

CONDUCĂTORI DE DOCTORAT ÎN DEPARTAMENTUL DE MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ

- În cadrul Școlii doctorale de Științe Inginerești a Universității din Craiova, Departamentul de Mecatronică și Robotică oferă studii doctorale prin următorii conducători de doctorat:

CONDUCĂTOR DE DOCTORAT	DOMENIUL ACREDITAT
Prof. univ. dr. ing. Mircea IVĂNESCU (din 1990)	INGINERIA SISTEMELOR
Prof. univ. dr. ing. Nicu George BÎZDOACĂ (din 2008)	MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ
Prof. univ. dr. ing. Dorian COJOCARU (din 2008)	MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ
Prof. univ. dr. ing. Mircea Dorian Ioan NIȚULESCU (din 2008)	MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ
Conf. dr. ing. Cristina Floriana Pană (din 2023)	MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ
Ș.I. dr. ing. Ionel Cristian Vladu (din 2023)	MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ

DOCUMENTE OFICIALE DE ÎNFIINȚARE

- Ordinul Ministrului Educației, Cercetării și Tineretului nr.4969/31.08.2008 în vederea acordării calității de Instituție Organizatoare de Studii Universitare de Doctorat (I.O.S.U.D.) în domeniul Mecatronică și Robotică [aici](#)
- Ordinul Ministrului Educației, Cercetării și Tineretului nr.5842/04.11.2008 privind conferirea calității de Conducator de doctorat [aici](#)

INFORMAȚII DESPRE STUDIILE DOCTORALE ÎN UNIVERSITATEA DIN CRAIOVA

- Informații complete despre studiile doctorale desfășurate în Universitatea din Craiova pot fi obținute [aici](#)

**TEZE DE DOCTORAT SUSȚINUTE
LA CONDUCĂTORII DE DOCTORAT DIN DEPARTAMENTUL DE MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ**

Conducător de doctorat: **Prof. univ. dr. ing. Mircea IVĂNESCU**
Domeniul: **Ingineria Sistemelor**

Nr.	Denumirea Tezei	Autor	Anul
1	Roboți mobili cu căi de ghidare	NIȚULESCU Mircea Dorian Ioan	1997
2	Metode și algoritmi pentru prelucrarea și recunoașterea imaginilor în univers poliedral	COJOCARU Dorian	1997
3	Conducerea proceselor industriale cu automate celulare	DIACONU Ilie	1997
4	Algoritmi pentru recunoașterea formelor prin rețele senzoriale tactile	PURCARU Dorina Mioara	1997
5	Sisteme de conducere a roboților – Modele tentaculare	STOIAN Viorel	1998
6	Sistem ierarhizat pentru conducerea celulelor de fabricație flexibile	BREZOVAN Marius Vasile	1998
7	Aplicații ale graficii tridimensionale în modelarea, simularea și programarea off-line a sistemelor de fabricație flexibile echipate cu roboți industriali	DOGARU Iulian	1999
8	Contribuții la proiectarea unor sisteme inteligente în analiza evolutivă a unor parametrii energetici	NICOLA Sorin	2000
9	Conducerea adaptivă a sistemelor cu parametrii distribuiți, cu aplicații în industria chimică și energetică	VÎNĂTORU Cornel	2000
10	Sisteme de conducere a roboților utilizând rețele neuronale artificiale	POPESCU Dorin	2001
11	Arhitecturi neconvenționale de conducere a roboților industriali	BÎZDOACĂ Nicu George	2001
12	Algoritmi pentru conducerea roboților pășitori în condițiile existenței unor modele liniare incerte	PETRIȘOR Anca	2004
13	Contribuții la sinteza unor controllere fuzzy folosind tehnologii neconvenționale	PANĂ (PĂTRAȘCU) Daniela	2006

14	Algoritmi de conducere a roboților mobili în regim de defect	PANĂ Cristina Florentina	2008
15	Tehnici software avansate pentru conducerea prin vedere artificială a roboților	TĂNASIE Răzvan Tudor	2008
16	Algoritmi fuzzy pentru conducerea roboților din jocurile de tip fotbal	COMAN Daniela	2009
17	Algoritmi pentru detecția și localizarea defectelor în grupurile energetice mari - conducere în regim de defect	MAICAN Camelia	2009
18	Sisteme și algoritmi de conducere a roboților hiperredundanți utilizând materiale inteligente	FLORESCU Mihaela Cecilia	2009
19	Sisteme de acționare neconvenționale pentru conducerea roboților	VLADU Cristian	2009
20	Algoritmi de monitorizare, diagnoză și control pentru sisteme mecatronice complexe	RESCEANU Ionuț Cristian	2010
21	Sisteme de conducere a roboților bazate pe materiale inteligente	RAVIGAN Florin	2010
22	Sisteme de conducere a roboților mobili cooperativi cu cameră video	DINULESCU Ionuț	2010
23	Sistem de control 3D pentru un robot hiper-redundant	PREDESCU (DINULESCU) Maria Alice	2011
24	Sisteme de conducere a roboților tentaculari	DUMITRU Sorin	2011
25	Algoritmi și structuri de conducere pentru roboți hiper-redundanți reconfigurabili	MANTA Florin Liviu	2011
26	Sisteme de conducere și arhitecturi pentru roboți hiper-redundanți	VLADU Ileana	2013
27	Sisteme inteligente de conducere pentru roboți hiper-redundanți	STRÎMBEANU Daniel	2014
28	Control algorithms for balancing pendulum models with elastic components	NGUYEN Van Dong Hai	2018

Conducător de doctorat: **Prof. univ. dr. ing. Mircea Dorian Ioan NIȚULESCU**
Domeniul: **Mecatronică și Robotică**

Nr.	Denumirea Tezei	Autor	Anul
1	Dezvoltarea unei structuri robotice pășitoare pentru medii structurate și nestructurate	MĂNOIU-OLARU Sorin	2013

Conducător de doctorat: **Prof. univ. dr. ing. Dorian COJOCARU**
Domeniul: **Mecatronică și Robotică**

Nr.	Denumirea Tezei	Autor	Anul
1	Proiectarea și dezvoltarea unui sistem din clasa e-Metrology în vederea calibrării rezervoarelor pentru industria petroliera	BANȚA Viorel	2015
2	Vedere artificială în aplicații industriale	ABAGIU Marian - Marcel	2024

Conducător de doctorat: **Prof. univ. dr. ing. Nicu BÎZDOACĂ**
Domeniul: **Mecatronică și Robotică**

Nr.	Denumirea Tezei	Autor	Anul
1	Contribuții la îmbunătățirea sistemelor de recunoaștere a reacțiilor cognitiv-afective	GÎLCĂ Gheorghe	2016
2	Arhitecturi biomimetice cu reacții afectivo-cognitive	IONESCU Marian	2021
3	Mediu de realitate virtuală reactiv	BESNEA (Petcu) Florina-Luminita	2023
4	Contribuții la dezvoltarea unui sistem mecatronic destinat explorării și interacțiunii cu medii virtuale	BĂZĂVAN Lidia-Cristina	2023
5	Interfață om-mașină destinată comenzii unei structuri robotice cooperative	ROIBU Horatiu	2023
6	Platformă mecatronică comandată dintr-un mediu de realitate virtuală	CISMARU Ștefan-Irinel	2024