



C U R R I C U L U M V I T A E

Date de identificare:

- Numele și prenumele: **COJOCARU DORIAN**
- Data și locul nașterii: 16 mai 1958, Pojaru-Gorj
- Starea civilă: căsătorit

Studii gimnaziale și liceale:

- 1965 - 1973 studii gimnaziale la Școala Generală nr. 12 din Craiova;
- 1973 - 1977 studii liceale la Colegiul Național "Nicolae Bălcescu", actualul "Carol I", din Craiova, clasă cu program special de matematică;
- 1977 examen de bacalaureat la Colegiul Național "Nicolae Bălcescu" din Craiova, media generală 9,50.

Studii universitare:

- 1977 examen admitere la Facultatea de Electrotehnica Craiova, Secția Automatizări și Calculatoare din Craiova, media generală 10;
- 1978 - 1983 studii universitare la Facultatea de Electrotehnica Craiova, Secția Automatizări și Calculatoare din Craiova, opțiunea Calculatoare, media generală 9,60 și 10 la proiectul de diplomă.

Doctorat:

- 1997: 2 iunie doctor inginer prin ordinul Ministrului Învățământului nr. 3991;
- 2008: 4 noiembrie conducător de doctorat prin ordinul MECT nr. 5842/04.11.2008.

Stagii postuniversitare academice și de cercetare în străinătate:

Universitatea "Jean Monnet" Saint Etienne, Franța, 1992; Faculty of Electrical Engineering, Praga, Cehia, 1992; Wolfel Technische Programme, Wurzburg, Germania, 1993; University of Eindhoven, Olanda, 2000; Technical College Middlesbrough, Anglia, 1992; Universitate Libre de Bruxelles, Belgia, 1993; Fachhochschule Regensburg, Germania, 1998; University of Piraeus, Grecia, 1998, 2000, 2001, 2002, 2008, 2009; Polytechnic University, Brooklyn și Catholic University of America, Washington D.C., S.U.A., 1998; University of California Los Angeles, University of California Berkeley, San Francisco State University S.U.A., 1999; Auburn University, S.U.A., 2000, 2004; SMC Italia, 2002; Georgetown University, S.U.A., 2004; Royal Institute of Technology, Stockholm, Suedia, 2007; King's College London, London, Anglia, 2007; University of Coimbra, Coimbra, Portugalia, 2008; University of Copenhagen, Danemarca, Copenhaga, 2008; University of Oslo, Oslo, Norvegia, 2008;

Carieră didactică:

- 1990 - 1992 asistent universitar, Universitatea din Craiova, ACE,
- 1992 - 1998 șef de lucrări, ACE,
- 1998 – 2003 conferențiar, ACE,
- din 2003 profesor universitar, ACE,
- din 2008 conducător de doctorat.

1. Recunoaștere națională și internațională, (apartenența la societăți științifice, conducere de doctorat, condițiile de abilitare îndeplinite, organizarea de conferințe naționale sau internaționale, recenzor la reviste, membru în comisii de evaluare: C.N.A.T.D.C.U., A.R.A.C.I.S., editor al unei reviste editată în țară sau în străinătate, premii și distincții academice etc.).

1.1 Apartenența la societăți științifice

- IEEE Robotics and Automation (Member No. 41525974),
- IEEE Computer,
- Societatea Română de Automatică și Informatică Tehnică - SRAIT,
- Societatea de Robotică din România SRR,
- Asociația Română de Industrie Electronică și Software – ARIES (membru fondator).

1.2 Conducere de doctorat

Conducere de doctorat în domeniul Mecatronica și Robotica, ordinul Ministerului Educației, Cercetării și Tineretului nr. 5842/04.11.2008, membru fondator al IOSUD în domeniul Mecatronica și Robotica, ordinul Ministerului Educației, Cercetării și Tineretului nr. 4969/31.07.2008. 4 studenți doctoranzi în stagiu.

1.3 Organizarea de conferințe naționale sau internaționale, recenzor la reviste

Organizator al unor manifestări cu participare națională și internațională:

Membru în comitetul local de organizare pentru: MEDINF'88, Al 11-lea Simpozion National de Informatică Medicală, Craiova, 1988; WMRC - Workshop Roboți Mobili, Craiova, 1999 și 2001; IWPS'98 - International WorkShop on Pneumatic Systems, Craiova, 1998; SINTES-7, SINTES-9, SINTES-12, SINTES-13 Simpozionul International de Teoria Sistemelor, Robotica, Calculatoare și Informatică de Proces, Craiova, 1994, 1998, 2005, 2007; CNR2002 Conferința Națională de Robotica, Craiova 2002; 17th EAEEIE Annual Conference on Innovation in Education for Electric and Information Engineering, 2006, Craiova; A 5a Conferință a Academiei de Științe Tehnice, 2010, Craiova.

Organizator sesiuni invitate:

13th International Congress on Sound and Vibration (ICSV 13) Vienna, Austria, 2006; 16th International Congress on Sound and Vibration (ICSV16), Krakow, Poland, 2009.

Membru în Comitetul Științific Internațional:

13th International Congress on Sound and Vibration (ICSV 13) Vienna, Austria, 2006; 7th International Conference on Automation & Information (ICAI'06), Cavtat, Croatia, 2006; COMEFIM'8, COMEFIM'9 The International Conference on Mechatronics and Precision Engineering, 2006, 2008, Cluj-Napoca; The 6th International Conference on Electronics, Hardware, Wireless And Optical Communications (EHAC '07); Systems Theory And Scientific Computation (ISTASC'07); 6th International Conference on Signal Processing, Robotics and Automation (ISPRA '07), Corfu Island, Greece; 17th EAEEIE Annual Conference on Innovation in Education for Electric and Information Engineering 2006, Craiova; 7th International Conference on Signal Processing, Computational Geometry & Artificial Vision (ISCAGV '07), Athens, Greece; 16th International Congress on Sound and Vibration (ICSV16), Krakow, Poland, 2009; The 10th International Conference on Engineering of Modern Electric Systems (EMS'09), 2009; DAAAM Danube Adria

Association for Automation & Manufacturing, 2010, 2011, 2012; 17th International Congress on Sound and Vibration (ICSV 17), Cairo, Edgypt, 2010; 14th International Conference on System Theory and Control (ICSTC), 2010, Sinaia, România; IEEE 6th International Conference on Intelligent Computer Communication and Processing, 2010, Cluj-Napoca; 15th and 16th International Conference on System Theory, Control and Computing (ICSTCC), 2011, 2012, Sinaia, România (indexed in IEEE Xplore); European Conference of Computer Science (ECCS '12) Paris, France, 2012; 18th International Congress on Sound and Vibration (ICSV 18), Rio de Janeiro, Brazil, 2011; 19th International Congress on Sound and Vibration (ICSV 19) Vilnius, Lithuania, 2012;

Chairman la diverse secțiuni în cadrul unor manifestări științifice naționale și internaționale (5th International Conference on Signal Processing, Robotics and Automation (ISPRA '06), Madrid, Spain, 2006; International Conference Visualization, Imaging and Image Processing (VIIP2001), Marbella, Spania, secțiunea Computer Vision; 14th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD05; 9th International Conference on Automation and Information (ICAI'08), Bucharest, Romania, 2008; RAAD 2008 17th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, Ancona, Italy, 2008; RAAD 2009, 18th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, Brasov, Romania; 14th International Conference on System Theory and Control (ICSTC), 2010, Sinaia, România; 7th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2010; Robotics in Alpe-Adria-Danube Region (RAAD), 2010 IEEE 19th International Workshop on, Budapest, Hungary; 15th International Conference on System Theory, Control and Computing (ICSTCC), 2011, 2012, Sinaia, România.

Recenzor la reviste și conferințe: International Journal of Acoustics and Vibration, USA, Computer Science and Information Systems, Serbia; CEAI - Control Engineering and Applied Informatics; ICRA'07 IEEE International Conference on Robotics and Automation; 17th EAEEIE Annual Conference on Innovation in Education for Electric and Information Engineering; 7th International Conference on Automation and Information, Cavitat, Croatia; 13th International Congress on Sound and Vibration Vienna, Austria; The Twenty First International Conference on Industrial, Engineering & Other Applications of Applied Intelligent Systems IEA-AIE, Wroclaw (Poland); American Computing Conference (ACC'08); International Conference on Intelligent Computing (ICIC 2008), Shanghai, China, September 15–18, 2008; IEEE 6th International Conference on Intelligent Computer Communication and Processing, 2010, Cluj-Napoca; 14th International Conference on System Theory and Control (ICSTC), 2010, Sinaia, România; 7th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2010; Robotics in Alpe-Adria-Danube Region (RAAD), 2010 IEEE 19th International Workshop on, Budapest, Hungary; 15th International Conference on System Theory, Control and Computing (ICSTCC), 2011, 2012, Sinaia, România (indexed in IEEE Xplore).

Editor asociat la Journal of Computer Science and Control Systems, P-ISSN:1844-6035

1.4 Membru în comisii de evaluare: C.N.A.T.D.C.U., A.R.A.C.I.S.

Începând cu 2011 membru CNATDCU Panelul 2 Științe Inginerești, Comisia de mecanica, mecatronică și robotică – Ordinul MECTS nr. 3982 din 5 aprilie 2011 privind aprobarea aprobarea componentei nominale a comisiilor de specialitate a panelului 2 Științe ingineresci din cadrul Consiliului Național de Atestare a Titlurilor, Diplomelor și Certificatelor Universitare, publicat în Monitorul Oficial nr. 236 din 5 aprilie 2011.

2008-2012 membru Comisia de experți permanenți de specialitate **Ştiințe Inginerești II – C11 ARACIS** Agentia Română de Asigurare a Calității în Învățământul Superior – hotărârea Consiliului ARACIS din 17.07.2008. Până în 2008 membru în Comisia de experți permanenți de specialitate **Ştiințe ingineresci II – C10 ARACIS**.

Membru în mai mult de 17 **comisii de susținere a tezei doctorat** în centrele **Politehnica București, Universitatea Tehnică Cluj, Politehnica din Timișoara, Universitatea Tehnică din Iași, Universitatea Transilvania Brașov și Universitatea din Craiova**. Membru în comisiile de admitere sau examen pentru activitatea de doctorat în centrul universitar Craiova.

Expert evaluator, înregistrat și cu activitate efectiv desfășurată și remunerată, pentru:

- EU Framework Program for research and technology development (**FP7** Information and Communication Technologies - Cognitive Systems, Interaction, Robotics– inclusiv evaluare în panel la **Brussels**);
- National Research Programmes Unit, Research Promotion Foundation, **Cipru**;
- Programul “Development of education programmes content and improving the competencies of the academic personnel”, **Letonia**;
- Consiliul Național al Cercetării Științifice din Învățământul Superior (**CNCSIS**);
- Autoritatea Națională pentru Cercetare Științifică (**ANCS**);
- Ministerul Educației, Cercetării și Tineretului (**MECT**);
- Agenția Managerială de Cercetare Științifică, Inovare și Transfer Tehnologic (**AMCSIT**);
- Centrul Național de Management de Programe (**CNMP**);

2. Activitatea de cercetare științifică: cărți, monografii, lucrări științifice ISI, articole cotate în BDI, sume atrase din contracte de cercetare etc., însotite de dovezile corespunzătoare.

2.1 Sinteză

175 lucrări (paragrafele A, B, C din lista de lucrări):

- 8 cărți în edituri recunoscute, 1 capitol de carte în străinătate,
- 6 materiale didactice,
- 17 articole ISI sau BDI,
- 7 articole în reviste de tip CNCSIS B,
- 9 articole în reviste de tip CNCSIS C,
- 4 articole în alte reviste,
- 27 articole în volumele (cu ISBN și/sau ISSN) conferințelor indexate BDI,
- 6 articole publicate în volumele (cu ISBN) conferințe internaționale din străinătate,
- 23 articole publicate în volume (cu ISBN) la conferințe internaționale din țară,
- 16 articole publicate în volumele altor conferințe internaționale,
- 52 articole/studii/rapoarte publicate/prezentate la nivel național.

Granturi/proiecte cercetare numai ca director/responsabil (pragramele D.1 și D.2 din lista de lucrări):

- 1 grant FP7 câștigat prin competiție internațională,
- 22 contracte de cercetare anuale (CNCSIS, Academia Română, CEEX, Parteneriat) corespunzătoare la 8 granturi de cercetare câștigate prin competiție națională.

Membru în echipele a zeci de contracte de cercetare naționale și internaționale (**paragraful D.3 Istoria activității de cercetare din perioada 1983-2006**).

Înținând cont că activitatea de cercetare contractuală se întinde pe o perioadă de 30 ani, sumele atrase trebuie apreciate relativ la valoarea monedei naționale din respectiva perioadă. În sinteză pentru perioada **2005-2012**, numai sub egida Facultății de Automatică, Calculatoare și Electronică, și numai din poziția de **director/responsabil** de contract, sumele atrase sunt mai mari de **100.000 EUR și mai mult de 1,15 milioane RON**. În perioada anterioară, m-am implicat direct în coordonarea și realizarea obiectivelor a două granturi cu **Banca Mondială**. Prin valoarea ridicată, de ordinul sutelor de mii de dolari, realizarea acestor contracte a contribuit la dotarea laboratoarelor facultății și la perfectionarea cadrelor didactice. Am coordonat direct, ca reprezentat legal, programul **TEMPUS DUIC** “Development University Industry Cooperation” care a contribuit la dotarea laboratoarelor facultății și la perfectionarea cadrelor didactice.

3. Experiență managerială (poziții de conducere anterioare, realizări manageriale, atragerea de fonduri etc.).

- Din 2000 până în prezent membru în **Consiliul Facultății** de Automatică, Calculatoare și Electronică.
- 2004 – 2012 **prodecan** Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică responsabil cu asigurarea calității, imagine și relații internaționale.
- Din punct de vedere al **asigurării calității**, rezultatul cu cea mai mare vizibilitate este acela legat de **acreditarea programelor de studii**. Având în vedere experiența de expert permanent ARACIS am coordonat și sprijinit activitățile legate de acreditare de programe de studii. În acest sens, Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică are în prezent 7 programe de licență și 8 programe de master, toate acreditate cu calificativul “încredere” în perioada 2009-2011. În aceeași perioadă a fost acreditată, cu implicarea mea activă, **Școala doctorală** în domeniul Mecatronica și robotică. La unul dintre ultimele procese de **evaluare internă** a calității în învățământul superior, în conformitate cu raportul prezentat în Senatul Universității din Craiova, s-a evidențiat poziția fruntașă (prima) a Facultății de Automatică, Calculatoare și Electronică.
- Din punct de vedere al **relațiilor internaționale**, rezultatul cu cea mai mare vizibilitate este acela legat de mobilitatea studenților. Din 2000 până în prezent sunt coordonatorul programelor ERASMUS/SOCRATES pentru Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică care susțin schimbul de studenți și cadre didactice cu universități din comunitatea europeană. Între 30 și 50 studenți au beneficiat anual de acest program în Franța, Spania, Italia, Germania, Portugalia, Cehia, Grecia, Belgia.
- Din punct de vedere al **imaginii**, rezultatul cu cea mai mare vizibilitate este acela legat de atragerea de candidați pentru examenele de admitere la licență, master și doctorat. Numărul de studenți din facultate având urmatoarea evoluție în ultimii 5 ani: 320/323/319/326/313 pentru licență, respectiv 52/70/226 (Bologna+non Bologna)/190/196 pentru master.
- 2004 – 2012 **membru în Senatul** Universității din Craiova (membru în comisiile de Calitatea Învățământului, respectiv Relații Internaționale).
- **Membru în Comitetul Științific Național al IPA CIFAT Institutul pentru Proiectări Automatizări.**
- În 2005 am elaborat proiectul “Platformă Multimedia pentru Instruire, Cercetare și Dezvoltare de Aplicații în Mecatronica și Automatică” avândul ca responsabil pe domnul prof. dr. ing. Mircea Ivănescu. Proiectul a câștigat prin competiție națională, pentru 2006-

2008, o finanțare de 4.500.000 lei de la Ministerul Educației, Cercetării și Tineretului. Am **manageriat direct** activitatea zilnică a acestui proiect ca director administrativ. Proiectul a adus numai în facultate **cea mai mare finanțare din istoria sa:** mai mult de **1,5 milioane USD** numai sub formă de dotări, fără deplasări sau manoperă.

08.04.2012

Prof. dr. ing. DORIAN COJOCARU



LISTĂ DE LUCRĂRI

Prof. dr. ing. Dorian Cojocaru

A) CĂRȚI PUBLICATE

A1) Cărți publicate în edituri

- 1) **Cojocaru, D.**, 1997, Vedere artificiala, Editura Sitech, ISBN 973-97524-10-1, 218 pagini.
- 2) **Cojocaru, D.**, Stoenescu, D., 1999, Retele Petri, Editura Sitech, ISBN 973-9346-85-5, 125 pagini.
- 3) Ivanescu, M., **Cojocaru, D.**, Diaconu, I., 2003, Introducere in Mecatronica, Editura Universitaria, ISBN 973-8043-149-9, 300 pagini.
- 4) **Cojocaru, D.**, 2003, Achizitia, prelucrarea si recunoasterea imaginilor, Editura Universitaria, ISBN 973-8043-146-6, 340 pagini.
- 5) Tănasie, R. T., **Cojocaru, D.**, 2006, Fuzy Techniques in Computer Vision, Editura Universitaria, ISBN 973-742-428-X, 978-973-742-428-0, 105 pagini [editură recunoscută CNCSIS].
- 6) **Cojocaru, D.**, Vladu, C., Pană, C., Pătrașcu, D., 2008, Proiectare asistată, Editura Universitaria, ISBN 978-973-742-866-0, 360 pagini [editură recunoscută CNCSIS].
- 7) Ivanescu, M., **Cojocaru, D.**, 2010, Chapter: Hyper Redundant Manipulators, Book: Advanced Strategies For Robot Manipulators, ISBN 978-953-307-099-5 published by Sciendo, Croația, p27-59.
- 8) **Cojocaru, D.**, Ivanescu, M., Manta, Fl., Dumitru, S., Tănasie, T.R., 2010, Hyper-redundants Robots, Editura Universitaria, ISBN 978-606-510-980-3, 120 pagini [editură recunoscută CNCSIS].
- 9) M. Ivanescu, a.o., Cojocaru, D. s.a., 2010, Suport curs pentru formarea evaluatorilor ARACIS, ISBN 978-606-8154-05-3, Editura QualMedia, 2 volume, 687 pagini.

A2) Cursuri și materiale didactice publicate în reprografie

- 1) Diaconu, I., **Cojocaru, D.**, Bazdoaca, N, Popescu, D., 1994, Masini-unelte cu comanda numerica si limbaje speciale, Reprografia Universitatii din Craiova.
- 2) **Cojocaru, D.**, 1995, Prelucrarea si recunoasterea imaginilor cu calculatorul, Reprografia Universitatii din Craiova, 205 pagini.
- 3) **Cojocaru, D.**, Popescu, D., Stoian, V., 1998, Proiectare asistata in Workspace, Reprografia Universitatii din Craiova, 175 pagini.
- 4) Stoian, V., Popescu, D., **Cojocaru, D.**, 1999, Scheme logice de comanda, Vol II, Reprografia Universitatii din Craiova, 195 pagini.
- 5) Popescu, D., **Cojocaru, D.**, Selisteau, D., Retele neuronale artificiale, 2000, Reprografia Universitatii din Craiova, 115 pagini.
- 6) **Cojocaru, D.**, Vladu, C., 2006, Proiectare asistată de calculator, Tipografia Universității din Craiova, 134 pagini.

B) ARTICOLE /STUDII PUBLICATE ÎN REVISTE DE SPECIALITATE

B.1) Articole în reviste cotate ISI sau indexate în baze de date internaționale reprezentative

- 1) Marghitu, D.B., **Cojocaru, D.**, Swaim, S.F., 2003, Dynamics analysis of ground contact pressure of English Pointer dogs, *Nonlinear Dynamics - An International Journal of Nonlinear Dynamics and Chaos in Engineering Systems* - Kluwer Academic Publishers, p253-265, ISSN 0924-090X, ISI 6436. [ISI, Zentralblatt]
- 2) Ivănescu, M., **Cojocaru, D.**, Popescu, N., Popescu, D., Tănasie, R.T., 2006, Visual Based Control System for a Tentacle Manipulator, *Transactions on Information Science and Applications*, Issue 3, Volume 3, p610-617, ISSN 1790-0832. [INSPEC, Zentralblatt]
- 3) Ivănescu, M., **Cojocaru, D.**, Popescu, N., Popescu, D., Tănasie, R.T., 2006, Hyperredundant Robot Control by Visual Servoing, *Studies in Informatics and Control Journal*, Volume 15, Number 1, p93-102, ISSN 1220-1766. [INSPEC, DOAJ, IS, IET]
- 4) Tanasie, R.T., **Cojocaru, D.**, 2006, Software Techniques for a Visual Servoing Architecture, *Transactions on Computers*, Issue 11, Volume 5, p2682-2690, ISSN 1109-2750. [INSPEC, Zentralblatt]
- 5) **Cojocaru**, D., Tanasie, R.T., 2006, A Software System for Virtual Servoing, *Transactions on Information Science and Applications*, Issue 11, Volume 3, p2086-2093, ISSN 1790-0832. [INSPEC, Zentralblatt]
- 6) Nicola, S., **Cojocaru, D.**, Catrina, G., et. Al., 2006, A Retrofitting CMM Application, *Scientific Bulletin of University of Belsko-Biala*, Series 7, No. 22, p205-214, ISSN 1644-0269, [Publication recognized by Education and Science Ministry of Poland].
- 7) **Cojocaru, D.**, Tanasie, T.R., Ivanescu, M., 2008, Graphic Simulator for the Visual Control of Hyperredundant Robots, *Transactions on Systems and Control*, Issue 9, Volume 3, p759-768, September 2008, ISSN 1991-8763, [Scopus, INSPEC, Zentralblatt].
- 8) Tanasie, R., Ivănescu, M., **Cojocaru, D.**, 2009, Camera Positioning and Orienting for Hyperredundant Robots Visual Servoing Applications, *Journal of Control Engineering and Applied Informatics*, Vol 11, No 1 (2009), p19-26, ISSN 1454-8658, [Cod CNCSIS 302 ISI, http://cnccsis.ro/userfiles/file/CENAPOSS/A_OCT_2010_FI.pdf].
- 9) Dumitru, S., **Cojocaru, D.** s.a., 2009, Finite Element Modeling of a Polyarticulated Robotic System, *Annals of DAAM for 2009 & Proceedings of the 20th International DAAM Symposium “Intelligent Manufacturing & Automation: Focus on Theory, Practice and Education”, 25-28th November 2009, Vienna, Austria*, Vol. 20, No. 1, ISSN 1726-9679, ISBN 978-3-901509-70-4, p1937, ISTP/ISI Proceedings and ISTP CDROM/ ISI Proceedings [ISTP/ISI Proceedings and ISTP CDROM/ ISI Proceedings].
- 10) Boccolato, G., Manta, F., Dumitru, D., **Cojocaru, D.**, 2010, 3D Kinematics of a Tentacle Robot, *NAUN International Journal of Systems Applications, Engineering & Development*, Issue 1, Volume 4, ISSN: 2074-1308, [INSPEC, Zentralblatt].
- 11) **Cojocaru, D.**, Ivanescu, M., Tanasie, R.T., Dumitru, S., Manta, F., 2010, Vision control for hyperredundant robots, *IJAA International Journal Automation Austria*, ISSN 1562 – 2703, Heft 1, Jahrgang 18(2010), p 52-66. [IFAC-Beirat Österreich].
- 12) **Cojocaru, D.**, Boccolato, G., Dinulescu, I., Predescu, A., Manta, Fl., Dumitru, S., 2010, 3D Control For A Truncated Cone Tentacle Kinematics, *Solid State Phenomena*, ISSN: 1662-9779, Vols. 166-167 (2010), *Robotics and Automation Systems*, ISBN/ISBN-13: 3-908451-88-4/978-3-908451-88-4, pp 127-132, Trans Tech Publications, Switzerland. [doi:10.4028/www.scientific.net/SSP.166-167.127; SCOPUS, Ei Compendex (CPX), ISI (ISTP, CPCI, Web of Science)].
- 13) Boccolato, G., Dinulescu, I., Predescu, A., **Cojocaru, D.**, 2010, Position Control of a Non Conventional Hyper Redundant Arm, *Annals of the University of Craiova – Series: Automation, Computers, Electronics and Mechatronics*, Editor: University of Craiova, Editura UNIVERSITARIA Craiova, Romania, vol. 10(35) , No.2 - 2010, p1-6, ISSN: 1841-0626, [INSPEC, Copernicus].

- 14) Ivanescu, M., **Cojocaru, D.**, Bizdoaca, N., Florescu, M., Popescu, N., Popescu, D., Dumitru, S., 2010, Boundary Control by Boundary Observer for Hyper-redundant Robots, International Journal of Computers, Communications & Control, ISSN 1841-9836, E-ISSN 1841-9844, Vol. V (2010), No. 5, pp. 755-767, [ISI Impact factor=0.373, ISI Immediacy index=0.205, Cod CNCSIS 849 ISI, http://cnccsis.ro/userfiles/file/CENAPOSS/A_OCT_2010_FI.pdf]
- 15) Ivanescu, M., **Cojocaru, D.**, Bizdoaca, N., Florescu, M., Popescu, N., Popescu, D., Dumitru, S., 2010, A Boundary Sensor Control for a Hyper-redundant Arm, Studies in Informatics and Control Journal, Volume 19, Number 4, p391-402, ISSN 1220-1766. [INSPEC, DOAJ, IS, IET, Cod CNCSIS 242 ISI
http://cnccsis.ro/userfiles/file/CENAPOSS/A_OCT_2010_FI.pdf]
- 16) Marghitu, D.B., **Cojocaru, D.**, Jackson, R.L., 2011, Elasto-Plastic Impact of a Rotating Link with a Massive Surface, International Journal of Mechanical Sciences, ISSN: 0020-7403, Volume 53, Issue 4, April 2011, Elsevier, p309-315, Impact Factor: 1.288, 5-Year Impact Factor: 1.491, Influence Factor: 2.25.
- 17) Dan B. Marghitu, D.B., Seunghun, L., **Cojocaru, D.**, 2011, Planar Link in Contact with a Granular Material, Annals of the University of Craiova – Series: Automation, Computers, Electronics and Mechatronics, Editor: University of Craiova, Editura UNIVERSITARIA Craiova, Romania, vol. 11(36) , No. 1 - 2011, p21-26, ISSN: 1841-0626, [INSPEC, Copernicus].

B.2) Articole în reviste recunoscute CNCSIS, tip B

- 1) **Cojocaru D.**, 2005, Promovarea aplicațiilor de vedere artificială, Revista de Politica Științei și Scientometrie, Nr. special 2005, 14 pagini, ISSN 1582-1218, [Cod CNCSIS 578 B].
- 2) **Cojocaru, D.**, Morăreț, A., Manta, Fl., 2006, Fuzzy Techniques for Human Face Detection and Recognition, Buletinul Institutului Politehnic din Iași, Tomul LII (LVI), Fascicula 7A, Secția Construcții de Mașini, p169-174, ISSN 1011-2855, [Cod CNCSIS 500 B].
- 3) Tănasie, R.T., **Cojocaru, D.**, 2006, A Visual Servoing System Architecture, Buletinul Institutului Politehnic din Iași, Tomul LII (LVI), Fascicula 7B, Secția Construcții de Mașini, p225-230, ISSN 1011-2855, [Cod CNCSIS 500 B].
- 4) **Cojocaru, D.**, Manta, F., Tanasie, T.R., Pana, C., 2008, 3D Vision for Continuum Robot Control, Bulletin of the Transilvania University of Brasov, Vol. 15(50) Series A, ISSN 1223-9631, Special Issue No. 1 Vol. I, 2008, p331-336, Proceedings of the International Conference ROBOTICS'08, ISBN 978-973-598-387-1, 13-14 November, 2008, Brasov, Romania, [Cod CNCSIS 515 B].
- 5) **Cojocaru, D.**, Tanasie, T.R., Marghitu, D.B., 2008, A Complex Mathematical Expression Operations Tool, Annals of The University of Craiova, Series: Automation, Computers, Electronics And Mechatronics, ISSN: 1841-0626, Volume 5(32), no. 1, pp. 7-12, [Cod CNCSIS 11 B].
- 6) **Cojocaru, D.**, Boccolato, C., Dinulescu, I., Predescu, A., Manta, F., Dumitru S., 2009, 3D Kinematics Control for a Hyper Redundant Robot, Annals of the University of Craiova – Series: Automation, Computers, Electronics and Mechatronics, Editor: University of Craiova, Editura UNIVERSITARIA Craiova, Romania, vol. 6(33), No. 2 - 2009, p6-11, ISSN: 1841-0626, [Cod CNCSIS 11B].
- 7) Marghitu, D.B., **Cojocaru, D.**, 2009, Rebound of a Robotic Kinematic Element, Annals of the University of Craiova – Series: Automation, Computers, Electronics and Mechatronics, Editor: University of Craiova, Editura UNIVERSITARIA Craiova, Romania, vol. 6(33) , No.2 - 2009, p30-33, ISSN: 1841-0626, [Cod CNCSIS 11B].

B.3) Articole în reviste recunoscute CNCSIS, tip C

- 1) **Cojocaru, D.**, 1999, On the Camera Calibration, Analele Universitatii din Craiova Seria Inginerie Electrica, Anul 22, nr. 22, p228-237, ISSN 1223-530X, [Cod CNCSIS 174 C].
- 2) **Cojocaru, D.**, 1999, On the Polyhedral Object Recognition, Analele Univ. din Craiova Seria Inginerie Electrica, Anul 22, nr. 22, p237-249, ISSN 1223-530X, [Cod CNCSIS 174 C].
- 3) **Cojocaru, D.**, Nicola, S., Iordache, D., Panea, I., 2002, Applications with CYE Mobile Robot, Analele Universitatii din Craiova Seria Inginerie Electrica, Anul 26, nr. 26, p61-71, ISSN 1223-530X, [Cod CNCSIS 174 C].
- 4) **Cojocaru, D.**, 2002, Descartes Mobile Robots Applications, Analele Universitatii din Craiova Seria Inginerie Electrica, Anul 26, nr. 26, p54-59, ISSN 1223-530X, [Cod CNCSIS 174 C].
- 5) **Cojocaru D.**, Terejanu, G., 2004, Software Architecture for Mechatronics Systems Remote Control, Annals of the Univ. of Craiova, Serie Automation, Computers, Electronics and Mechatronics, Vol. 1 (28), No. 1, p112-120, ISSN 1841-0626, [Cod CNCSIS 11 C].
- 6) **Cojocaru, D.**, Vidican, R., Prună, B., 2006, Experiments in Human Face Detection and Recognition, Annals of the University of Craiova, Serie Automation, Computers, Electronics and Mechatronics, Vol. 3 (30), No. 1, p18-23, ISSN 1841-0626, [Cod CNCSIS 11 C].
- 7) Ivănescu, M., **Cojocaru, D.**, Popescu, N., Popescu, D., Tănasie, R.T., 2006, A 3D Visual Servoing System, Annals of the University of Craiova, Serie Automation, Computers, Electr. and Mechatronics, Vol. 3 (30), No. 1, p36-41, ISSN 1841-0626, [Cod CNCSIS 11 C].
- 8) Dumitru, S., **Cojocaru, D.**, 2007, Experiments In Sensor Network Monitoring, Annals of the University of Craiova – Series: Automation, Computers, Electronics and Mechatronics, Editor: University of Craiova, Editura UNIVERSITARIA Craiova, Romania, vol. 4(31), No. 2, 2007, p38-46, ISSN: 1841-0626, [Cod CNCSIS 174 C].
- 9) Soimu, A., Ion, A.L., **Cojocaru, D.**, 2007, Comparison Of Shape-Based Images Retrieval Methods, Annals of the University of Craiova – Series: Automation, Computers, Electronics and Mechatronics, Editor: University of Craiova, Editura UNIVERSITARIA Craiova, Romania, vol. 4(31), No. 3, p63-70, ISSN: 1841-0626, [Cod CNCSIS 174 C].

B.4) Articole publicate în alte reviste

- 1) **Cojocaru, D.**, 1996, De la coordonate-imagine la coordonatele lumii reale, ELSE Software, nr. 9, p165-171, ISSN 1221-4469, [Cod CNCSIS 642 D].
- 2) **Cojocaru, D.**, 1996, Aplicatii industriale ale vederii artificiale, ELSE Software, Nr.7-8, p141-156, ISSN 1221-4469, [Cod CNCSIS 642 D].
- 3) **Cojocaru, D.**, Nicola, S., Muscalu, 2001, V., O aplicatie de proiectare parametrizata in AutoLISP, Analele Universitatii din Oradea, p67-73, ISSN 1222-555x.
- 4) **Cojocaru, D.**, 2004, Aplicatii bazate pe vedere artificiala, ELSE Software, Nr. 22, p133-166, ISSN 1221-4469, [Cod CNCSIS 642 D].

C) STUDII PUBLICATE ÎN VOLUMELE UNOR MANIFESTĂRI ȘTIINȚIFICE

C.1) Studii publicate în volume (cu ISBN și/sau ISSN) indexate în baze de date internaționale

- 1) **Cojocaru, D.**, Ivanescu, M., 2001, An Analyse of a Computer Vision Course for EE Students, International Conference on Visualization, Imaging and Image Processing (VIIP2001), ISBN 0-88986-309-1, p636-641, Marbella, Spain [dblp.uni-trier.de].

- 2) Ivanescu, M., **Cojocaru, D.**, Bazdoaca, N., 2001, An Hierachical Fuzzy System for Tentacle Cooperative Robots, 5th World Multiconference on Systemics, Cybernetics and Informatics SCI 2001, ISBN 980-07-7549-8, paper IS0013702, Orlando, SUA [ISI Proceedings no. 47619/1998-2010, INSPEC].
- 3) Ivanescu, M., Bazdoaca, N., **Cojocaru, D.**, 2001, An Fuzzy Controller for Tentacle Cooperative Robots, ASME International Symposium on Advances in Robot Dynamics and Control, ISBN 0-7918-1942-6, IMECE2001-DSC-24631, New York, SUA [ASME].
- 4) Marghitu, D. B., **Cojocaru, D.**, s.a., 2003, Contact Pressure Of Quadrupedal Animals, Proceedings of DETC'03, ASME 2003 Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conf., DETC2003/VIB-48427, Chicago, Illinois, USA [SCOPUS, ASME].
- 5) Ivănescu, M., **Cojocaru, D.**, Popescu, N., Popescu, D., Tănasie, R.T., 2006, Visual Servoing System for a Hyperredundant Robot, The 5th International Conference on Signal Processing, Robotics and Automation (ISPRA '06), ISBN 960-8457-41-6, p113-118, 15-17 February, Madrid, Spain [ISI Proc., INSPEC].
- 6) **Cojocaru, D.**, Tanasie, R.T., 2006, Fuzzy Based Image Processing for Robotic Vision, Proceedings of Thirteenth International Congress on Sound and Vibration (ICSV 13), ISBN 3-9501554-5-7, paper 425, Structured Session SS08 Dynamic of Robotic Systems and Application, July 2-6, Vienna, Austria [DoPP].
- 7) Tanasie, R.T., **Cojocaru, D.**, A Visual Servoing Robot Control Architecture, 2006, 10th International Conference on COMPUTERS (ICCOMP), part of the 10th CSCC Multiconference, ISSN 1790-5117, ISBN 960-8457-47-5, p1111-1118, July 13-15, Vouliagmeni, Athens, Greece [ISI Proc., INSPEC].
- 8) **Cojocaru, D.**, Tanasie, R.T., 2006, Computer Graphics and Image Processing Tools for Visual Servoing, The 6th International Conference on Signal Processing, Computational Geometry & Artificial Vision (ISCAGV '06), ISBN 960-8457-51-3, p211-216, 21-23 August, Elounda, Greece [ISI Proc., INSPEC].
- 9) Tanasie, R.T., **Cojocaru, D.**, 2007, A Fuzzy Path Finding Algorithm Based on Artificial Potential Fields, Proceedings of 2nd International Conference on Computer Graphics Theory and Applications GRAPP 2007, p. 229-232, ISBN 978-972-8865-72-6, Barcelona, Spain [ISI Proceedings no. 26364/1998-2010, INSPEC, dblp.uni-trier.de].
- 10) **Cojocaru, D.**, 2007, Fuzzy Techniques in Computer Vision, The 7th International Conference on Signal Processing, Computational Geometry & Artificial Vision (ISCAGV '07), ISBN 960-8457-51-3, Plenary Lecture, 24-26 August, Vouliagmeni, Athens, Greece [ISI Proceedings no. 54914/1998-2010, INSPEC].
- 11) **Cojocaru, D.**, Tanasie, T.R., Ivanescu, M., 2008, Graphic Simulation for Camera Calibration in Visual-Servoing Application, in "NewAspects of Signal Processing, Computational Geometry and Artificial Vision", Proceedings of the 8th International Conference on Signal Processing, Computational Geometry and Artificial Vision (ISCGAV'08), p.150-155, ISBN: 978-960-6766-95-4, ISSN: 1790-5109, August 20-22, Rhodes (Rodos) Island, Greece, [ISI Proceedings no. 57929/1998-2010, INSPEC].
- 12) **Cojocaru, D.**, Tanasie, T.R., Ivanescu, M., 2008, GeDeE – An Application for Generating, Deriving and Evaluating Mathematical Expressions, 4th International Conference on Dynamical Systems and Control (CONTROL'08), ISBN 978-960-474-014-7, ISSN 1790-2769, p187-192, Corfu, Greece, October 26-28, [ISI Proceedings no. 42583/1998-2010, INSPEC].
- 13) Tanasie, T.R., **Cojocaru, D.**, Ivanescu, M., 2008, Graphic Simulation for Inverse Algorithms in Visual Servoing Applications, 4th International Conference on Dynamical Systems and Control (CONTROL'08), ISBN 978-960-474-014-7, ISSN 1790-2769, p181-186, Corfu, Greece, October 26-28, [ISI Proceedings no. 42583/1998-2010, INSPEC].

- 14) **Cojocaru, D.**, 2008, Visualservoing for Tentacular Robots, 4th International Conference on Dynamical Systems and Control (CONTROL'08), ISBN 978-960-474-014-7, ISSN 1790-2769, Plenary Lecture, Corfu, Greece, October 26-28, [ISI Proceedings no. 42583/1998-2010, INSPEC].
- 15) **Cojocaru, D.**, Tanasie, R. T., 2009, Analysis and design of hyperredundant robots, The Sixteenth International Congress on Sound and Vibration, ISBN 978-83-60716-72-4, S10 - Paper 52, p156, CD ISBN 978-83-60716-71-7, 5-9 July, 2009, Krakow, Poland, [ISI Proceedings no. 11020/1998-2010, DoPP].
- 16) Dumitru, S., **Cojocaru, D.**, s.a., 2009, Finite Element Modeling of a Polyarticulated Robotic System, The 20th DAAAM International Symposium Intelligent Manufacturing & Automation: Theory, Practice & Education, ISSN 1726-9679, ISBN 978-3-901509-70-4, p3331, Vienna, 2009-11-25/28 [ISI Proc.].
- 17) Boccolato, G., **Cojocaru, D.**, s.a., 2009, 3D Control for a Tentacle Robot, ISBN 978-960-474-147-2, ISSN 1790-5117, Selected Topics on Applied Mathematics, Circuits, and Signals 2009, p100-106, Proceedings of NAUN the 3rd International Conference on Applied Mathematics, Simulation, Modelling (ASM'09) ISBN 978-960-474-147-2, ISSN 1790-5117, Vouliagmeni, Athens, Greece, December 29-31 [ISI Proc., INSPEC].
- 18) Boccolato, G., Dinulescu, I., Predescu, A., Manta, F., Dumitru, S., **Cojocaru, D.**, 2010, 3D Control for a Tronconic Tentacle, 12th International Conference on Computer Modelling and Simulation, p380-386, 978-1-4244-6614-6, Cambridge University (Emmanuel College), England, 24 – 26 March [IEEE Computer Digital Library; <http://doi.ieeecomputersociety.org/10.1109/UKSIM.2010.77>, indexed by IET INSPEC].
- 19) **Cojocaru, D.**, Ivanescu, M., Tanasie, R.T., Dumitru, S., Manta, F., 2010, Experiments with Tentacular Robots, 41st International Symposium on Robotics (ISR 2010) and the 6th German Conference on Robotics (ROBOTIK 2010), ISBN-13: 978-3-8007-3273-9 VDE Verlag GmbH, p948-953, 7-9 June 2010, Munich, Germany [[IFR - International Federation of Robotics – ERA Australian Research Council Conference index 43714/ rank A].
- 20) **Cojocaru, D.**, Dumitru, S., Manta, F., Boccolato, G., Manea, I., 2010, Experiments with a Continuum Robot Structure, 7th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2010, ISBN: 978-989-8425-01-0, vol. 2, p198-205, 15-18 June, Funchal, Madeira, Portugal [Thomson Conference Proceedings Citation Index, INSPEC, dblp, Awaitingconfirmation of indexation].
- 21) Dinulescu, I., Predescu, A., Boccolato, G., Tanasie, R.T., **Cojocaru, D.**, 2010, Control of a Hyper-redundant Robot, Robotics in Alpe-Adria-Danube Region (RAAD), 2010 IEEE 19th International Workshop on, ISBN 978-1-4244-6885-0, p435-440, June 23-25, 2010, Budapest, Hungary [IEEE Catalog Number CFP1075J-CDR; doi: 10.1109/RAAD.2010.5524545 URL: <http://ieeexplore.ieee.org/stamp/stamp.jsp?tp=&arnumber=5524545&isnumber=5524532>, indexed by IET INSPEC].
- 22) Marghitu D.B., **Cojocaru D.**, 2010, Quadrupedal Locomotion Using the Coefficient of Restitution, 17th Congress of the European Society of Biomechanics, UK, 5-8 July.
- 23) **Cojocaru., D.**, Marghitu, D.B., 2010, Experiments of Rebound for Robotic Kinematic, Recent Advances in CIRCUITS, SYSTEMS and Signals, International Conference on Circuits, Systems, Institute for Environment, Engineering, Economics and Applied Mathematics Signals (CSS), ISSN 1792-4324, ISBN 978-960-474-226-4, p369-373, Malta, September 15-17 [ISI Proc., INSPEC].
- 24) Boccolato, G., Dinulescu, I., Predescu, A., **Cojocaru, D.**, 2010, Position Control of a Non Conventional Hyper Redundant Arm, 14th International Conference on System Theory and Control (Joint conference of SINTES14, SACCS10, SIMSIS14), ISSN 2068-0465, p72-77, Sinaia, Romania, October 17-19 [INSPEC].

- 25) Dumitru, S., **Cojocaru, D.**, Manta, F., 2011, Experiments in Determining the Displacements and Angular Amplitudes of a Hyper-Redundant Robot, 15th International Conference on System Theory and Control Joint Conference SINTES 15, SACCS 11, SIMSIS 15, p199-204, ISBN 978-973-621-323-6, Sinaia, Romania, October 14 - 16, [IEEE Xplore Computer Digital Library <http://ieeexplore.ieee.org/xpl/mostRecentIssue.jsp?punumber=6078720>, INSPEC].
- 26) Manta, F., Dumitru, S., **Cojocaru, D.**, 2011, Closed loop control for a 3D tentacle robot using artificial vision system, 15th International Conference on System Theory and Control Joint Conference SINTES 15, SACCS 11, SIMSIS 15, p341-346, ISBN 978-973-621-323-6, Sinaia, Romania, October 14 - 16, [IEEE Xplore Computer Digital Library <http://ieeexplore.ieee.org/xpl/mostRecentIssue.jsp?punumber=6078720>, INSPEC].
- 27) **Cojocaru, D.**, 2011, The Criteria for Engineering Graduate Program Evaluation vs. the Demands of the Education Market, 3rd International Conference Institutional Strategic Quality Management in Higher Education, ISQM 2011, p79-86, ISBN 978-973-598-913-2, Sibiu, Romania, July 14-16 [EBSCO, SCPIO].

C.2) Studii publicate în volumele (cu ISBN) unor conferințe internaționale desfășurate în străinătate

- 1) **Cojocaru, D.**, Neagu, N., Catrina, G., Popa, T., 1994, A CAD/CAM System for the Cutting Control, 39 Internationales Wissenschaftliches Kolloquium-Prozessautomatisierungssysteme, p607-612, vol. III, ISBN 0943-7207, Ilmenau, Germania.
- 2) **Cojocaru, D.**, Magureanu, D., 1994, Experiments in Corner Detection, Microcomputer'94 Computer Vision & Graphics, p201-209, ISBN 83-900859-1-7, Zakopane, Polonia.
- 3) Ivanescu, M., Bazdoaca, N., **Cojocaru, D.**, 2001, An Intelligent Fuzzy Controller for Cooperative Tasks of Tentacle Robots, ACRA 2001, Robotics and Mechatronics Congress 5th International Conference on Mechatronics Technology, ISBN 981 04 4172 X, p318-324, Singapore.
- 4) Ivănescu, M., **Cojocaru, D.**, Popescu, N., Popescu, D., Tănasie, R.T., 2006, 3D Visual Servoing for a Tentacle Manipulator, The 6th Asian Control Conference (ASCC 2006), ISBN 979-15017-0, p886-893, 18-21 July, Bali, Indonesia.
- 5) Ivanescu, M., **Cojocaru, D.**, a.o., 2007, Visual Servoing By Artificial Potential Methods Of A Hyperredundant Robot, Proceedings of 16th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region - RAAD 2007, ISBN 978-961-243-066-5, CD Proceedings ISBN 978-961—243-067-2, paper 60, p254-261, June 7-9, Ljubljana, Slovenia.
- 6) **Cojocaru, D.**, Tanasie, T.R., 2008, Calibration Application for Real-Time Hyperredundant Robot's Vision Control, Proceedings of the RAAD 2008 17th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, CD Proceedings ISBN 978-88-9037-0-8, paper no. 39, September 15-17, 2008, Ancona, Italy.

C.3) Studii publicate în volume (cu ISBN) la conferințe internaționale desfășurate în țară

- 1) Stoian, V., **Cojocaru, D.**, Nedelea, N., 2000, A General Strategy for a Robot in Contact with the Environment, International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, Xth Edition, SINTES 10, p225-229, ISBN 973-98836-6-4, Craiova, Romania.
- 2) **Cojocaru, D.**, Stoian, V., Manole, C., 2000, Computer Aided Design of a Robotic Application, International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, Xth Edition, SINTES 10, p205-209, ISBN 973-98836-6-4, Craiova, Romania.

- 3) Nicola, S., **Cojocaru, D.**, Ivanescu, M., Bazdoaca, N., Dinu, R.V., 2001, Improving A Mobile Robot System, CSCS13, The 13th International Conference on Control Systems and Computer Science, ISBN 973-85237-1-0, p132-137, Bucharest, Romania.
- 4) Ivanescu, M., **Cojocaru, D.**, 2001, Intelligent Control System for Hyperredundant Robotic Architecture, CSCS13, The 13th International Conference on Control Systems and Computer Science, ISBN 973-85237-1-0, p204-209, Bucharest, Romania.
- 5) **Cojocaru, D.**, Ivanescu, M., 2001, A Computer Vision Course for EE Students, SACCS'2001, 7th Internl. Symp. on Automatic Control and Computer Sc., ISBN 973-8292-11-5, Iasi, Romania.
- 6) **Cojocaru, D.**, 2003, Landmarks Based Vision System for Mobile Robots, The 14th International Conference on Control Systems, and Computer Science CSCS14, ISBN 973-8449-17-0, p318-323, Bucharest, Romania.
- 7) **Cojocaru, D.**, Milosi, C., 2003, A Mechatronics Application, SINTES 11 International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, ISBN 973-8043-415-5, p171-176, Craiova, Romania.
- 8) **Cojocaru, D.**, Georgescu, C., Mateescu, S., 2004, Melting Point Detection By Computer Vision, Robotica 2004, The Second International Conference on Robotics, ISBN 973-8043-415-5, p41-43, Timisoara & Resita, Romania.
- 9) **Cojocaru, D.**, Terejanu, G., 2004, Remote System for Mobile Robots, Robotica 2004, The Second Internl. Conf. on Robotics, ISBN 973-8043-415-5, p43-45, Timisoara & Resita, Romania.
- 10) Tanasie, R.T., **Cojocaru, D.**, 2004, Fuzzy Techniques in Computer Vision, Robotica 2004, The Second Intl. Conf. on Robotics, ISBN 973-8043-415-5, p177-179, Timisoara & Resita, Romania.
- 11) **Cojocaru, D.**, Tanasie, R.T., 2005, Video Servoing for Mobile Robots, CSCS15 The 15th International Conference On Control Systems And Computer Science, ISBN 973-8449-89-8, p488-493, Bucharest, Romania.
- 12) **Cojocaru, D.**, Tanasie, R.T., 2005, Fuzzy Tecniques for Vision-Based Feedback in Food Quality Control, 14th International Workshop on Robotics In Alpe-Adria-Danube Region Raad'05 Bucharest, ISBN 973-718-241-3, p537-542, May 26-28, Bucharest, Romania.
- 13) **Cojocaru, D.**, Tanasie, R.T., Barbulescu, E., 2005, Experiments in fuzzy image segmentation, SINTES 12 International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, vol. 3, ISBN 973-742-148-5, p273-278, Craiova, Romania.
- 14) **Cojocaru, D.**, Vidican, R., Pruna, P.B., 2005, Experiments in face detection and recognition, SINTES 12 International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, vol. 2, ISBN 973-742-148-5, p256-260, Craiova, Romania.
- 15) Ivănescu, M., **Cojocaru, D.**, Popescu, N., Popescu, D., Tănasie, R.T., 2005, A 3D Visual servoing system, SINTES 12 International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, vol. 2, ISBN 973-742-148-5, p273-278, Craiova, Romania.
- 16) Tanasie, R., **Cojocaru, D.**, 2006, Robot Cinematics Simulation for Educational Applications, EAEEIE, 17th EAEEIE Annual Conference on Innovation in Education for Electrical and Information Engineering, Universitaria Publishing House ISBN 973-742-350-X, 978-973-742-350-4, p200-205, 01-03 June, Craiova, Romania.
- 17) Tanasie, R., **Cojocaru, D.**, Ivănescu, M., 2007, A Real-Time Solution for Target Reach in a Static Environment, Proceedings CSCS-16 16th International Conference on Control Systems and Computer Science, ISBN 978-973-718-741-3, 742-0, p 373-380, 22-25 May, Bucharest, Romania.
- 18) Dumitru, S., **Cojocaru, D.**, 2007, Visualization Application for Sensor Networks, SINTES 13 International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process

Informatics, vol. 1, p227-232, ISBN 978-973-742-839-4, 978-973-742-840-0, 18-20 October, Craiova, Romania.

- 19) Șoimu, A., Ion, A., **Cojocaru, D.**, 2007, Image Retrieval Experiments Based On Shape, SINTES 13 International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, vol. 2, p95-100, ISBN 978-973-742-839-4, 978-973-742-841-7, 18-20 October, Craiova, Romania.
- 20) Vladu, I.C., Bazdoaca, N., **Cojocaru, D.**, 2008, Soft Actuator with Magnetorheological Valve - Stop, 9th International Carpathian Control Conference - ICCC'2008, ISBN 978-973-746-897-0, p711-714, May 25-28, Sinaia, Romania.
- 21) Pana, C., Manta, F., **Cojocaru, D.**, 2008, Humanoid Pendulum Motion Generation Through ZMP Manipulation Based on Passive Walking Mechanisms, 9th International Carpathian Control Conference - ICCC'2008, ISBN 978-973-746-897-0, p466-46, May 25-28, Sinaia, Romania.
- 22) Tanasie, R., Ivănescu, M., **Cojocaru, D.**, 2009, Visual Servoing Camera Orienting and Positioning Algorithm for Tentacular Robot Control, RAAD 2009, 18th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, ISBN 978-606-521-315-9, paper ID 027, May 25-27, Brasov, Romania.
- 23) Tanasie, R., Ivănescu, M., **Cojocaru, D.**, 2009, Real versus Virtual Experimental Results for Visual Servoing Applications, CSCS 17, 17th International Conference on Control Systems and Computer Science, vol 1, p451-457, ISSN 2066-4451, 26-29 May, Bucharest, Romania.

C.4) Studii publicate în volumele altor conferințe internaționale

- 1) Coculescu, M., Stanciu, R., **Cojocaru, D.**, Nestianu, V., 1990, Arginine Vasotocin Effects On Visual Evoked Potentials In Human, 5th Colloquim of the European Pineal Study Group, paper no.131, Guildford, Anglia.
- 2) **Cojocaru, D.**, 1991, Experiments in 2D Image Processing and Recognition, ICATE'91, The Internl. Conf. on Applied and Theoretical Electrotehnics, paper no.13, sesion E, Craiova, Romania.
- 3) **Cojocaru, D.**, Dumitru, C., Badea, M., 1993, A System for the Cutting Control, ICATE'93, The International Conference on Applied and Theoretical Electrotehnics, p12-16, Craiova, Romania.
- 4) **Cojocaru, D.**, Dan, M., 1993, Experiments in Numerical Image Processing. Methods & Algorithms, SACCS'93, The International Symposium on Automatic Control And Computer Science, p482-488, Iasi, Romania.
- 5) **Cojocaru, D.**, Vasile, M., 1993, Experiments in Characters Recognition, SACCS'93, p500-506, Iasi, Romania.
- 6) **Cojocaru, D.**, Magureanu, M., 1993, Experiments in Corner Detection, SACCS'93, p494-500, Iasi, Romania.
- 7) **Cojocaru, D.**, Dan, A., 1993, Algorithms of Production Planning of a Flexible Manufacturing System, SACCS'93, p98-104, Iasi, Romania.
- 8) **Cojocaru, D.**, Popescu, D., 1995, Experiments in Pattern Recognition Using Neural Networks, AMSE Conference (Advanced of Modelling & Simulation Techniques in Entreprise), SYS'95 (Systems Analysis, Control & Design), p302-307, Brno, Czech.
- 9) **Cojocaru, D.**, Popescu, D., 1995, A Pattern Classifier Based on Neural Networks, SACCS'95, 5th International Symposium on Automatic and Computer Science, Volume 2 Computer Science, p267-272, Iasi, Romania.
- 10) **Cojocaru, D.**, 1996, CAD/CAM and Robotic Techniques Working Together in an Industrial Application, The International Association of Science and Technology for

Development, Conference on Modelling, Identification and Control, lucrarea 263-013, Innsbruck, Austria.

- 11) **Cojocaru, D.**, 1998, An Accurate Method for Camera Calibration, The International Association of Science and Technology for Development, Conference on Applied Informatics, lucrarea 275-100, Garmisch-Partenkirchen, Germania.
- 12) **Cojocaru, D.**, Bazdoaca, N., 1998, Perspective Transformation in Camera Calibration, International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, SINTES 9, Volume I, p298-305, Craiova, Romania.
- 13) Nicola, S., **Cojocaru, D.**, Dinu, R.V., 2001, A Radio Link Solution for a Mobile Robot, 10th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region RAAD'01, paper RD-26, Vienna, Austria.
- 14) Marghitu, D. B., **Cojocaru, D.**, Swaim, S.F., 2002, Dynamics analysis of ground contact pressure of English Pointer dogs, Ninth Conference on Nonlinear Vibrations, Stability, and Dynamics of Structures, Sponsored by The US Army Research Office and Virginia Polytechnic Institute and State University, lucrarea 101, Virginia, SUA.
- 15) **Cojocaru, D.**, 2003, CAD and Computer Vision Based Application, IFAC Workshop Intelligent Assembly and Disassembly IAD'03, p163-168, Bucharest, Romania.
- 16) Nicola, S., **Cojocaru, D.**, Catrina, G., et. Al., 2006, A Retrofitting CMM Application, VIIth International Science Conference Coordinate Measuring Technique, Bielsko-Biala Ustron, 03-05 of April 2006.

C.5) Studii publicate în volumele unor manifestări științifice naționale

- 1) Ivanescu, M., Nitulescu, M., **Cojocaru, D.**, 1983, Un sistem pentru transmisia si procesarea de imagini statice, Al 3lea Simpozion National de Robotica, p253-257, Bucuresti, Romania.
- 2) Grosu, M., **Cojocaru, D.**, Georgescu, D., Tudorancea, D., 1984, Un sistem informatic pentru achizitia si procesarea de date, SINTES-3, p318-323, Craiova, Romania.
- 3) Ivanescu, M., **Cojocaru, D.**, Nitulescu, M., 1984, Un sistem pentru procesarea imaginilor, SINTES 3, p247-252, Craiova, Romania.
- 4) Grosu, M., **Cojocaru, D.**, Georgescu, D., Tudorancea, D., 1986, Sistem distribuit pentru culegere de date , SINTES-4, p287-295, Craiova, Romania.
- 5) Grosu, M., Tudorancea, D., Tudorancea, M., **Cojocaru, D.**, 1986, Interfete hard si soft pentru masini Robotron, SINTES-4, p276-280, Craiova, Romania.
- 6) Nestianu, V., Tarata, M., Georgescu, D., **Cojocaru, D.**, 1987, Un sistem biprocesor ANSEMED pentru extragerea din zgomot a semnalelor bioelectrice mici, Conferinta Realizari in Domeniul Electronicii Profesionale, p100-104, Snagov, Romania.
- 7) Tarata, M., Georgescu, D., **Cojocaru, D.**, Nestianu, V., 1987, Un sistem nou biprocesor pentru achizitia rapida si prelucrarea semnalelor analogice, Conferinta Realizari in Domeniul Electronicii Profesionale, p105-108, Snagov, Romania.
- 8) Tarata, M., Georgescu, D., **Cojocaru, D.**, Nestianu, V., 1987, Un nou aparat pentru testarea functionala a inimii, Al 7 lea Simpozion National de Tehnologii si Echipamente de Testare Automata, p243-248, Cluj-Napoca, Romania.
- 9) Nestianu, V., Tarata, M., **Cojocaru, D.**, Georgescu, D., 1987, Achizitia si prelucrarea automate pentru bio-potentiale, Al 6 lea Simp. Nat. pt. Electronica Medicala, p57-61, Bucuresti, Romania.
- 10) Nestianu, V., Tarata, M., **Cojocaru, D.**, Georgescu, D., 1988, Tehnici de inregistrare si prelucrare a potentialelor microelectrocardiografice, Conferinta Realizari in Domeniul Electronicii Profesionale, pV1-V5, vol. II., Snagov, Romania.

- 11) Nestianu, V., Tarata, M., **Cojocaru, D.**, Georgescu, D., 1988, Inregistrarea numerica neinvaziva a potentialelor HIS in timp real, MEDINF'88, Al 11-lea Simpozion National de Informatica Medicala, lucrarea nr. 112, Craiova, Romania.
- 12) Nestianu, V., Tarata, M., Georgescu, D., **Cojocaru, D.**, 1988, Achizitia si prelucrarea automate a electromiogramei cu microcalculatorul, Al 7 lea Simpozion National pentru Electronica Medicala, lucrarea 17, Cluj-Napoca, Romania.
- 13) Tarata, M., Georgescu, D., **Cojocaru, D.**, Nestianu, V., 1989, Un sistem de mediere in timp real pentru prelucrarea semnalelor bioelectrice, Conferinta Realizari in Domeniul Electronicii Profesionale, p112-119, vol. II, Snagov, Romania.
- 14) Nestianu, V., Tarata, M., D. Georgescu, **Cojocaru, D.**, 1989, Utilizarea tehnicii de calcul la evidențierea micropotentialelor cardiace, volumul Prelucrarea EKG cu calculatorul, editor Ovidiu Popescu, Ministerul Sanatatii, Centrul de calcul si statistica medicala, p30-35, Bucuresti, Romania.
- 15) **Cojocaru, D.**, Tarata, M., Georgescu, D., Nestianu, V., 1989, Inregistrarea si prelucrarea potentialelor evocate auditive si vizuale cu pattern, MEDINF'89, Al 12-lea Simpozion National de Informatica Medicala, lucrarea nr. 13, Constanta, Romania.
- 16) Nestianu, V., Tarata, M., **Cojocaru, D.**, Georgescu, D., 1989, Utilizarea tehnicii de calcul in inregistrarea si prelucrarea potentialelor cardiace si evocate, Simpozion anual de comunicari stiintifice ale cadrelor didactice, lucrarea nr. 7, Craiova, Romania.
- 17) **Cojocaru, D.**, 1990, Tehnici de inregistrare a potentialelor cerebrale, MEDINF'90, Al 13-lea Simpozion National de Informatica Medicala, lucrarea nr. 33, Sibiu, Romania.
- 18) **Cojocaru, D.**, 1991, Algoritmi si metode in prelucrarea de imagini, referat elaborat in pregatirea tezei de doctorat, 60 de pagini, Universitatea din Craiova, Romania.
- 19) **Cojocaru, D.**, Bazdoaca, N., Popescu, D., 1991, Aplicabilitatea structurilor de calcul nespecializate in abordarea prelucrarii de imagini, SINTES-6 Simpozionul National de Teoria Sistemelor, Robotica, Calculatoare si Informatica de Proces, p43-46, vol III, Craiova, Romania.
- 20) Bazdoaca, N., Popescu, D., **Cojocaru, D.**, 1991, Procedura de investigare a preciziei de pozitionare tinand cont de imperfektionile tehnl, SINTES-6, p69-73, vol III, Craiova, Romania.
- 21) Bazdoaca, N., Popescu, D., **Cojocaru, D.**, 1991, Asupra unor posibilitati de determinare a modelului invers al robotului RIP 6,3, SINTES-6, p74-79, vol. III, Craiova, Romania.
- 22) **Cojocaru, D.**, 1992, Computer Systems for Robotic Vision, referat elaborat in pregatirea tezei de doctorat, 50 de pagini, Universitatea din Craiova, Romania.
- 23) **Cojocaru, D.**, 1993, Prelucrarea si recunoasterea imaginilor in univers poliedral, referat elaborat in pregatirea tezei de doctorat, 50 de pagini, Universitatea din Craiova, Romania.
- 24) **Cojocaru, D.**, Dinu, A., 1994, Experimente in calibrarea camerelor de luat vederi pentru aplicatii de vedere artificiala, SINTES-7, Simpozionul National de Teoria Sistemelor, Robotica, Calculatoare si Informatica de Proces, p246-251, Craiova, Romania.
- 25) **Cojocaru, D.**, Neagu, N., Catrina, G., Popa, T., 1994, Sistem CAD/CAM pentru programarea masinilor de debitat cu comanda numerica, SINTES-7, p280-285, Craiova, Romania.
- 26) **Cojocaru, D.**, 1997, Recunoasterea obiectelor in univers poliedral, teza de doctorat, 177 pagini, Universitatea din Craiova, Romania.
- 27) Bazdoaca, N., **Cojocaru, D.**, 1998, Modelling Robotic Structures Using Screw Parameters, Al XIV-lea Simpozion National ROBOTICA '98, ISBN 973-98796-1-6, p56-60, Brasov, Romania.
- 28) Nicola, S., **Cojocaru, D.**, Dinu, R.V., 2000, Comunicatie radio pentru roboti mobili, Sesiunea de Comunicari Stiintifice, Editia VI, Universitatea Constantin Brancusi, ISBN 973-8086-11-6, p407-412, Targu Jiu, Romania.

- 29) Nicola, S., **Cojocaru, D.**, Manescu, N., 2000, Comanda in infrarosu a unui robot mobil, Sesiunea de Comunicari Stiintifice, Editia VI, Universitatea Constantin Brancusi, ISBN 973-8086-11-6, p412-418, Targu Jiu, Romania.
- 30) Nicola, S., **Cojocaru, D.**, Dinu, R. V., 2001, Structuri mobile cooperative, Sesiunea de Comunicari Stiintifice, TEHNOMIL 2001, Editia I, Academia Fortelor Terestre Nicolae Balcescu, Sibiu, Romania.
- 31) Nicola, S., **Cojocaru, D.**, Manescu, N., 2001, Structura mobila ghidata in infrarosu, Sesiunea de Comunicari Stiintifice, TEHNOMIL 2001, Editia I, Academia Fortelor Terestre Nicolae Balcescu, Sibiu, Romania.
- 32) **Cojocaru, D.**, Nicola, S., Presura, M., 2001, Aplicatii cu roboti mobili cooperativi, WMRC 2001, The 2nd National Workshop on Mobile Robots, ISBN 973-8043-39-5, Craiova, Romania.
- 33) Nicola, S., **Cojocaru, D.**, Filipoiu, C., 2001, Platforma Robotica Mobila, WMRC 2001, The 2nd National Workshop on Mobile Robots, ISBN 973-8043-39-5, Craiova, Romania.
- 34) **Cojocaru, D.**, Nicola, S., Muscalu, V., 2001, O aplicatie de proiectare parametrizata in AutoLISP, Sesiunea de Comunicari Stiintifice SCS'2001, lucrarea 32, Oradea, Romania.
- 35) **Cojocaru, D.**, 2001, Aplicatii ale Vederii Artificiale in Medicina Inceputului de Mileniu III, Conferinta Zilele UMF Craiova, ISBN 973-85009-0-0, lucrarea 13, Craiova, Romania.
- 36) **Cojocaru, D.**, 2001, Roboti mobili pentru controlul calitatii mediului – Sisteme senzoriale si de comunicatie pentru roboti mobili, Raport de sinteza contract CNCSIS 35254/2001, tema 14, cod 154, Romania.
- 37) **Cojocaru, D.**, Nicola, S., Iordache, D., 2002, Canal de comunicatie video pentru un robot mobil, Conf. Nat. de Robotica CNR 2002, ISBN 973-8043-165-5, p182 – 187, Craiova, Romania.
- 38) Nicola, S., **Cojocaru, D.**, Panea, I., 2002, Interfata utilizator pentru controlul unui robot mobil, Conf. Nationala de Robotica CNR 2002, ISBN 973-8043-165-5, p177 – 181, Craiova, Romania.
- 39) Nicola, S., **Cojocaru, D.**, Filipoiu, C., 2002, Aplicatie cu o platforma mobila, Conferinta Nationala de Robotica CNR 2002, ISBN 973-8043-165-5, p272-276, Craiova, Romania.
- 40) **Cojocaru, D.**, 2002, Roboti mobili pentru controlul calitatii mediului – Aplicatii cu roboti mobili, Raport de sinteza contract CNCSIS 33451/2002, tema 41, cod 154, Romania.
- 41) **Cojocaru, D.**, 2003, Promovarea aplicatiilor de vedere artificiala – Aplicatii de vedere artificiala, Raport de sinteza contract CNCSIS 40202/2003, tema 3, cod 718, Romania.
- 42) **Cojocaru, D.**, 2004, Promovarea aplicatiilor de vedere artificiala – Implementarea si promovarea aplicatiilor de vedere artificiala, Raport de sinteza contract CNCSIS 33062/2004, tema 25, cod 718, Romania.
- 43) **Cojocaru, D.**, 2005, Tehnici fuzzy pentru sisteme și procese cu aplicabilitate in societatea informationala, Raport de sinteza contract CNCSIS, Cod 100, Tema 4, Contract nr. 27661/14.03.2005, Romania.
- 44) **Cojocaru, D.**, 2006, Tehnici fuzzy pentru sisteme și procese cu aplicabilitate in societatea informationala, Raport de sinteza contract CNCSIS, Act adițional GR155/04.05.200, cod 100, tema 7, Romania.
- 45) **Cojocaru, D.**, 2007, Tehnici fuzzy pentru sisteme și procese cu aplicabilitate in societatea informationala, Raport de sinteza contract CNCSIS, Contract nr. 26C/17.04.2007, cod 100, tema 9, Romania.
- 46) **Cojocaru, D.**, 2007, Modele și metode pentru controlul vizual al robotilor hiperredundanți, Raport de sinteza contract Academia Română GAR 100/09.08.2007, Romania.
- 47) **Cojocaru, D.**, 2007, Controlul robotilor tentaculari bazat pe vedere artificială, Raport de sinteza contract CNCSIS PN II IDEI 102/01.10.2007, Romania.

- 48) **Cojocaru, D.**, 2008, Modele și metode pentru controlul vizual al roboților hiperredundanți”, Raport de sinteza contract cu Academia Română GAR 97/24.04.2008, Romania.
- 49) **Cojocaru, D.**, 2008, Controlul roboților tentaculari bazat pe vedere artificială, Raport de sinteza contract CNCSIS PN II IDEI 102/01.10.2007, Romania.
- 50) **Cojocaru, D.**, 2009, Controlul roboților tentaculari bazat pe vedere artificială, Raport de sinteza contract CNCSIS PN II IDEI 102/01.10.2007, Romania.
- 51) Ivanescu, M., **Cojocaru, D.**, Diaconu, I., 2009, Platforma multimedia pentru instruire, cercetare și dezvoltare de aplicații în mecatronică și automatică, Platforme/laboratoare de formare și cercetare interdisciplinară CNCSIS-UEFISCSU p43-47, București, România.
- 52) **Cojocaru, D.**, 2010, Controlul roboților tentaculari bazat pe vedere artificială, Raport de sinteza contract CNCSIS PN II IDEI 102/01.10.2007, Romania.

D. PROIECTE DE CERCETARE DEZVOLTARE

D1.) Granturi/contracte de cercetare-dezvoltare obținute prin competiție internațională

- 1) FREESUBNET “A European research network on key technologies for intervention autonomous underwater vehicles”- MRTN-CT-2006-036186, 16 parteneri colective de cercetare din țările membre EU, valoare totală contract: 3.284.786 Euro, valoare subcontract parte română: 126.219 Euro, responsabil colectiv român: **Dorian Cojocaru. 2006-2010.**
- 2) EURON: European Robotics Network – 2006-2008, (Project FP6 - 507728), 150 parteneri, 25 de țări; membru în echipă.
- 3) EIE-Surveyor: Reference Point For Electrical And Information Engineering in Europe, 2005-2008, Project Nr. 225997-CP-1-2005-1-FR-ERASMUS-TNPP (Project Socrates - funded by the European Commission), peste 100 de parteneri din Europa; membru în echipă.

D.2) Granturi/contracte de cercetare-dezvoltare obținute prin competiție națională

D.2.1) Proiecte de cercetare-dezvoltare obținute prin competiție națională din poziția de director de proiect

- 1) “Roboti Mobili pentru Controlul Calității Mediului”, beneficiar: CNCSIS, 2001, Cod CNCSIS 154 Tema 14 Contract 35264/2001, **director de proiect: Dorian Cojocaru.**
- 2) “Roboti Mobili pentru Controlul Calității Mediului”, beneficiar: CNCSIS, 2001, Cod CNCSIS 4, Tema 41, Contract 33451/2002, **director de proiect: Dorian Cojocaru.**
- 3) “Promovarea Aplicațiilor de Vedere Artificială”, beneficiar: CNCSIS, faza: Aplicații de vedere artificială, Cod CNCSIS 718 Tema 3, Contract nr. 40202/4.11.2003, **director de proiect: Dorian Cojocaru.**
- 4) “Promovarea Aplicațiilor de Vedere Artificială”, beneficiar: CNCSIS, faza: Aplicații de vedere artificială, Cod CNCSIS 718 Tema 25, Contract nr. 33062/24.06.2004, **director de proiect: Dorian Cojocaru.**
- 5) “Tehnici fuzzy pentru sisteme și procese cu aplicabilitate in societatea informatională”, beneficiar: CNCSIS, Cod CNCSIS 100 Tema 4, Contract nr. 27661/14.03.2005, valoare: 25.000 RON, **director de proiect: Dorian Cojocaru.**
- 6) “Tehnici fuzzy pentru sisteme și procese cu aplicabilitate in societatea informatională”, beneficiar: CNCSIS, Act adițional GR155/04.05.2006, cod 100, tema 7, valoare: 35.000 RON, **director de proiect: Dorian Cojocaru.**

7) "Tehnici fuzzy pentru sisteme și procese cu aplicabilitate în societatea informatională", beneficiar: CNCSIS, Contract nr. 26C/17.04.2007, cod 100, tema 9, valoare: 25.000 RON, **director de proiect: Dorian Cojocaru.**

8) "Modele și metode pentru controlul vizual al roboților hiperredundanți", grant cu Academia Română GAR 100/09.08.2007, înregistrat la Universitatea din Craiova cu numărul 4174/03.08.2007, valoare: 12.500 RON, **director de proiect: prof. dr. ing. Dorian Cojocaru.**

9) "Controlul roboților tentaculari bazat pe vedere artificială", grant **CNCSIS PN II IDEI** 102/01.10.2007, înregistrat la Universitatea din Craiova cu numărul 45C/27.09.2007, valoare totală contract: 450.000 RON, **director de proiect: prof. dr. ing. Dorian Cojocaru. 2007-2010; realizare:** 50.000 lei in 2007, 116.234 lei in 2008; 105.481 lei in 2009; 96.000 lei pentru 2010;

10) "Modele și metode pentru controlul vizual al roboților hiperredundanți", grant cu **Academia Română GAR** 97/24.04.2008, înregistrat la Universitatea din Craiova cu numărul 1214/10.04.2008, valoare: 12.500 RON, **director de proiect: prof. dr. ing. Dorian Cojocaru.**

D.2.2) Proiecte de cercetare-dezvoltare obținute prin competiție națională din poziția de responsabil executiv local

- "Platformă de control holonic al fabricației cu roboți multipli și vedere artificială integrată pentru condiționarea materialelor - RVHOLON", contractul CEEX AMCSIT Nr. 146/20.07.2006, valoare totală partener 240.000 RON – director colectiv: prof. dr. ing. Mircea Ivănescu; **responsabil executiv local Dorian Cojocaru. 2006-2009.**
- "Cercetări privind Miniroboții Mobili cu Locomoție Bazată pe Mișcare Pendulară – Robopend", contractul CEEX AMCSIT Nr. 90 / 31.07.2006, valoare totală partener 140.000 RON – director colectiv: prof. dr. ing. Mircea Ivănescu; **responsabil executiv local Dorian Cojocaru. 2006-2009.**
- "Platforme robot-vedere artificială autonome, inteligente de calificare, sortare/prelucrare/ambalare și inspecție de calitate a produselor cu arhitectură de control holonic, orientate pe servicii, bazată pe trăsături – SOFHICOR", contract PARTENERIAT Nr. 11-042/18.09.2007, subcontract ferm de colaborare nr. 99/14.09.2007, valoare totală UCV: 300.000 RON, director de proiect: prof. dr. ing. Theodor Borangiu; director colectiv: prof. dr. ing. Mircea Ivănescu; **responsabil executiv local: prof. dr. ing. Dorian Cojocaru. 2007-2010.**

D.3) Istorice al activității de cercetare din perioada 1983-2006

Toate temele enumerate mai jos, pentru perioada în care am lucrat direct în cercetare 1983 – 1989, sau concretizat în cel puțin un contract de cercetare, iar multe din ele, datorită complexității, în mai mult de un contract.

1983-1988:

- Sistem de achiziție și gestiune a datelor de la standul de testare a motoarelor, beneficiar Electroputere Craiova,
- Sistem bazat pe microprocesor pentru măsurarea temperaturilor înalte în metale topite, beneficiar Fabrica de Osii și Boghiuri Balș,
- Stand computerizat pentru testare motoare electrice, beneficiar Fabrica de Motoare Filiași.
- Sistem informatic de proces, beneficiar Combinatul Chimic Craiova,
- Sistem informatic distribuit pentru întreprinderi textile, beneficiar Fabrica Textila Slatina..

- Sistem supervisor de grup hidroenergetic, beneficiar IRE Poțile de Fier,
- Sistem biprosesor pentru achiziția micropotențialelor biologice, beneficiar Academia de Științe Medicale.

1988-1989:

- Un sistem cu calculator pentru înregistrarea și prelucrarea semnalelor bioelectrice, beneficiar Academia de Științe Medicale,
- Sistem și metodă pentru achiziția și prelucrarea potențialelor cardiace HIS, beneficiar Academia de Științe Medicale,
- Metodă și sistem electronic pentru înregistrarea neinvazivă a potențialelor electrocardiografice tardive, contract 6644/1985, beneficiar Academia de Științe Medicale,
- Un sistem orientat pe calculator pentru înregistrarea potențialelor evocate, beneficiar Academia de Științe Medicale,
- Metodă și aparat de obținere a fotostimulării cu imagine (pattern) în condiții de hiperbarism, contract 6888/1986, beneficiar Universitatea din Craiova, Facultatea de Medicină.

1994:

- "Sisteme neconvenționale de control utilizând lichide electro-rheologice. Lichide ER și aplicații în robotică", Contract de cercetare Universitatea din Craiova - Ministerul Cercetării și Tehnologiei Nr. 663/10C/A8: februarie 1994 - noiembrie 1994.
- "Arhitecturi de conducere a roboților industriali", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Învățământului, februarie 1994 - noiembrie 1994.

1995:

- "Sisteme neconvenționale de control utilizând lichide electro-rheologice". Faza I: Lichide ER și aplicații în robotică; Faza II: Construcția și controlul dispozitivelor de prehensiune și a actuatorilor ER; Faza III: . Roboți și structuri flexibile, adaptive și tentaculare .Contract de cercetare Universitatea din Craiova - Ministerul Cercetării și Tehnologiei Nr. 663/10C/A8: februarie 1995 - noiembrie 1995.
- "Algoritmi pentru conducerea roboților industriali", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Învățământului, februarie 1995 - noiembrie 1995.

1996:

- "Sisteme neconvenționale de control utilizând lichide electro-rheologici. Algoritmi și arhitecturi de conducere pentru structuri neconvenționale utilizând lichide ER", Contract de cercetare Universitatea din Craiova - Ministerul Cercetării și Tehnologiei Nr. 663/10C/A8: februarie 1996 - noiembrie 1996.
- "Conducerea roboților bazată pe vedere și inteligență artificială", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Învățământului, Nr. 5006/16C - 468, februarie 1996 - noiembrie 1996.
- "Arhitecturi și algoritmi neconvenționali pentru conducerea roboților", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Învățământului, Nr. 5006/16C - 467, februarie 1996 - noiembrie 1996.

1997:

- "Sisteme neconvenționale de control utilizând lichide electro-rheologice". Faza I: "Algoritmi și arhitecturi fuzzy pentru conducerea roboților industriali" febr.- nov.1997; Faza II: "Aplicații ale robotilor tentaculari" nov. - dec. 1997. Contract de cercetare Universitatea

din Craiova - Ministerul Cercetării și Tehnologiei Nr. 663/1996, act adițional 750/1997, februarie 1997 - noiembrie 1997.

➤ "Algoritmi de conducere pentru roboți activitate cooperativă", Contract de cercetare Universitatea din Craiova – Ministerul Educației Naționale CNCSU, nr. 7006/1997, cod CNCSU 1/236.

1998:

➤ "Sisteme neconvenționale de control utilizând lichide electro-rheologice ". Faza I: "Sisteme neconvenționale de control pentru aplicații robotice de tip cooperativ"; Faza II: "Modele experimentale pentru procesele de rectificare și strunjire cu amortizarea vibrațiilor" Contract nr. 663/1996, Act adițional 746/A9/1998 - 3347/18.11.1998

➤ "Cercetări în domeniul roboților mobili - Faza I", grant major de cercetare, Contract 4C/15.01.1998/126, 1998.

➤ "Arhitecturi și sisteme de conducere pentru roboți mobili cooperativi", Contract nr. 8013/14C/1998.

1999:

➤ "Cercetări în domeniul roboților mobili - Faza II", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației Naționale - Contract 4C/126/15.01.'98, 1999.

➤ "Aplicații ale materialelor inteligente (lichide Magneto-Rheologice și Electro-Rheologice, materiale cu memorie - Shape Memory Alloy) în construcția unor structuri robotice pentru investigare medicală"; Faza I: Studiul asupra comportării și controlului lichidelor MR. Faza II: Studiul asupra comportării și controlului materialelor cu memorie SMA Nitinol. Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației Naționale - ANSTI, Nr. 669/1996; act adițional 333/1999, Tema nr. B9/1999.

2000:

➤ "Cercetări în domeniul roboților mobili - Faza III", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației Naționale - Contract 4C/126/15.01.'98, 2000.

➤ "Aplicații ale materialelor inteligente (lichide Magneto-Rheologice și Electro-Rheologice, materiale cu memorie - Shape Memory Alloy) în construcția unor structuri robotice pentru investigare medicală"; Faza I: Studiul asupra comportării și controlului lichidelor MR. Studiul asupra comportării și controlului materialelor cu memorie SMA Nitinol. Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației Naționale - ANSTI, Nr. 663/1996; act adițional 333/1999, Tema nr. 11.2.2/A8/2000.

➤ "Sistem de monitorizare a populației pentru asigurarea protecției sociale" Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației Naționale - nr. 16C/Tema 24/43/2000.

➤ "Rețea de colegii de informatică tehnică în orașele Craiova, Râmnicu Vâlcea, Drobeta Turnu-Severin și Slatina, coordonata de Colegiul Universitar Tehnic al Universității din Craiova", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației Naționale - CNFIS, 4MC2-0087.

➤ "Centru internațional de master și doctorat în domeniul roboților mobili ", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației Naționale - CNCSIS 50/40633/2000, 2000.

2001:

➤ "Rețea de colegii de informatică tehnică în orașele Craiova, Râmnicu Vâlcea, Drobeta Turnu-Severin și Slatina, coordonata de Colegiul Universitar Tehnic al Universității din

Craiova", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației Naționale - CNFIS 4MC2-0087, 2001.

➤ "Centru internațional de master și doctorat în domeniul roboților mobili ", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației Naționale – CNCSIS 50/40633/2000, 2001.

➤ "Algoritmi și arhitecturi pentru ghidarea roboților mobili cu sustentație prin roți pe traекторii cablate sau programate", beneficiar: CNCSIS, 2001, faza: Arhitecturi de roboți mobili și algoritmi pentru ghidarea pe traectorii cablate, Cod CNCSIS 151, Tema 13, Contract 35264/2001

➤ "Centru de Excelență Roboți Industriali și Linii Flexibile de Fabricație", programul național RELANSIN, contract nr. 1356/6.07.2001, Cod: ROFU003.

➤ "Roboți Mobili pentru Controlul Calității Mediului", beneficiar: CNCSIS, 2001, faza: Sisteme Senzoriale și de Comunicație pentru Roboți Mobili, Cod CNCSIS 154 Tema 14 Contract 35264/2001, director de proiect: **Dorian Cojocaru**.

2002:

➤ "Rețea de colegii de informatică tehnică în orașele Craiova, Râmnicu Vâlcea, Drobeta Turnu-Severin și Slatina, coordonată de Colegiul Universitar Tehnic al Universității din Craiova", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației Naționale - CNFIS 4MC2-0087, 2001.

➤ "Centru internațional de master și doctorat în domeniul roboților mobili ", Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației Naționale – CNCSIS 50/40633/2000, 2001.

➤ "Algoritmi și arhitecturi pentru ghidarea roboților mobili cu sustentație prin roți pe traectorii cablate sau programate", beneficiar: CNCSIS, 2002, faza: Planificarea traectoriilor globale ale roboților mobili, Cod CNCSIS 11, Tema 40, Contract 33451/2002.

➤ "Roboți Mobili pentru Controlul Calității Mediului", beneficiar: CNCSIS, 2001, faza: Aplicații cu Roboți Mobili, Cod CNCSIS 4, Tema 41, Contract 33451/2002, director de proiect: **Dorian Cojocaru**.

2003:

➤ "Promovarea Aplicațiilor de Vedere Artificială", beneficiar: CNCSIS, faza: Aplicații de vedere artificială, Cod CNCSIS 718 Tema 3, Contract nr. 40202/4.11.2003, director de proiect: **Dorian Cojocaru**.

➤ "Controlul Roboților în Operații de Asistență pentru Persoane Defavorizate", beneficiar: CNCSIS, 2003, Cod CNCSIS 740.

➤ "Cercetări Teoretice și Experimentale în Domeniul Roboților Mobili", beneficiar: CNCSIS, 2003, Cod CNCSIS 715.

➤ "Centru de Excelență Roboți Industriali și Linii Flexibile de Fabricație", programul național RELANSIN, contract nr. 1356/6.07.2001, Cod: ROFU003, act adițional 5529 din 16.10.2002.

2004:

➤ "Promovarea Aplicațiilor de Vedere Artificială", beneficiar: CNCSIS, faza: Aplicații de vedere artificială, Cod CNCSIS 718 Tema 25, Contract nr. 33062/24.06.2004, director de proiect: **Dorian Cojocaru**.

➤ "Controlul Roboților în Operații de Asistență pentru Persoane Defavorizate", beneficiar: CNCSIS, Cod CNCSIS 740.

➤ "Cercetări Teoretice și Experimentale în Domeniul Roboților Mobili", beneficiar: CNCSIS, Cod CNCSIS 715.

- “Laborator de automate programabile cu utilizare de la distanta (Internet)”, beneficiar: CNCSIS, cod CNCSIS 276.
- “Arhitecturi robotice specializate destinate operării în medii cu grad de pericolozitate sporit”, beneficiar: CNCSIS, cod CNCSIS 275.
- “Centru de Excelență Roboți Industriali și Linii Flexibile de Fabricație”, programul național RELANSIN, contract nr. 1356/6.07.2001, Cod: ROFU003, act adițional 5529 din 16.10.2002.
- “Revitalizare și modernizare mașină de măsurat în coordonate”, beneficiar: programul național RELANSIN, Programul PNCDI, subprogramul 3, proiect PA, Nr. 77C/15.09.2004, având contractul de finanțare AMCSIT Nr. 1939/15.09.2004.

2005:

- “Tehnici fuzzy pentru sisteme si procese cu aplicabilitate in societatea informationala”, beneficiar: CNCSIS, Cod CNCSIS 100 Tema 4, Contract nr. 27661/14.03.2005, director de proiect: **Dorian Cojocaru**.
- “Controlul Robotilor in Operații de Asistență pentru Persoane Defavorizate”, beneficiar: CNCSIS, Cod CNCSIS 740.
- “Cercetări Teoretice și Experimentale în Domeniul Robotilor Mobili”, beneficiar: CNCSIS, Cod CNCSIS 715.
- “Laborator de automate programabile cu utilizare de la distanta (Internet)”, beneficiar: CNCSIS, cod CNCSIS 276.
- “Arhitecturi robotice specializate destinate operării în medii cu grad de pericolozitate sporit”, beneficiar: CNCSIS, cod CNCSIS 275.
- “Revitalizare și modernizare mașină de măsurat în coordonate”, beneficiar: programul național RELANSIN, Programul PNCDI, subprogramul 3, proiect PA, Nr. 77C/15.09.2004, având contractul de finanțare AMCSIT Nr. 1939/15.09.2004.

2006:

- “Tehnici fuzzy pentru sisteme si procese cu aplicabilitate in societatea informationala”, beneficiar: CNCSIS, Act adițional 17 C/18.04.2006, cod 100, tema 7 director de proiect: **Dorian Cojocaru**.
- “Arhitecturi robotice specializate destinate operării în medii cu grad de pericolozitate sporit”, beneficiar: CNCSIS, cod CNCSIS 275.
- “Revitalizare și modernizare mașină de măsurat în coordonate”, beneficiar: programul național RELANSIN, Programul PNCDI, subprogramul 3, proiect PA, Nr. 77C/15.09.2004, având contractul de finanțare AMCSIT Nr. 1939/15.09.2004.
- "Partajarea resurselor de instruire și de cercetare", Autoritatea Națională pentru Cercetare Științifică Programul Cercetare de Excelență CEEX modulul I, Proiecte de cercetare-dezvoltare complexe, CEEX 24, I03/10.10.2005; 2005-2008.
- "Promovarea cercetării în automatică și robotică în scopul integrării în rețele europene și internaționale de cercetare", Autoritatea Națională pentru Cercetare Științifică Programul Cercetare de Excelență CEEX modulul III, Proiecte de promovare a participării la programele europene și internaționale de cercetare, CEEX 14/2006, competiția 2; 2006-2007.
- “Dezvoltarea cunoașterii asupra elaborării și micropresării prin metalurgia pulberilor a materialelor nanostructurate pentru componente MEMS“ - PRONANOMAT, program CEEX, Modulul I, Nr. /85/2006 (1592); beneficiar: AMCSIT - Programul CEEX.
- “Sistem robotic miniatural cu abilități de reconfigurare și automultiplicare“ - ROMAR, Program CEEX, Modulul I, Nr. 91/31.07.2006; beneficiar: AMCSIT - Programul CEEX.

- “Controlul și integrarea tehnologică a materialelor și structurilor inteligente“ – CITMSI, Program CEEEX, Modulul I, Nr. 259/2006.
- “Sisteme avansate de comunicații mobile pentru platforme robotice reconfigurabile, autonome“ – SACOM, program CEEEX, Modulul I, Nr. 96 / 2006, beneficiar: AMCSIT - Programul CEEEX;

08.04.2012

Prof. dr. ing. DORIAN COJOCARU

