|  |  |
| --- | --- |
| **Facultatea**  **Departamentul**  **Postul vacant**  **Poziţia în statul de funcţii** | Inginerie Electrică și Știința Calculatoarelor  Automatică şi tehnologia informaţiei  Şef de lucrări  33 |
| **Tematica prelegerii publice**  **Rezultate semnificative profesionale anterioare și planul de dezvoltare a carierei universitare** | |
| **Tematică de concurs**   1. Fundamentele roboticii; 2. Cinematica roboţilor; 3. Cinematica manipulatoarelor; 4. Roboţi mobili; 5. Localizarea roboţilor. 6. Controlul manipulatoarelor; 7. Roboti mobili - controlul pozitiei; 8. Controlul visual al robotilor. 9. Modele matematice ale proceselor; 10. Sisteme stocastice de reglare; 11. Sisteme neliniare; 12. Sisteme adaptive.   **Bibliografie minimală:**   * B. Siciliano, O. Khatib, Springer Handbook of Robotics, Springer, 2008 * M. Nitulescu, Roboti mobili, Ed. Sitech, 1998 * P.Corke, Robotics, Vision and Control, Springer Tracts in Advanced Robotics, Springer, 2011. * M. Ivănescu, Sisteme avansate de conducere în robotică, Ed. S. Romanesc, 2003 * I. Dumitrache, Ingineria reglarii automate, Ed. Politehnica Press., 2005 * R.C. Dorf, R.H. Bishop, Modern control systems, Ed. Prentice Hall, 2010 * K. Ogata, Modern control engineering, Ed. Prentice Hall, 2009 | |
| **Desfăşurarea concursului** | |
| **Data şi ora** | **16 septembrie 2015, ora 9:00** |
| **Locul** | **Corp V, Strada M. Viteazu Nr. 5, Sala V III 9** |