTIM), 2012 13th International Conference on bazadate:http://ieeexplore.ieee.org/xpl/l issn:18420133 AnAparitie:2012 Autori:2 http://ieeexplore.ieee.org/xpl/login.jsp?tp=&number=6231978&url=http%3A%2F%2Fieeexplore.ieee.org%2Fxppls%2Fabs_all.jsp%3Farnumber%3D6231978	(20 / [2])	10.0000	✓	OPTIM_2012.doc	Sterge
Modifica	titlu:Stability analysis of haptic interfaces: effects of dynamic parameters revistavolum:Proceedings of the 8th International Conference on Remote Engineering and Virtual Instrumentation, Brasov, Romania, bazadate:Scholar Google issn:97657685 AnAparitie:2011 Autori:5 http://scholar.google.ro/scholar?hl=en&as_sdt=0_5&cluster=15041829511329649374	(20 / [5])	4.0000	✓	REV140.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Simulation of the Gas Transportation through Pipes Inspected by Intelligent Robots revistavolum:Journal Petroleum-Gas University of Ploiesti Bulletin, Technical Series bazadate:Scholar Google issn:12248495 AnAparitie:2009 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?cluster=15246543845120745202&hl=en&as_sdt=0_5	(20 / [2])	10.0000	✓	PLOIESTI.doc.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Analytical model of the cutting process with scissors-robot for haptic simulation revistavolum:Bulletin of the Transilvania University of Brasov, Series I: Engineering Sciences bazadate:Scholar Google, EBSCO Publishing DataBase issn:20652119 AnAparitie:2011 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=16782713804092508794	(20 / [2])	10.0000	✓	BULETIN UNIV.doc	Sterge
Modifica	titlu:Simulation of articulated robots for virtual prototyping in dynamic 3d environments revistavolum:Bulletin of the Transilvania University of Brasov, Series I: Eng. Sciences Volume 5 bazadate:Scholar Google, EBSCO Publishing DataBase issn:20652119 AnAparitie:2012 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=2209822105628855925	(20 / [2])	10.0000	✓	BUT_2012 - Fratu A M - PROTOTYPING IN 3D ENV.pdf	Sterge
Modifica	titlu:EQUATION OF MOTION OF THE NONLINEAR ROBOTIC SYSTEMS WITH CONSTRAINTS revistavolum:Bulletin of the Transilvania University of Brasov, Series I: Engineering Sciences bazadate:Scholar Google, EBSCO Publishing DataBase issn:20652119 AnAparitie:2012 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=1925725802027366512	(20 / [2])	10.0000	✓	BUT_2012 - Fratu A M-EQUATION MOTION.pdf	Sterge
Modifica	titlu:SIMULATION AND CONTROL OF THE PARALLEL ROBOTS DYNAMICS. revistavolum:Bulletin of the Transilvania University of Brasov, Series I: Engineering Sciences bazadate:Scholar Google, EBSCO Publishing DataBase issn:20652119 AnAparitie:2008 Autori:3 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=12319303308151538761	(20 / [3])	6.6660	✓	BUT_2008- UNIV AUR RENAUX MARY.doc	Sterge
Modifica	titlu:SEQUENTIAL FUNCTIONAL DIAGRAM IMPLEMENTED BY PROGRAMMABLE CONTROLLERS. revistavolum:Proceedings - 2nd National Conference on Electrical Drives bazadate:Scopus issn:98346733 AnAparitie:1980 Autori:2 http://www.scopus.com/authid/detail.url?authorId=6507360437	(20 / [2])	10.0000	✓	SCOPUS.doc	Sterge
Modifica	titlu:DYNAMIC PROCESSES IN THE ELECTRIC DRIVE SYSTEMS WITH D. C. MOTOR AND ELASTIC LINEAR COUPLINGS. revistavolum:Proceedings - 2nd National Conference on Electrical Drives bazadate:Scopus issn:96346733 AnAparitie:1980 Autori:3 http://www.scopus.com/authid/detail.url?authorId=6507360437	(20 / [3])	6.6660	✓	SCOPUS.doc	Sterge
Modifica	titlu:APPROACH TO THE STUDY OF THE ELECTRIC DRIVE WITH D. C. MOTOR, CONTROLLED WITH POSITIVE PERIODIC MULTIPULSES OF SINUSOIDAL VOLTAGE IN ROTOR. revistavolum:Proceedings - 2nd National Conference on Electrical Drives bazadate:Scopus issn:65487687 AnAparitie:1980 Autori:2 http://www.scopus.com/authid/detail.url?authorId=6507360437	(20 / [2])	10.0000	✓	SCOPUS.doc	Sterge
Modifica	titlu:Collision Avoidance Control Using Null Space Criteria revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2012 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=11422882173499684261	(20 / [2])	10.0000	✓	R34(3)- Null Space Criteria.pdf	Sterge
Modifica	titlu:REDUNDANT INVERSE KINEMATICS SYSTEM FOR OBSTACLES AVOIDANCE A FRATU, JF BRETHE, M FRATU - 2010 revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2010 Autori:3 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=7110152764013066382	(20 / [3])	6.6660	✓	R28 - REDUNDANT INVERSE KINEMATICS.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Industrial Robots in a Flexible Assembly System revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2009 Autori:3 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=7094284929323160334	(20 / [3])	6.6660	✓	R25- Industrial Robots in a Flexible Assembly.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Intelligent Design Solutions for Intelligent Buildings revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2012 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=18411546801535485767	(20 / [2])	10.0000	✓	R36- Solutions for Intelligent Buildings.pdf	Sterge
Modifica	titlu:SIMULATION OF THE ROBOT SYSTEMS FOR VIRTUAL PROTOTYPING IN ASSEMBLY OPERATIONS revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2012 Autori:1 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=18262157780347474574	(20 / [1])	20.0000	✓	R36(2)- ASSEMBLY OPERATIONS.pdf	Sterge
Modifica	titlu:CONTROLUL MIȘCĂRII REPETITIVE ÎN TEHNICA ROBOILOR MANIPULATORI revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2006 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=16863793146943555829	(20 / [2])	10.0000	✓	R17- CONTROLUL MIȘCĂRII REPETITIVE.pdf	Sterge
Modifica	titlu:ROBOTIC MANUFACTURING SYSTEMS - MODELLING AND SIMULATION revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2011 Autori:1 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=16363204188401237224	(20 / [1])	20.0000	✓	R33 - ROBOTIC MANUFACTURING SYSTEMS.pdf	Sterge
Modifica	titlu:AVOIDANCE OBSTACLES TECHNIQUE USING REDUNDANT ROBOTS revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2007 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=15283824082739124655	(20 / [2])	10.0000	✓	R19- AVOIDANCE OBSTACLES TECHNIQUE.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Design Process for Virtual Intelligent Buildings revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2013 Autori:3 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=15150370445038151487	(20 / [3])	6.6660	✓	R38(7)- Design Process for Virtual Intelligent Buildings.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Space Management in Smart Room revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2012 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=14762171499198605544	(20 / [2])	10.0000	✓	R35- Smart Room.pdf	Sterge
Modifica	titlu: ROBOT COLLISION AVOIDANCE USING PROGRAMMING THROUGH IMITATION revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2013 Autori:1 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=14029685708012007594	(20 / [1])	20.0000	✓	R38(3)- Collision Avoidance Using Programming through Imitation.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Robot Control for Avoid Self-Collisions revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2012 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=11954563159473934472	(20 / [2])	10.0000	✓	R34(4) - Avoid Self-Collisions.pdf	Sterge
Modifica	titlu:ACTUATORS AS MECHATRONICS OBJECTS FOR MOTION SOFTWARE CONTROL revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2011 Autori:1 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=10809593240358695311	(20 / [1])	20.0000	✓	R33(2)- ACTUATORS AS MECHATRONICS.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Modélisation et animation de systemes robotisés dans l'environnement Delphi revistavolum:Colloque francophone "Evaluation des Performances et Maîtrise des Risques Technologiques pour les systemes industriels et énergétiques", 28 - 29 mai 2009, p. 105-112, Université du Havre - France. bazadate:Scholar Google issn:98346733 AnAparitie:2009 Autori:4 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=6895274319433689168	(20 / [4])	5.0000	✓	HAVRE - Modélisation et animation de systemes robotisés.pdf	Sterge
Modifica	titlu: ARHITECTURĂ DE CONTROL ADAPTIV PENTRU ROBOTI REDUNDANȚI revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2007 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=6832834984162585697	(20 / [2])	10.0000	✓	R20- ARHITECTURĂ DE CONTROL ADAPTIV.pdf	Sterge
Modifica	titlu:STUDY OF THE ASSEMBLY MOTION FOR A VIRTUAL ASSEMBLY SYSTEM revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2009 Autori:3 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=5569026520852124293	(20 / [3])	6.6660	✓	R36(2)- ASSEMBLY OPERATIONS.pdf	Sterge
Modifica	titlu:COLLISION PREVENTION METHOD FOR A DYNAMIC GROUP OF COOPERATIVE ROBOTS WHO COMMUNICATE WIRELESSLY revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2011 Autori:1 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=5219589548866142937	(20 / [1])	20.0000	✓	R32(2)---COLLISION PREVENTION METHOD.pdf	Sterge
	titlu:HAPTIC DEVICES FOR DESKTOP VIRTUAL PROTOTYPING APPLICATIONS revistavolum:The 3rd International Conference					

Modifica	titlu:Computational Mechanics and Virtual Engineering" - COMEC 2009 bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2009 Autori:3 http://scholar.google.ro/scholar?hl=en&as_sdt=0,5&cluster=3056352371347347137	(20 / [3])	6.6660	☑	COMEC-2009 fratu dequidt vermeiren 1.doc.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Collision Prevention Protocol for a Dynamic Group of Asynchronous Cooperative Robots revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2011 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=2673704995832438520	(20 / [2])	10.0000	☑	R32(3) - Collision Prevention Protocol.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Tracking Control of Robotic Multi-Body Systems revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2012 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=1874898077103449949	(20 / [2])	10.0000	☑	R35(3)- Tracking Control of Robotic Multi-Body.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Visual Programming Technique and Virtual Prototyping Technology Used in Civil Engineering revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2014 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=680803126003618928	(20 / [2])	10.0000	☑	R42(4)- Visual Programming Technique.pdf	Sterge
Modifica	titlu: A MULTI-ROBOT SYSTEM FOR ASSEMBLY TASKS IN WOOD PRODUCTS MANUFACTURING INDUSTRY revistavolum:RECENT bazadate:Scholar Google issn:15820246 AnAparitie:2011 Autori:2 http://scholar.google.ro/scholar?oi=bibs&hl=en&cluster=284265367754365076	(20 / [2])	10.0000	☑	R36(2)- ASSEMBLY OPERATIONS.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Simulation of the Gas Transportation through Pipes Inspected by Intelligent Robots revistavolum:RECENT bazadate:Copernicus issn:15820246 AnAparitie:2009 Autori:2 http://jml2012.indexcopernicus.com/abstract.php?icid=916978&id_lang=3	(20 / [2])	10.0000	☑	R-26- Simulation of the Gas Transportation.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Collision Avoidance Control Using Null Space Criteria revistavolum:RECENT bazadate:Copernicus issn:15820246 AnAparitie:2012 Autori:2 http://jml2012.indexcopernicus.com/abstract.php?icid=990830&id_lang=3	(20 / [2])	10.0000	☑	R34(3)- Null Space Criteria.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Robot Collision Avoidance Using Programming through Imitation revistavolum:RECENT bazadate:Copernicus issn:15820246 AnAparitie:2013 Autori:1 http://jml2012.indexcopernicus.com/abstract.php?icid=1059808&id_lang=3	(20 / [1])	20.0000	☑	R38(3)- Collision Avoidance Using Programming through Imitation.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Design Process for Virtual Intelligent Buildings revistavolum:RECENT bazadate:Copernicus issn:15820246 AnAparitie:2013 Autori:3 http://jml2012.indexcopernicus.com/abstract.php?icid=1059809&id_lang=3	(20 / [3])	6.6660	☑	R38- Design Process for Virtual Intelligent Buildings.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Visual Programming Technique and Virtual Prototyping Technology Used in Civil Engineering revistavolum:RECENT bazadate:Copernicus issn:15820246 AnAparitie:2014 Autori:2 http://jml2012.indexcopernicus.com/abstract.php?icid=1119927&id_lang=3	(20 / [2])	10.0000	☑	R42(4)- Visual Programming Technique.pdf	Sterge
Modifica	titlu:A Multi-Robot System for Assembly Tasks in Automotive Industry revistavolum:Proceedings of the 4th International Conference ?Computational Mechanics and Virtual Engineering bazadate:Scholar Google issn:45669854 AnAparitie:2011 Autori:1	(20 / [1])	20.0000	☑	COMEC 1.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Simulation of the Maintenance Analysis for Virtual Steering Training in Automotive Industry revistavolum:Proceedings of The 4th International Conference?Computational Mechanics and Virtual Engineering ?COMEC 2011", pp. 235-238. bazadate:Scholar Google issn:57349867 AnAparitie:2011 Autori:1	(20 / [1])	20.0000	☑	COMEC 2.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Virtual Scissors for Haptic Portable Torque-Feedback Device, revistavolum:Proceedings of the Remote Engineering and Virtual Instrumentation Conference - REV 2011, pp.10-15. bazadate:Scholar Google issn:18612121 AnAparitie:2011 Autori:3 http://www.rev-conference.org/	(20 / [3])	6.6660	☑	REV 110.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Stability analysis of haptic interface: effects of dynamic parameters revistavolum:Proceedings of the Remote Engineering and Virtual Instrumentation Conference - REV 2011, pp. 137-143. bazadate:Scholar Google issn:18612121 AnAparitie:2011 Autori:5 www.rev-conference.org	(20 / [5])	4.0000	☑	REV140.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Some considerations regarding the simulation of the robots movement in the environment with constraints. revistavolum:The International Conference on Computing and Solutions in Manufacturing Engineering (CoSME) bazadate:Scholar Google issn:15837904 AnAparitie:2008 Autori:2	(20 / [2])	10.0000	☑	ACADEMIC JURNAL.doc	Sterge
Modifica	titlu:Modelling and robot simulation in Delphi environment. revistavolum:18th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region bazadate:Scholar Google issn:18436617 AnAparitie:2009 Autori:4	(20 / [4])	5.0000	☑	RAAD 85.pdf	Sterge
Modifica	titlu:Design of flexible drive systems for feed forward control: a mechatronic approach revistavolum:18th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region bazadate:Scholar Google issn:18436617 AnAparitie:2009 Autori:3	(20 / [3])	6.6660	☑	RAAD 83.pdf	Sterge
Modifica	titlu:EXAMPLE BASED LEARNING FOR VIRTUAL PROTOTYPING ENGINEERING revistavolum:EXAMPLE BASED LEARNING FOR VIRTUAL PROTOTYPING revista:EDULEARN14 Proceedings issn:23401117 AnAparitie:2014 nrAutori:4 http://library.iated.org/view/BECAR2014EXA bazadate:Copernicus issn: issn:23401117 AnAparitie:2014 Autori:4	(20 / [4])	5.0000	☑	Barcelona - 2014 - EXAMPLE BASED LEARNING FOR VIRTUAL PROTOTYPING.pdf	Sterge
Modifica	titlu:THREE EXPERIMENTS OF LEARNING BY EXAMPLES revistavolum:INTED2015 Proceedings issn:234010 AnAparitie:2015 nrAutori:7 bazadate:Scholar Google issn:issn:234010 AnAparitie:2015 Autori:7 http://library.iated.org/view/BECAR2015THR	(20 / [7])	2.8570	☑	INDENT Madrid.doc	Sterge
Modifica	titlu:An analysis of the reciprocal collision avoidance of cooperative robots revistavolum:An analysis of the reciprocal collision avoidance of cooperative robots revista:Jurnal Automation, Control and Intelligent Systems issn:23285591 AnAparitie:2011 nrAutori:4 bazadate:Scholar Google issn:issn:23285591 AnAparitie:2011 Autori:4 http://www.sciencepublishinggroup.com/i/acs	(20 / [4])	5.0000	☑	AUR- New York 10.11648.i.acis.20130103.17.pdf	Sterge

11	A.2.3.1.1.	Granturi/proiecte câştigate prin competitie - internationala - director/responsabil						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	titlu:TEMPUS No IMG-95-RO-1079, 1995-96. perioada:19951996 NrAniDerulare:1	20*1	20.0000	☑	proiect_NANCY.pdf	Sterge
		Modifica	titlu:Proiect AUF : « Ressources partagées pour l'insertion professionnelle des diplômés en Europe centrale et orientale ». perioada:20112012 NrAniDerulare:2	20*2	40.0000	☑	Proiect_AUF_RePatI_ECO.doc	Sterge
Modifica	titlu:projet Enseigner en Privilegiant l'Acquisition de Competences et de Postures Professionnelles - EPACPP, Erasmus Plus perioada:20142015 NrAniDerulare:2	20*2	40.0000	☑	Paris -Brasov.pdf	Sterge		
12	A.2.3.1.2.	Granturi/proiecte câştigate prin competitie nationala - director/responsabil						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
		Granturi/proiecte câştigate prin competitie - internationala - membru in echipa						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
Modifica	titlu:Proiect S-JEP "CONEET" 11563 / 96 perioada:19961998 NrAniDerulare:3	4*3	12.0000	☑	proiect_CONEET.pdf	Sterge		

13	A.2.3.2.1.	Modifica	titlu:TEMPUS S_JEP "TRUST" 12561 / 1998, perioada:19982000 NrAniDerulare:3	4*3	12.0000	<input checked="" type="checkbox"/>		Sterge
		Modifica	titlu:Proiect IB: S_JEP 13478/98 - ITALIA CREAP perioada:19982000 NrAniDerulare:3	4*3	12.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	proiect_ITALIA.pdf	Sterge
		Modifica	titlu:PROIECT IB-JEP 14395-99 EuRoCEP perioada:19992001 NrAniDerulare:3	4*3	12.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	proiect_EUROCEP-IB.pdf	Sterge
		Modifica	titlu:6. Proiect TECH-REDIVIVA No RO/99/2/077267 /PL/II.1.2.b/FPI perioada:19992001 NrAniDerulare:3	4*3	12.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	proiectREDIVIVA.pdf	Sterge
		Modifica	titlu:7. Proiectul PECO- COCOP perioada:20012005 NrAniDerulare:5	4*5	20.0000	<input checked="" type="checkbox"/>		Sterge
		Modifica	titlu:Proiect EUI-Net (European University - Industry Network) Contract No: Ref. 116343 - CP -1-2004-1- RO - ERASMUS - TN (2004-2007). perioada:20042007 NrAniDerulare:4	4*4	16.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	proiect_EUI-NET.pdf	Sterge
		Modifica	titlu:RO/04/B/F/PP - 175016, "New Strategies of COMPetence in Energy - Transport - Environment Engineering" COMPLETE (2005-2007). perioada:20052007 NrAniDerulare:3	4*3	12.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	proiect_COMPLETE.pdf	Sterge
		Modifica	titlu:10. Proiect AUF : « Ressources partagées pour l'insertion professionnelle des diplômés en Europe centrale et orientale »-Membre (2009-2012). perioada:20092012 NrAniDerulare:4	4*4	16.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	lettre_d'engagement_REPARTI.pdf	Sterge
Modifica	titlu:11. Propunere proiect PN-II-RU-TE-2014-4-1459 MONITORIZAREA STARII FIZICE A CONDUCTELOR MAGISTRALE DE TRANSPORT COMBUSTIBILI LICHIZI perioada:20152018 NrAniDerulare:4	4*4	16.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Titlul proiect +Lista membrilor echipei.doc	Sterge		
Modifica	titlu:12. Propunere Proiect ERASMUS Plus - Enseigner en Privilégiant l'Acquisition de Compétences et de Postures Professionnelles - EPACPP perioada:20152018 NrAniDerulare:4	4*4	16.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Mandat-UPSud_coordinateur_2015_FR.doc	Sterge		
14	A.2.3.2.2.	Granturi/proiecte câștigate prin competitie - nationala - membru in echipa						
15	A.2.4.1	Contracte de cercetare/consultantă (valoarea echivalenta de minim 2 000 Euro) - responsabil						
16	A.2.4.2.	Contracte de cercetare/consultantă (valoarea echivalenta de minim 2 000 Euro) - membru echipa						
17	A.3.1.1.	Citări în reviste si volumele conferintelor ISI						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	titlucitat:A Fratu and M. Fratu. Analytical model of the cutting process with scissors-robot for haptic simulation. Bulletin of the Transilvania University of Brasov, 4:113-120, 2011. issncitate:20652119 titlu:2012 IEEE Haptics Symposium, HAPTICS 2012, Vancouver, BC, Canada, March 4-7, 2012. IEEE 2012, ISBN 978-1-4673-0808-3 issnciteaza: isbnciteaza:ISBN 978-1-4673-0808-3 AnAparitie:2012 NrAutori: http://ieeexplore.ieee.org/xpl/login.jsp?tp=&number=6183830&url=http%3A%2F%2Fieeexplore.ieee.org%2Fxppls%2Fabs_all.jsp%3Farnumber%3D6183830	(5/[2])	2.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	GONEK.doc	Sterge
		Modifica	titlucitat:Dang, Q.V., Dequidt, A., Vermeiren, L., Fratu, A., and Dambrine, M. (2011a). Stability analysis of haptic interfaces: effects of dynamic parameters, Proc. of the 8th International Conference on Remote Engineering and Virtual Instrumentation, Brasov, Romania, Juin 28-July 1. issncitat:978-1-46 titlu:Conference Title: 11th Workshop on Time-Delay Systems (2013) issnciteaza:14746670 isbnciteaza: http://www.ifac-papersonline.net/Detailled/57871.html	(5/[5])	1.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	DANG_GRENOBLE.doc	Sterge
		Modifica	titlucitat:Stability analysis of haptic interface: effects of dynamic parameters. Proceedings of the Remote Engineering and Virtual instrumentation Conference - REV 2011, pp. 137-143. issncitat:18612121 titlu:Mathematics and Computers in Simulation, Volume 113, issnciteaza:03784754 isbnciteaza: AnAparitie:2015 NrAutori:5 http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0378475415000117	(5/[5])	1.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Citari.doc	Sterge
		Modifica	titlucitat:Fratu, M., Fratu, A.: Collision avoidance control using null space criteria. (2012) issncitat:15820246 titlu:Journal of Intelligent & Robotic Systems ISSN: 0921-0296 (Print) 1573-0409 (Online) issnciteaza:09210296 isbnciteaza: AnAparitie:2014 NrAutori:2 http://link.springer.com/article/10.1007/s10846-014-0102-1	(5/[2])	2.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	TS - TZ.doc	Sterge
		Modifica	titlucitat:Dang, Q.V., Dequidt, A., Vermeiren, L., Fratu, A., Dambrine, M.: Stability analysis of haptic interfaces: effects of dynamic parameters issncitat:97437754 titlu:Proceedings of the 8th International Conference on Remote Engineering and Virtual Instrumentation, Brasov, Romania, June 28-July 1 (2011) issnciteaza: isbnciteaza:978-3-319-01695-5_27 AnAparitie:2014 NrAutori:5 http://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-319-01695-5_27	(5/[5])	1.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Citari.doc	Sterge
		Modifica	titlucitat:A. Fratu, M. Fratu, Simulation of articulated robots for virtual prototyping in dynamic 3d environments, issncitat:20652119 titlu:EAEIE Annual Conference (EAEIE), 2013 Proceedings of the 24th issnciteaza: isbnciteaza: AnAparitie:2013 NrAutori:2 http://ieeexplore.ieee.org/xpl/login.jsp?tp=&number=6576518&url=http%3A%2F%2Fieeexplore.ieee.org%2Fxppls%2Fabs_all.jsp%3Farnumber%3D6576518	(5/[2])	2.5000	<input checked="" type="checkbox"/>	Coimbra, Portugal.pdf	Sterge
		Modifica	titlucitat:Dang, Q.V., Dequidt, A., Vermeiren, L., Fratu, A., and Dambrine, M. (2011a). Stability analysis of haptic interfaces: effects of dynamic parameters, Proc. of the 8th International Conference on Remote Engineering and Virtual Instrumentation, issncitat:97437754 titlu:Proceedings of the Remote Engineering and Virtual instrumentation Conference - REV 2011 issnciteaza:03784754 isbnciteaza: http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0378475415000117	(5/[5])	1.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Citari.doc	Sterge
		Modifica	titlucitat:Dang, Q.V., Dequidt, A., Vermeiren, L., Fratu, A., and Dambrine, M. (2011a). Stability analysis of haptic interfaces: effects of dynamic parameters, Proc. of the 8th International Conference on Remote Engineering and Virtual Instrumentation issncitat:98437754 titlu:Robotics and Biomimetics (ROBIO), 2012 IEEE International Conference on issnciteaza:98468354 isbnciteaza: AnAparitie:2013 http://ieeexplore.ieee.org/xpl/abstractReferences.jsp?tp=&number=6519102&queryText%3	(5/[5])	1.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	DANG_GRENOBLE.doc	Sterge
Modifica	titlucitat:Stability analysis of haptic interfaces: effects of dynamic parameters issncitat:97437754 titlu:Proc. of the 8th International Conference on Remote Engineering and Virtual Instrumentation, issnciteaza:03784754 isbnciteaza: AnAparitie:2014 NrAutori:5 http://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0378475415000117	(5/[5])	1.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	DANG_AUGMENTED_OBSERVER.doc	Sterge		
18	A.3.1.2.	Citări în reviste si volumele conferintelor BDI						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
Modifica	titlucitat:REDUNDANT INVERSE KINEMATICS SYSTEM FOR OBSTACLES AVOIDANCE issncitat:15820246 titlu:RECENT issnciteaza:97468354 AnAparitie:2010 NrAutori:3 http://dspace.library.uu.nl/handle/1874/255324	(3/[3])	1.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	UTRECHT.doc	Sterge		
		Prezentări invitate în plenul unor manifestări științifice internaționale si Profesor invitat (exclusiv POS, ERASMUS)						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	titluP:Systemes de positionnement avec servomoteur synchrone a aimants permanents. Applications pour la robotique*. titluM:LAMIH - JONAS 1 Salle de réunion, Universite de Valenciennes perioada:9,0011,0	(20)	20.0000	<input type="checkbox"/>	FRATU-Conferinta_publica.doc	Sterge
Modifica	titluP:Robotica titluM:IUT -Valenciennes, Dep. GEII perioada:072008	(20)	20.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	COFERINTA_PUBLICA.doc	Sterge		

19	A.3.2.1.	Modifica	titluP:Modelisation DELPHI et Applications dont: Energie Alternative dans les Batiments titluM:Ecole Speciale des Traveaux Publics du Batiment et de l'Industrie de Paris perioada:5.052009	(20)	20.0000	<input type="checkbox"/>	Conferinta_ESTP_Paris.pdf	Sterge
		Modifica	titluP:Profesor invitat titluM: Universite de Valenciennes perioada:2006	(20)	20.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	2006_Prof_invitat.pdf	Sterge
		Modifica	titluP:Profesor invitat titluM:Universite de Valenciennes perioada:2008	(20)	20.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	2008_Prof_invitat.pdf	Sterge
		Modifica	titluP:Profesor invitat titluM:Universite de Valenciennes perioada:2009	(20)	20.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	2009_Prof_invitat.pdf	Sterge
		Modifica	titluP:Profesor invitat titluM:Universite de Valenciennes perioada:2010	(20)	20.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	2010_Prof_invitat.pdf	Sterge
		Modifica	titluP:Profesor invitat titluM:Universite de Valenciennes perioada:2014	(20)	20.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	2014_Prof_invitat.pdf	Sterge
		Modifica	titluP:Systeme de positionnement en robotique utilisant la commande en amplitude, frquence et phase d'une machine synchrone a aimants permanents titluM:GROUPE DE RECHERCHE EN ELECTROTECHNIQUE ET AUTOMATIQUE DU HAVRE- UNIVERSITE LE HAVRE FRANCE perioada:15.06.	(20)	20.0000	<input type="checkbox"/>	confHAVRE.pdf	Sterge
		Modifica	titluP:Systemes de positionnement en automatisation titluM:LABORATORIUM VOOR ELEKTRISCHE MACHINES EN VERMOGENS-ELEKTRONICA - UNIVERSITEIT GENT BELGIUM perioada:31. 03	(20)	20.0000	<input type="checkbox"/>	confGENT.pdf	Sterge
		Modifica	titluP:Systeme de positionnement utilisant la commande en amplitude, frequence et phase d'une machine synchrone a aimants permanents. Applications : automobiles intelligentes titluM:LABORATOIRE DE GENIE INDUSTRIEL ET DE PRODUCTION MEQUANIQUE- ECOLE NATIONALE D'INGENIEURS DE METZ - FRANCE perioada:04.06	(20)	20.0000	<input type="checkbox"/>	conf_METZ.pdf	Sterge
20	A.3.2.2.	Prezentări invitate în plenul unor manifestări științifice naționale și Profesor invitat (exclusiv POS, ERASMUS)						
21	A.3.3.1	Membru în colectivele de redacție sau comitete științifice al revistelor și manifestărilor științifice , Organizator de manifestări științifice ISI, Recenzor pentru reviste(punctajul se acorda pentru fiecare revistă,manifesta re științifică și recenzie)						
22	A.3.3.2.	Membru în colectivele de redacție sau comitete științifice al revistelor și manifestărilor științifice , Organizator de manifestări științifice BDI, Recenzor pentru reviste(punctajul se acorda pentru fiecare revistă,manifesta re științifică și recenzie)						
23	A.3.3.3.	Membru în colectivele de redacție sau comitete științifice al revistelor și manifestărilor științifice , Organizator de manifestări științifice naționale și internaționale neindexate, Recenzor pentru reviste(punctajul se acorda pentru fiecare revistă,manifesta re științifică și recenzie)						
24	A.3.4.1.	Experiența de management: Conducere (rector, prorector, cancelar, decan, prodecan, director departament, director școală doctorală, director, director adj., șef secție)						
25	A.3.4.2.	Experiența de management: Membru organisme conducere (senat, consiliu facultății, cons. departament, cons. admin., cons. Științific)						
26	A.3.5.1.	Referent în comisii de doctorat internaționale						
27	A.3.5.2.	Referent în comisii de doctorat naționale						
28	A.3.6.a	Premii Academia Română						
29	A.3.6.b	Premii ASAS, AOSR, academii de ramură și CNCS						
30	A.3.6.a.-o	Premii Academia Română						
30	A.3.6.c	Premii internaționale						
31	A.3.6.d	Premii naționale în domeniu						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
	Modifica	titlu:INVENTATOR de ELITA Clasa V - Comisia de Inventica a Academiei Romane AnAcordare:1992	(5)	5.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Brevet_INVENTATOR_ELITA.pdf	Sterge	
32	A.3.7.1.	Membru Academia Română						
33	A.3.7.2.	Membru în academii, organizații, asociații profesionale de prestigiu, naționale și internaționale, apartenență la organizații din domeniul educației și cercetării ASAS, AOSR și academii de ramură						
34	A.3.7.3.a	Conducere asociații profesionale internaționale						
35	A.3.7.3.b	Conducere asociații profesionale naționale						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
	Modifica	asociația:SOCIETATEA INVENTATORILOR DIN ROMANIA, Filiala Brașov	(10)	10.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	SRI_Iasi - Brasov.pdf	Sterge	
36	A.3.7.4.a	Membru în asociații profesionale internaționale						
38	A.3.7.4.b	Membru în asociații profesionale naționale						
			Descriere	Formula Calcul Completata Punctaj	Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	asociația:SOCIETATEA ROMÂNIA DE ROBOTICĂ	(2)	2.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Societatea_de_Robotica.doc	Sterge
		Modifica	asociația:ASOCIAȚIA PENTRU COMPATIBILITATE ELECTROMAGNETICĂ	(2)	2.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	Asociația_pentru_Compatibilitate_Electromagnetica.doc	Sterge
Modifica	asociația:Membru fondator IPIMEA – poz.64, Institutul de Perfectionare în Ingineria Mecanică și Electrică a Autovehiculelor http://auto.unitbv.ro/ipimea/ipimeasmall/HTML/fondatori.htm	(2)	2.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	IPIMEA Membri_fondatori.doc	Sterge		

39	A.3.7.5.a	Conducere Consilii si organizatii în domeniul educatiei si cercetării									
		Descriere				Formula Calcul Completata Punctaj		Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	organizatie:CENTRUL DE TEHNOLOGII INVENTICA SI BUSINESS Brasov			(15)		15.0000	<input type="checkbox"/>	Centru CTIB Brasov.pdf	
40	A.3.7.5.b	Membru in Consilii si organizatii în domeniul educatiei si cercetării									
		Descriere				Formula Calcul Completata Punctaj		Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	organizatie:membru in Comitetul de management al Biroului de Proprietate Intelectuala al Universitatii TRANSILVANIA			(10)		10.0000	<input type="checkbox"/>		
100	H1ISI	Indice Hirsch conform ISI Knowledge									
101	H2SCOPUS	Indice Hirsch conform Scopus									
102	H3GS	Indice Hirsch conform Google Scholar									
		Descriere				Formula Calcul Completata Punctaj		Punctaj	Validat	Dovada	
		Modifica	IndiceHGS:3		3		3.0000	<input checked="" type="checkbox"/>	h-index Google Scholar 45 lucrari.doc		Sterge

EvalUniv_ValoriFormulePeProfi

Denumire	Formula	Nr min Conf	Nr min Prof	Numar	Indeplinit Conf?	Indeplinit Prof?	Val min Conf	Val min Prof	Valoare	Indeplinit Conf?	Indeplinit Prof?
A1_Activitate didactica/profesionala	[A.1.1.1.1.]+[A.1.1.1.2.]+[A.1.1.2.1.]+[A.1.1.2.2.]+[A.1.2.1.]+[A.1.2.2.]+[A.1.3.]			11	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	40.00	80.00	116.24	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
A2_Activitate de cercetare	[A.2.1.a]+[A.2.1.b]+[A.2.2.]+[A.2.3.1.1.]+[A.2.3.1.2.]+[A.2.3.2.1.]+[A.2.3.2.2.]+[A.2.4.1]+[A.2.4.2.]			91	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	150.00	300.00	1352.68	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
A3_Recunoasterea impactului activitatii	[A.3.1.1.]+[A.3.1.2.]+[A.3.2.1.]+[A.3.2.2.]+[A.3.3.1]+[A.3.3.2.]+[A.3.3.3.]+[A.3.4.1.]+[A.3.4.2.]+[A.3.5.1.]+[A.3.5.2.]+[A.3.6.a]+[A.3.6.a.-o]+[A.3.6.b]+[A.3.6.c]+[A.3.6.d]+[A.3.7.1.]+[A.3.7.2.]+[A.3.7.3.a]+[A.3.7.3.b]+[A.3.7.4.a]+[A.3.7.4.b]+[A.3.7.5.a]+[A.3.7.5.b]			21	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	30.00	60.00	155.50	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
A1_Carti cu ISBN / capitole - autor	[A.1.1.1.1.]+[A.1.1.1.2.]	2	4	5	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>			85.30	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
A1_Suport de curs inclusiv electronic	[A.1.2.1]	1	2	2	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>			8.96	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
A1_Suport de curs inclusiv electronic - ca prim autor	[A.1.2.1]	0	1	2	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>			8.96	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
A1_Indrumar de laborator/aplicatii	[A.1.2.2.]	1	2	2	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>			1.97	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
A1_Indrumar de laborator/aplicatii - ca prim autor	[A.1.2.2.]	0	1	2	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>			1.97	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
A2_Articole in extenso in reviste cotate si în volume proceedings indexate ISI Thomson- Reuters - brevete de inventie	[A.2.1.a]+[A.2.1.b]	5	8	25	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>			565.83	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>
A2_Articole în reviste si volumele unor manifestari stiintifice indexate în alte baze de date internationale	[A.2.2.]	8	16	52	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>			530.84	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>

A2_Director/responsabil
granturi/proiecte castigate
prin competitie

[A.2.3.1.1.]+[A.2.3.1.2.]

1

2

3



100.00



Punctaj total

[A.1.1.1.1.]+[A.1.1.1.2.]+[A.1.1.2.1.]+[A.1.1.2.2.]+[A.1.2.1.]+[A.1.2.2.]+[A.1.3.]+[A.2.1.a]+[A.2.1.b]+[A.2.2.]+
[A.2.3.1.1.]+[A.2.3.1.2.]+[A.2.3.2.1.]+[A.2.3.2.2.]+[A.2.4.1]+[A.2.4.2.]+[A.3.1.1.]+[A.3.1.2.]+[A.3.2.1.]+[A.3.2.2.]+
[A.3.3.1]+[A.3.3.2.]+[A.3.3.3.]+[A.3.4.1.]+[A.3.4.2.]+[A.3.5.1.]+[A.3.5.2.]+[A.3.6.a]+[A.3.6.a.-o]+[A.3.6.b]+[A.3.6.c]+
[A.3.6.d]+[A.3.7.1.]+[A.3.7.2.]+[A.3.7.3.a]+[A.3.7.3.b]+[A.3.7.4.a]+[A.3.7.4.b]+[A.3.7.5.a]+[A.3.7.5.b]

123



220.00

440.00

1624.42

