

LISTA DE LUCRĂRI ȘTIINȚIFICE PUBLICATE

1. Lucrări în volume ale conferințelor internaționale indexate Thomson Reuters (ISI Proceedings)

Pacurari, R., **Crenganiș, M.**, Csiszar, A., Brisan, C., "Possibilities Concerning Control of a Laser Welding Cell Utilizing Servomotors and PLC", *International Joint Conferences on Computer, Information, and Systems Sciences, and Engineering (CISSE 08) December 5 - 13, 2008, published by Springer Netherlands in Technological Developments in Education and Automation, ISBN: 978-90-481-3655-1*

Crenganiș, M., Bologa, O., Breaz, R., Racz, G., „*The Inverse Kinematics Solutions of a 7 DOF Robotic Arm Using Fuzzy Logic*”, ICMS Iași, 2011, ISSN 1011-2855.

Crenganiș, M., Breaz, R., Racz, G., Bologa, O., „*Contributions Regarding the Inverse Kinematics of a 7 DOF Redundant Robotic Arm Using ANFIS*” ICSTCC 2012, Sinaia, ISBN 978-1-4673-4534-7.

Crenganiș, M., Breaz, R., Racz, G., Bologa, O., "The Inverse Kinematics Solutions of a 7 DOF Robotic Arm Using Fuzzy Logic" ICIEA 2012, Singapore, pag. 518-523, ISBN 978-1-4577-2119-2.

Crenganiș, M., Breaz, R., Racz, G., Bologa, O., "Inverse Kinematics of a 7 DOF Manipulator Using Adaptive Neuro-Fuzzy Inference Systems" ICARCV 2012, Guangzhou, pag. 1232-1237, ISBN 978-1-4673-1870-9.

Crenganiș, M., Bologa, O., Breaz, R., Racz, G., „*The kinematic solution of a redundant robotic arm using matlab simmechanics and anfis models*”, ICMS Iași, 2013.

2. Lucrări publicate în reviste indexate BDI

Crenganiș, M., Chera, I., Bologa, O., "The Inverse Kinematics Of an Anthropomorphic Robot Arm With Seven Degrees of Freedom", AJME Timisoara, 2010, ISSN 1583-7904.

Bologa, O., Racz, G., Breaz, R., **Crenganiș, M.**, „*Comparative study regarding the generation of circular profiles through cutting*”, Conferință ASTR 2011, ISSN 2066-6586.

Bologa, **Crenganiș, M.**, „*The city of alternative energy*”, Conferință ASTR 2012, ISSN 1224-7928.

Bologa, **Crenganiș, M.**, „*Energie Geotermala*”, Conferință ASTR 2013.

3. Teza de Doctorat

Crenganiș, M., „*Contribuții privind conducerea și controlul unui braț robotic antropomorf*”