

Prof. Univ. **Ionel STAREȚU**: n. 16.04.1957, Muscel-Rușavăț, Buzău. După studii liceale în Brăila, a absolvit Universitatea din Brașov/Facultatea Tehnologia Construcțiilor de Mașini/Specializarea: TCM/1978-1983/, unde a obținut și titlul de Doctor inginer în Roboți Industriali(Robotică) în 1995. A efectuat o specializare de tip master în *Robotique et Productique*, Paris, Saclay, 1992-1993 și a urmat și alte cursuri de specializare postuniversitare: *Tribologie, Managementul Organizatiei, Managementul Calității, Auditul Calității*; Seminarii privind *Dezvoltarea Durabilă* Gdansk, Torino; Program training: *Strategic Planning for University Leaders*, București; *Seminar instruire evaluatori externi ARACIS*. Activează din 1985 la Universitatea Transilvania din Brașov, unde a parcurs toate treptele academice, fiind profesor univ. din 2001 și conducător de doctorat din 2005, abilitat în Mecatronică și Robotică în 2022. Are contribuții notabile și s-a remarcat în următoarele domenii: *Inginerie mecanică; Inginerie Mecatronică*, în subdomeniul *Robotică* - a propus o metodă exhaustivă de sinteză creativă a mecanismelor de prehensiune cu bacuri pentru roboții industriali și a definit și sistematizat structural *clasa roboților industriali redundanți* ; *Robotică medicală, Inginerie virtuală aplicată*, domenii în care a publicat mai multe cărți(7) și capitole în cărți publicate în edituri internaționale(7), peste 250 articole științifice. Este autor sau coautor la 11 brevete de invenție. A participat la rezolvarea a peste 28 de contracte de cercetare științifică naționale și internaționale. A fost un sprijinitor constant, încă de la fondare, al *Școlii de Robotică* de la Univ. Transilvania din Brașov. A fost inclus în: *Who's Who in the World* (2013-prezent); și *Dicționarul personalităților din România*(2015, 2016), inclus în *Ingineri Români-Dicționar enciclopedic*(Vol. IV). Este citat în articole și monografii pe plan național și internațional.

-titluri și distincții: Doctor Ing., Habil. Mecatronică și robotică, Eur Ing; Medalia Aniversară conferită de Asociația Generală a Inginerilor din România în 2011, Diploma și Medalia AGIR 2018, Placheta *Honoris Causa Membrum*, acordată de FNS Alma Mater în 2010;

-premii: Premiul Univ. Transilvania din Brașov 2011;

-membru în societăți și/ sau organizații profesionale: membru AGIR(membru în CD AGIR: 2019-prezent și Președinte Sucursala AGIR Brașov: 2019-prezent; membru al SRR, Președinte al Filialei SRR Brașov, 1996-prezent; membru ARO-TMM, Președinte al Filialei Brașov: 2022-prezent; membru ROAMET, CRIFȘT-Academia Română-membru titular; membru corespondent al ASTR din 2017.

Listă lucrări reprezentative:

A.Cărți:

A1. STAREȚU, I. GRIPPING SYSTEMS, Derc Publishing House, Tewksbury, Massachusetts, U.S.A., 2011;

A2. STAREȚU, I. SISTEME DE PREHENSIUNE, Ediția a II-a revăzută și adăugită, Ed. Lux Libris, Brașov, 2010, *nominalizată pentru premiile AGIR pe 2010*;

A3. STAREȚU, I. ELEMENTE DE ROBOTICĂ MEDICALĂ ȘI PROTEZARE, în premieră în România, Ed. Lux Libris, Brașov, 2005, *nominalizată pentru premiile AGIR pe 2005*;

- A4. STAREȚU, I., NEAGOE, M., ALBU, N. MÂINI MECANICE. MECANISME ANTROPOMORFE DE PREHENSIVARE PENTRU PROTEZARE ȘI ROBOTI**, autor principal și coordonator, Ed. Lux Libris, Brașov, 2001;
- A5. DAJ, I., STAREȚU, I. MECANISME ȘI ORGANE DE MAȘINI**, coautor (50% participare), Ed. Lux Libris, Brașov, 2000;
- A6. STAREȚU, I. SISTEME DE PREHENSIVARE**, ediția I-a, în premieră în România, Ed. Lux Libris, Brașov, 1996;
- A7. IVĂNESCU, M., STAREȚU, I., NIȚULESCU, M., JONI, N. Istoria roboticii în România**, Ed. AGIR, București, 2020.

B. Capitle în cărți publicate în edituri internaționale:

- B1. Staretu, I., Moldovan, C. A Real Anthropomorphic Gripper Controlled by a Motion Leap Device**(Chapter 4) in Scientific Research, *New Technologies and Applications*, Vol. 5, India-United Kingdom, BP International, 2024, p. 70-111.
- B2. Staretu, I., Moldovan, C. Comparative Analysis of Four Solutions for Command and Control Applied to Anthropomorphic Grippers for Robots.** Chapter 17 in Proceedings of SYROM 2022 & ROBOTICS 2022 13th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines & XXV International Conference on Robotics, *Mechanisms and Machine Science*, Volume 127, Springer, 2023, p. 157-166.
- B3. Staretu, I., Staretu, S. Mechanical Machines from Antiquity, the Middle Ages and the Renaissance at the Origin of Humanoid Robots.** Chapter 32 in Proceedings of SYROM 2022 & ROBOTICS 2022 13th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines & XXV International Conference on Robotics, *Mechanisms and Machine Science*, Volume 127, Springer, 2023, p. 315-323.
- B4. Staretu, I., Bolboe, M. Anthropomorphic Original Gripper with Two-Finger Tests during Grasping Objects with Varied Shapes.** Chapter 7 in *Research and Developments in Engineering Research*, Vol. 2, B P International India-UK, 24 April 2023 , Page 83-103, <https://doi.org/10.9734/bpi/rader/v2/5472E>, Published: 2023-04-24.
- B5. Staretu, I., Moldovan, C. Microsoft Kinect Sensor Used to Capture Data for Robotics Applications: A Recent Study,** Chapter I in *Innovations in Science and Technology*, Vol. 5, BP International, India-UK, 2022, p. 1-17.
- B6. Staretu, I. Classification of Industrial Robots According to the Number of Degrees of Mobility-structural Synthesis, Useful Configurations, Work Spaces and Kinematics**(Chapter 4) in *New Approaches in Engineering Research*, Vol. 1, Editor(s) Dr. Rajkumar Venkatesh Raikar, B P International, India-UK, 2021, pp. 29-43.
- B7. Staretu, I. Human Grasping as an Archetype of Grasping in Robotics: New Contributions in Premises, Experimentation and Mathematical Modeling**(Chapter 13) in *INDUSTRIAL ROBOTS - DESIGN, APPLICATIONS AND TECHNOLOGY*, ISAK KARABEGOVIĆ AND LEJLA BANJANOVIĆ-MEHMEDOVIĆ EDITORS, 2020 by Nova Science Publishers, Inc., USA, pp. 351-396.