

Curriculum vitae Europass



Informații personale

Nume / Prenume **STAREȚU IONEL**
Adresă(e) [REDACTED]
Telefon(oane) +[REDACTED]
Fax(uri) -
E-mail(uri) [REDACTED] staretu@unitbv.ro,
Naționalitate(-tăți) Română
Data nașterii [REDACTED]
Sex bărbătesc

**Locul de muncă actual /
Domeniul ocupațional** **Universitatea Transilvania din Brașov/
Învățământ universitar**

Experiența profesională

Perioada	2005-prezent
Funcția sau postul ocupat	Conducător de doctorat în <i>Inginerie Industrială</i>
Activități și responsabilități principale	Coordonarea studenților doctoranzi
Numele și adresa angajatorului	Universitatea Transilvania din Brașov, Bd. Eroilor nr.29, Brașov, România
Tipul activității sau sectorul de activitate	Educație și cercetare
Perioada	2001-prezent
Funcția sau postul ocupat	Profesor universitar, membru al Comisiei de Asigurare a Calității din universitate.
Activități și responsabilități principale	Activități de curs, laborator și proiect la <i>discipline de cultură tehnică generală</i> : mecanisme, elementele constructive mecanice ale produselor, creativitate și inventică, proiectarea creativă a produselor și la <i>discipline de mecatronică și robotică</i> : mecatronică avansată, sisteme de prehensiune și compliantă în robotică, robotică medicală și protezare, robotica serviciilor, microrobotică și nanorobotică etc.; coordonator al specializării de licență Robotică , responsabil al masterului de Mecatronică aplicată în robotică până în 2010.
Numele și adresa angajatorului	Universitatea Transilvania din Brașov, Bd. Eroilor nr. 29, Brașov, România.
Tipul activității sau sectorul de activitate	Activități didactice și de cercetare științifică.
Perioada	1997-2001
Funcția sau postul ocupat	Conferențiar universitar

Activități și responsabilități principale	Activități de curs, laborator și proiect la <i>discipline de cultură tehnică generală</i> : mecanisme, elementele constructive mecanice ale produselor, creativitate și inventică, proiectarea creativă a produselor și la <i>discipline de mecatronică și robotică</i> : sisteme de prehensiune și compliantă în robotică, robotică medicală și protezare, robotica serviciilor etc., responsabil al programului de studii aprofundate de Robotică .
Numele și adresa angajatorului	Universitatea Transilvania din Brașov, Bd. Eroilor nr. 29, Brașov, România.
Tipul activității sau sectorul de activitate	Activități didactice și de cercetare științifică.
Perioada	1992-1997
Funcția sau postul ocupat	Șef lucrări universitar
Activități și responsabilități principale	Activități de curs, laborator și proiect la <i>discipline de cultură tehnică generală</i> : mecanisme, organe de mașini, creativitate și inventică, proiectarea creativă a produselor și la <i>discipline de mecatronică și robotică</i> : sisteme de prehensiune, robotica medicală și protezare, etc.
Numele și adresa angajatorului	Universitatea Transilvania din Brașov, Bd. Eroilor nr. 29, Brașov, România.
Tipul activității sau sectorul de activitate	Activități didactice și de cercetare științifică.
Perioada	1985-1992
Funcția sau postul ocupat	Asistent universitar
Activități și responsabilități principale	Activități de laborator și proiect la <i>discipline de cultura tehnică generală</i> : mecanisme, organe de mașini.
Numele și adresa angajatorului	Universitatea Transilvania din Brașov, Bd. Eroilor nr. 29, Brașov, România.
Tipul activității sau sectorul de activitate	Activități didactice și de cercetare științifică.
Perioada	1983-1985
Funcția sau postul ocupat	Inginer proiectant și șef de colectiv de proiectare.
Activități și responsabilități principale	Proiectare dispozitive și echipamente pentru fabricația motoarelor turboreactor, organizarea și coordonarea activității colectivului de proiectare pentru îndeplinirea corespunzătoare a sarcinilor de serviciu, cu respectarea condițiilor de calitate și a termenelor, în condiții de eficiență, ca și promovarea unor relații colegiale de respect și înțelegere cu stimularea și evidențierea performanțelor.
Numele și adresa angajatorului	Întreprinderea Turbomecanica (în prezent Turbomecanica S.A.), Bd. Maniu Iuliu nr. 244; Sector 6, București, România.
Tipul activității sau sectorul de activitate	Industria aeronautică (producție de motoare turboreactoare după licență Rolls Royce, ansamble mecanice și echipamente pentru aeronave).
Educație și formare	
Perioada	1990-1995
Calificare/diploma obținută	Diploma de Doctor în domeniul Roboților Industriali
Disciplinele principale studiate/competențe profesionale dobândite	Roboți industriali, Optimizarea structurală și cinematică a sistemelor mecanice de prehensiune pentru roboți.
Numele și tipul instituției de învățământ / furnizorului de formare	Universitatea Transilvania din Brașov, Bd. Eroilor, nr. 29, Brașov, România.
Nivelul în clasificarea națională sau internațională	Pregătire postuniversitară prin doctorat.
Perioada	1992-1993
Calificarea /diploma obținută	Atestat în Genie Robotique et Productique
Disciplinele principale studiate/competențe profesionale dobândite	Discipline referitoare la structurile robotice și utilizarea roboților în aplicații industriale/Cunoașterea particularităților structurale și funcționale ale echipamentelor roboților, abilități de aplicare a soluțiilor robotice în aplicații industriale și în domeniul serviciilor.
Numele și tipul instituției de învățământ / furnizorului de formare	Institut National des Sciences et Techniques Nucleaires, Saclay, Paris, Franța.
Nivelul în clasificarea națională sau internațională	Stagiu postuniversitar

Perioada
Calificare/diploma obținută
Disciplinele principale studiate/competențe
profesionale dobândite
Numele și tipul instituției de
învățământ / furnizorului de formare
Nivelul în clasificarea națională sau
internațională

1978-1983

Inginer dipl. în domeniul Ingineriei Mecanice, specializarea Tehnologia Construcțiilor de Mașini.
Proiectare dispozitive, echipamente și proiectare și coordonare procese tehnologice în domeniul
construcției de mașini.
Universitatea din Brașov, Bd. Eroilor, Brașov, Romania

Licență

Aptitudini și competențe personale

Limba(i) maternă(e)

Română

Limba(i) străină(e) cunoscută(e)

Autoevaluare
Nivel european

Înțelegere		Vorbire		Scriere			
Ascultare		Citire		Discurs oral		Exprimare scrisă	
1	Nivel avansat		Nivel avansat		Nivel avansat		Nivel avansat
2	Nivel mediu		Nivel mediu		Nivel mediu		Nivel mediu

Engleză
Franceză

Competențe și abilități sociale

Descrieți aceste competențe și indicați contextul în care au fost dobândite.

*Capacitate de analiza și sistematizare a unor structuri instituționale, situații și comportamente
specifice unor persoane sau grupuri sociale, capacitate de lucru în echipă.*

*În urma unei activități îndelungate cu studenții și colegii cadre didactice, dar și în urma unor activități
de evaluare a unor programe de studiu.*

Competențe și aptitudini organizatorice

Descrieți aceste competențe și indicați contextul în care au fost dobândite.

*Capacitate de organizare a unor activități didactice și de cercetare științifică, analiză situații didactice,
îndrumare activități de cercetare științifică(planificare activități, organizare achiziții de materiale și
echipamente, implementare și testare echipamente, coordonare activități de diseminare a rezultatelor
cercetărilor efectuate etc.) .*

*În urma unei activități îndelungate de organizare și coordonare a activității unor grupe de studenți,
colective de cercetatori științifici, colective de cadre didactice în cadrul activităților de desfășurare a
baccalaureatului.*

Competențe și aptitudini tehnice

Descrieți aceste competențe și indicați contextul în care au fost dobândite.

*Proiectarea creativă a produselor mecanice complexe, implementare a structurilor mecatronice și
robotice.*

*În cadrul stagiului din producție ca ing. proiectant la Intreprinderea Turbomecanica din
București(1983-1985), în urma frecventării masterului Genie Robotique et Productique(INSTN Saclay,
Franța, 1992-1993) și în cadrul rezolvării mai multor granturi de cercetare științifică, coordonate în
calitate de director, care au avut ca obiect realizarea unor proiecte tehnice pentru produse
mecatronice complexe cum sunt protezele și prehensoarele antropomorfe pentru roboți.
Co-inițiator de noi specializari:*

1. Roboți Industriali(nivel de licență 5 ani, cu începere din 1990)
2. Mecatronică aplicată în Robotică(master 2 ani, cu începere din 2004)

Competențe și aptitudini de utilizare a
calculatorului

Descrieți aceste competențe și indicați contextul în care au fost dobândite.

*Utilizare sistem de operare Microsoft Office Word, proiectare CAD cu softurile: Euclid, CATIA.
În cadrul unor activități de perfecționare și autoperfecționare profesională.*

Competențe și aptitudini artistice

Descrieți aceste competențe și indicați contextul în care au fost dobândite.

Fotografie artistică.

*Prin vizite în țară și străinătate și preocuparea de a surprinde situații
inedite din mediu natural(o astfel de experiență s-a concretizat cu
albumul Muntele Athos-Jurnal în imagini, Ed. Lux Libris, Brașov, 2010).*

A) Co-editor:

1. Proceeding-ul Conferinței Internaționale Robotics'08, 2008, Brasov, Romania.

B) Co-președinte conferință :

1. International Conference on Robotics- Robotics'08, 2008, Brasov, Romania

C) Membru al Comitetelor științifice ale următoarelor publicații:

1. The Annals of Dunarea de Jos University of Galati, Fascicle XIV, Mechanical Engineering (B+ journal; Romania);
2. TEHNOMUS – New Technologies and Products in Machine Manufacturing Technologies(Stefan cel Mare University journal, Suceava, Romania).
3. Robotica & Management International Journal(Romania)
4. Buletinul AGIR(Romania)
5. Journal of Mechanics Engineering and Automation, USA.
6. Military Technical Courier -Scientific periodical of the Ministry of Defence of the Republic of Serbia.
7. International Journal of Engineering and Robot Technology, India.
8. Robotics & Automation Engineering Journal, USA.

D) Membru al Comitetelor de Program sau științifice al următoarelor conferințe internaționale:

1. The International Multi-Conference on Engineering and Technological Innovation: **IMETI 2008/2014**(Orlando, Florida, **USA**),
2. The International Conference on Engineering and Meta-Engineering: **ICEME 2010/2012**(Orlando, Florida, **USA**);
3. International Symposium on Manufacturing Systems and Technologies: **ISMST 2008**(Orlando, Florida, **USA**);
4. IEEE/IACSIT International Conference on Mechanical Engineering, Robotics and Aerospace- **ICMERA 2011**(Bucharest, **Romania**);
5. **International Conference on Robotics (2002, 2006, 2008, 2010, 2014 - Romania)**;
6. The Joint International Conference of the XI International Conference on Mechanisms and Mechanical Transmissions (MTM) and the International Conference on Robotics (Robotics'12) - **MTM & Robotics 2012(France)**;
7. International Conference *New Technologies and Products in Machines Manufacturing Technologies* **TEHNOMUS 2005,2007,2009,2011, 2013, 2014, 2015, 2016-2021**(Suceava, **Romania**);
8. The Annual Symposium of the Institute of Solid Mechanics - **SISOM 2011, 2012,2013,2014, 2015,2016-2021** (Romanian Academy, Bucharest, **Romania**);
9. **Inter Eng** International Conferențe **2007, 2009, 2011, 2013,2014, 2015, 2016-2021**(Tg. Mureș, **Romania**).
10. International Conference on Aerospace, Robotics, Manufacturing Systems, Mechanical Engineering, Biomechanics, Neurorehabilitation, Human motricities- **OPTIROB, 2011,2012, 2013,2104**(Mangalia, România)
11. International Conference on Mechanical Engineering, Robotics and Aerospace- **ICMERA 2012,2013,2014**(București, România)
12. International Conference on Advanced Mechatronic Systems- **ICAMechS 2013**(China), **2014**(Japonia), **ICAMechS 2016**(Australia).

E) Recenzor științific:

1. New Trend in Mechanisms, Ed. by S.-M.CRETU and N. DUMITRU, Academica-Greifswald PH, 2008, Germany;
2. The Annals of Dunarea de Jos University of Galati, Fascicle XIV Mechanical Engineering;
3. The Joint International Conference of the XI International Conference on Mechanisms and Mechanical Transmissions (MTM) and the International Conference on Robotics (Robotics'12) - **MTM & Robotics 2012(France)**.
4. Journal of Materials Science and Engineering(David Publishing Company-USA).
5. International Conference on Aerospace, Robotics, Manufacturing Systems, Mechanical Engineering, Biomechanics, Neurorehabilitation, Human motricities- **OPTIROB, 2011,2012, 2013,2104**(Mangalia, România)
6. International Conference on Mechanical Engineering, Robotics and Aerospace- **ICMERA 2012,2013,2014**(București, România)
7. International conference on advanced concepts on mechanical eng.-**ACME 2014**.
8. Robotica & Management International Journal.

F) Coordonare activități de doctorat: 7 programe:

1. Contribuții la strategii de prehensiune în medii reale și virtuale folosind un prehensor antropomorf cu trei degete(teză finalizată și validată).
2. Contribuții la dezvoltarea metodelor didactice de instruire în inginerie mecanică, bazate pe metodele și tehnicile realității virtuale.
3. Contribuții la dezvoltarea strategiilor de aplicare a realității virtuale în controlul structurilor robotice antropomorfe.

4. Contribuții la optimizarea constructivă și funcțională a structurilor robotice utilizate ca teleteze.
5. Cercetări teoretice și experimentale privind diversificarea interacțiunii unei mâini virtuale cu obiecte dintr-o scenă virtuală cu aplicații în ingineria industrială (teză finalizată și validată).
6. Studii și cercetări privind optimizarea prehensiunii efectuată cu un prehensor antropomorf reconfigurabil în medii virtuale și reale, pentru operații de manipulare robotizată.
7. Cercetări teoretice și experimentale privind comportarea sistemelor mecatronice cu aplicare la sistemele flexibile de transfer interoperational.

G) Afilieri la organizații profesionale și științifice:

1. Academia de Științe Tehnice din România-ASTR-membru corespondent din iunie 2017;
2. *Societatea Academică din România-SAR*: expert în robotică, din 1997;
3. *Asociația Generală a Inginerilor din România-AGIR*: Vicepreședinte Sucursala Brașov și membru în Consiliul National AGIR(2001-2009) și în Adunarea generală AGIR(2009 prezent);
4. *Societatea de Robotică din România-SRR*- membru fondator, Președinte Filiala Brașov;
5. *Asociația Română de Teoria Mașinilor și Mecanismelor - ARoTMM*- membru;
6. *Societatea de Inventică din România* – membru;
7. *Asociația Română de Tribologie* – membru;
8. *Societatea Experților și Consultanților* – membru;
9. *Asociația Română de Transmisii Mecanice-RoAMET* - membru

H) Lector invitat la Școli de vară:

1. **ISRIS-International School on Robotics and Intelligent Systems**, Iași 2009, Romania, with the theme: *Total Prosthesis Application in the Human Body - an Innovative Concept for Rehabilitation and Humanoid Robots. Anatomic and Physiological Bases and Technical Solutions, with Accent on Modular CAD Solutions to Prosthesis of the Human Biomechanism, respectively, Superior and Inferior Limbs.*
2. **HUMASCED - Summer School on Human-Machine Systems, Cyborgs, and Enhancing Devices**, Iași, 2012.

I) Prelegeri în plenul unor conferințe internaționale:

1. *Grasp and Grippers- State of art*- OPTIROB International Conference, Sinaia, Romania, 2011.
2. *Medical robotics - main aspects and applications*- International Conference Robotica 2006, Iași, Romania.
3. *Grasp and Gripping Systems - State of Art* - International Conference Robotics 2014, București, România

J) Prelegeri la universități din străinătate:

1. *Medical Robotics and Virtual reality, main aspects and applications*, Technical University of Cartagena, Spain, October, 2006.

K) Activități de expertiză:

1. **Expert ARACIS** în domeniul Mecatronică și Robotică(prin activitatea de expert evaluator ARACIS la mai multe programe de licență și master de mecatronică și robotică de la mai multe instituții de învățământ superior: Timișoara, Craiova, București, Bacău, Tg. Jiu, Tg. Mureș, București, Bistrița, Suceava). **Coordonator domeniul fundamental Științe ingineresti, Evaluare externă IOSUD Univ. din Craiova, 2021.**
2. **Expert tehnic extrajudiciar și consultant** Certexpert București-AEXEA Paris -2003 prezent (în baza cursului de expert organizat de AER, CERTEXPERT și AGIR București),
3. **Expert în Robotică al SAR**- 1997 – prezent (în baza activității derulate în peste 25 de ani în acest domeniu și domeniile conexe, concretizată cu publicarea a 9 cărți (dintre care una în SUA), a peste 220 articole științifice în țară și străinătate(SUA, Italia, Germania, Ungaria, Turcia, Tunisia, Cehia, Slovacia), cooptarea în comitetele de organizare, program și recenzie la mai multe conferințe interne și internaționale(România, SUA, Franța).

L) Inițiere programe Socrates:

1. Germania: FH Bremen;
2. Spania: Universitatea Politecnica din Cartagena.

M) Distincții:

1. **Premiul Universității Transilvania din Brașov** în 2011, pentru Carte publicată în edituri internaționale.
2. **Medalia Aniversară** conferită de Asociația Generală a Inginerilor din România în 2011, cu ocazia împlinirii a 130 de ani de la înființarea Societății Politehnice din România.
3. Acordarea titlului de **Eur Ing** în 2008, de către Federația Internațională a Asociațiilor Naționale ale Inginerilor-FEANI, cu sediul la Bruxelles.
4. Placheta **Honoris Causa Membrum**, acordată de FNS Alma Mater în 2010.

N) Citări în lucrări publicate în țară și străinătate:

1. *Introducere in robotică*, autori: Fr. Kovacs et al., Ed. Printech, București, 2000, ISBN 973-652-230-X;
2. *Roboți*, autor D. Telea, Ed. Universității Lucian Blaga din Sibiu, 1999;

3. *Proiectarea constructivă a sistemelor mecanice ale produselor mecatronice*, autor: Gh. Mogan, Ed. Universității Transilvania din Brașov, 2003;
4. *Mecanisme vertebroide*, autor: C. Jaliu, Ed. Universității Transilvania din Brașov, 2002;
5. *Mecanisme. Bazele teoretice ale mecanismelor*, autor: C. Jaliu, Ed. Universității Transilvania din Brașov, 2000;
6. *Produse și servicii mecatronice*, autor: I. Armaș, Ed. AGIR, 2009;
7. *Grifermittlung für anthropomorphe Endeffektoren mit Hilfe von geometrischem Vorwissen*, teză de doctorat, author Florian Bley, Rheinisch-Westfälischen Technischen Hochschule Aachen, **Germany**, 2008;
8. *O nouă mână robotică antropomorfă acționată prin tendoane - construcție, simulări și fabricație*, autori: C. Berceanu et al., Analele Universității "Constantin Brâncuși" din Târgu Jiu, Seria Inginerie, Nr. 1/2010;
9. *Deformable and Rigid Objects Grasping*, authors: M. Stoica et al., International Journal Automation **Austria**, Heft 2, Jahrgang 18(2010);
10. *Designing a mobile robot used in services area*, authors: P. Patric et al., Proceeding ROCOM'11/MUSP'11 Proceedings of the 11th WSEAS International Conference on Robotics, Control and Manufacturing Technology, and 11th WSEAS International Conference on Multimedia Systems & Signal Processing, World Scientific and Engineering Academy and Society (WSEAS) Stevens Point, Wisconsin, **USA** ©2011 table of contents ISBN: 978-960-474-283-7;
11. Simionescu, I. et al., *Mecanismele roboților industriali*, Vol. II, Ed. AGIR, București, 2010;
12. Berceanu, C-R. *Contribuții la studiul sistemelor mecanice de prehensiune*, Teză de doctorat, Universitatea din Craiova, 2011.

Permis(e) de conducere | *Da, categoria B.*

a) informații despre proiectele de cercetare-dezvoltare pe care le-a condus în calitate de director de proiect și granturile obținute, în cazul în care există astfel de proiecte sau granturi, indicându-se pentru fiecare sursa de finanțare și volumul finanțării;

Programul/Proiectul	Funcția	Perioada	Volum finanțare
3.1. VEGA – Virtual Reality in product design And robotics. IST-NMP – Integrating Technologies for the Fast and Flexible Manufacturing Enterprise – FP6. Contract no. :16565 din 2005.	Membru în echipa de management	2005-2008	30000 euro , cotă repartizată în 2006 din suma de 500000 euro(2005-2006) + 10000 euro cotă repartizată în 2005 din finanțarea totală de 900000 euro.
3.2. Optimizarea constructivă și simularea virtuală a structurilor mecatronice modulare articulate utilizabile ca proteze și teleteze pentru brațul uman-OCSIMOP (GRANT 1/Cod CNCSIS 894, Contract nr. 4GR 28.05.2007).	Director de grant	2008-2009	98220 lei(RON)- 26545 euro
3.3. Mecanisme folosite la construcția roboților de precizie mare. Optimizarea proiectării structurale și constructivă folosind tehnicile și metodele inventicii pe baza soluțiilor întâlnite la biomecanisme pentru obținerea unor variante cu caracteristici ecologice (GRANT 13/ cod CNCSIS 83, Contract nr. 3993/2000).	Director de grant	2000	40.000.000 lei(1900 euro)
3.4. Mecanisme antropomorfe de prehensiune pentru roboți și protezarea mâinii umane. Optimizarea proiectării structural-constructive-Optimizarea proiectării mecanismelor de prehensiune antropomorfe pentru protezarea mâinii umane(GRANT 6/ cod CNCSIS 47, Contract nr. 33630/1999)	Director de grant	1999	20.000.000 lei(1200 euro)
3.4. Mecanisme antropomorfe de prehensiune pentru roboți și protezarea mâinii umane. Optimizarea proiectării structural-constructive-(Optimizarea proiectării mecanismelor de prehensiune antropomorfe pentru roboți.GRANT 22/ cod CNCSIS 379, Contract nr. 38/1998).	Director de grant	1998	28.000.000 lei(3100 USD)

b) informații despre premii sau alte elemente de recunoaștere a contribuțiilor științifice ale candidatului.

1. **Premiul Universității Transilvania din Brașov** în 2011, pentru Carte publicată în edituri internaționale.
2. **Diploma AGIR 2020**, pentru carte publicata în 2020, Istoria roboticii în România(coautor), Ed. AGIR, 2020.
3. **Diploma de onoare și medalia aniversară** cu ocazia Centenarului AGIR, 2018.
4. **Medalia Aniversară** conferită de Asociația Generală a Inginerilor din România în 2011,cu ocazia împlinirii a 130 de ani de la înființarea Societății Politehnice din România.
5. Acordarea titlului de **Eur Ing** în 2008, de către Federația Internațională a Asociațiilor Naționale ale Inginerilor-FEANI, cu sediul la Bruxelles.
6. Placheta **Honoris Causa Membrum**, acordată de FNS Alma Mater în 2010.

c) o sinteză a principalelor realizări:

- teza (**Proiectarea creativă în concepție modulară a mecanismelor de prehensiune cu bacuri pentru roboți industriali** –Universitatea Transilvania din Brașov, 1995; coordonator prof. dr. ing. Florea Dudiță);
- nr cărți publicate în edituri internaționale: **1**
 1. **STAREȚU, I.** Gripping Systems, Derc Publishing House, Tewksbury, Massachusetts, U.S.A., ISBN 978-0-9817300-2-8, 2011, 382 pag.(Premiul Universității Transilvania pentru carte publicată în edituri internaționale-2012).
- nr capitole de cărți publicate în edituri internaționale: **3**
 1. **STAREȚU, 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.
 2. **STAREȚU, 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., pp. 351-396.
 3. **STAREȚU, I.** Anthropomorphic Gripping Systems with Jointed Bars or Wheels and Wires for Industrial Robots-Constructive Synthesis, Analysis and Design. New Trend in Mechanism, Editors: S.-M.CREȚU and N. DUMITRU, Academica-Greifswald PH, **Germany**, 2008, pp.133-144. ISBN 978-3-940237-10-1.
- nr cărți publicate în edituri naționale: **6**
 1. **STAREȚU, I.** Sisteme de prehensiune (ediția a II-a, revăzută și adăugită), Editura “Lux Libris”, Brașov, ISBN 978-973-131-062-6, 2010, 428 pag.
 2. **STAREȚU, I.** Elemente de robotică medicală și protezare, Editura Lux Libris , Brașov, ISBN 973-9458-21-1, 2004, 460 pag.
 3. **STAREȚU, I.** Sisteme de prehensiune, Editura “Lux Libris”, Brașov, ISBN 973-96308-6-3, 1996, 328 pag.
 4. **STAREȚU, I.**, NEAGOE, M., ALBU, N. Mâini mecanice. Mecanisme de prehensiune antropomorfe pentru protezare și roboți. Ed. Lux Libris, Brașov, ISBN 973-9428-27-4, 2001, 290 pag.
 5. **DAJ, I.**, **STAREȚU, I.** Mecanisme și organe de mașini, Ed. Lux Libris, Brașov, ISBN 973-9428-22-3, 2000, 224 pag.
 6. **IVĂNESCU, M.**, **STAREȚU, I.**, **NIȚULESCU, M.**, **JONI, N.** Istoria roboticii în România, Ed. AGIR, București, 2020, 500 pag.
- nr capitole de cărți publicate în edituri naționale --
- nr lucrări indexate ISI: **18**
- nr lucrări indexate BDI: **25(Scopus)**
- nr lucrări în volumele conferințelor (internaționale și naționale): **113(internaționale:60; naționale: 53)**
- nr brevete : **11**, din care **3** indexate ISI.

Prof. univ. Dr. ing. Eur Ing Ionel STAREȚU

