

## LISTA DE LUCRĂRI A CANDIDATULUI Dorin Popescu

### I. Teza de doctorat

*Sisteme de conducere a roboților utilizând rețele neuronale artificiale*, Universitatea din Craiova, Domeniul Automatică, conducător științific: prof. dr. ing. Mircea Ivănescu, susținere publică în 14 decembrie 2001, Diplomă: Seria B Nr. 0002533, Ordinul M.E.N. nr. 3570 din 19.04.2002.

### II. Cursuri și materiale didactice

Total 7, din care 4 ca prim autor

#### II.1. Cursuri și materiale didactice publicate în edituri recunoscute CNCSIS

1. *Automate Programabile*, Editura SITECH, Craiova, 2001, 232 pagini, ISBN: 973-657-115-7, autor: **Dorin Popescu**.
2. *Aplicații cu Automate Programabile*, Editura Universitaria, 2007, 228 pagini, ISBN 978-973-742-960-5, autor: **Dorin Popescu**.

#### II.2. Cursuri și materiale didactice publicate în reprografie

1. *Scheme Logice de Comandă*, vol. II (curs), Reprografia Universității din Craiova, 1999, 193 pagini, autori: V. Stoian, **Dorin Popescu**, D. Cojocaru.
2. *Rețele Neuronale Artificiale* (îndrumar de laborator), Reprografia Universității din Craiova, 2000, 117 pagini, autori: **Dorin Popescu**, D. Cojocaru, D. Selișteanu.
3. *Proiectare Asistată în Workspace* (manual cu aplicații), Reprografia Universității din Craiova, 1998, 174 pagini, autori: D. Cojocaru, **Dorin Popescu**, V. Stoian.
4. *Automate Programabile* (îndrumar de laborator), Reprografia Universității din Craiova, 1996, 126 pagini, autori: **Dorin Popescu**, N. Bîzdoacă, D. Tudorancea, V. Stoian.
5. *Robotica* (îndrumar de laborator), Reprografia Universității din Craiova, 1993, 163 pagini, autori: M. Ivănescu, M. Nițulescu, D. Tudorancea, V. Stoian, D. Purcaru, **Dorin Popescu**, N. Bîzdoacă.

### III. Cărți și capitole de cărți publicate

#### III.1. Cărți publicate în edituri recunoscute CNCSIS

Total 2, unic sau prim autor

1. *Sisteme de conducere a roboților utilizând rețele neuronale artificiale*, Editura UNIVERSITARIA, Craiova, 2005, 258 pagini, ISBN: 973-8043-423-3, autor: **Dorin Popescu**.
2. *Realitate Virtuală*, Editura Universitaria, Craiova, 2003, 250 pagini, ISBN: 973-8043-184-4, autori: **Dorin Popescu**, D. Șendrescu.

### III.2. Capitole de cărți

- Selisteanu D., E. Petre, **D. Popescu**, E. Bobasu, 2008, „Nonlinear Control Strategies for Bioprocesses: Sliding Mode Control versus Vibrational Control”, in: *Automation and Robotics* (A. Lazinica Ed.), I-Tech Publ., ARS, Viena, Austria, ISBN 978-3-902613-26-4 (in printing).
- Schilling K., **D. Popescu**, Q. Meng, H. Roth, “Mobile Roboter”, *Telelaboratorien – Neue Elemente moderner Hochschullehre*, edited by D. Schmid, G. Gruhler, A. Fearn, pp. 135-145, 2003.

### IV. Articole/studii publicate în reviste

Total 14, din care 8 prim autor

#### IV.1. Articole publicate în reviste indexate în baze de date internaționale reprezentative (ISI, BDI)

1. **Popescu D.**, S. Vava, A. Moraret, F. Manta, L. Popescu, Advanced Applications for a Mechatronic Station, *WSEAS Transaction on Advances in Engineering Education*, Issue 7, vol. 3, 2006, pp. 680-687, ISSN 1790-1979. [conform [www.worldses.org/indexes](http://www.worldses.org/indexes) este indexată „ISI through the INSPEC” (IEE); BLD – British Library Direct]
2. Selișteanu, D., E. Petre, H. Hamdan, **D. Popescu**, “Modelling and Vibrational Control of a Continuous Stirred Tank Bioreactor with Delay in the Recycle Stream“, *WSEAS Transaction on Biology and Biomedicine*, Issue 5, vol. 3, 2006, pp. 331-338, ISSN 1109-9518. [conform [www.worldses.org/indexes](http://www.worldses.org/indexes) este indexată „ISI through the INSPEC” (IEE)]
3. **Popescu D.**, I. Dinulescu, C. Chiculiță, D. Selișteanu, L.C. Popescu, “Tele-programming of Programmable Logic Controllers via Internet”, *WSEAS Transactions on Advances in Engineering Education*, Issue 2, Vol. 2, 2005, pp. 118 – 126, ISSN 1790-1979. [conform [www.worldses.org/indexes](http://www.worldses.org/indexes) este indexată „ISI through the INSPEC (IEE)”; BLD – British Library Direct]
4. Selișteanu, D., E. Petre, E. Bobașu, **D. Popescu**, “Modelling and On-line Estimation of Unknown Kinetics for an Activated Sludge Bioprocess“, *WSEAS Transactions on Systems*, Issue 10, Vol. 4, 2005, pp. 1650-1657, ISSN 1109-2777. [conform [www.worldses.org/indexes](http://www.worldses.org/indexes) este indexată „ISI through the INSPEC (IEE)”; Compendex]

#### IV.2. Articole publicate în reviste recunoscute CNCSIS

##### a) Reviste de categoria B+

1. Dinulescu I., Nitulescu M., **Popescu D.**, Predescu A., “Monocular Vision Guided Mobile Robot Localization”, (lucrare acceptata la Conferinta CONTI 2008 si spre publicare in Buletinul stiintific al Universitatii Politehnica din Timisoara, seria Automatica si Calculatoare).
2. Ionete C., **Popescu D.**, Sendrescu D., Roman M., Raducu M., “Simulation of Distributed Networked Control of Rotational Quanser Experiments”, (lucrare acceptata la Conferinta CONTI 2008 si spre publicare in Buletinul stiintific al Universitatii Politehnica din Timisoara, seria Automatica si Calculatoare).

##### b) Reviste de categoria B

1. **Popescu D.**, Popescu L., Chirila F., “New methods for training in mechatronics on hydraulic bearing pressing station”, *Buletinul Institutului Politehnic din Iasi*, tomul LII, fascicula 7B, 2006, pp. 145-150, ISSN 1011-2855.

### c) Reviste de categoria C

1. **Popescu D.**, F. Manta, A. Moraret, S. Vava, L. Popescu, „Telematics Application for a Flexible Manufacturing System”, *Analele Universității din Craiova*, Vol. 4 (31), no. 2, 2007, pp. 121-126, ISSN 1841-0626.
2. Dinulescu I., A. Predescu, **D. Popescu**, „Development and Simulation of Structure-from-Motion Algorithms”, *Analele Universității din Craiova*, Vol. 4 (31), no. 2, 2007, pp. 32-37, ISSN 1841-0626.
3. Dinulescu I., **D. Popescu**, G. Terejanu, A. Marinescu, „Software Architecture of a Web-based PLC Laboratory”, *Analele Universității din Craiova*, Vol. 3 (30), no. 1, 2006, pp. 30-35, ISSN 1841-0626.
4. **Popescu D.**, Popescu C., „Neural Auxiliary Control for a Robotic Arm and Effects of Neural Parameters”, *Analele Universității din Craiova*, Vol. 1 (28), no. 2, 2004, pp. 127-132, ISSN 1841-0626.
5. **Popescu, D.**, V. Stoian, D. Selișteanu, “Real Robot Remote Control versus Simulations“, *Analele Universității din Craiova, Seria: Inginerie Electrică*, Anul 27, Nr. 27, Vol. I, 2003, pp. 324-329, ISSN 1223-530X.
6. Stoian V., **D. Popescu**, “Study on the Domains and Classes of Applications with Climbing, Walking, and Creeping Robots“, *Analele Universității din Craiova, Seria: Inginerie Electrică*, Anul 27, Nr. 27, 2003, pp. 330-335, ISSN 1223-530X.
7. Selișteanu, D., **D. Popescu**, I. Villiotis, C. Ionete, “Adaptive Control Strategies for a Robot Arm“, *Analele Universității din Craiova, Seria: Inginerie Electrică*, Anul 24, Nr. 24, 2000, pp. 187-195, ISSN 1223-530X.
8. **Popescu, D.**, “Inverse Kinematic Control of a Robot Arm for a Path Tracking Using an Artificial Neural Network”, *Acta Universitatis Cibiniensis, Vol. XXXVII, Technical series, D. Machine-Tools and Robots*, pp. 135-142, Sibiu, 1999 (lucrare prezentată la Beyond 2000, International Conference on Engineering Research Strategies, Sibiu, 1999) ISSN 1221-4949.
9. **Popescu, D.**, “Artificial Neural Networks for Control of Systemes”, *Analele Universității din Craiova, Seria: Inginerie Electrică*, Anul 20, Nr. 20, pp. 322-330, Craiova, 1996.

### V. Articole/studii publicate în volumele unor manifestări științifice internaționale

Total 64 + 3 in curs de aparitie, din care 28 unic sau prim autor

#### V.1. Articole publicate în volumele unor conferințe internaționale desfășurate în străinătate (43+ 3 in curs de aparitie)

##### a) Articole publicate în volume indexate în baze de date internaționale (10 + 3 în curs de apariție)

1. **Popescu D.**, D. Selisteanu, L. Popescu, „Model based Neural Control for a Robotic Leg”, *Advanced Topics on Neural Networks, Artificial Intelligence Series, Proc. of the 9th WSEAS Intern. Conference on Neural Networks*, Sofia, 2008, pp. 136-141, ISSN 1790-5109. [ISI Proc., INSPEC]
2. Selișteanu, D., **D. Popescu**, C. Barbu, „On-line State Estimation and Identification of a Fed-Batch Bioprocess”, *9-th WSEAS Int. Conf. on Mathematical and Computational Methods in Science and Engineering (MACMESE'07)*, 2007, St. Augustine, Trinidad and Tobago, pp. 85-90, ISBN 978-960-6766-11-4. [ISI Proc., INSPEC]

3. **Popescu D.**, S. Vava, D. Selisteanu, I. Dinulescu, L. Popescu, „Tele-Programming for a Mobile Robot via Internet”, *Proc. of the 7-th WSEAS International Conference on Applied Informatics and Communications*, Atena, 2007, pp. 219-224, ISSN 1790-5117. [ISI Proc., INSPEC]
4. Selișteanu, D., E. Petre, H. Hamdan, **D. Popescu**, „Open Loop Vibrational Control of a Recycled Bioprocess”, *Proc. of the 7<sup>th</sup> WSEAS International Conference on Automation and Information ICAI'06*, 2006, Cavtat, Croatia, pp. 71-76, ISBN 960-8457-46-7. [ISI Proc., INSPEC]
5. **Popescu D.**, Vava S., Moraret. A., Manta F., Popescu L., „Telematics applications for a body feed-positioning station”, *Proceedings of the 6th International Conference on Distance Learning and web engineering*, Lisabona, Portugalia, 2006, pp. 38-43, ISSN 1790-5117. [ISI Proc., INSPEC]
6. Selișteanu, D., E. Petre, E. Bobașu, **D. Popescu**, “Modelling and Identification of an Activated Sludge Depollution Bioprocess”, *Proc. of the 5<sup>th</sup> WSEAS International Conference on Simulation, Modeling and Optimization SMO '05*, Corfu, Grecia, 2005, pp. 610-615, ISBN 960-8457-32-7. [ISI Proc., INSPEC]
7. **Popescu D.**, C. Chiculiță, D. Selișteanu, L.C. Popescu, “Telematipulation using a PLC for web based education”, *Proc. of the 5<sup>th</sup> WSEAS International Conference on Distance Learning and Web Engineering DIWEB '05*, Corfu, Grecia, 2005, pp. 171-175, ISBN 960-8457-34-3. [ISI Proc., INSPEC]
8. Stoian V., Ivanescu M., **Popescu D.**, „The Control of a Multifingerd Hand Actuated with ER Fluids”, *Proc. of WSEAS International Conference on Fluid Mechanics*, Corfu, Greece, 2004, pp. 438-443, ISBN 968-8457-01-7. [ISI Proc., INSPEC]
9. Ionete, C., **D. Popescu**, D. Selișteanu, “H<sub>2</sub> Control for a Two Revolute Joints Robot Arm”, *Proc. of the 10<sup>th</sup> International Conference on Advanced Robotics ICAR 2001*, Budapest, Hungary, pp. 387-392, ISBN 963-7154-05-1. [INSPEC, Conf. IEEE]
10. **Popescu, D.**, D. Selișteanu, C. Ionete, “Simulated Comparison, Adaptive and Neural Control Strategies for a Robot Arm”, *Proc. of the 10<sup>th</sup> International Conference on Advanced Robotics ICAR 2001*, Budapest, Hungary, pp. 381-386, ISBN 963-7154-05-1. [INSPEC, Conf. IEEE]

Articole acceptate spre prezentare și publicare (2008):

1. **Popescu D.**, D. Selisteanu, I. Dinulescu, L. Popescu, „Web based Telematics Application for Robotics”, *The Third International Multi-Conference on Computing in the Global Information Technology*, Atena, 2008. [IEEE Xplore]
2. **Popescu D.**, M. Ivanescu s.a., “A Shared Resources Network”, *The 19<sup>th</sup> EAEEIE International Conference on Innovations in Education for Electrical and Information Engineering*, Tallinn, 2008. [IEEE Xplore]
3. Dinulescu I., **D. Popescu**, A. Predescu, “Remote Learning Environment for Visual based Robot Navigation”, *The 19<sup>th</sup> EAEEIE International Conference on Innovations in Education for Electrical and Information Engineering*, Tallinn, 2008. [IEEE Xplore]

**b) Articole publicate în volume ale unor conferințe internaționale organizate de instituții/asociații de prestigiu (15)**

1. **Popescu, D.**, S. Vava, A. Morăreț, F. Manta, D. Selișteanu, L. Popescu, “Telematics applications for a bearing handling-fitting station”, *The 18<sup>th</sup> EAEEIE International*

- Conference on Innovations in Education for Electrical and Information Engineering*, Prague, Czech Republic, 2007, paper M2C, 6 p., ISBN 978-80-01-03745-4. [Conf. EAEEIE]
2. Selișteanu, D., E. Petre, **D. Popescu**, E. Bobașu, „High Frequency Control Strategies for a Continuous Bioprocess: Sliding Mode Control versus Vibrational Control”, (invited paper), *13<sup>th</sup> IEEE/IFAC International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics MMAR 2007*, IEEE Conference Number 12459, Szczecin, Poland, pp. 77-84, ISBN 978-83-751803-2-9, 978-83-751803-3-6. [Conf. IEEE/IFAC]
  3. **Popescu D.**, M. Ivanescu, M. Poboroniuc, M. Petrescu, L. Frangu, C. Chiculita, T. Borangiu, F. Anton, S. Anton, „Sharing of educational and research resources”, *The 18<sup>th</sup> EAEEIE International Conference on Innovations in Education for Electrical and Information Engineering*, Prague, Czech Republic, 2007, paper 0133-0038, 6 p., ISBN 978-80-01-03745-4. [Conf. EAEEIE]
  4. **Popescu D.**, I. Dinulescu, D. Selișteanu, „Internet based PLC Laboratory”, *Innovations in Education for Electrical and Information Engineering*, 2006, Craiova, România, pp. 212-217, ISBN 973-742-350-X. [Conf. EAEEIE]
  5. **Popescu, D.**, D. Selișteanu, N. Bîzdoacă, D. Șendrescu, “Methods for training in automation on a process station”, *The 16<sup>th</sup> EAEEIE International Conference on Innovations in Education for Electrical and Information Engineering*, Lappeenranta, Finland, 2005, paper 15, ISBN 952-214-052-X. [Conf. EAEEIE]
  6. **Popescu D.**, M. Nitulescu, V. Stoian, D. Sendrescu, C. Ionete, "Real and Virtual Robotics Education at a Romanian Laboratory", *Proc. of the 15th EAEEIE Annual Conference on Innovation in Education for Electrical and Information Engineering*, Sofia, Bulgaria, 2004, pp. 198-203, ISBN 954-9518-22-1. [Conf. EAEEIE]
  7. Stoian V., **D. Popescu**, D. Șendrescu, „Flexible Manufacturing System Simulation based on Virtual Reality”, *IFAC International Workshop on Intelligent Assembly and Disassembly*, 2003, Bucharest, Romania, pp. 239-244. [Conf. IFAC]
  8. **Popescu D.**, C. Chiculita, L. C. Popescu, “Remote Programming of a Programmable Logic Controller”, *Proceedings of the 14<sup>th</sup> EAEEIE International Conference on Innovations in Education for Electrical and Information Engineering*, edited by PTETiS, paper A43/8-EEIE-3, 2003, Gdansk, Poland, ISBN 83-918622-0-8. [Conf. EAEEIE]
  9. **Popescu D.**, K. Schilling, “TOM – A Remote Laboratory for Mobile Robots Education”, *Proceedings of the IEEE 7th International Conference on Intelligent Engineering Systems, INES 2003*, Assiut, Egypt, pp. 447-453, ISSN 1562-5850. [Conf. IEEE]
  10. Selișteanu, D., **D. Popescu**, C. Ionete, “An Interactive Teaching System for the Modelling and Control of Robotic Structures”, *The 14<sup>th</sup> EAEEIE International Conference on Innovations in Education for Electrical and Information Engineering*, Gdansk, Poland, 2003, paper A49/6-EEIE-2, ISBN 83-918622-0-8. [Conf. EAEEIE]
  11. **Popescu, D.**, D. Selișteanu, C. Ionete, “Simulated and Practical Exercises for Robotic Structures”, *Proc. of the 3<sup>rd</sup> International Conference on Information Technology Based Higher Education and Training ITHET 2002*, Budapest, Hungary, pp. 469-474, ISBN 963-7154-08-6. [Conf. IEEE]
  12. **Popescu D.**, C. Chiculita, „PLC Tele-Programming”, *Proceedings of the 3<sup>rd</sup> IEEE International Conference on Information Technology Based Higher Education and Training ITHET 2002*, Budapest, Hungary, ISBN 963-7154-08-6. [Conf. IEEE]
  13. Schilling K., **D. Popescu**, Q. Meng, R. Kacprzak, M. Perez Vernet, "The Autonomous Robotic Systems Laboratory (ARS)", *Workshop on Cooperative Robotics at IROS 2002* -

*International Conference on Intelligent Robots and Systems*, October 2002, Lausanne, Switzerland. [Conf. IEEE]

14. Ionete, C., **D. Popescu**, D. Selișteanu, "Robust Control for a Two Revolute Joints Robot Arm", *9<sup>th</sup> Mediterranean Conference on Control and Automation*, paper WM1-C/MED01-119, Dubrovnik, Croatia, 2001, ISBN 953-6037-35-1. [Conf. IEEE]
15. **Popescu, D.**, D. Selișteanu, C. Ionete, "On Adaptive and Neural Control of a Robot Arm", *9<sup>th</sup> Mediterranean Conference on Control and Automation*, paper WM2-C/MED01-115, Dubrovnik, Croatia, 2001, ISBN 953-6037-35-1. [Conf. IEEE]

### c) Articole publicate în volumele altor conferințe internaționale (18)

1. Ionete C., D. Selișteanu, **D. Popescu**, E. Petre, „Laboratoires contrôle temps-réel partagées en réseau”, *Réunion ECO-NET : Dynamique – Interconnexions – Environnement*, 2007, Nantes, France, pp. 16-24, ISBN 978-973-742-813-4.
2. Selișteanu, D., D. Șendrescu, C. Ionete, **D. Popescu**, „Modelling, Identification and Control of a Rotating Flexible Beam”, *Proc. of the 7<sup>th</sup> International Carpathian Control Conference ICCC 2006*, Roznov pod Radholstem, Czech Republic, pp. 497-500, ISBN 80-248-1066-2.
3. Ionete C., D. Sendrescu, **D. Popescu**, Danciu D., “Simulation of distributed networked control of a rotating flexible beam and inverted pendulum”, *7<sup>th</sup> International Carpathian Control Conference ICCC 2006*, Roznov pod Radholstem, Czech Republic, pp. 201-204, ISBN 80-248-1066-2.
4. Selișteanu, D., E. Petre, **D. Popescu**, „An Adaptive Control Strategy for a Biomethanation Depollution Process”, *6<sup>th</sup> International Carpathian Control Conference ICCC 2005*, Vol. I, Miskolc-Lillafured, Hungary, pp. 83-88, ISBN 963-661-644-2.
5. Bizdoaca N., Diaconu I., Pana C., Stoian V., **Popescu D.**, Niculescu M., Patrascu D., “Robotic structure for high risk environment inspection”, *Proceedings of 6th Int. Carpathian Control Conference*, Miskolc, 2005, pp. 431-436, ISBN 963-661-644-2.
6. **Popescu D.**, D. Sendrescu, D. Selișteanu, Q. Meng, "Real and VR experiments for bearing handling-fitting station", *6th International Scientific-Technical Conference Process Control 2004*, Kouty nad Desnou, Czech Republic, 2004, pp. R162/1-6, ISBN 80-7194-662-1.
7. Selișteanu, D., D. Șendrescu, C. Ionete, **D. Popescu**, „Distribution based Parameters Identification for a Class of Bioprocesses”, *6<sup>th</sup> Int. Sci. – Tech. Conf. on Process Control 2004*, Kouty nad Desnou, Czech Republic, pp. R112/1-10, ISBN 80-7194-662-1.
8. **Popescu D.**, D. Sendrescu, D. Selișteanu, Q. Meng, "Body Feed-Positioning Station - Real and Simulated Experiments For Mechatronics Education", *International Carpathian Control Conference*, Zakopane, Poland, 2004, pp. 773-778, ISBN 83-89772-00-0.
9. Selișteanu, D., C. Ionete, **D. Popescu**, D. Șendrescu, „On Vibrational Control of a Class of Nonlinear Systems”, *Proc. of the 5<sup>th</sup> International Carpathian Control Conference ICCC 2004*, Vol. I, 2004, Zakopane, Poland, pp. 245-250, ISBN 83-89772-00-0.
10. **Popescu D.**, K. Schilling, “Experiences in Class with Remote Experiments on Mobile Robots”, *2nd International Workshop on Tele-Education in Engineering Using Virtual Laboratories*, CD, 2002, Sherbrooke, Canada.
11. Selișteanu, D., **D. Popescu**, N. Bizdoacă, C. Ionete, “Adaptive and Neural Control of a Rigid Link Manipulator”, *The 5<sup>th</sup> World Multi-Conference on Systemics, Cybernetics and Informatics SCI 2001*, Vol. IX, Part I, Orlando, SUA, pp. 499-504, ISBN 980-07-7549-8.

12. Ionete, C., **D. Popescu**, N. Bîzdoacă, D. Selișteanu, “Robust Control Methods for a Robot Arm“, *The 5<sup>th</sup> World Multi-Conference on Systemics, Cybernetics and Informatics SCI 2001*, Vol. IX, Part I, Orlando, SUA, pp. 478-483, ISBN 980-07-7549-8.
13. **Popescu, D.**, “Development of Practical Exercises with RTX Robot”, *Robotics Education and Training*, edited by Alicia Casals, Antoni Grau, 2001. ISBN 84-7653-781-6, pp. 31-36. (lucrare prezentată la *1st International Workshop on Tele-Education in Engineering Using Virtual Laboratories*, Ravensburg-Weingarten, Germany).
14. Ionete, C., D. Selișteanu, **D. Popescu**, “Controller Order Reduction Strategies“, *International Conference Automatics and Informatics*, pp. A69-A72, ISBN 954-9641-24-4, May 31 – June 2, 2001, Sofia, Bulgaria.
15. **Popescu, D.**, D. Selișteanu, C. Ionete, “Non-model Based Neural Robot Control“, *10<sup>th</sup> International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region RAAD 2001*, paper WA3/RD-38, 6 p., May 16-18, 2001, Vienna, Austria.
16. Bîzdoacă N., **D. Popescu**, I. Diaconu, “Systolic architecture and algorithms for control of a snake type robot”, *16th IASTED International Conference on Applied Informatics*, 1998, Garmisch-Partenkirchen, Germany.
17. Cojocaru D., **D. Popescu**, „Experiments in pattern recognition using neural networks”, *International Conference on Systems Analysis, Control & Design, Methodologies & Examples*, SYS'95, 1995, Brno, Czech Republic.
18. Bîzdoacă N., **D. Popescu**, “Method of active presenting of phenomena and subansambles for robotics”, *Symposium PROSEM*, organized by SEFI - European Society for Engineering Education and Engineering College of Copenhaga, 1993, Copenhaga, Denmark.

## V.2. Articole publicate în volumele unor conferințe internaționale desfășurate în țară (21)

1. **Popescu D.**, G. Terejanu, Dinulescu I., Leoveanu M., „PLC based telemanipulation via Internet”, *Proceedings of the 14<sup>th</sup> International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD 05*, Bucharest, Romania, pp. 441-446, 2005.
2. Bizdoaca N., **D. Popescu**, Niculescu M., Pana C., Pana D., „Smart fluid suspension for high risk environment inspection robot”, *Proceedings of the 14<sup>th</sup> International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD 05*, Bucharest, Romania, pp. 430-435, 2005.
3. Dinulescu I., **D. Popescu**, Terejanu G., Marinescu A., “Web based telematics application using open-source technologies”, *Proceedings of 12th International Symposium on Systems Theory*, 2005, pp. 267-272, ISBN 973-742-148-5.
4. Ivanescu M., Stoian V., **Popescu D.**, Pana C., “Fuzzy Logic Control for Mobile Robots based on Artificial Potential Field Methods“, *Proceedings of 15th Int. Conference on Control Systems and Computer Science*, Bucuresti, 2005, pp. 555-560, ISBN 973-8449-89-8.
5. **Popescu D.**, L. Popescu, V. Stoian, “New methods for training in automation on unloading-storage-palletization station”, *Proceedings of the 2<sup>nd</sup> International Conference on Robotics, Robotica – 2004*, Timisoara, Romania, 2004, pp. 161-163, CD, ISBN 973-97258-3-X.
6. **Popescu D.**, K. Schilling, “Internet based Remote Experiments with Mobile Robots for Mechatronics Education”, *Proc. of the 14<sup>th</sup> International Conference on Control Systems and Computer Science CSCS14*, vol. I, Bucharest, Romania, 2003, pp. 282-287.

7. Ionete, C., D. Selișteanu, **D. Popescu**, “The Physical Significance of Model Reduction“, *13<sup>th</sup> International Conference on Control Systems and Computer Science CSCS13*, București, 2001, pp. 44-49, ISBN 973-85237-1-0.
8. **Popescu, D.**, „Neural Control of Manipulators for Trajectory Tracking“, *International Symposium on System Theory, SINTES 10*, Craiova, Romania, 2000, pp. A217-220.
9. Nitulescu, M., **D. Popescu**, „Landing Curve Coefficient Design in Mobile Robot Path Tracking Control“, *Proc. of the International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, SINTES 9*, Craiova, Romania, 1998, pp. 276-281.
10. **Popescu D.**, „Neural Control of Manipulators using a Supervisory Algorithm“, *International Conference on Automation and Quality Control A&Q'98*, Cluj-Napoca, Romania, 1998, pp. A576-A581.
11. Bîzdoacă N., **D. Popescu**, I. Diaconu, “Systolic Architecture and Algorithms for Control of Unconventional Robots“, *A&Q'98, International Conference on Automation and Quality Control*, vol. A, Cluj-Napoca, Romania, 1998, pp. A247-A251.
12. Stoian, V., **D. Popescu**, D. Tudorancea, “The Inverse Kinematics for a Robot with a Tentacle Terminal“, *Proc. of the International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, SINTES8*, Craiova, Romania, 1996, pp. 269-274.
13. Cojocaru D., **D. Popescu**, „A Pattern Classifier Based on Neural Networks“, *Proc. of the 5-th Symposium on Automatic Control and Computer Science*, Iasi, Romania, 1995, pp. 267-272.
14. **Popescu D.**, „The neural networks and the kinematic control of robots“, *Proc. of the 10-th International Conference on Control Systems and Computers Science, CSCS 10*, Bucharest, Romania, 1995, pp. 148-154.
15. Bîzdoacă N., **D. Popescu**, „Application of systolic arrays in robotics“, *The International Conference on applied and theoretical electrotehnics, ICATE '93*, Craiova, Romania, 1993, pp. 6-11.
16. Bîzdoacă N., **D. Popescu**, „Systolic arrays - application in robotics“, *4-th Symposium on Automatic Control and Computer Science, SACCS '93*, Iasi, Romania, 1993, pp. 122-127.
17. Nitulescu M., V. Stoian, **D. Popescu**, N. Bîzdoacă, „Sur le formalisme general du probleme de la generation de trajectoires d'un robot mobile“, *The International Conference on applied and theoretical electrotehnics, ICATE '91*, paper E14, Craiova, Romania, 1991.
18. Cojocaru D., N. Bîzdoacă, **D. Popescu**, “Application of unspecialized computed systems in images processing“, *Proc. of the 6-th International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, SINTES 6*, Craiova, Romania, 1991, pp. 43-46.
19. Bîzdoacă N, D. Cojocaru, **D. Popescu**, “A procedure of examining the positioning precision of a robot taking into account the technologic flaws“, *Proc. of the 6-th International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, SINTES 6*, Craiova, Romania, 1991, pp. 69-73.
20. Nitulescu M., V. Stoian, **D. Popescu**, N. Bîzdoacă, “Extragerea anvelopei primare asociate unui obstacol sau grup de obstacole modelate prin multimii de puncte“, *International Symposium on Systems Theory, Robotics, Computers & Process Informatics, SINTES 6*, pp. 53-56, March 28-29, 1991, Craiova, Romania.
21. Bîzdoacă N, **D. Popescu**, D. Cojocaru “Asupra unor posibilități de determinare a modelului invers al robotului RIP 6,3“, *Proc. of the 6-th International Symposium on*

## VI. Articole/studii publicate în volumele unor manifestări științifice naționale (9)

1. **Popescu D.**, K. Schilling, “Tele-experiments for a remote mobile robot related to PID controller design”, *Volumul Conferinței Naționale de Robotică*, Craiova, Romania, 2002, pp. 188-193.
2. Pană C., **D. Popescu**, “Dezvoltarea unei strategii de joc pentru o echipă de roboți fotbaliști din liga mijlocie”, *The 2nd National Workshop on Mobile Robots, WMRC-2001*, pp. 16, October 18-19, 2001, Craiova, Romania.
3. **Popescu, D.**, D. Selișteanu, L. Popescu, “Neural Control of a Robot Arm for Trajectory Tracking”, *Volumul celui de-al XV-lea Simpozion Național cu Participare Internațională Robotica 2000*, Oradea, pp. 323-328.
4. **Popescu, D.**, L. Popescu, “Inverse Kinematic Control of a Robot Arm Using the Artificial Neural Networks”, *Volumul celui de-al XV-lea Simpozion Național cu Participare Internațională Robotica 2000*, Oradea, pp. 329-334.
5. **Popescu, D.**, „Neural control for a mobile robot”, *Mobile Robots Workshop*, Craiova, 1999.
6. Bîzdoacă, N., **D. Popescu**, I. Diaconu, D. Cojocaru, „Modelling robotic structures using screw parameters”, *Proc. of the 14<sup>th</sup> Symposium of Robotics*, Brasov, Romania, 1998, pp. 57-60.
7. **Popescu, D.**, „Controlul neuronal al manipuletoarelor utilizând un algoritm cu supervizare”, *Proc. of the 14<sup>th</sup> Symposium of Robotics*, Brașov, Romania, 1998, pp. 291-294.
8. **Popescu D.**, „Neural networks - robot structures for robot kinematic control”, *Proc. of the 13-th Symposium of Robotics*, Reșița, Romania, 1996, pp. 95-100.
9. **Popescu D.**, Bîzdoacă N., „Neural networks for robot positioning”, *Proc. of the 12-th Symposium of Robotics*, Timișoara, Romania, 1994, pp. 107-116.

## VII. Proiecte de cercetare-dezvoltare pe bază de contract/grant

Total 26, din care la 4 director, respectiv 4 internaționale

### VII.1. Proiecte de cercetare-dezvoltare obținute prin competiție internațională (4)

1. *EIE-Surveyor: Reference Point For Electrical And Information Engineering in Europe*, 2005-2008, Project Nr. 225997-CP-1-2005-1-FR-ERASMUS-TNPP (funded by the European Commission), peste 100 de parteneri din Europa; colectiv Craiova: director local **Dorin Popescu**, membri: D. Cojocaru, D. Selișteanu, C. Ionete s.a.
2. *EURON: European Robotics Network* – 2006-2008, (Project FP6 - 507728), 150 parteneri, 25 de țări, colectiv Craiova: responsabil: M. Ivănescu, membri: **Dorin Popescu**, D. Cojocaru, D. Selișteanu, N. Bîzdoacă, C. Ionete s.a.
3. *ECO-NET DIE: Dynamique – Interconnexions – Environnement*, contract de cercetare internațională no. 12645SD, Egide, Franța, 2006-2007, parteneri: Heuristique et Diagnostic des Systemes Complexes (Heudiasyc, Compiègne), Laboratoire de Mathématiques Appliquées de Compiègne (LMAC, Compiègne), Laboratoire d'Architecture et d'Analyse des Systèmes (Laas, Toulouse), Institut de Recherche en

Communication et Cybernétique de Nantes (Ircyn, Nantes), *Franța*, Centre d'Automatique Non-Linéaire (Université de Craiova), Centre de Recherche ACPC (Université Polytechnique Bucarest), Groupe de Recherche en Calcul Numérique, Systèmes et Optimisations, Laboratoire de Mathématiques Appliquées (Université Polytechnique Bucarest), Département d'Equations Différentielles (Institut de Mathématiques de l'Académie Roumaine, Bucarest), *România*, Institute of Process Control and Applied Informatics (Université T. Bata Zlin), *Republica Ceh *, Dept. Automation - Institute of Electrical Engineering (Université Miskolc), *Ungaria*; colectiv Craiova: responsabil V. R svan, membri: E. Petre, E. Bobașu, D. Selișteanu, **Dorin Popescu**, C. Ionete, E. Iancu s.a.

4. VVL (Verbund Virtuelles Labor) – proiect german de cercetare (2002 - 2003), director K. Schilling, membri: **Dorin Popescu** s.a.

## VII.2. Proiecte de cercetare-dezvoltare obținute prin competiție națională (22)

1. *Laborator de Automate Programabile cu utilizare de la distanță (Internet)*, contractul nr 33062/24.06.2004, Cod CNC SIS: 276, (2004-2005); director: **Dorin Popescu**.
2. *Promovarea cercetării în automatică și robotică în scopul integrării în rețele europene și internaționale de cercetare - PARSIR*, Contract de Excelență CEEEX 2006 – 2007, CEEEX 14/2006, modulul III, competiția 2, Universitatea din Craiova – MEC, director: **Dorin Popescu**, colectiv: M. Ivănescu, V. Răsvan, D. Popescu, E. Petre, D. Selișteanu, C. Ionete, N. Bîzdoacă, D. Șendrescu ș. a.
3. *Partajarea resurselor de instruire și de cercetare - PRIC*, Contract de Excelență CEEEX 2005 – 2008 (Universitatea din Craiova, Universitatea "Politehnica" București, Universitatea Tehnică "Gh. Asachi" din Iași, Universitatea "Dunărea de Jos" din Galați, Centrul de Cercetare CIMR - București), cod PC-D03-PT13-513, CEEEX 24/I03, nr. 50C/2005, modulul I, director Mircea Ivănescu; responsabil științific: **Dorin Popescu**; membri: D. Cojocaru, M. Nițulescu. D. Selisteanu s.a.
4. *Sisteme incorporate tip neuroproteza pentru recuperarea persoanelor cu handicap neuromotor*, SINPHA, Programul PNCDI-II, modul Parteneriate, nr. Proiect D11-068/2007; 2007-2010; parteneri: Universitatea Tehnică "Gh. Asachi" din Iasi, Universitatea Politehnica din Bucuresti, Spitalul clinic de recuperare Iasi si firma CIT Automatizari din Bucuresti; director local: **Dorin Popescu**, membri colectiv local: M. Ivanescu, C. Ionete s.a.
5. *Sisteme integrate de conducere în timp real în rețea a proceselor – SICOTIR*, Contract PNCDI II, Programul: Parteneriate în domenii prioritare, 2007-2010, nr. înreg. CNMP 05D7/18.09.2007, nr. înreg. contractor 58C/14.09.2007, Universitatea din Craiova - MECT – CNMP, (parteneri Universitatea Politehnică din Timișoara, Universitatea Tehnică Cluj-Napoca, S.C. Elprest SRL Craiova), director: C. Ionete, colectiv: V. Răsvan, C. Marin, **Dorin Popescu**, E. Petre, E. Bobașu, E. Iancu, D. Selișteanu, D. Șendrescu, M. Roman s.a.
6. *Platformă multimedia pentru instruire, cercetare și dezvoltare de aplicații în mecatronică și automatică*, Contract CNC SIS de tip Platforme/laboratoare de formare și cercetare interdisciplinară, 2006-2008, OMEdC 4873/08.08/2006, Universitatea din Craiova 62B/14.09.2006, director M. Ivănescu, consiliu conducere: D. Cojocaru, I. Diaconu, M. V n toru, D. Selișteanu, colectiv: **Dorin Popescu**, N. Bîzdoacă, M. Nițulescu, E. Petre, V. Răsvan, E. Bobașu, C. Ionete, C. Marin, E. Iancu s.a.

7. *Platforma de control holonic al fabricației cu roboți multipli și vedere artificială integrată pentru conditionarea materialelor* - RVHOLON, Program CEEX, Modulul I, Nr. 146/20.07.2006, durata 3 ani: 2006 – 2008, responsabil local proiect M. Ivanescu, membri colectiv Craiova: D. Cojocar, **Dorin Popescu**, I. Diaconu, s.a.
8. *Algoritmi evoluți de conducere a sistemelor neliniare. Aplicații la structurile robotice*, 2003-2004, beneficiar Ministerul Educației și Cercetării, nr. contract 40202/2003, cod CNCSIS 722; nr. contract 33062/2004, cod CNCSIS 722, tema 24, director: C. Ionete; colectiv: V. Răsvan, C. Marin, **Dorin Popescu** ș.a.

Membru în echipele de cercetare ale următoarelor granturi naționale de cercetare:

#### 2004

1. „*Arhitecturi robotice specializate destinate operării în medii cu grad de periculozitate sporit*”, Beneficiar: CNCSIS. Cod CNCSIS: 275 (membru în colectiv).

#### 2003

1. „*Promovarea aplicațiilor de vedere artificială*”. Beneficiar: CNCSIS. Cod CNCSIS: 718 (membru în colectiv).
2. „*Cercetări teoretice și experimentale în domeniul roboților mobili*”. Beneficiar: CNCSIS. Cod CNCSIS: 715 (membru în colectiv)

#### 2002

1. *"Rețea de colegii de Informatica Tehnică în orasele Craiova, Râmnicu Valcea, Drobeta Turnu-Severin și Slatina coordonată de Colegiul Universitar Tehnic al Universității din Craiova"*, Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației și Invatamantului - C.N.C.S.U, 4MC2-0087, 2001 (membru în colectiv).
2. „*Centru internațional de Master și Doctorat în domeniul roboților mobili*”, Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației și Invatamantului - Grant de cercetare majoră de tip D, Contract nr. 50/40633/2000, Cod CNCSIS: 50 (membru în colectiv).
3. „*Centrul de excelență Roboți Industriali și Linii Flexibile de Fabricație*”, Contract nr. 1356, cod ROF U 003/2000, act adițional 5529/2002 (programul național RELANSIN), (membru în colectiv).
4. „*Roboți mobili pentru controlul calității mediului*”, cod CNCSIS 4, Tema 41, Contract 33451/2002. Beneficiar: CNCSIS.  
Faza II: : Aplicații cu roboți mobili (membru în colectiv).
5. „*Algoritmi și arhitecturi pentru ghidarea roboților mobili cu susținere prin roți pe traiectorii cablate sau programate*”, cod CNCSIS 151, Contract nr. 33451/2002, Tema 40, Beneficiar: CNCSIS.  
Faza II: Planificarea traiectoriilor globale ale roboților mobili (membru în colectiv).

#### 2001

1. *"Rețea de colegii de Informatica Tehnică în orasele Craiova, Râmnicu Valcea, Drobeta Turnu-Severin și Slatina coordonată de Colegiul Universitar Tehnic al Universității din Craiova"*, Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației și Invatamantului - C.N.C.S.U, 4MC2-0087, 2001 (membru în colectiv).
2. „*Centru internațional de Master și Doctorat în domeniul roboților mobili*”, Contract de cercetare: Universitatea din Craiova-Ministerul Educației și Invatamantului - Grant de cercetare majoră de tip D, Contract nr. 50/40633/2000, Cod CNCSIS: 50 (membru în colectiv).

3. "Centrul de excelență Roboți Industriali și Linii Flexibile de Fabricație", Contract nr. 1356, cod ROF U 003/2000 (programul național RELANSIN) (membru în colectiv).

4. "Roboți mobili pentru controlul calitatii mediului"

Contract nr. 3524/2001, cod CNCISIS: 154, tema 14, beneficiar: CNCISIS.

Faza I: *Sisteme senzoriale și de comunicație pentru roboții mobili* (membru în colectiv).

5. "Algoritmi și arhitecturi pentru ghidarea roboților mobili cu susținere prin roți pe traiectorii cablate sau programate", cod CNCISIS 151, Contract nr. 35254/2001, Tema 13, Beneficiar: CNCISIS.

Faza I: *Arhitecturi de roboți mobili și algoritmi pentru ghidarea pe traiectorii cablate* (membru în colectiv).

## 2000

1. "Cercetări în domeniul roboților mobili - Faza III"

Contract de cercetare Universitatea din Craiova - Ministerul Educației și Învățământului - C.N.C.S.U. Contract 4C/15.01.1998/CNCSU, Cod CNEFIS: 126, 2000 (membru în colectiv).

2. "Aplicații ale materialelor inteligente (lichide Magneto-Rheologice și Electro-Rheologice, materiale cu memorie-Shape Memory Alloy) în construcția unor structuri robotice pentru investigație medicală"

Faza II: *Studiul constructiv și modelarea matematică a echipamentelor endoscopice. Studiul și controlul terminalelor de tip mana.*

Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației și Învățământului - A.N.S.T.I., Nr. 663/1996; act adițional 333/1999, Tema nr. B9/1999 (membru în colectiv).

3. "Sistem de monitorizare a populației pentru asigurarea protecției sociale"

Contract de cercetare: Universitatea din Craiova - Ministerul Educației și Învățământului - CNCISIS, nr. 16C/Tema 24/2000, Cod CNCISIS: 43 (membru în colectiv).

## 1999

1. "Cercetări în domeniul roboților mobili - Faza II"

Contract de cercetare: Universitatea din Craiova-Ministerul Educației și Învățământului - C.N.C.S.U. Contract 4C/15.01.'98/CNCSU, Cod CNEFIS: 126, 1999 (membru în colectiv).

2. "Aplicații ale materialelor inteligente (lichide Magneto-Rheologice și Electro-Rheologice, materiale cu memorie-Shape Memory Alloy) în construcția unor structuri robotice pentru investigație 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 Învățământului-A.N.S.T.I., Nr. 663/1996; act adițional 333/1999, Tema nr. B9/1999 (membru în colectiv).

## 1998

1. "Sisteme neconvenționale de control utilizând lichide electro-rheologice"

Contract nr. 663/1996, Act adițional 746/A9/1998 (membru în colectiv).

2. "Cercetări în domeniul roboților mobili - Faza I"

Contract 4C/15.01.'98/CNCSU, Cod CNEFIS: 126, 1998 (membru în colectiv).

3. "Arhitecturi și sisteme de conducere pentru roboți mobili cooperativi"

Contract nr. 8013/ 14C/1998, Tema 9, Cod CNCSU: 9 (membru în colectiv).

## 1997

1. "Sisteme neconvenționale de control utilizând lichide electro-rheologice".

Contract de cercetare Universitatea din Craiova - Ministerul Cercetarii si Tehnologiei nr. 663/1996, (membru in colectiv).

#### 1996

1. *"Sisteme neconventionale de control utilizand lichide electro-rheologice. Algoritmi si arhitecturi de conducere pentru structuri neconventionale utilizand lichide ER"*,

Contract de cercetare Universitatea din Craiova - Ministerul Cercetarii si Tehnologiei nr. 663/10C/A8 (membru in colectiv).

2. *"Conducerea robotilor bazata pe vedere si inteligenta artificiala"*.

Contract de cercetare: Universitatea din Craiova-Ministerul Invatamantului, C.N.C.S.U., nr. 5006/16C - 467 (membru in colectiv).

3. *"Arhitecturi si algoritmi neconventionali pentru conducerea robotilor"*.

Contract de cercetare: Universitatea din Craiova-Ministerul Invatamantului, C.N.C.S.U., nr. 5006/16C-468 (membru in colectiv).

#### 1995

1. *"Sisteme neconventionale de control utilizand lichide electro-rheologice"*.

Contract de cercetare Universitatea din Craiova - Ministerul Cercetarii si Tehnologiei nr. 663/10C/A8 (membru in colectiv).

#### 1994

1. *"Sisteme neconventionale de control utilizand lichide electro-rheologice. Lichide ER si aplicatii in robotica"*

Contract de cercetare Universitatea din Craiova - Ministerul Cercetarii si Tehnologiei Nr. 663/10C/A8 (membru in colectiv).

#### **Propuneri de granturi 2007-2008:**

##### **FP7**

1. ID: 214692; "Software for Signature, Speech and Word Recognition"; S3WR; coordonator: prof. Sebastiano Impedovo (Italia); Universitatea din Craiova – partener (coordonator local **Dorin Popescu**); proiect de tip "Large-scale integrating project (IP)", propus pentru ICT Call 1 (FP7-ICT-2007-1).
2. ID: 216730; "Collaborative Artificial Systems composed of Cognitive Components with Autonomous Responsibilities"; CoRes; coordonator: Juan Manuel Mieres Royo, ACCIONA (Spania); Universitatea din Craiova – partener (coordonator local **Dorin Popescu**); proiect de tip "Large-scale integrating project (IP)", propus pentru ICT Call 1 (FP7-ICT-2007-1).

##### **PNCIDI-II**

- propus (februarie 2008) spre aprobare ca si proiect de cercetare de tip "Inovare" – PNCIDI-II, in colaborare cu firma Valrom Bucuresti – „Sistem robotizat pentru liniile de productie a fitingurilor din polipropilena”; director local **Dorin Popescu**.
- propus (februarie 2008) spre aprobare ca și proiect de cercetare de tip "Parteneriate" – PNCIDI-II, în colaborare cu Universitatea Tehnica „Gh. Asachi” din Iasi, INCSMPS Bucuresti, Centrul de cercetare Mecatronica si Robotica Craiova, S.C. Robcon S.A Timisoara – „Model de formare initiala si continua a resurselor umane in vederea corelarii sistemului educational cu cerintele pietei muncii in domeniul mecatronicii si roboticii”; director proiect: **Dorin Popescu**.

##### **Cooperare bilaterala romano-chineza**

- proiect propus in 2008 pentru o colaborare pe 2 ani 2009-2010: „Cercetari asupra partajarii resurselor educationale via Internet”; partener: Universitatea din Tianjin, China; director local **Dorin Popescu**.

## VIII. Alte lucrări / realizări / rezultate semnificative

### VIII.1. Specializări și burse de cercetare în străinătate

1. Universitatea Middlesex din Londra, Anglia (3 luni, 1993, bursă TEMPUS),
2. Universitatea din Gent, Belgia (1 lună, 1998, contract cercetare),
3. Institutul de Educație Tehnologică - TEI Pireu, Grecia (1 lună, 1998, bursă TEMPUS),
4. Universitatea din Gent, Belgia (5 luni, 1999, bursă TEMPUS),
5. Universitatea din Amsterdam (2 săptămâni, 2000, bursă Socrates),
6. Institutul Tehnic Regal - KTH Stockholm, Suedia (2 luni, 2000, bursă TEMPUS),
7. Universitatea din Ravensburg-Weingarten, Germania (4 luni, 2002, Contract cu Banca Mondială),
8. Universitatea din Ravensburg-Weingarten, Germania (2002 – 2003, contract german de cercetare),
9. Ecole Supérieure d'Ingenieurs en Electronique et Electrotechnique (ESIEE) Noisy Le Grand, Paris, Franța (1 săptămână, 2004, Erasmus-Socrates),
10. Institutul de Robotică, Universitatea Tehnică din Viena, Austria (1 săptămână, 2006, CEEX),
11. Universitatea din Amsterdam (1 săptămână, 2007, CEEX),
12. Universitatea din Sheffield, Anglia (1 săptămână, 2007, CEEX).

### VIII.2. Citări

- Articolul “Non-model Based Neural Robot Control“, *10<sup>th</sup> International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region RAAD 2001*, paper WA3/RD-38, 6 p., May 16-18, 2001, Viena, Austria (autori: **D. Popescu**, D. Selișteanu, C. Ionete) este citat în lucrarea *Adaptiv vorausplanende Steuerung für schnelle sensorbasierte Roboterbewegungen*, autor F. Lange (Universitätsbibliothek, EVA, <http://www.ubka.uni-karlsruhe.de/eva/>), Universitatea din Karlsruhe, Germania, 2003;
- Articolul “Robust Control for a Two Revolute Joints Robot Arm“ (*9<sup>th</sup> Mediterranean Conference on Control and Automation*, paper WM1-C/MED01-119, 6 p., June 27-29, 2001, Dubrovnik, Croatia, autori C. Ionete, **D. Popescu**, D. Selișteanu) a fost citat:
  - în Raportul Rețelei Europene de Excelență HYCON FP6 – IST-511368: *Platform-based design of an ECUs*, D4c.3.2, 77 pag., 2006, coordonatori raport A.S. Vincentelli, A. Balluchi. Din rețeaua HYCON (Hybrid Control: Taming Heterogeneity and Complexity of Networked Embedded Systems) fac parte instituții europene de învățământ și de cercetare de prestigiu cum ar fi: CNRS – Franța; Université Catholique de Louvain, Belgia; Swiss Federal Institute of Technology Zurich, Elveția; CNR – Italia; Royal Institute of Technology, Stockholm, Suedia; University of Cambridge, UK etc.;
  - în articolul “Detection of Signal Data Alternations by Forward Chaining XPS”, *Electronics and Electrical Engineering. – Kaunas: Technologija*, 2007, No. 2(74), pp. 45–48, ISSN 1392-1215, autori: A. A. Bielskis, O. Ramašauskas.
- Cartea „Automate Programabile” (autor: Dorin Popescu), Ed. Sitech, 2001, și lucrarea „PLC Tele-programming” (prim-autor: Dorin Popescu), Proc. of ITHET 2002, au fost citate în lucrarea *Sisteme avansate de conducere în robotică*, Ed. Scrisul Romanesc (autor Mircea Ivănescu), 2003.
- Cartea „Realitate virtuală” (prim-autor: Dorin Popescu), Ed. Universitaria, 2003 a fost citată în lucrarea *Sisteme avansate de conducere în robotică*, Ed. Scrisul Romanesc (autor Mircea Ivănescu), 2003.
- Există numeroase citări „interne”: unele din rezultatele cercetării mele științifice au fost folosite și citate de către colegii mei din colectivul facultatii, colectiv din care face parte și subsemnatul.

### **VIII.3. Afilierii la organizații profesionale internaționale și naționale recunoscute, coordonarea de structuri profesional-științifice**

- Membru al Societății Române de Automatică și Informatică Tehnică - SRAIT (din 1992)
- Membru al Societății Române de Robotică - SRR (din 1994)
- Membru IEEE (Institute of Electrical and Electronics Engineers, IEEE Robotics and Automation Society), ID: 80646691, din 2007
- Membru al Consiliului EAEEIE (European Association for Education in Electrical and Information Engineering) din 2003.

### **VIII.4. Membru în comitetele științifice ale unor conferințe, dintre care mai recente:**

- *19th EAEEIE Annual Conf. on Innovation in Education for Electrical and Information Engineering, 2008*, Tallin, Estonia;
- *IATED International Conference on Robotics and Applications, 2007*, Wurzburg, Germania;
- *18th EAEEIE Annual Conference on Innovation in Education for Electrical and Information Engineering, 2007*, Prague, Czech Republic;
- *International Conference on Machine Intelligence, 2005*, Tozeur, Tunisia;
- *SIELMEN 2007, A 6-a Conferință Internațională de Sisteme Electromecanice și Energetice*, Universitatea Tehnică a Moldovei, Chișinău, Republica Moldova.

### **VIII.5. Organizarea de conferințe și simpozioane**

- Participarea la organizarea manifestărilor științifice din Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică din Craiova (Simpozioanele *SINTES*, edițiile 1994, 1996, 1998, 2007);
- Chairman pentru organizarea conferinței internaționale *17th EAEEIE Annual Conf. on Innovation in Education for Electr. and Inf. Engineering 2006*, June 1-3, 2006, Craiova, Romania; este prima conferință internațională itinerantă a cărei organizare în Craiova a fost obținută de Dorin Popescu;
- Organizator al întâlnirii anuale a proiectului *EIE-Surveyor*, Craiova, 2006, cu participarea a peste 50 de invitați străini;
- Membru în colectivele de organizare pentru:
  - 9-th International Carpathian Control Conference, ICC 2008, Sinaia, Romania;
  - Workshop-urile de roboți mobili, Craiova (1999, 2001);
  - CNR 2002 – Conferința Națională de Robotică, manifestare organizată de Academia de Științe Tehnice din România și Asociația de Robotică din România, Craiova, 2002;
- Chairman la diverse secțiuni în cadrul unor manifestări științifice naționale și internaționale (*The 15<sup>th</sup> EAEEIE International Conference on Innovations in Education for Electrical and Information Engineering, 2004*, Sofia, Bulgaria; *The 14<sup>th</sup> EAEEIE International Conference on Innovations in Education for Electrical and Information Engineering, 2003*, Gdansk, Poland; *9<sup>th</sup> Mediterranean Conference on Control and Automation, 2001*, Dubrovnik, Croatia)

### **VIII.6. Editor, recenzor la cărți, reviste și conferințe**

- Editor principal al volumului *„Innovation in Education for Electrical and Information Engineering*, Ed. Universitaria, 2006, ISBN 973-742-350-X, alături de Olivier Bonnaud, Jean-Marc Thiriet și Michael Hoffmann.
- recenzor pentru:
  - *17th EAEEIE Annual Conference on Innovation in Education for Electrical and Information Engineering, 2006*, Craiova, Romania,
  - *18th EAEEIE Annual Conference on Innovation in Education for Electrical and Information Engineering, 2007*, Prague, Czech Republic,

- *IASTED International Conference on Robotics and Applications*, 2006, USA si 2007, Germania,
- *IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS*, 2007, San Diego, USA.

### **VIII.7. Aportul la formarea de specialiști**

- Contribuții la întocmirea planurilor de învățământ, programelor analitice și rapoartelor de autoevaluare pentru noile specializări din cadrul Facultății de Automatică, Calculatoare și Electronică;
- Membru în comisii de susținere a examenelor și referatelor de doctorat; am îndrumat și am susținut cooptarea colegilor mai tineri în echipele de cercetare conduse în calitate de director;
- Membru în comisiile de licență și în comisiile de admitere la studii de licență și master;
- În afara activităților didactice aferente unor discipline la care am fost titular în cadrul Catedrei de Automatică/Catedrei de Mecatronica în cei peste 17 ani de activitate neîntreruptă în învățământul superior (peste 8 discipline), activitatea de formare a specialiștilor s-a concretizat și prin participarea la organizarea și desfășurarea de cursuri post-universitare: în cadrul *Studiilor post-universitare* organizate de Universitatea din Craiova, Facultatea de Automatică, Calculatoare și Electronică sau organizate de CAPCO - Centrul academic de perfecționare continuă Oltenia;
- În scopul dotării unor laboratoare pentru desfășurarea activităților didactice și de cercetare, pe lângă achizițiile de echipamente în cadrul granturilor, contractelor de cercetare și platformelor interdisciplinare derulate, am obținut două donații în echipamente și software Festo și Mitsubishi pentru dotarea laboratorului de Automate Programabile (de la firmele Festo, ~8000 DM și Sirius, ~1500 Euro);
- În cadrul activității de cercetare-proiectare și la proiectele de diplomă am îndrumat studenți care au realizat și modernizat o serie de lucrări de laborator utilizate la diverse discipline din aria Automaticii și Roboticii. Am îndrumat de asemenea mai multe grupe de studenți în cadrul practicii tehnologice desfășurate la DAEWOO Craiova, ELPRECO S.A. Craiova, Combinatul Chimic Ișalnița (Doljchim S.A.) etc., precum și în cadrul practicii informatice în laboratoarele facultății.
- Coordonatorul studentului ce a obținut Premiu II la Concursul național studentesc de proiecte de diplomă organizat de firma SMC, în 2007 (student Diaconu Alexandru); coordonarea unui student ce s-a calificat la faza națională a aceluiași concurs în 2008.

4.05.2008