



## Curriculum Vitae

<b>Informatii personale</b>	
Nume	<b>Cornel Brișan</b>
Adresa	Gilau, 1323, Romania
Telefon	+40 751393410
E-mail	<a href="mailto:cornel.brisan@mdm.utcluj.ro">cornel.brisan@mdm.utcluj.ro</a>
Data nasterii	12.11.1963
<b>Experienta</b>	
Date	2003 – present; 1998 – 2003; 1995 – 1998; 1991 – 1995;
Pozitii ocupate	Profesor universitar, conferentiar, sef de lucrari, asistent
Responsabilitati	Cercetare, activitati didactice Cursuri principale: Robotica, Elemente de robotica avansata, Proiectarea sistemelor mecatronice, Sisteme avansate de productie in ingineria de precizie
Angajator	<b>Universitatea Tehnica din Cluj Napoca, Facultatea ARMM, Cluj Napoca</b> , B-dul Muncii 103-105, Cluj-Napoca, Romania
Domeniu	Educatie universitara
Date	2001 – 2002
Pozitii ocupate	Alexander von Humboldt post-doctoral research fellow-Prof. Manfred Hiller
Responsabilitati	Cercetare: Parallel and Reconfigurable robotics areas
Angajator	<b>DUISBURG UNIVERSITY</b> , Lotharstr. 1. Duisburg, Germany
Domeniu	Cercetare
Date	1988 – 1991
Pozitii ocupate	Inginer mecanic
Responsabilitati	Proiectare si executie subansamble mecanice
Angajator	<b>Regionala Cai Ferate Cluj Napoca</b>
Domeniu	Inginerie industriala
<b>Educatie</b>	
Date	1990 – 1995
Titlu obtinut	Dr. -Ing.
Activitate	<i>Teza de doctorat</i>
Numele organizatiei	Catedra de Mecanica Universitatea Tehnica din Cluj Napoca, Cluj-Napoca, Romania
Date	1983-1988

Titlu obtinut	Inginer																							
Numele organizatiei	Facultatea de Mecanica Institutul Politehnic din Cluj-Napoca, Cluj-Napoca, Romania																							
<b>Abilitati personale si competente</b> Abilitati organizationale si competente	Activitati de cercetare si didactice intr un mediu multicultural.																							
	<p><b>Competente profesionale</b></p> <p><b>DOMENIUL DE CERCETARE:</b> Roboti cu aplicatii in Ingineria industriala</p> <p><b>Directii de cercetare:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Roboti cu topologie reconfigurabila</li> <li>2. Simulatoare</li> <li>3. Roboti antropomorfi</li> </ol> <p><b>Competente manageriale</b></p> <p>Prodecan Facultatea ARMM, 2015 - prezent</p> <p>Membru CNADTCU , 2012-2015</p> <p>Membru Consiliu Cercetarii UTCN, 2012- prezent</p> <p>Manager la mai mult de 25 de granturi cu finantare nationala sis au internationala</p> <p><b>Granturi de cercetare (selectie)</b></p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Programul/Proiectul</th> <th>Funcția</th> <th>Perioada</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Mathematical Modeling and Experimental Research on Anthropomorphic Parallel Robots (proiect finantat de Fundatia Alexander von Humboldt - Germania)</td> <td>Grant Director</td> <td>2004 - 2008</td> </tr> <tr> <td>Cercetari privind dezvoltarea masinilor unelte cu topologie paralela reconfigurabila (Proiect IDEI).</td> <td>Grant Director</td> <td>2007-2010</td> </tr> <tr> <td>Cercetarea si dezvoltarea de sisteme de pozitionare robotice ultraprecise cu mobilitate extinsa</td> <td>Grant Director</td> <td>2007-2010</td> </tr> <tr> <td>Research concerning theoretical development and experimental validation of Reconfigurable Haptic Interfaces for Virtual Reality (proiect finantat de Fundatia Alexander von Humboldt - Germania)</td> <td>Grant Director</td> <td>2012-2016</td> </tr> <tr> <td>Grant PCCA , 149/2012: Reconfigurable Haptic Interfaces used in Dynamic Contact Reproduction</td> <td>Responsabil partener</td> <td>2012-2016</td> </tr> <tr> <td>Grant PCCDI, 22/2018: sisteme robotice autonome pentru managementul deșeurilor în contextual orașului inteligent</td> <td>Responsabil partener</td> <td>2018-2020</td> </tr> <tr> <td>Grant PED, Sistem robotic modular si reconfigurabil pentru simularea cutremurelor</td> <td>Responsabil partener</td> <td>2020-2022</td> </tr> </tbody> </table> <p><b>Conducator doctorat 2008- prezent</b></p> <p><b>Dr.-Ing. Csiszar Akos</b>, Online path planning for industrial robots with integrated workspace limits and safety criterion, 2012 –cotutela cu Prof. Alexander Verl, ISW Stuttgart.,</p> <p><b>Dr.-Ing. Pacurari Radu</b>, Theoretical and Experimental Research on the Road Simulators Development, 2012.</p> <p><b>Dr.-Ing. V. VasIU</b>, Contribuții privind utilizarea realității virtuale în dezvoltarea sistemelor reconfigurabile , 2012,</p> <p><b>Dr.-Ing. Csapo Levente</b>, Contribuții privind îmbunătățirea Sistemelor de Control Managerial în organizații industriale multinaționale, 2017.</p> <p><b>Dr.Ing. Catalin Boanta</b>, Contributii la optimizarea robotilor industriali, 2020.</p> <p><b>Brevete/ premii:</b></p> <p>Brisan , C., Hiller M., Method for generating kinematical structures of a reconfigurable parallel robot with vertical actuators and its comprising system, European Patent EPO EP 2 444 209 A1, 2015.</p> <p>Brisan, C., Metoda de generare a structurilor cinematice pentru roboti paraleli si structura reconfigurabila obtinuta”, OSIM, Nr. 127277.</p>	Programul/Proiectul	Funcția	Perioada	Mathematical Modeling and Experimental Research on Anthropomorphic Parallel Robots (proiect finantat de Fundatia Alexander von Humboldt - Germania)	Grant Director	2004 - 2008	Cercetari privind dezvoltarea masinilor unelte cu topologie paralela reconfigurabila (Proiect IDEI).	Grant Director	2007-2010	Cercetarea si dezvoltarea de sisteme de pozitionare robotice ultraprecise cu mobilitate extinsa	Grant Director	2007-2010	Research concerning theoretical development and experimental validation of Reconfigurable Haptic Interfaces for Virtual Reality (proiect finantat de Fundatia Alexander von Humboldt - Germania)	Grant Director	2012-2016	Grant PCCA , 149/2012: Reconfigurable Haptic Interfaces used in Dynamic Contact Reproduction	Responsabil partener	2012-2016	Grant PCCDI, 22/2018: sisteme robotice autonome pentru managementul deșeurilor în contextual orașului inteligent	Responsabil partener	2018-2020	Grant PED, Sistem robotic modular si reconfigurabil pentru simularea cutremurelor	Responsabil partener
Programul/Proiectul	Funcția	Perioada																						
Mathematical Modeling and Experimental Research on Anthropomorphic Parallel Robots (proiect finantat de Fundatia Alexander von Humboldt - Germania)	Grant Director	2004 - 2008																						
Cercetari privind dezvoltarea masinilor unelte cu topologie paralela reconfigurabila (Proiect IDEI).	Grant Director	2007-2010																						
Cercetarea si dezvoltarea de sisteme de pozitionare robotice ultraprecise cu mobilitate extinsa	Grant Director	2007-2010																						
Research concerning theoretical development and experimental validation of Reconfigurable Haptic Interfaces for Virtual Reality (proiect finantat de Fundatia Alexander von Humboldt - Germania)	Grant Director	2012-2016																						
Grant PCCA , 149/2012: Reconfigurable Haptic Interfaces used in Dynamic Contact Reproduction	Responsabil partener	2012-2016																						
Grant PCCDI, 22/2018: sisteme robotice autonome pentru managementul deșeurilor în contextual orașului inteligent	Responsabil partener	2018-2020																						
Grant PED, Sistem robotic modular si reconfigurabil pentru simularea cutremurelor	Responsabil partener	2020-2022																						