



Curriculum vitae Europass



Informații personale

Nume/Prenume Grănescu Bogdan
Adresa Calea 13 Septembrie nr. 235, bl.V3, ap.45, București
Telefon +40214029117 **Mobil:** +40722552794
Fax +40214029381
E-mail bogdan.gramescu@upb.ro; gramescu1111@yahoo.com;
Cetățenia română
Data nașterii 11.06.1972
Sex masculin

**Locul de munca pentru care
se candidează
poziția** -

Experiența profesională

Perioada Octombrie 1997-prezent
Funcția sau postul ocupat Conferențiar (Februarie 2016 – Prezent)
Șef lucrări (Octombrie 2005 – Februarie 2016);
Asistent (Februarie 2000- Octombrie 2005);
Preparator (Octombrie 1997-Februarie 2000)

**Principalele activități și
responsabilități** Educație, cercetare și unele activități manageriale specifice activităților
didactice și de cercetare.
Membru al Consiliului Facultății de Inginerie Mecanică și Mecatronică
Membru al Consiliului Departamentului de Mecatronică și Mecanică de precizie
Responsabil domeniu de masterat Mecatronică și Robotică
Responsabil elaborare ștate de funcții DMMP

**Numele și adresa
angajatorului** UNIVERSITATEA POLITEHNICA DIN BUCUREȘTI
SPLAIUL INDEPENDENTEI 313, SECTOR 6, 060042, BUCUREȘTI
**Tipul activității sau sectorul
de activitate** Educație - Învățământ superior

Activitate de predare Curs / aplicații la: "ROBOTICĂ", "Proiectarea sistemelor Mecatronice", „Roboți mobili”, "Bazele
Mecatronics", „Metode Numerice”, „Informatică Aplicată”, „Modelarea și simularea sistemelor
electromecanice”; Activități aplicative la disciplinele de la cursurile de Master: "Modele și medii de
simulare a sistemelor tehnice multidisciplinare", "Sisteme mecatronice ELI NP"

Proiecte educaționale

1. Expert pe termen lung în echipa de implementare a Proiectului FLEXFORM - PROGRAM DE FORMARE PROFESIONALĂ FLEXIBILĂ PE PLATFORME MECATRONICE, POSDRU/87/1.3/S/64069.
2. Expert pe termen scurt în cadrul Proiectului Rețea Națională de Formare CONTINUĂ a Cadrelor Didactice din Învățământul Preuniversitar Profesional și Tehnic – CONCORD, POSDRU/87/1.3/S/61397
3. Expert consiliere în cadrul proiectului POSDRU 161/2.1/G/„Prin practică ai viitor” – ID 141251, durată 05.05.2014 – 24.10.2015, cod COR – 242306
4. Responsabil vizite firme/companii în Proiectul privind Învățământul Secundar (ROSE), Schema de Granturi Necompetitive pentru Universități, Beneficiar: Facultatea de Inginerie Mecanică și Mecatronică – Universitatea POLITEHNICA din BUCUREȘTI, Titlul subproiectului: *Prevenirea abandonului în anul I de studii în Facultatea de Inginerie Mecanică și Mecatronică – PRO-FIMM*, Acord de grant nr. 50/SGU/NC/I 08.01.2018-23.11.2020
5. Expert calitate programe doctorale în cadrul Proiectului Burse pentru educația antreprenorială în rândul doctoranzilor și cercetătorilor post doctorat (Be Antreprenor), cod 124539, 15.07.2019 - 09.01.2021, cod COR 242408

Proiecte de cercetare/ articole/ conferințe

Activitatea profesională, științifică și tehnică se desfășoară în principal în domeniile: mecatronică, robotică, achiziție de date, senzori. Activitatea didactică și tehnico-științifică este reflectată de un număr de peste 70 de articole științifice, dintre care 9 indexate ISI, în special în domeniile menționate anterior sau în domenii conexe, de o carte de specialitate, dar și de coordonarea în calitate de director a două proiecte, dintre care unul de cercetare tip CNCSIS și unul cu partener din mediul industrial, precum și de participarea în calitate de membru în echipa de cercetare a numeroase proiecte CNCSIS, PNII și CEEX.

Alte activități cu studenții

Pregătirea echipelor de studenți în vederea participării la concursuri de robotică (în special la Concursul anual prilejuit de Zilele MECATRONICII, **Bosch Future Mobility Challenge 2019, 2020**) sau la comunicări științifice studențești, coordonarea studenților în vederea elaborării proiectelor de diplomă (coordonare a peste 80 de teme de diplomă sau disertație), alte activități de tutorat.

Conducerea în baza acordului Erasmus cu UTBM și ENIM din Franța a stagiilor de practică pentru 4 studenți francezi din anul IV Mecatronică: Lilian BAROS – UTBM (anul univ. 2014 – 2015); BOULANGER Brice și DUBUCQ Fabien UTBM (în anul univ. 2013-2014) , QUENNOUELLE Xavier ENIM (în anul univ. 2010 – 2011).

Educație și formare

Perioada
Calificarea / diploma obținută
Domenii principale studiate /
competente dobândite
Numele și tipul instituției de
învățământ / furnizorului de
formare

1998-2004

Doctorat în domeniul Ingineriei Mecanice (CUM LAUDE)

Cercetări privind dezvoltarea și utilizarea de micro-roboti autonomi – studiu doctoral în domeniul Roboti industriali, conducător Prof.dr.ing. Alexandrescu NICOLAE

Universitatea POLITEHNICA din București, Facultatea de Inginerie Mecanică, instituție de învățământ superior

În perioada martie – mai 1999, bursă doctorală Socrates - stagiu derulat la POLITEHNICO di Torino, în Italia, sub îndrumarea prof. Guido Belforte

Perioada
Calificarea / diploma obținută
Domenii principale studiate /
competente dobândite
Numele și tipul instituției de
învățământ / furnizorului de
formare

1997-1998

Master

Ingineria structurilor mecanice din sistemele de calcul și automatizare

Universitatea POLITEHNICA din București, Facultatea de Inginerie Mecanică, instituție de învățământ superior

Perioada
Calificarea / diploma obținută
Domenii principale studiate /
competente dobândite
Numele și tipul instituției de
învățământ / furnizorului de
formare

Octombrie 1992- Iunie 1997
Inginer (șef de promoție al Facultății)
Catedra de Mecanică Fină Specializarea: Echipamente periferice pentru calculatoare

Universitatea POLITEHNICA din București, Facultatea de Inginerie Mecanică, instituție de
învățământ superior

Aptitudini și competente
personale

Limba maternă

Limba romana

Limbi străine cunoscute

Autoevaluare
Nivel european (*)

engleză, rusă

Comprehensiune		Vorbit		Scris
Abilități de ascultare	Abilități de citire	Interacțiune	Exprimare	

Engleză

(C1) utilizator experimentat	(C1) utilizator experimentat	((C1) utilizator experimentat	(C1) utilizator experimentat	(C1) utilizator experimentat
(A1) utilizator elementar	(A1) utilizator elementar	(A1) utilizator elementar	(A1) utilizator elementar	(A1) utilizator elementar

Rusă

Competențe și abilități sociale

Competențe și aptitudini
organizatorice

(*) Cadrului european de referință pentru limbi

Experiență de lucru în echipă atât în proiecte educaționale, cât și de cercetare, bune abilități de comunicare și negociere
Director al unui proiect de cercetare de 2 ani, și al unui contract de cercetare cu terți
Membru în echipa de organizare a conferințelor de mecanică fină și mecatronică COMEFIM 7 și COMEFIM 10
Membru cu bune rezultate în echipa de implementare a POSDRU ID64069
Membru în comisiile de organizare ale concursurilor naționale de mecatronică ZEM din 2010 (Zilele Mecatronicii)
Organizator al Conferințelor „Orașul VIU” din 2011 și 2012 (Fundația ArtMetropolis)

Competențe și aptitudini tehnice	Proiectare, modelare și simulare a sistemelor mecatronice; Robotică, Achiziții de date; Microcontrolere; Instrumentație de laborator; Controlul motoarelor; Analiză numerică
Competențe și cunoștințe de utilizare a calculatorului	Proiectare grafică AutoCAD, ProEngineer Programare: Matlab; LabVIEW; Modelare și simulare MATLAB/Simulink, LabVIEW/Simulation Toolbox, 20SIM Editare documente: MS Office, Open Office, Adobe Acrobat
Alte competențe și aptitudini	
Permis de conducere	Categoria B
Informații suplimentare	Secretar științific al Societății Române de Mecatronică – SROMECA Membru al Asociației ArtMetropolis Colaborări: În 1999 - la firma A&C, reprezentant AUTODESK în România, ca instructor AutoCAD R14. Din 2000 – Senior editor la revista "Electronica Azi" Din 2001 – Inginer Consultant pentru Aurocon Romania 1999-2006 : Trainer AutoCAD C.F.P Perfect Service

Bogdan GRĂMESCU

LISTA DE LUCRĂRI

Conf. dr.ing. GRĂMESCU Bogdan

ARTICOLE CONSIDERATE RELEVANTE PENTRU REALIZĂRILE PROFESIONALE PROPRII:

1. (Ris5.) Nitu,C. , Nitu,S., Grămescu,B. - *Application of Electromagnetic Actuators to a Variable Distribution System for Automobile Engines*, Journal of Materials Processing Technology, vol. 161/1-2, pag. 253-257, Elsevier, ISSN 0924-0136, 2005 (*ISI Web of Science-FI=2,236*), 8 citări
2. (Ris6.) Nitu,C., Grămescu,B., Comeaga,C.D., Trufasu,A.O., 2005 - *Opto-Mechatronic System for Position Detection of a Mobile Mini-Robot*, IEEE Transactions on Industrial Electronics, vol.52 (4), pag. 969-973, 2005 (*ISI Web of Science-FI=6,468*), 7 citări
3. (Ris17.) Grămescu, B., Nițu,C. - *Modular Robot with Self-Reconfigurable Capabilities*, Applied Mechanics and Materials Vol. 555 (2014) pp 352-357 © (2014) Trans Tech Publications, Switzerland; doi:10.4028/www.scientific.net/AMM.555.352 (Scopus)
4. (Ris19.) Grămescu, B., Nițu,C. - *Block Diagram Modelling of a DC motor encoder* - Romanian Review Precision Mechanics, Optics & Mechatronics, București, Nr.45/2014, pag.185-188, ISSN 2247-7063 (Scopus, EBSCO)
5. (Ris22.) Grămescu,B., Nițu, C., Nguyen Su Phuong Phuc - *Mathematical Model Of A Two-Wheeled Inverted Pendulum (Wip) System*, Romanian Review Precision Mechanics, Optics & Mechatronics, București, Nr.48/2015, pag.190-194, ISSN 1584-5982 (Scopus, EBSCO)
6. (Vis2.) Nitu,C., Nitu,S.,Grămescu,B. - *Piezoelectric devices for power harvesting on mechanical displacements* (Materials Science Forum Volume: 670 Pages: 487-496, 2011 (ISI Web of Knowledge), 1 citare
7. (Vis3.) Grămescu, B., Bobocea, G., Trufasu, A.O., Nitu,C. - *Motion generation for a modular robot*, Proc.of 2010 IEEE Intl. Conf.on Automation, Quality and Testing, Robotics, May 28-30, Cluj-Napoca, pag.293-296, IEEE Catalog No. CFP 10AQT - PRT, ISBN 978-1-4244-6722-8 (IEEE Xplore) Published:2010, WOS:000419281500014
8. (Vis4.) Nitu,C., Gramescu,B., Nitu,S., Comeaga,C.D. - *Self-reconfiguring Modular Robot – Proceedings – TOME II, 2008-IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing Robotics, 22-25 Mai 2008, Cluj Napoca, ISBN 978-1-4244-2576-1, IEEE catalog CFP08AQT-PRT, pag. 320-324 (ISI Web os Knowledge), 1 citare*
9. (Vis6.) Gramescu,B., Nitu,C., Alexandrescu,N., 2005 - *Modeling of a mobile robot with worm-like movement*, Eurocon 2005: The International Conference on Computer as a Tool, Vol 1 and 2 , Proceedings: pag. 1204-1207, ISBN: 1-4244-0049-X (ISI Web of Knowledge), 3 citări
10. (Ris20.) Grămescu,B., Nitu,C., Alexandrescu,N.,2004 - *Dynamic Analysis of a Motion Axis from a Redundant Multiple-Joint Mobile Mini-Robot*, Mecatronica nr.2/2004, pag.44-47, ISSN 1583-7653 (EBSCO)

I. TEZA DE DOCTORAT (T)

T1. Grămescu,B., 2004 - *Cercetări privind realizarea și utilizarea microroboților autonomi* – Universitatea POLITEHNICA din București

II. CĂRȚI PUBLICATE (C)

Ca–Cărți/cursuri (manuale) pentru uzul studenților publicate în edituri recunoscute

Ca1. Gh. Prisacaru, M. Bercea, B.Grămescu, V. Ciupe - *Mecatronica aplicată* - manual tipărit în cadrul Proiectului CONCORD, POSDRU/87/1.3/S/61397 - Universitatea POLITEHNICA București, Editura Oamenilor de Știință din România, București, 2011, ISBN 978-606-8371-43-6.

Ca2. GRĂMESCU BOGDAN, NIȚU CONSTANTIN - *SISTEME MECATRONICE : STUDII DE CAZ (EDIȚIE ELECTRONICĂ - CD-ROM, 2018) ISBN 978-973-0-27490-5.*

Ca3. GRĂMESCU BOGDAN - *ROBOȚI MOBILI (EDIȚIE ELECTRONICĂ - CD-ROM, 2018) ISBN 978-973-0-27489-9.*

Ca4. CONSTANTIN NITU, BOGDAN GRAMESCU, CONSTANTIN DANIEL COMEAGA - *SISTEME MECATRONICE: MODELARE SI SIMULARE (EDIȚIE ELECTRONICĂ – CD-ROM, 2018) ISBN 978-973-0-27504-9.*

Ca5. CONSTANTIN NITU, BOGDAN GRAMESCU, LUCIANA CRISTEA, DAN MANDRU, MIRCEA NITULESCU - ROBOTI RECONFIGURABILI (EDIȚIE ELECTRONICĂ – CD-ROM, 2018) ISBN 978-973-0-27505-6

Cb - Cărți de specialitate publicate în edituri recunoscute

Cb1. Radu, B., Grănescu, B., Prisăcaru, T., - *Proiectarea asistată de calculator – Introducere în Pro/ENGINEER* – Editura POLITEHNICA Press, București, 2004, I.S.B.N. 973-8449-58-8

III. ALTE MATERIALE PUBLICATE (I,D)

I-Culegeri și îndrumare publicate în tipografiile locale

D - Alte lucrări publicate: capitole publicate în volume colective, capitole teoretice redactate

IV. ARTICOLE / STUDII IN EXTENSO PUBLICATE (R,V)

Ris - Reviste de specialitate de circulație internațională recunoscute (cotate / indexate ISI Thomson Reuters sau indexate în alte BDI)

Ris1. O. G. DONTU, A. BARBILIAN, C. FLOREA, I. LASCAR, L. DOBRESCU, I. SEBE, R. SCARLAT, C. MIHAILA, C. MOLDOVAN, M. PANTAZICA, D. BESNEA, B. GRAMESCU, D. DOBRESCU, V. LAZO, B. FIRTAT, and A. EDU, Mechatronic Finger Structure with Pressure-Sensitive Conductive Layer, ROMANIAN JOURNAL OF INFORMATION SCIENCE AND TECHNOLOGY, Volume 21, Number 2, 2018, 139–150, Paper no. 587/2018, ISSN 1453-8245, Factor Impact 2017 - 0,288, 2015 - 0.269 AIS 0,119,

Ris2. Nițu C., Grănescu B. (**corespondent**), Hashim A.S., Avram M. (2019) Inchworm Locomotion of an External Pipe Inspection and Monitoring Robot. In: Machado J., Soares F., Veiga G. (eds) Innovation, Engineering and Entrepreneurship. HELIX 2018. Lecture Notes in Electrical Engineering, vol 505. Springer, Cham, https://doi.org/10.1007/978-3-319-91334-6_63 ISBN 978-3-319-91333-9, Online ISBN 978-3-319-91334-6

Ris3. Bogatu L., Rizescu C., Grănescu B. (**corespondent**), Rizescu D. (2019) Innovative Solutions for Pneumatic Positioning Systems. In: Machado J., Soares F., Veiga G. (eds) Innovation, Engineering and Entrepreneurship. HELIX 2018. Lecture Notes in Electrical Engineering, vol 505. Springer, Cham, DOI https://doi.org/10.1007/978-3-319-91334-6_72, ISBN 978-3-319-91333-9, Online ISBN 978-3-319-91334-6

Ris4. Mihai Avram, Constantin Nițu, Constantin Bucșan and Bogdan Grănescu - *Linear pneumatic actuator*, 8th International Conference on Manufacturing Science and Education, June 7-9, 2017, Sibiu, Romania, published on MATEC Web Conf., 121 (2017) 08001, DOI: <https://doi.org/10.1051/mateconf/201712108001> (abstract published on Book of abstracts, Vol.II, 2017, Ed. A VIII-a, ISSN2559-2963, ISSN-L 2559-2963) Article Number: UNSP 08001

Published:2017 WOS:000435283800095.

Ris5. Nitu, C., Nitu, S., Grănescu, B. - *Application of Electromagnetic Actuators to a Variable Distribution System for Automobile Engines*, Journal of Materials Processing Technology, vol. 161/1-2, pag. 253-257, Elsevier, ISSN 0924-0136, 2005 (*ISI Web of Science- FI=2,236*), 8 citări

Ris6. Nitu, C., Grănescu, B., Comeaga, C.D., Trufasu, A.O., 2005 - *Opto-Mechatronic System for Position Detection of a Mobile Mini-Robot*, IEEE Transactions on Industrial Electronics, vol.52 (4), pag. 969-973, 2005 (*ISI Web of Science- FI=6,468*), 7 citări

Ris7. Nitu, C., Nitu, S., Grănescu, B. - *Electromagnetic actuator modeling for modular robotics applications*, Journal of Optoelectronics and Advanced Materials, vol.10 (5), pag. 1137-1142, 2008, (*ISI Web of Science- FI=0,429*)

Ris8. Grănescu, B., Nițu, C., 2008 – *Lizard-like Mobile Robot*, Mecatronica nr.1/2008, pag.41-43, ISSN 1583-7653 (EBSCO)

- Ris9. Nițu, C., Grănescu, B., Comeagă, C.D., 2006 - *Modular Robotic Chain with Crawling Movement*, Mecatronica nr.1/2006, pag. 8-13, ISSN 1583-7653 (EBSCO)
- Ris10. Comeagă, C.D., Grănescu, B., Nițu, C., 2006 - *Dual Positioning System with DC Motor and Piezoelectric Actuator*, Mecatronica nr.1/2006, pag. 62-67, ISSN 1583-7653 (EBSCO)
- Ris11. Nițu, C., Comeagă, C.D., Nițu, S., Grănescu, B., 2005 - *Binary robot piezoelectrically driven*, Mecatronica nr.2/2005, pag. 34-37, ISSN 1583-7653 (EBSCO)
- Ris12. Nițu, C., Comeagă, C.D., Grănescu, B., 2005 - *Vibration control by use of piezoelectric patches*, Mecatronica nr.2/2005, pag. 38-41, ISSN 1583-7653 (EBSCO)
- Ris13. Bobocea, G.M., Grănescu, B., Nițu, C. - *Locomotion And Reconfiguration Of A Modular Robotic Chain* - U.P.B. Scientific Bulletin, Series D Mechanical Engineering, Vol. 73, Issue 2, pp. 5-16, 2011, ISSN 1454-2358 (Scopus)
- Ris14. Grănescu, B., Matei, S., Nițu, C. - *Mobile Wheeled Robot for Mechatronic Contest* - 4th International Conference on Innovations, Recent Trends and Challenges in Mechatronics, Mechanical engineering and New High-Tech Products Development 26-28 sept. 2012, Pp. 123-132 (Scopus)
- Ris15. Nițu, C., Nițu, S., Grănescu, B. - *Kinetic energy scavenger for human arm* - Romanian Review Precision Mechanics, Optics & Mechatronics 2013, No. 44, pp.44-47, ISSN 1584-5982 (Scopus)
- Ris16. Bogdan Grănescu, Marius Lăcătușu - *Mobile Robot for Stair-Type Obstacles* - Romanian Review Precision Mechanics, Optics & Mechatronics 2013, No. 44, pp.44-47, ISSN 1584-5982 (Scopus)
- Ris17. Grănescu, B., Nițu, C. - *Modular Robot with Self-Reconfigurable Capabilities*, Applied Mechanics and Materials Vol. 555 (2014) pp 352-357 © (2014) Trans Tech Publications, Switzerland; doi:10.4028/www.scientific.net/AMM.555.352 (Scopus)
- Ris18. Nițu, C., Gheorghe, Gh., Udrea, C., Comeagă, C.D., Grănescu, B. - *Students Practical Training supported by the Project "By Means of Practice Get Professional Future" within Sectoral Operational Programme Human Resources Development (ID 141251)* - Romanian Review Precision Mechanics, Optics & Mechatronics, București, Nr.45/2014, pag.170-174, ISSN 2247-7063 (Scopus, EBSCO)
- Ris19. Grănescu, B., Nițu, C. - *Block Diagram Modelling of a DC motor encoder* - Romanian Review Precision Mechanics, Optics & Mechatronics, București, Nr.45/2014, pag.185-188, ISSN 2247-7063 (Scopus, EBSCO)
- Ris20. Grănescu, B., Nitu, C., Alexandrescu, N., 2004 - *Dynamic Analysis of a Motion Axis from a Redundant Multiple-Joint Mobile Mini-Robot*, Mecatronica nr.2/2004, pag.44-47, ISSN 1583-7653 (EBSCO)
- Ris21. Necula, C., Grănescu, B., Daniel C. Comeagă, Donțu, O., Nițu, C. - *A survey of energy harvesting as power supply for mechatronic systems*, Romanian Review Precision Mechanics, Optics & Mechatronics, București, Nr.45/2014, pag.179-184, ISSN 2247-7063 (Scopus, EBSCO)
- Ris22. Grănescu, B., Nițu, C., Nguyen Su Phuong Phuc - *Mathematical Model Of A Two-Wheeled Inverted Pendulum (Wip) System*, Romanian Review Precision Mechanics, Optics & Mechatronics, București, Nr.48/2015, pag.190-194, ISSN 1584-5982 (Scopus, EBSCO)
- Ris23. Grănescu, B., Nițu, C., Nguyen Su Phuong Phuc, Borzea, C.I. - *PID Control For Two-Wheeled Inverted Pendulum (Wip) System* - Romanian Review Precision Mechanics, Optics & Mechatronics, București, Nr.48/2015, pag.246-250, ISSN 1584-5982 (Scopus, EBSCO)
- Ris24. Grănescu, B., Nițu, C., - *PARAMETER IDENTIFICATION OF A DC SERVOMOTOR*, Romanian Review Precision Mechanics, Optics & Mechatronics, București, Nr.50/2016, pag.230-233, ISSN 1584-5982 (Scopus, EBSCO) DOI - dx.doi.org/10.17683/rpmpom.issue.50/paper37 ISSN e2247-8418
- Ris25. Comeagă, C.D., Nițu, C., Nitu, S., Grănescu, B. - *Distributed Sensors and Actuators for Microrobotics*, Mecatronica nr.2/2005, pag.23 ISSN 1583-7653 (EBSCO)
- Ris26. Trufașu, A.O., Nițu, C., Grănescu, B. - *A Video Inspection Method for Two-Dimensional Objects*, Mecatronica nr.2/2005, ISSN 1583-7653, pag. 46-48 (EBSCO)
- Ris27. Nitu, C., Nitu, S., Grănescu, B., Alionte, C.G. - *Modelling of Electromagnetic Actuators for the Intake & Exhaust Valves of Automobile Engines*, in "Machine Dynamics Problems" Vol.28, No.4/2004, pag.47-54, Warsaw University of Technology, ISSN 0239-7730 (INFONA)

- Ris28.** Nitu,C., Grănescu,B., Alionte,C.G, 2004 - *Variable Distribution System for Combustion Engines*, Mecatronica nr.4/2004, pag.71-75, ISSN 1583-7653 (EBSCO)
- Ris29.** Nitu,C., Grănescu,B., Comeaga, C.D., Mihalachi, D., 2004 – *Binary Actuated Flexible Minirobot*, Mecatronica nr.3/2004, pag. 68-72, ISSN 1583-7653 (EBSCO)
- Ris30.** Nitu,C., Alexandrescu,N., Grănescu,B., Nitu,S.,2004 – *Linear Actuator with Shape Memory Wire*, Mecatronica nr.3/2004, pag. 73-76, ISSN 1583-7653 (EBSCO)
- Ris31.** Nitu,C., Nitu, S., Grănescu, B. - *Modeling and Simulation Environments for Mechatronics*, Mecatronica nr.2/2004, pag.61-63, ISSN 1583-7653 (EBSCO)

Rns - Reviste de specialitate de circulație națională recunoscute de CNCIS.

- Rns1.** Comeaga,C.D., Nitu,C., Grănescu, B., 1999 - *Using Piezoelectric Materials in Mechatronic Systems* , Acta Universitatis Cibinensis, Vol.XLI, Seria Tehnica, H. Inginerie electrica si electronica, , pag.71-76, ISSN 1221-4949 (Categoria B)
- Rns2.** Nitu,C., Grănescu,B., Nitu,S. - *Self-reconfiguring and Self-replicating Modular Robot*, Buletinul Institutului Politehnic din Iași Tomul LIV (LVIII), Fasc. 4, 2008, Construcții de Mașini, pag. 203-212
- Rns3.** Grănescu, B., Nitu,C., Nitu,S. - *Magnetic Coupling System for the Modules of a Self Reconfigurable Modular Robot*, Buletinul Institutului Politehnic din Iași Tomul LIV (LVIII), Fasc. 3, 2008, Construcții de Mașini, pag. 75-80
- Rns4.** Nițu, C., Nițu,S., Grănescu, B. – *Graph Methods for Mechatronic Systems Modeling*, Acta Technica Napocensis – Series Applied Mathematics and Mechanics, 49, vol. II, 2006, pag. 349-354, ISSN 1221-5872
- Rns5.** Grănescu, B., Nițu,C., Alexandrescu,N. – *The Dynamic Model of a Worm-like Mobile Robot*, Acta Technica Napocensis – Series Applied Mathematics and Mechanics, 49, vol. II, 2005, pag.57-62, ISSN 1221-5872

Rno - Alte reviste de specialitate de circulație națională.

- Rno1.** Grănescu, B., Nitu, C. , 2003 - *Multi-joint minirobot with worm-like movement*, in "Revista de mecanica fina si optica", nr.23, 2003 (13), pag.141-145, ISSN 1220-6830
- Rno2.** Grănescu,B., Nitu,C.,2002 – *Microrobot mobil actionat cu arcuri bimetalice* - in "Revista de mecanica fina si optica", Supliment nr.20b, Brasov, oct.2002, pag.175-180, ISSN 1220-6830
- Rno3.** Nitu,C., Grănescu,B., Alionte,C.,2002 – *Actuator electromagnetic bipozitional*, in "Revista de mecanica fina si optica", Supliment nr.20b, Brasov, oct.2002, pag.,109-114 ISSN 1220-6830
- Rno4.** Trufasu, A.O., Nitu,C., Grănescu, B.,2002 – *Lampa de fotopolimerizare. Metoda de testare computerizata a functionarii*, in "Revista de mecanica fina si optica", Supliment nr.20a, Brasov, oct.2002, pag.181-184, ISSN 1220-6830
- Rno5.** Cojoc,D., Grănescu,B., Nitu,C., 2001 – *Masurarea deplasarii tridimensionale a unui microdispozitiv de prehensiune prin suprapunerea imaginilor stereo*, in "Construcția de Masini", vol. 53, nr.12, pag.16-19, ISSN 0573-7419
- Rno6.** Comeaga,C.D., Nitu,C., Grănescu,B., 2000 – *Nelinariitățile si histerezisul actuatorilor piezoelectrice*, in "Revista de mecanica fina si optica", nr.18, pag.1854-1857, ISSN 1220-6830
- Rno7.** Comeaga,C.D., Băcescu, D., Grănescu,B., 2000 - *Analiza deformatiei structurilor piezoelectrice prin deflectometria moiré* - Revista de Mecanica Fina, Optica si Mecatronica, nr. 18 , pag.1841-1843, ISSN 1220-6830
- Rno8.** Comeagă,C.,D., Grănescu,B.- *Testarea asistată de PC, cu semnal sinusoidal, a actuatorilor piezoelectrice*, în "Revista Română de Mecanică Fină, Optică & Mecatronică" – nr.17 / 2000 , pag. 1754-1757, ISSN 1220-6830
- Rno9.** Comeagă,C.,D., Grănescu,B.- *Testarea asistată de PC, cu semnal tip impuls, a actuatorilor piezoelectrice*, în "Revista Română de Mecanică Fină, Optică & Mecatronică" – nr.17 / 2000 pag. 1774-1777, ISSN 1220-6830

Rno10. Comeaga,C.D., Nitu,C.,Gramescu,B., 1999 - *Sisteme mecatronice active, bazate pe materiale piezoelectrice*, in "Revista de Mecanica Fina & Optica", supliment nr.3, Bucuresti, septembrie 1999, pag.16-22, ISSN 1220-6830

Rno11. Comeaga, C.D., Nitu, C., Gramescu, B., 1999 - *Studiul dinamic al trimorfului piezoelectric*, in "Constructia de masini", Vol. 51, No. 5, pag.8-11, ISSN 0573-7419

Rno12. Nitu,C., Gramescu,B. - *Graph methods for continous systems modeling in mechatronics*, Mecatronica nr.1/2009, pag.49-57, ISSN 1583-7653

Rno13. Nițu,C., Grănescu,B., Alexandrescu,N. - *Electrodermatom – aspecte privind proiectarea mecanismelor de taiere si de avans*, Mecatronica nr.1/2005, pag.5-8, ISSN 1583-7653

Vis - Volumele unor manifestări științifice internaționale recunoscute, organizate în țară și străinătate, indexate ISI Thomson Reuters sau indexate în alte BDI

Vis1. Nitu, C., Comeaga, C.D., Gramescu, B., 2002 - *Micropositioning devices for optical applications*, Proceedings of SPIE, nr. 5227, pag. 355-360, 2002 (ISI Web of Science și INSPEC)

Vis2. Nitu,C., Nitu,S.,Gramescu,B. - *Piezoelectric devices for power harvesting on mechanical displacements* (Materials Science Forum Volume: 670 Pages: 487-496, 2011 (ISI Web of Knowledge), 1 citare

Vis3. Grănescu, B., Bobocea, G., Trufasu, A.O., Nitu,C. - *Motion generation for a modular robot*, Proc.of 2010 IEEE Intl. Conf.on Automation, Quality and Testing, Robotics, May 28-30, Cluj-Napoca, pag.293-296, IEEE Catalog No. CFP 10AQT - PRT, ISBN 978-1-4244-6722-8 (IEEE Xplore) Published:2010, WOS:000419281500014

Vis4. Nitu,C., Gramescu,B., Nitu,S., Comeaga,C.D. - *Self-reconfiguring Modular Robot – Proceedings – TOME II*, 2008-IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing Robotics, 22-25 Mai 2008, Cluj Napoca, ISBN 978-1-4244-2576-1, IEEE catalog CFP08AQT-PRT, pag. 320-324 (ISI Web os Knowledge), 1 citare

Vis5. Nițu, C., Comeagă, C.D., Grănescu,B., 2005 – *Three DOF Actuator for Optical Parts Micropositioning*, in „Proceedings of SPIE” vol.5972, pag. 597208-1... 597208-7, ISSN 0277-786X, ISBN 0-8194-5991-7 (INSPEC)

Vis6. Gramescu,B., Nitu,C., Alexandrescu,N., 2005 - *Modeling of a mobile robot with worm-like movement*, Eurocon 2005: The International Conference on Computer as a Tool, Vol 1 and 2 , Proceedings: pag. 1204-1207, ISBN: 1-4244-0049-X (ISI Web of Knowledge), 3 citări

Vis7. Hashim A.S., Grănescu B., Nițu C. - *State of the Art Survey on Using Robots in Oil and Gas Industry*. In: Gheorghe G. (eds) Proceedings of the International Conference of Mechatronics and Cyber-MixMechatronics - 2017. ICOMECYME 2017. Lecture Notes in Networks and Systems, vol 20. , pp 177-185 Springer, Cham, https://doi.org/10.1007/978-3-319-63091-5_21, Print ISBN 978-3-319-63090-8, Online ISBN 978-3-319-63091-5

Vis8. Nițu C., Grănescu B., Avram M. - *Bond Graphs Modelling of Electromagnetic Actuators*. In: Gheorghe G. (eds) Proceedings of the International Conference of Mechatronics and Cyber-MixMechatronics - 2017. ICOMECYME 2017. Lecture Notes in Networks and Systems, vol 20. pp 186-195 , Springer, Cham, https://doi.org/10.1007/978-3-319-63091-5_22, Online ISBN 978-3-319-63091-5, Print ISBN 978-3-319-63090-8

Vis9. Hashim A.S., Grănescu B., Nițu C. (2019) *Pipe Leakage Detection Using Humidity and Microphone Sensors – A Review*. In: Gheorghe G. (eds) Proceedings of the International Conference of Mechatronics and Cyber-MixMechatronics – 2018. ICOMECYME 2018. Lecture Notes in Networks and Systems, vol 48. Springer, Cham, DOI https://doi.org/10.1007/978-3-319-96358-7_13 ISBN 978-3-319-96357-0, Online ISBN 978-3-319-96358-7

Vis10. Hashim A.S., Grănescu B., Nițu C. (2019) *Pipe Cracks Detection Methods – A Review*. In: Gheorghe G. (eds) Proceedings of the International Conference of Mechatronics and Cyber-MixMechatronics – 2018. ICOMECYME 2018. Lecture Notes in Networks and Systems, vol 48. Springer, Cham DOI https://doi.org/10.1007/978-3-319-96358-7_19, ISBN 978-3-319-96357-0, Online ISBN 978-3-319-96358-7

Vis11. Grănescu B., Cartal L.A., Hashim A.S., Nițu C. (2020) *Clamping Mechanisms of an Inspection Robot Working on External Pipe Surface*. In: Gheorghe G. (eds) Proceedings of the International Conference of Mechatronics and Cyber-MixMechatronics – 2019. ICOMECYME 2019. Lecture Notes in Networks and Systems, vol 85. Springer, Cham, https://doi.org/10.1007/978-3-030-26991-3_20 Print ISBN 978-3-030-26990-6 Online ISBN 978-3-030-26991-3

Vis12. Hanganu V.A., Duță A.D., Comeagă C.D., Grănescu B. (corespondent) (2020) *AI Based Voice Translator to Sign Language*. In: Gheorghe G. (eds) Proceedings of the International Conference of

Mechatronics and Cyber-MixMechatronics – 2019. ICOMECYME 2019. Lecture Notes in Networks and Systems, vol 85. Springer, Cham, https://doi.org/10.1007/978-3-030-26991-3_21, Print ISBN 978-3-030-26990-6, Online ISBN 978-3-030-26991-3

Vis13. Analysis of a proportional pressure regulator, M Avram, M-F Ștefănescu, A Șerban, A Dobrovicescu1 and B Grămescu , Published under licence by IOP Publishing Ltd, IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, Volume 595, Number 1 (M Avram *et al* 2019 *IOP Conf. Ser.: Mater. Sci. Eng.* 595 012026), <https://doi.org/10.1088/1757-899X/595/1/012026>

Vis14. Manipulator for scanning of the pipes external surface, Constantin Nițu, Bogdan Grămescu (corespondent), Adrian Cartal and Ahmed Sachit Hashim, MATEC Web Conf., 290 (2019) 08015, DOI: <https://doi.org/10.1051/mateconf/201929008015>

Vi - Volumele unor manifestări științifice internaționale recunoscute, organizate în țară și străinătate

Vi1. Gramescu,B., Nitu,C., Alexandrescu,N., 2004 - *Modeling for Design of a Mobile Mini-robot with Worm-like Movement*, in "Proceedings of IEEE 10th Conference on Methods and Models in Automation and Robotics" , vol. 2, pag.973-978, ISBN 83-88764-04-7

Vi2. Gramescu,B., Nitu,C., 2003 - *Redundant multiple-joints mobile mini-robot* – 4th International Conference "Mechatronics, Robotics and Biomechanics", Hrotovice, 24-27 martie, ISBN 80-214-2312-9

Vi3. Nitu,C., Nitu,S., Gramescu,B., Alionte, C., 2003 - *Mechatronic System for Variable Distribution of Cars Engines* - 4th International Conference "Mechatronics, Robotics and Biomechanics", Hrotovice, 24-27 martie, pag.75-76 (+CD),ISBN 80-214-2312-9

Vi4. Nitu,C., Comeaga,C.D., Gramescu, B., 2003- *Vibration Control by Use of Piezoelectric Patches* – 4th International Conference "Mechatronics, Robotics and Biomechanics", Hrotovice, 24-27 martie, pag.73-74 (+CD),ISBN 80-214-2312-9

Vi5. Nitu,C., Nitu,S., Gramescu,B., Alionte, C., 2002 – *Electromagnetic Actuator with Spring Stored Energy* - 47. Internationales Wissenschaftliches Kolloquium der Technische Universität Ilmenau, 23.-26. September, pag.123-124 (+CD), ISSN 0943-7207

Vi6. Nitu,C., Alexandrescu,N., Gramescu,B., Nitu,S., 2001 - *Fuzzy Control of a Linear Actuator with Shape Memory Wire* - International Conference on Multidisciplinary Design in Engineering CSME-MDE 2001, Montreal, (CD)

Vi7. Nitu,C., Gramescu,B., Nitu,S., Grecu,E., 2001 - *Linear Actuator with Shape Memory Wire* – 5th Japan - France Congress on Mechatronics, Besancon, pag.473-476

Vi8. Nitu,C., Gramescu,B., Comeaga,C.D., Mihalachi,D. - *Hybrid Actuation – Binary and Continuous – for a Flexible Mini-Robot* – 5th Japan - France Congress on Mechatronics, Besancon, pag.432-436

Vi9. Comeaga, C.D., Nitu,C., Gramescu,B., 2001 – *Active Damping Control of a Leaf Spring Guide Using Piezoelectric Distributed Sensors and Actuators* – 3rd International Conference "Mechatronics, Robotics and Biomechanics", Trest, 10-12 Sept. 2001, pag.59-66, ISBN 80-7204-207-6

Vi10. Comeaga,C.D.,Grămescu,B. - *Testarea asistata de calculator a sistemelor mecatronice* - Conferinta Internationala de Metrologie, Bucuresti, 18-20 Sept.2001, Vol.3, pag.759-764

Vi11. Avram, M., Panaitopol,H.,Grămescu,B. - *Circuite pneumatice cu programator* - International Symposium - The Romanian Review Of Precision Mechanics, Optics & Mecatronics, Bucuresti, 27-28 Sept.2001, Supliment 5/2001, pag.52-54

Vi12. Cojoc,D., Nitu,C. Gramescu,B., Comeaga,C.D., 2000 - *Measurement Of A Micro-Gripper 3d-Displacement By Stereo Image Matching* - International Conference Mechatronics 2000, Varsovia, pag.561-564, ISBN 83-914366-0-8

Vi13. Nitu,C., Bucsan,C.,Comeaga,C.D., Mihalachi,D.,Gramescu,B., 1999 - *Sensing system for checking the posioning accuracy of microrobots with autonomous motion* - "44.Internationales Wissentschaftliches Kolloquium" , Ilmenau, 20-23 Sept.1999, pag.265-269, ISSN 0943-7207

Vi14. Comeaga,C.D., Nitu,C., Cojoc,D.,Gramescu,B., 2000 - *Analysis Of The Deformation For An Active Piezoelectric Structure By Moire Deflectometry* - International Conference Mechatronics 2000, Varsovia, pag.575-577, ISBN 83-914366-0-8

- Vi15. Nitu,C., Comeaga,C.D., Gramescu,B., 2000 - *A Pneumatically Driven Binary Mini Robot* - International Conference Mechatronics 2000, Varsovia, pag.520-523, ISBN 83-914366-0-8
- Vi16. Nitu,C., Comeaga,D.,Nitu,S., Gramescu,B., 1998 - *Binary robot piezoelectrically driven*, la 4-th Japan - France Congress on Mechatronics, Kitakyushu, vol.2, pag. 300-303
- Vi17. Nitu,C., Bucsan,C., Comeaga,D., Gramescu,B., 1998 - *Sensing System for Checking the Positioning Accuracy of Micro-Robots*, la 4-th Japan - France Congress on Mechatronics, Kitakyushu, vol.2, pag. 614-617
- Vi18. Gramescu, B., Nitu,C., Bobocea, G. - *Modular robot with self-reconfiguring capabilities*, Proc.of the2010 IEEE Intl. Conf.on Mechanical Engineering, Robotics and Aerospace, December 2-4, Bucharest, pag.84-88, ISBN 978-1-4244-8867/10/\$26.00© 2010 IEEE
- Vi19. Nitu, C., Gramescu, B., Nitu, S., Bobocea, G. - *Autonomous Modular Robotic Chain* - Proceedings of 5th Europe – Asia Congress on Mecatronics and 7th France - Japan Congress on Mecatronics - MECATRONICS'2008, Le Grand Bornand, France, May 20-21 2008, CD Proceedings Paper #142, 1 citare

Vn - Volumele unor manifestări științifice naționale

- Vn1. Alexandrescu,N., Dontu,O., Nițu,C., Comeaga,C.D., Grămescu,B., 2002 – *Centrul Național de Mecatronică – un pol de dezvoltare a mecatronicii în România* – Hervex 2002, Rm. Vâlcea, noiembrie, pag.39-46, ISSN 1454-8003
- Vn2. Grămescu, B., Comeagă,C.,D. -*Testarea asistată de calculator a sistemelor mecatronice*, Sesiunea de comunicari stiintifice – Tg.Mures 27-28 octombrie 2000;vol.3, pag.83-90, ISBN 973-8084-15-6
- Vn3. Comeaga,D., Bacescu,D., Grămescu,B., [1999] – *Analiza deformatiei structurilor piezoelectrice prin deflectometrie Moire* – Conferința Națională de Optoelectronică CNOE 99; Pitești, pag.47-52

V. Brevete de invenție/Inovații (B,A)

VI. CONTRACTE ȘI RAPOARTE ȘTIINȚIFICE

Contracte în calitate de responsabil

Naționale

- Pn1. *MINIROBOT MOBIL MULTIARTICULAT DE TIP SARPE* –proiect At - CNCSIS
- contract 33784/23.07.2002 / At –Tema 10 Cod CNCSIS 201 21-02-13 – Etapa I - *Studiu tehnic privind construcția și modul de comandă al roboților de tip șarpe; Modelarea și simularea matematică a robotului de tip șarpe. Stabilirea conceptuală și proiectarea structurii mecanice* -55.000 mii lei
- contract 33552/01.07.2003 / At - Tema 18 Cod CNCSIS 121 / 21-03-08 – Etapa II - *Realizarea fizică și testarea robotului multiarticulat de tip șarpe* 36.000 mii lei
- Pn2. *Contract 11924/23.06.2015 – Studiul privind performanțele echipamentelor: Controler Rexroth VT-HNC100-2-21/W-16-P-0, Traductor liniar Micropulse BTL5-E17-M0150-P-S32, Magnet traductor liniar Balluff BTL5-P-3800-2, Motor hidraulic liniar Bosch C80H 80X36 AH V C=155 7 472 411, Distribuitor hidraulic proportional Bosch 4WRPEH 6 C3 B40L-2X/G24K0/F1M. Posibilitățile de utilizare ale acestora. Beneficiar EAST Electric SRL 35636 lei*

Contracte în calitate de participant

Internaționale

- PI1. 199/16.10.2000 - Cap de păpușă cu simularea mișcărilor gurii, ochilor, feței și gâtului, beneficiar: Wonderpal-Israel
- PI2. COPERNICUS CP941306 - FMAM - Flexible Microrobot with Autonomous Motion - beneficiar: Comisia Europeana - DGIII (1995 - 1998)

Naționale

- Pn1. ROKIDAIR: Spre o protecție eficientă a copiilor la riscul de poluare a aerului din zonele urbane ale României Cod proiect EEA-JRP-RO-2013-1-0096, durată proiect 01.07.2014 – 30.04.2017, funcția în cadrul proiectului – Cercetător științific III cod COR 213146.

168.783+250.219 lei (2014+2015)

Pn2. in 2008 - CEEEX NR. 200/07 2006 - TEHNOLOGIE INTEGRATA DE PROCESARE SI CARACTERIZARE A SUPRAFETELOR CU TOPOGRAFIE NANOMETRICA NANOINTECH, valoare 131500RON, Beneficiar Autoritatea Națională pentru Cercetare Științifică -A.N.C.S – 0.6515 pct.

Pn3. Contract CEEEX nr.91-II 03/31.07.2006 - Sistem robotic miniatural cu abilitati de reconfigurare si de automultiplicare – ROMAR, contract CEEEX, beneficiar M.Ed.C - Centrul National de Management Programe,

Pn4. CEEEX 89/2006, "SISTEME PNEUMATICE AVANSATE DE ACȚIONARE PRECISĂ ÎN ROBOTICĂ ȘI ÎN ALTE APLICAȚII INDUSTRIALE BAZATE PE DEZVOLTAREA DE NOI TIPURI DE SERVODISTRIBUITOARE PROPORȚIONALE IN CONCEPȚIE MECATRONICĂ" - acronim SPASERVODIST, valoare 210000 RON, Beneficiar CNMP,

Pn5. Contract INFRAS nr.567 219/04.10.2004 -Laborator acreditat de incercari acustice ACUSLAB, contract tip CNCSIS PNCDI, CEEEX, ACAD, beneficiar M.Ed.C - Centrul National de Management Programe

Pn6. Contract CEEEX nr.19-IV 04/07.09.2006 -Extindere laborator acreditat de incercari acustice, contract CEEEX, beneficiar M.Ed.C - Centrul National de Management Programe

Pn7. Program INVENT, contract nr. 165/2004 cu tema: „Electrodermatom”, membru în echipa proiectului, 2004-2006; valoare totală 180100 lei; valoare pentru UPB 126500 lei

Pn8. Contract 45/2006: Sistem Telematic Interactiv Experimental pentru Investiții cu Laser, contract INFOSOC, subprogram B, categorie proiect PED, beneficiar ICI – Institutul Național de Cercetare – Dezvoltare în Informatică, Contractor UPB-CTANM, Director proiect conf. Tom Savu, valoare UPB 1000000 lei (100000 RON)

Pn9. Program INFOSOC, Contract 160/2004: LABORATOR INTEGRAT CU CARACTER TELEMATIC DE INSTRUMENTAȚIE VIRTUALĂ PENTRU ȘTIINȚA MATERIALELOR, beneficiar UPB - CEMS, Responsabil proiect conf. Tom Savu, 62.000 lei

Pn10. Contract 47/2006: CERCETĂRI PRIVIND MODERNIZAREA ȘI ACTUALIZAREA PERFORMANȚELOR MAȘINII DE ELECTROEROZIUNE CU FIR ELEROFIL 10 CNC, contract nr. 1998/ 15.09.2004, din cadrul programului RELANSIN, subprogramul 3, beneficiar AMCSIT, director proiect conf. dr. ing. Daniel Ghiculescu, Valoare contract 1.250.000.000 lei (125.000 RON)

Pn11. Contract 48/2006: SISTEM AUTOMATIZAT DE SCANARE CU LASER PT INVESTIGAREA DINAMICII AEROSOLILOR TROPOSFERICI, beneficiar INCD Optoelectronică INOE 2000, director proiect conf. Tom Savu

Pn12. Contract 49/2006: Metode si tehnici de măsurare in mediu virtual pentru controlul calității procesului de metalizare prin pulverizare termica,, beneficiar S.C. ICTCM S.A., director proiect conf. Tom Savu

Pn13. Contract 58/2006: Utilizarea tehnicilor LIDAR si a teledetectiei satelitare in studiul IMPactului AEROSolului atmosferic asupra variabilității climatice regionale, beneficiar INCD Optoelectronică INOE 2000, director proiect conf. Tom Savu

Pn14. Contract 59/2006: CERCETĂRI PRIVIND DEZVOLTAREA SISTEMELOR COMPLEXE PENTRU MĂSURAREA ȘI PRELUCRAREA INFORMATIZATĂ A DOUĂ VARIABILE ALE UNUI PROCES TEHNOLOGIC, VIZÂND OPTIMIZĂRI ALE APLICAȚIILOR INDUSTRIALE, beneficiar INCD pentru Mecanică Fină, director proiect conf. Tom Savu

Pn15. CEEEX 38/2006, ""Cercetări privind miniaturizarea roboților si dezvoltarea de miniroboți de inalta precizie destinați micro si nanotehnologiilor" - acronim MINIROB-NANOTEH, valoare 810000 RON, Beneficiar - CNMP București,

Pn16. Actuatori si sistem de comanda pentru supapele unui motor de automobil – grant A – C.N.C.S.I.S. (2003-2005)

Contract: 40528/05.11.2003 Nr. temă: 38 grantului A – CNCSIS Cod: 29

Contract nr.33380 /29.06.2004, Grant A –TEMA NR. 54, COD CNCSIS 29

Pn17. Sisteme de poziționare cu actuatori piezoelectrice, cu control DSP- beneficiar CNCSIS

Contract 33784/2002-UPB Tema 5

Contract 33552/2003-UPB Tema 16

Pn18. 223/ 2002 - Executia sistemului de comanda si actionare electromagnetica a supapelor de admisie- evacuare ale unui motor cu ardere interna – beneficiar Master S.A. București

Pn19. Controlul activ al vibratiilor folosind fenomenul piezoelectric – grant C - A.N.S.T.I./ grant A - C.N.C.S.I.S. (2000-2002)

Tema B14 (Contract 6111 /2000) - beneficiar ANSTI

Tema B14 (Contract 6111 /2000) beneficiar ANSTI - continuare 2001

Grant CNCSIS cod 223, tema 152, contract 22784/23.07.2002

Pn20. Modelarea si simularea actuatorilor electromagnetici utilizati la actionarea supapelor unui motor cu ardere intema – beneficiar MASTER S.A. – contract 2396/ 2002

Pn21. Cercetarea, proiectarea si realizarea unei lampi pentru fotopolimerizare – proiect RELANSIN – contract 21-20-10 (2000-2002)

Pn22. Actuatori si senzori miniaturali din materiale active si "inteligente" – grant A - C.N.C.S.I.S. (1999-2001)

Contract 33084/1999 – Tema 2, Cod CNCSU-700– C.N.C.S.I.S.

Contract 37124/2000 - Tema 22, Cod CNCSIS 1205 -C.N.C.S.I.S.

Contract 37124/2000 - Tema 22, Cod CNCSIS 1205 - C.N.C.S.I.S. - continuare 2001

Pn23. Sistem de comandă și acționare electrică a supapelor de admisie/evacuare ale unui motor cu ardere internă – beneficiar MASTER S.A. – contract 14458/2001

Pn24. CERCETAREA, PROIECTAREA SI REALIZAREA UNUI APARAT PENTRU MASURAREA CALITATII COMPONENTELOR OPTICE PRIN METODA ANALIZEI SPECTRALE, faza: Studiul parametrilor spectro-energetici ai radiației unei surse convenționale si metodele de masurare a acestora (spectru, maxime spectrale), contactul de cercetare nr. 2142/ 10.10.2001, CALIST

Pn25. Sisteme de pozitionare de mare precizie utilizand actuatori piezoelectrice - beneficiar CNCSIS

Tema. 118 - Contract 37124/2000, cod CNCSIS 204

Tema 147 – contract 34967/2001,

Pn26. Contract 635/2000-UPB, C.C.D.M. (beneficiar CUT 2): Masuratori de vibratii si zgomote la un ventilator de mare putere

Pn27. Studiul neliniaritatilor din comportarea senzorilor si actuatorilor realizati din materiale compozite piezoelectrice - beneficiar ANSTI

Tema B38/1999 (Contract 5076/1999)

Tema A29/2000 (Contract 5076/1999, act aditional 6028/2000)

Pn28. Cercetari teoretice si aplicative pentru implementarea tehnologiei de citire CD-ROM în unitati de deplasare si masurare liniara - beneficiar A.N.S.T.I. – contract 841/1996 (1999-2000)

Pn29. Cercetări teoretice si realizarea unui sistem de inspectie si procesare a imaginii obiectelor bidimensionale cu videocamere – beneficiar A.N.S.T.I. – contract 841 (1996 – 1998) :Tema A9/1997 și Tema A8/1998;

Proiecte Educație

Pe1. Expert calitate programe doctorale în cadrul Proiectului Burse pentru educația antreprenorială în rândul doctoranzilor și cercetătorilor post doctorat (Be Antreprenor), cod 124539, 15.07.2019 - 09.01.2021, cod COR 242408

Pe2. PROIECTUL PRIVIND ÎNVĂȚĂMÂNTUL SECUNDAR (ROSE)

SCHEMA DE GRANTURI PENTRU UNIVERSITĂȚI – *Categorie de grant*

BENEFICIAR: Facultatea de Inginerie Mecanică și Mecatronică – Universitatea POLITEHNICA din București,

TITLUL PROIECTULUI: Prevenirea abandonului în anul I de studii în Facultatea de Inginerie Mecanică și

Mecatronică – PRO-FIMM, Acord de grant nr. 50/SGU/NC//23.11.2017 Durata: 36 de luni Valoare: 679288 lei

Pe3. Expert pe termen lung în echipa de implementare a Proiectului FLEXFORM - PROGRAM DE FORMARE PROFESIONALĂ FLEXIBILĂ PE PLATFORME MECATRONICE, POSDRU/87/1.3/S/64069.

Pe4. Expert pe termen scurt în cadrul Proiectului Rețea Națională de Formare Continuă a Cadrelor Didactice din Învățământul Preuniv. Profesional și Tehnic – CONCORD, POSDRU/87/1.3/S/61397

Pe5. Expert consiliere în cadrul proiectului POSDRU 161/2.1/G/„Prin practică ai viitor” – ID 141251, durată 05.05.2014 – 24.10.2015, cod COR – 242306

Conf. dr. ing. Bogdan GRĂMESCU

.....