



**ȘCOALA DOCTORALĂ DE ȘTIINȚE
INGINEREȘTI, MECANICE, CALCULATOARE
(SD-SIMC)**

**Bibliografia colocviului de admitere la
Studiile Universitare de Doctorat
în anul universitar 2025 - 2026**

1. R. Voinea, D. Voiculescu, C. Ceașu, *Mecanica*, Editura Didactica și Pedagogica, București, 1983.
2. V. Vâlcovici, Șt. Bălan, R. Voinea, *Mecanică Teoretică*, Editura Tehnică, 1963.
3. L. D. Landau, E. M. Lifșit, *Mecanică*, Editura Tehnică, 1966.
4. H. Abramovich, *Intelligent Materials and Structures* (De Gruyter Textbook) 2016.
5. P. Bratu, *Analiza structurilor elastice. Comportarea la acțiuni statice și dinamice*, Editura Impuls, București 2011.
6. Bruno Siciliano, Oussama Khatib, *Springer Handbook of Robotics*, pp.1611, Editura Springer- Verlag, 2008, ISBN 978-3-540-23957-4, e- ISBN 978-3-540-30301-5.
7. B. Roffel, B.H.L. Betlem, *Advanced Practical Process Control*, 309 pag, Editura Springer, ISBN 3-540-40480-5.
8. Salvatore Pennacchio, Editor, International Society for Advanced Research, *Emerging Technologies, Robotics and Control Systems Volume 1*, Università degli Studi Palermo, Italy, ISBN: 978-88-901928-1-4.
9. Theodor Borangiu, *Advanced Robot Motion Control*, Editura AGIR, Editura Academiei Române, ISBN 973-8130-98-0 (Editura AGIR), ISBN 973-27-0976-6 (Editura Academiei Române).
10. Dan Ștefanoiu, Theodor Boragiu, Florin Ionescu, *Robot Modelling and Simulation*, Editura AGIR, Editura Academiei Române, ISBN 973-8466-74-1 (Editura AGIR), ISBN 973-27-1082-9 (Editura Academiei Române).

11. Luige Vlădăreanu, *Controlul în timp real cu automate programabile în mecanica solidelor*, 206pag, Editura Bren, 2005, ISBN 973-648-431-0, ISBN 973-648-431-7.
12. Paul R.P., *Robot manipulators: Mathematics, programming and control*, The Massachusetts Institute of Technology, U.S.A., 1982.
13. Neagoe Mircea, *Cinematica roboților industriali.*Precizia roboților*, Editura Universității „Transilvania” din Brașov, ISBN 973-635-020-7.
14. Vukobratović M., Potkonjak V., *Dynamics of Manipulation Robots*, Springer-Verlog Berlin Heidelberg New York, 1982
15. Vukobratovic Miomir, Vejko Potkonjak, Vladimir Matijevic, *Microprocessor-based and intelligent systems engineering*, 246 pag., Editura Kluwer Academic, ISBN 1- 4020-1809-6.
16. Vukobratovic Miomir, Dragoljub Surdilovic, Yury Ekalo, Dusko Katic, *Dynamics and robust control of robot-environment interaction, New Frontiers in Robotics*, Editura World Scientific Publishing, 2009, pp. 657, ISBN-13 978-981-283-475-1, ISBN-10 981-283-475-3
17. Balcu I, *Vibrații ale sistemelor mecanice*, Ed. Lux Libris, Brasov,1996
18. Bratu P. *Mecanica sistemelor deformabile*, Ed. Impuls, Bucuresti, 2006
19. Bratu P. *Vibrațiile sistemelor elastice*, Ed.Tehnica Bucuresti, 2000
20. Buzdugan Gh., Petcu L., Rades M., *Vibrațiile sistemelor mecanice*, Ed.Academiei, 1979
21. Sireteanu T., s.a. *Vibrațiile aleatoare ale automobilelor*
22. Voinea R., Voiculescu D., Simion Fl., *Introducere în mecanica solidului*, Ed.Academiei 1981
22. Bratu P. – *Acustica Interioară*, Editura Impuls, 2007
23. Bratu P. – *Mecanica Teoretică*, Editura Impuls, 2005
24. Buzdugan Gh. – *Vibrațiile sistemelor elastice*, Editura Academiei,1985
25. Enescu N. – *Acustica Tehnică*, Editura Politehnica,București, 2005
26. Marin C. – *Vibrațiile Sistemelor Mecanice*, Editura Impuls, 2009
27. Voinea R. – *Vibrațiile Structurilor*, Editura Didactică și Pedagogică, 1987
28. N. POP, *Variational analysis and numerical methods for contact problems in elasticity*, EdituraUniversității de Nord din Baia Mare, 2009.
29. Bruno Siciliano, L. Sciavicco, Luigi Villani, G. Oriolo (Eds.), *Advanced Textbooks in Controland Signal Processing*, pp. 644, Springer 2009.
30. T. Kröger, F. M. Wahl (Eds.), *Advances in Robotics Research*, Institut für Robotik und Prozessinformatik , Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2009

31. Peter L. Reece, *Smart Materials and Structures: New Research*, 2006.
32. Ocnărescu C., *Mecanisme și manipolatoare*, Editura BREN, București, 2001.
33. Mihaiela ILIESCU, *Tehnologii de Fabricare a Componentelor Mecanice ale Roboților Industriali - Elemente Fundamentale*, Editura PRINTECH, ISBN 978-606- 521-984-7, 2013.
34. Mihaiela ILIESCU, *Teoria Probabilităților și Statistică Aplicată*, ISBN 978-606-610-044-1, Editura BREN, 2013.
35. Florian Ioan PETRESCU, *Teoria Mecanismelor – curs și aplicații*, ISBN 978-1-4792-9362-9, 2012.
36. Lefter, C-G., *Ecuații diferențiale și sisteme dinamice*, Editura Alexandru Myller, Iasi, 2006
37. Pavaloiu, I., Pop, N., *Interpolare și aplicații*, Editura Risoprint, Cluj-Napoca, 2005.
38. Carabineanu, A., Sburlan, S., POP, N., *Probleme la limită în mecanica mediilor continue*, Valahia University Press, Targoviste, 2011.
39. Liviu Solomon, *Elasticitatea liniară: introducere matematica în statica solidului elastic*, Editura Academiei Române, 1969.
40. Radu P Voinea, Ion V Stroe, *Introducere în teoria sistemelor dinamice*, Editura Academiei Române, 2000.
41. Yann LeCun, Yoshua Bengio, and Geoffrey Hinton. "Deep learning". In: Nature 521.7553 (2015)
42. Ian Goodfellow, Yoshua Bengio, and Aaron Courville. Deep Learning. <http://www.deeplearningbook.org>. MIT Press, 2016
43. Mark W. Spong, Seth Hutchinson, M. Vidyasagar, *Robot Modeling and Control*, Wiley, 2005
44. Quigley, M., Gerkey, B., & Smart, W. D. (2015). *Programming Robots with ROS: a practical introduction to the Robot Operating System*. " O'Reilly Media, Inc."
45. Fernandez, E., Crespo, L. S., Mahtani, A., & Martinez, A. (2015). *Learning ROS for robotics programming*. Packt Publishing Ltd.

Director școală doctorală,
Dr.ing. ILIESCU MIHAIELA

