



Curriculum Vitae

Informatii personale

Nume **Cornel Brișan**

Adresa

Telefon

E-mail cornel.brisan@mdm.utcluj.ro

Data nasterii

Experienta

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 **Universitatea Tehnica din Cluj Napoca, Facultatea ARMM, Cluj Napoca, 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 **DUISBURG UNIVERSITY, Lotharstr. 1. Duisburg, Germany**

Domeniu Cercetare

Date 1988 – 1991

Pozitii ocupate Inginer mecanic

Responsabilitati Proiectare si executie subansamble mecanice

Angajator **Regionala Cai Ferate Cluj Napoca**

Domeniu Inginerie industriala

Educatie

Date 1990 – 1995

Titlu obtinut Dr. -Ing.

Activitate *Teza de doctorat*

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																								
Abilitati personale si competente Abilitati organizatoriale si competente	<p>Activitati de cercetare si didactice intr un mediu multicultural.</p> <p>Competente profesionale</p> <p>DOMENIUL DE CERCETARE: Roboti cu aplicatii in Ingineria industriala</p> <p>Directii de cercetare:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Roboti cu topologie reconfigurabila 2. Simulatoare 3. Roboti antropomorfi <p>Competente manageriale</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>Granturi de cercetare (selectie)</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 deseurilor 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>Conducator doctorat 2008- prezent</p> <p>Dr.-Ing. Csiszar Akos. Online path planning for industrial robots with integrated workspace limits and safety criterion, 2012 –cotutela cu Prof. Alexander Verl, ISW Stuttgart.,</p> <p>Dr.-Ing. Pacurari Radu, Theoretical and Experimental Research on the Road Simulators Development, 2012.</p> <p>Dr.-Ing. V. Vasiu, Contribuții privind utilizarea realității virtuale în dezvoltarea sistemelor reconfigurabile , 2012,</p> <p>Dr.-Ing. Csapo Levente, Contribuții privind îmbunătățirea Sistemelor de Control Managerial în organizații industriale multinaționale, 2017.</p> <p>Dr.Ing. Catalin Boanta, Contributii la optimizarea robotilor industriali, 2020.</p> <p>Brevete/ premii:</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 deseurilor în contextual orașului inteligent	Responsabil partener	2018- 2020	Grant PED, Sistem robotic modular si reconfigurabil pentru simularea cutremurelor	Responsabil partener	2020- 2022
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 deseurilor în contextual orașului inteligent	Responsabil partener	2018- 2020																							
Grant PED, Sistem robotic modular si reconfigurabil pentru simularea cutremurelor	Responsabil partener	2020- 2022																							