

Concurs pentru ocuparea postului poz. **13**, de **conferențiar universitar**,  
**Departamentul de Automatică și Informatică Aplicată**,  
**Facultatea de Automatică și Calculatoare**,  
 Disciplinele: Modelare și control predictiv / Modeling and predictive control

Ingineria reglării  
 Ingineria reglării automate  
 Identificarea sistemelor

Domeniul: Ingineria Sistemelor,  
 Post publicat în Monitorul Oficial al României Partea a III-a, nr.395 din 28.11.2024

## LISTA DE LUCRĂRI

**Candidat:** MAXIM, D. Anca - **Dr./** din 2019, **Șef de lucrări** (CS III) / din **2020**

### 1° Teza(-ele) de doctorat (T1, T2)

T1. **Maxim A.**, *Distributed Model Predictive Control for Dynamically Coupled Systems*, 225 pg, 2019, doctorat în cotutelă între Universitatea Tehnică "Gheorghe Asachi" din Iași, România, domeniul Ingineria sistemelor, conducător de doctorat prof.dr.ing. Corneliu Lazăr și Universitatea Ghent, Belgia, domeniul Inginerie, conducător de doctorat prof.dr.ing. Clara Mihaela Ionescu

**2° Cărți/ cursuri/ manuale publicate în edituri recunoscute din țară sau din străinătate (Ca1, Ca2 etc.), îndrumare publicate/culegeri de probleme (I1, I2 etc.), sisteme de laborator funcționale etc. (D1, D2 etc.) cursuri proprii pe Web, sisteme e-learning etc. (W1, W2 etc.), după caz, precum și alte lucrări (M1, M2 etc.) prin care se aduc contribuții la dezvoltarea activităților didactice/ profesionale**

	Carte/ curs/ manual publicată în editură recunoscută CNCS (unic/ prim autor sau co-autor)	Punctaj
Ca	<b>Ca1 Maxim A.</b> , <i>Distributed Model Predictive Control for Dynamically Coupled Systems</i> , Ed. MatrixRom, București, 2021, ISBN 978-606-25-0657-5, 134 pagini, 40 randuri/pag, $(134/100) \cdot (40/30) \cdot 5 \cdot 1.2 \cdot 1 = 10.72p$	10.72
	<b>Ca2 Căruntu C.F., A. Maxim și C. Lazăr</b> , <i>Advanced control strategies for networked/distributed systems – theory and applications</i> , Ed. MatrixRom, București, 2019, ISBN 978-606-250-504-2, 129 pagini, 40 randuri/pag, contribuție 40%. $(129/100) \cdot (40/30) \cdot 5 \cdot 1.2 \cdot 0.4 = 4.13p$	4.13
	<b>Îndrumar/ culegere de probleme (publicat sau disponibil pe Web)</b>	
I	<b>I1 Maxim A.</b> , Păucă O., Lazăr C, <i>Ingineria Reglării Automate – Îndrumar de laborator</i> , Ed. MatrixRom, București, 2024, ISBN 978-606-25-0935-4, 74 pagini, 34 randuri/pag, contribuție 50%. $(74/100) \cdot (34/30) \cdot 4 \cdot 0.5 = 1.68p$	1.68
D	<b>Sisteme de laborator funcționale</b>	
	<b>D1</b> Amenajarea unei lucrări noi de laborator cu o instalație experimentală de tip Emulator Industrial M220 pentru ilustrarea structurilor complexe de reglare de tip reglarea combinată feedback-feedforward la disciplina "Ingineria reglării automate".	2
	<b>D2</b> Amenajarea unei lucrări noi de laborator cu o instalație experimentală de tip aerodinamic AERO 2-QUANSER pentru ilustrarea structurilor complexe de reglare de tip reglarea în cascadă la disciplina "Ingineria reglării automate".	2
	<b>D3</b> Amenajarea a trei lucrări noi de laborator cu o instalație experimentală de tip trei rezervoare de apă cuplate DTS200 pentru ilustrarea tehnicilor de acordare a reguletoarelor PID (metoda Ziegler Nichols indicială, metoda Ziegler Nichols frecvențială și metoda de autoacordare cu releu) la disciplina "Ingineria reglării automate".	2
	<b>D4</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Ingineria reglării automate" cu titlul: STRUCTURI COMPLEXE DE REGLARE - Reglarea cu compensarea timpului mort - Predictorul Smith	1.5
	<b>D5</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Ingineria reglării automate" cu titlul: Proiectarea sistemelor de reglare prin metoda alocării polilor	1.5
	<b>D6</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Ingineria reglării automate" cu titlul: Proiectarea noninteractivă a sistemelor de reglare numerică multivariabile	1.5

	<b>D7</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Ingineria reglării automate" cu titlul: Reglarea după stare	1.5
	<b>D8</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Ingineria reglării automate" cu titlul: Reglarea după stare pentru procese multivariabile	1.5
	<b>D9</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Ingineria reglării automate" cu titlul: Reglarea după stare estimată	1.5
	<b>D10</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Ingineria reglării automate" cu titlul: Reglarea predictivă bazată pe modelul procesului	1.5
	<b>D11</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Identificarea sistemelor" cu titlul: Introducere în mediul software MATLAB	1.5
	<b>D12</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Identificarea sistemelor" cu titlul: Modelarea și analiza sistemelor dinamice liniare continue în timp	1.5
	<b>D13</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Identificarea sistemelor" cu titlul: Modelarea și analiza sistemelor dinamice liniare discrete în timp	1.5
	<b>D14</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Identificarea sistemelor" cu titlul: Analiza armonică a semnalelor continue deterministe	1.5
	<b>D15</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Identificarea sistemelor" cu titlul: Analiza armonică a semnalelor discrete deterministe.	1.5
	<b>D16</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Identificarea sistemelor" cu titlul: Modelarea și analiza semnalelor aleatoare (1)	1.5
	<b>D17</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Identificarea sistemelor" cu titlul: Modelarea și analiza semnalelor aleatoare (2)	1.5
	<b>D18</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Identificarea sistemelor" cu titlul: Modelarea sistemelor liniare cu semnale aleatoare de intrare	1.5
	<b>D19</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Identificarea sistemelor" cu titlul: Identificarea off-line a sistemelor prin metode neparametrice	1.5
	<b>D20</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Identificarea sistemelor" cu titlul: Identificarea off-line a sistemelor prin metode parametrice	1.5
	<b>D21</b> Concepere lucrare nouă de laborator la disciplina "Identificarea sistemelor" cu titlul: Identificarea sistemelor prin metode parametrice off-line (metoda variabilelor instrumentale) și on-line (metoda recursivă a celor mai mici pătrate)	1.5
<b>W</b>	<b>Utilizarea sistemelor de predare/ învățare/ evaluare de tip e-learning/ on-line/ multimedia etc.</b>	
	<b>W1</b> Ingineria reglării automate – lucrări de laborator, publicat pe web (Moodle) la adresa edu.tuiasi.ro, 55 pagini, 37 randuri/pagină. $(55/100) \cdot (37/40) = 0.51$	0.51
	<b>W2</b> Identificarea sistemelor – lucrări de laborator, publicat pe web (Moodle) la adresa edu.tuiasi.ro, 74 pagini, 44 randuri/pagină. $(74/100) \cdot (44/40) = 0.81$	0.81
	<b>W3</b> Ingineria Reglării - curs, publicat pe web (Moodle) la adresa edu.tuiasi.ro 283 slide-uri	1

**3° Cărți/ capitole cărți de specialitate publicate în edituri recunoscute din țară sau din străinătate (Cb1, Cb2 etc.), articole/ studii publicate în reviste din țară/ străinătate, cu factor de impact/ indexate în BDI/ neindexate în BDI (R1, R2 etc.), brevete de invenție (B1, B2 etc.), creații artistice prezentate la manifestări recunoscute din țară/ străinătate (A1, A2 etc.), articole/ studii publicate în volumele manifestărilor științifice naționale/ internaționale indexate BDI/ neindexate BDI (V1, V2 etc.), după caz, precum și alte lucrări (N1, N2 etc.) prin care se aduc contribuții științifice la dezvoltarea domeniului.**

	<b>Capitol carte de specialitate publicată în editură din străinătate</b>	<b>Punctaj</b>
<b>Cb</b>	<b>Cb1</b> Maxim A., Ionescu C.M., <i>A Model-Based Optimal Distributed Predictive Management of Multidrug Infusion in Lung Cancer Patient Therapy</i> , in: Pinto, C.M., Ionescu, C.M. (eds) <i>Computational and Mathematical Models in Biology. Nonlinear Systems and Complexity</i> , vol 38. Springer, Cham. <a href="https://doi.org/10.1007/978-3-031-42689-6_10">https://doi.org/10.1007/978-3-031-42689-6_10</a> , pp 235-256, capitol, 21 pagini, 46 randuri/pag, contribuție 50% $(21/100) \cdot 10 \cdot 0.5 = 1.05p$	1.05
<b>R</b>	<b>Articol publicat în revistă cotate ISI, cu factor de impact</b>	
	<b>R1</b> Maxim A., Pauca O., Caruntu C. F., <i>Coalitional Distributed Model Predictive Control Strategy with Switching Topologies for Multi-Agent Systems</i> , <i>Electronics</i> , 13 (4), pp. 792, 2024 (IF: 2.6 –Q2), <a href="https://www.mdpi.com/2079-9292/13/4/792">https://www.mdpi.com/2079-9292/13/4/792</a> 6/3 = 2p	2

<b>R2 Maxim A.</b> , Pauca O., Amariei R. G., Braescu F. C., Caruntu C. F., <i>Coalitional Control Strategy for a Heterogeneous Platoon Application</i> , Mathematics, 12 (1), pp 7, 2024 (IF: 2.3 –Q1), <a href="https://www.mdpi.com/2227-7390/12/1/7">https://www.mdpi.com/2227-7390/12/1/7</a> 6/5 = 1.2p	1.2
<b>R3 Lazar R. G.</b> , Pauca O., <b>Maxim A.</b> , Caruntu C. F., <i>Control Architecture for Connected Vehicle Platoons: From Sensor Data to Controller Design Using Vehicle-to-Everything Communication</i> , Sensors, 23 (17), pp. 7576, 2023 (IF: 3.4–Q2) <a href="https://www.mdpi.com/1424-8220/23/17/7576">https://www.mdpi.com/1424-8220/23/17/7576</a> 6/4 = 1.5p	1.5
<b>R4 Maxim A.</b> , Pauca O., Caruntu C. F., <i>Distributed Model Predictive Control and Coalitional Control Strategies-Comparative Performance Analysis Using an Eight-Tank Process Case Study</i> , Actuators, 12 (7), pp. 281, 2023 (IF: 2.2–Q2) <a href="https://www.mdpi.com/2076-0825/12/7/281">https://www.mdpi.com/2076-0825/12/7/281</a> 6/3 = 2p	2
<b>R5 Maxim A.</b> , De Keyser R., <i>Estimation of First Order Plus Dead Time and Second Order Plus Dead Time models from noisy step response data</i> , Asian Journal of Control, 25 (3), pp. 1791-1804, 2023 (IF: 2.7–Q2) <a href="https://1610bostz-y-https-onlinelibrary-wiley-com.z.e-nformation.ro/doi/10.1002/asjc.2999">https://1610bostz-y-https-onlinelibrary-wiley-com.z.e-nformation.ro/doi/10.1002/asjc.2999</a> , 6/2 = 3p	3
<b>R6 Maxim A.</b> , Caruntu C. F., <i>Coalitional Distributed Model Predictive Control Strategy for Vehicle Platooning Applications</i> , Sensors, 22 (3), pp. 997, 2022, (IF: 3.4 – Q2), <a href="https://www.mdpi.com/1424-8220/22/3/997">https://www.mdpi.com/1424-8220/22/3/997</a> 6/2 = 3p	3
<b>R7 Pauca O.</b> , <b>Maxim A.</b> , Caruntu C. F., <i>Multivariable Optimisation for Waiting-Time Minimisation at Roundabout Intersections in a Cyber-Physical Framework</i> , Sensors, 21 (12), pp. 3968, 2021 (IF: 3.4 – Q2), <a href="https://www.mdpi.com/1424-8220/21/12/3968">https://www.mdpi.com/1424-8220/21/12/3968</a> 6/3 = 2p	2
<b>R8 Maxim A.</b> , Caruntu C. F., <i>A Coalitional Distributed Model Predictive Control Perspective for a Cyber-Physical Multi-Agent Application</i> , Sensors, 21 (12), pp. 4041, 2021, (IF: 3.4 – Q2), <a href="https://www.mdpi.com/1424-8220/21/12/4041">https://www.mdpi.com/1424-8220/21/12/4041</a> 6/2 = 3p	3
<b>R9 Pauca O.</b> , <b>Maxim A.</b> , Caruntu C. F., <i>Control Architecture for Cooperative Autonomous Vehicles Driving in Platoons at Highway Speeds</i> , IEEE Access, 9 (-), pp. 153472-153490, 2021 (IF: 3.4 – Q2), <a href="https://16113osuy-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-nformation.ro/document/9615037">https://16113osuy-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-nformation.ro/document/9615037</a> 6/3 = 2p	2
<b>R10 Zhao S.</b> , <b>Maxim A.</b> , Liu S., De Keyser R., and Ionescu C. M., <i>Distributed Model Predictive Control of Steam/Water Loop in Large Scale Ships</i> , Processes, 7 (7), pp 442, 2019 (IF: 2.8 – Q2) <a href="https://www.mdpi.com/2227-9717/7/7/442">https://www.mdpi.com/2227-9717/7/7/442</a> 6/5 = 1.2p	1.2
<b>R11 Maxim A.</b> , Ferracuti R., and Ionescu C. M., <i>A Theoretical Framework to Determine RHP Zero Dynamics in Sequential Interacting Sub-Systems</i> , Algorithms, 12 (5), pp 102, 2019 (IF: 1.8 – Q2) <a href="https://www.mdpi.com/1999-4893/12/5/102">https://www.mdpi.com/1999-4893/12/5/102</a> 6/3 = 2p	2
<b>R12 Maxim A.</b> , Copot D., Copot C. and Ionescu C. M., <i>The 5Ws for Control as Part of Industry 4.0: Why, What, Where, Who, and When - A PID and MPC Control Perspective</i> , Inventions, Special Issue Automatic Control and System Theory, 4 (1), pp 10, 2019. (IF: 2.1 – Q2). <a href="https://www.mdpi.com/2411-5134/4/1/10">https://www.mdpi.com/2411-5134/4/1/10</a> 6/4 = 1.5p	1.5
<b>R13 Zhao S.</b> , <b>Maxim A.</b> , Liu S., De Keyser R. and Ionescu C. M., <i>Effect of Control Horizon in Model Predictive Control for Steam/Water Loop in Large-Scale Ships</i> , Processes, 6 (12), pp 265, 2018 (IF: 2.8 – Q2) <a href="https://www.mdpi.com/2227-9717/6/12/265">https://www.mdpi.com/2227-9717/6/12/265</a> 6/5 = 1.2p	1.2
<b>R14 Maxim A.</b> , Copot D., De Keyser R., and Ionescu C. M., <i>An industrially relevant formulation of a distributed model predictive control algorithm based on minimal process information</i> , Journal of Process Control, 68 (-), pp 240-253, 2018 (IF: 3.3 – Q2) <a href="https://1610aot35-y-https-www-sciencedirect-com.z.e-nformation.ro/science/article/pii/S0959152418301185?via%3Dihub">https://1610aot35-y-https-www-sciencedirect-com.z.e-nformation.ro/science/article/pii/S0959152418301185?via%3Dihub</a> 6/4 = 1.5p	1.5
<b>R15 Muresan C. I.</b> , Dutta A., Dulf E. H., Pinar Z., <b>Maxim A.</b> , Ionescu C. M., <i>Tuning algorithms for fractional order internal model controllers for time delay processes</i> , International Journal of Control, 89 (3), pp 579-593, 2016 (IF: 1.6 – Q3) <a href="https://1611mot38-y-https-www-tandfonline-com.z.e-nformation.ro/doi/full/10.1080/00207179.2015.1086027">https://1611mot38-y-https-www-tandfonline-com.z.e-nformation.ro/doi/full/10.1080/00207179.2015.1086027</a> 6/6 = 1p	1
<b>Articol publicat în revistă indexată în baze de date internaționale (BDI)</b>	
<b>R16 Maxim A.</b> , Pauca O., Caruntu C.F., <i>Coalitional Control Algorithm For A Vehicle Platooning Application – A Selfish Approach</i> , Buletinul Institutului Politehnic Iasi, 69 (73), pp. 39–65, 2023. (indexată ZMATH). <a href="https://sciendo.com/article/10.2478/bipie-2023-0014">https://sciendo.com/article/10.2478/bipie-2023-0014</a> 3/3=1p	1

	R17 Pauca O, Caruntu C. F., <b>Maxim A.</b> , Lazar C., <i>Control architecture for automated Vehicles to ensure obstacle avoidance</i> , Buletinul Institutului Politehnic Iasi, 66 (70), pp. 71–83, 2020. (indexată ZMATH). <a href="http://www.bulipi-eee.tuiasi.ro/archive/2020/fasc.4/p5_f4_2020.pdf">http://www.bulipi-eee.tuiasi.ro/archive/2020/fasc.4/p5_f4_2020.pdf</a> 3/4 = 0.75p	0.75
	R18 <b>Maxim A.</b> , Căruntu C. F., Lazăr C., <i>Implementation issues for distributed model predictive control of a two agent system</i> , Buletinul Institutului Politehnic Iasi, LX(LXIV), pp. 69–85, pg. 17, 2014. (indexată ZMATH). <a href="http://www12.tuiasi.ro/users/103/2014_3_4_069-085_06_Maxim_AC%203-4_2014_corectat.pdf">http://www12.tuiasi.ro/users/103/2014_3_4_069-085_06_Maxim_AC%203-4_2014_corectat.pdf</a> 3/3 = 1p	1
V	<b>Articol/studiu publicat în volumul unei manifestări științifice indexate în baze de date internaționale (BDI)</b>	
	<b>V1 Maxim A.</b> , Pauca O., Lazar R.G., Amarandei C-M., Caruntu C.F., <i>Cloud-Based DMPC Simulation for Autonomous Mobile Robot Platooning</i> , 28 <sup>th</sup> International Conference on System Theory Control and Computing (ICSTCC), Sinaia, Romania, Oct. 10-12, pp. 32-37, 2024 <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/10744654">https://ieeexplore.ieee.org/document/10744654</a> (IEEE Xplore) 4/5 = 0.8p	0.8
	<b>V2 Pauca O.</b> , Lazar R.G., <b>Maxim A.</b> , Caruntu C.F., <i>Coalitional Control for Mobile Robots Formation in Logistic Applications</i> , 28 <sup>th</sup> International Conference on System Theory Control and Computing (ICSTCC), Sinaia, Romania, Oct. 10-12, pp. 451-456, 2024 <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/10744750">https://ieeexplore.ieee.org/document/10744750</a> (IEEE Xplore) 4/4 = 4p	1
	<b>V3 Pauca O.</b> , <b>Maxim A.</b> , Maestre J. M., Caruntu C. F., <i>Bio-inspired control by overlapping adaptive clusters: a vehicle platoon case study</i> , IFAC PAPERSONLINE, 56 (2), pp. 1460-1465, 2023 <a href="https://1610aot35-y-https-www-sciencedirect-com.z.e-nformation.ro/science/article/pii/S2405896323022413?via%3Dihub">https://1610aot35-y-https-www-sciencedirect-com.z.e-nformation.ro/science/article/pii/S2405896323022413?via%3Dihub</a> (ISI Proceedings) 4/4 = 1p	1
	<b>V4 Maxim A.</b> , Pauca O., Caruntu C. F., <i>Assessment of Control Efficiency in a Vehicle Platooning Application</i> , European Control Conference (ECC), Bucharest, Romania, Jun 13-16, pp. 1270-1275, 2023 <a href="https://16113ot3x-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-nformation.ro/document/10178380">https://16113ot3x-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-nformation.ro/document/10178380</a> (ISI Proceedings) 4/3 = 1.33p	1.33
	<b>V5 Pauca O.</b> , <b>Maxim A.</b> , Caruntu C. F., <i>Vehicle Trajectory Planning for Collision Avoidance with Mobile Obstacles</i> , 26 <sup>th</sup> International Conference on System Theory Control and Computing (ICSTCC), Sinaia, Romania, Oct. 19-21, pp. 607-612, 2022 <a href="https://16113ot3x-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-nformation.ro/document/9931808">https://16113ot3x-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-nformation.ro/document/9931808</a> (ISI Proceedings) 4/3 = 1.33p	1.33
	<b>V6 Maxim A.</b> , Pauca O., Maestre J. M., Caruntu C. F., <i>Assessment of computation methods for coalitional feedback controllers</i> , European Control Conference (ECC), London, England, Jul 12-15., pp. 1472-1477, 2022 <a href="https://16113ot3x-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-nformation.ro/document/9838577">https://16113ot3x-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-nformation.ro/document/9838577</a> (ISI Proceedings) 4/4 = 1p	1
	<b>V7 Pauca O.</b> , <b>Maxim A.</b> , Caruntu C. F., <i>Communication topologies evaluation for a vehicle merging into a platoon on highway</i> , 30 <sup>th</sup> Mediterranean Conference on Control and Automation (MED), Athens, Greece, Jun 28-Jul 1, pp. 957-962, 2022 <a href="https://16113ot3x-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-nformation.ro/document/9837195">https://16113ot3x-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-nformation.ro/document/9837195</a> (ISI Proceedings) 4/3 = 1.33p	1.33
	<b>V8 Maxim A.</b> , Copot D., <i>Closed-loop control of anesthesia and hemodynamic system: a Model Predictive Control approach</i> , IFAC PAPERSONLINE, 54 (15), 11th IFAC Symposium on Biological and Medical Systems (BMS), Ghent, Belgium, pp. 37-42, 2021 <a href="https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896321016311">https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896321016311</a> (ISI Proceedings) 4/2 = 2p	2
	<b>V9 Pauca O.</b> , <b>Maxim A.</b> , Caruntu C. F., <i>Cooperative Platoons Merging for Obstacle Avoidance on Highways</i> , 25th International Conference on System Theory, Control and Computing (ICSTCC), Iasi, Romania, pp. 25-30, 2021 <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/9607199">https://ieeexplore.ieee.org/document/9607199</a> (ISI Proceedings) 4/3 = 1.33p	1.33
	<b>V10 Pauca O.</b> , <b>Maxim A.</b> , Caruntu C. F., <i>Trajectory Planner based on Third-order Polynomials applied for Platoon Merging and Splitting</i> , 29th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED), Bari, Puglia, Italy, pp. 83-88, 2021 <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/9480261">https://ieeexplore.ieee.org/document/9480261</a> (ISI Proceedings) 4/3 = 1.33p	1.33
	<b>V11 Pauca O.</b> , <b>Maxim A.</b> , Caruntu C. F., <i>DMPC-based Data-packet Dropout Compensation in Vehicle Platooning Applications using V2V Communications</i> , European Control Conference (ECC), Electr Network, Jun 29-Jul 02, pp. 2639-2644,	1.33



2021, <a href="https://16113ot3x-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-information.ro/document/9654918">https://16113ot3x-y-https-ieeeexplore-ieee-org.z.e-information.ro/document/9654918</a> (ISI Proceedings) 4/3 = 1.33p	
<b>V12</b> Caruntu C. F., Pascal C., <b>Maxim A.</b> , Pauca O., <i>Bio-Inspired Coordination and Control of Autonomous Vehicles in Future Manufacturing and Goods Transportation</i> , 21st IFAC World Congress, Berlin, Germany, pp 11008-11013, 2020. <a href="https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896320335771">https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896320335771</a> (ISI Proceedings) 4/4 = 1p	1
<b>V13</b> <b>Maxim A.</b> , Pauca O., Caruntu C. F., Lazar C., <i>Distributed Model Predictive Control Algorithm with Time-Varying Communication Delays for a CACC Vehicle Platoon</i> , 24th International Conference on System Theory, Control and Computing (ICSTCC), Sinaia, Romania, pp. 775-780, 2020. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/9259772">https://ieeexplore.ieee.org/document/9259772</a> (ISI Proceedings) 4/4 = 1p	1
<b>V14</b> Pauca O., Caruntu C. F., and <b>Maxim A.</b> , <i>Trajectory Planning and Tracking for Cooperative Automated Vehicles in a Platoon</i> , 24th International Conference System Theory, Control and Computing, Sinaia, Romania, pp 769-774, 2020. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/9259780">https://ieeexplore.ieee.org/document/9259780</a> (ISI Proceedings) 4/3 = 1.33p	1.33
<b>V15</b> <b>Maxim A.</b> , Lazar C., and Caruntu C. F., <i>Distributed Model Predictive Control Algorithm with Communication Delays for a Cooperative Adaptive Cruise Control Vehicle Platoon</i> , 28th Mediterranean Conference on Control and Automation, Saint-Raphaël, France, pp. 909-914, 2020. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/9259772">https://ieeexplore.ieee.org/document/9259772</a> (ISI Proceedings) 4/3 = 1.33p	1.33
<b>V16</b> Ionescu C. M., Haeemers M., <b>Maxim A.</b> , Copot C., Derammelaere S., and Stockman K., <i>Automatic tuning of predictive control in a hydrostatic drive train system in nominal operation</i> , 23rd International Conference System Theory, Control and Computing, Sinaia, Romania, pp. 785-790, 2019. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/8885997">https://ieeexplore.ieee.org/document/8885997</a> (ISI Proceedings) 4/6 = 0.67p	0.67
<b>V17</b> Copot D., Kusse F., Ghita M., Ghita M., Neckeboek M., <b>Maxim A.</b> , <i>Distributed model predictive control for hypnosis-hemodynamic maintenance during anesthesia</i> , 23rd International Conference System Theory, Control and Computing, Sinaia, Romania, pp. 638-643, 2019. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/8885554">https://ieeexplore.ieee.org/document/8885554</a> (ISI Proceedings) 4/6 = 0.67p	0.67
<b>V18</b> <b>Maxim A.</b> , Caruntu C. F., Lazar C., De Keyser R., Ionescu C. M., <i>Comparative Analysis of Distributed Model Predictive Control Strategies</i> , 23rd International Conference System Theory, Control and Computing, Sinaia, Romania, pp. 468-473, 2019. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/8885475">https://ieeexplore.ieee.org/document/8885475</a> (ISI Proceedings) 4/5 = 0.8p	0.8
<b>V19</b> <b>Maxim A.</b> , Maestre J.M., Căruntu C.F., Lazăr C., <i>Min-max coalitional model predictive control algorithm</i> , 22nd International Conference on Control Systems and Computer Science, Bucuresti, Romania, pp.24-29, 2019. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/8745299">https://ieeexplore.ieee.org/document/8745299</a> (ISI Proceedings) 4/4 = 1p	1
<b>V20</b> Copot D., <b>Maxim A.</b> , <i>Model predictive control for simultaneous regulation of hypnosis and hemodynamic states</i> , 2019 18th European Control Conference, Naples, Italy, June 25-28, pp. 4106-4111, 2019. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/8795620">https://ieeexplore.ieee.org/document/8795620</a> (ISI Proceedings) 4/2 = 2p	2
<b>V21</b> Căruntu C.F., Rafailă R.C., <b>Maxim A.</b> , <i>Multiple-lane vehicle platooning based on a multi-agent distributed model predictive control strategy</i> , 22nd International Conference on System Theory, Control and Computing, Sinaia, Romania, pp. 759-765, 2018. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/8540649">https://ieeexplore.ieee.org/document/8540649</a> (ISI Proceedings) (4/3 = 1.33p	1.33
<b>V22</b> <b>Maxim A.</b> , Maestre J.M., Căruntu C.F., Lazăr C., <i>Robust coalitional distributed model predictive control algorithm with stability via terminal constraint</i> , 2nd IEEE Conference on Control Technology and Applications, Copenhagen, Denmark, pp. 964-969, 2018. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/8511436">https://ieeexplore.ieee.org/document/8511436</a> (ISI Proceedings) (4/4 = 1p	1
<b>V23</b> <b>Maxim A.</b> , Copot D., Ionescu C. M., De Keyser R., <i>A methodology for control structure adaptation in presence of varying, unknown sub-system interaction degree</i> , 22nd IEEE International Conference on Emerging Technologies And Factory Automation, Limassol, Cyprus, 2017. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/8247752">https://ieeexplore.ieee.org/document/8247752</a> (ISI Proceedings) 4/4 = 1p	1
<b>V24</b> <b>Maxim A.</b> , Căruntu C.F., Lazăr C., <i>Cruise and headway control for vehicle platooning using a distributed model predictive control algorithm</i> , 21st International Conference on System Theory, Control and Computing, Sinaia, Romania, pp. 146-151, 2017. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/8107025">https://ieeexplore.ieee.org/document/8107025</a> (ISI Proceedings) 4/3 =	1.33

1.33p	
V25 <b>Maxim A.</b> , Căruntu C.F., Lazăr C., <i>Distributed model predictive control algorithm for vehicle platooning</i> , 20th International Conference on System Theory, Control and Computing, Sinaia, Romania, pp. 657-662, 2016. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/7790741">https://ieeexplore.ieee.org/document/7790741</a> (ISI Proceedings) 4/3 = 1.33p	1.33
V26 Căruntu C.F., Brăescu F.C., <b>Maxim A.</b> , Rafailă R.C., Țigănașu A., <i>Distributed model predictive control for vehicle platooning: a brief survey</i> , 20th International Conference on System Theory, Control and Computing, Sinaia, Romania, pp. 644-650, 2016. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/7790739">https://ieeexplore.ieee.org/document/7790739</a> (ISI Proceedings) 4/5 = 0,8p	0.8
V27 Copot D., <b>Maxim A.</b> , De Keyser R. Ionescu C. M., <i>Multivariable control of sextuple tank system with non-minimum phase dynamics</i> , 20th IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, Cluj-Napoca, Romania, 2016. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/7501361">https://ieeexplore.ieee.org/document/7501361</a> (ISI Proceedings) 4/4 =1p	1
V28 <b>Maxim A.</b> , Ionescu C. M., De Keyser R., <i>Modelling and identification of a coupled sextuple water tank system</i> , 20th IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, Cluj-Napoca, Romania, pp. 393-398, 2016. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/7501360">https://ieeexplore.ieee.org/document/7501360</a> (ISI Proceedings) 4/3 = 1.33p	1.33
V29 Ionescu C. M., Copot D., <b>Maxim A.</b> , Dulf E., Both R., De Keyser R., <i>Robust autotuning MPC for a class of process control applications</i> , 20th IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, Cluj-Napoca, Romania, pp. 369-374, 2016. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/7501356">https://ieeexplore.ieee.org/document/7501356</a> (ISI Proceedings) 4/6 = 0.67p	0.67
V30 Ionescu C. M., <b>Maxim A.</b> , Copot C., De Keyser R., <i>Robust PID Autotuning for the quadruple tank system</i> , 11th IFAC Symposium on Dynamics and Control of Process Systems, including Biosystems, Trondheim Norway, pp 919-924, 2016. <a href="https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896316305201">https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896316305201</a> (ISI Proceedings) 4/4 = 1p	1
V31 <b>Maxim A.</b> , Ionescu C.M., Căruntu C.F., Lazăr C., De Keyser R., <i>Reference tracking using a non-cooperative distributed model predictive control algorithm</i> , 11th IFAC Symposium on Dynamics and Control of Process Systems, including Biosystems, Trondheim, Norway, pp. 1079-1084, 2016. <a href="https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896316305535">https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2405896316305535</a> (ISI Proceedings) 4/5 = 0.8p	0.8
V32 <b>Maxim A.</b> , Lazăr C. and Căruntu C.F., <i>A computationally efficient non-cooperative distributed model predictive control algorithm for two agent systems</i> , 20th International Conference on Control Systems and Computer Science, 4th International Symposium on Cyber Physical Systems, Bucharest, Romania, pp. 673–678, 2015. <a href="http://ieeexplore.ieee.org/xpl/articleDetails.jsp?arnumber=7168499">http://ieeexplore.ieee.org/xpl/articleDetails.jsp?arnumber=7168499</a> (ISI Proceedings) 4/3 = 1.33p	1.33
V33 <b>Maxim A.</b> , Ionescu C. M., Copot C., De Keyser R., Lazar C., <i>Multivariable model-based control strategies for level control in a quadruple tank process</i> , 17th International Conference System Theory, Control and Computing, Sinaia, Romania, pp 343-348, 2013. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/6688983">https://ieeexplore.ieee.org/document/6688983</a> (ISI Proceedings) 4/5 = 0.8p	0.8
V34 De Keyser R., <b>Maxim A.</b> , Copot C., Ionescu C. M., <i>Validation of a relay-based PID autotuner with specified robustness</i> , 18th Conference on Emerging Technologies & Factory Automation, Cagliari, Italy, 2013. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/6648007">https://ieeexplore.ieee.org/document/6648007</a> (IEEEExplore) 4/4=1p	1
V35 <b>Maxim A.</b> , Lazar C, Burlacu A., Copot C., <i>Robotic visual servoing system based on SIFT features</i> , 16th International Conference System Theory, Control and Computing, Sinaia, Romania, 2012. <a href="https://ieeexplore.ieee.org/document/6379227">https://ieeexplore.ieee.org/document/6379227</a> (IEEEExplore) 4/4=1p	1

4. Proiecte de cercetare-dezvoltare (P1, P2 etc.) pe bază de contract/ grant, precum și alte lucrări de cercetare-dezvoltare (F1, F2 etc.), după caz, prin care se aduc contribuții la dezvoltarea mediului educațional/ cultural/ economic/ social etc.

	Proiecte/ Contracte/ Granturi de cercetare-dezvoltare câștigate prin competiție națională sau încheiate cu institute de cercetare, companii, regii, societăți comerciale	Punctaj
P	<b>P1 Director proiect de cercetare</b> câștigat prin competiție națională, contract nr. PD 217/2020, cu titlul <i>Strategii coaliționale de control predictiv distribuit pentru sisteme dinamice cuplate</i> având codul PN-III-P1-1.1-PD-2019-0757 în cadrul Programului PN III, Program 1 – Dezvoltarea sistemului național de cercetare-dezvoltare, Subprogramul 1.1 – Resurse Umane <i>Proiecte de Cercetare Postdoctorală</i> , finanțat de Unitatea Executivă pentru Finanțarea Învățământului Superior, a Cercetării, Dezvoltării și Inovării (UEFISCDI), perioada desfășurare: 01.09.2020-31.08.2022, valoare 246010 RON.	30
	<b>P2 Director proiect de cercetare</b> câștigat prin competiție națională, cu titlul <i>Strategii de control coalițional pentru sisteme multi-agent în rețea (SOCESMAR)</i> , în cadrul programului Granturi Naționale de cercetare – ARUT, finanțat de Fondul pentru Finanțarea Cercetării Științifice Universitare și Venituri Proprii TUIASI, contract nr. GNaC 2023_252/2024, perioada de desfășurare: 01.03.2024-30.04.2025, valoare 49441 RON.	30

**Note:**

(1) Fiecare lucrare este prezentată, în limba în care a fost publicată / expusă, corespunzător structurii "I, II, III, IV, V, VI", unde:

- I - indicativul ( T1, T2 etc.; Ca1, Ca2 etc.; ... ), care se scrie "bold" la lucrările realizate după acordarea ultimului titlu didactic/ grad profesional (**Ca1, I1** etc., după caz);
- II - autorii în ordinea din publicație, cu scriere "bold" **a candidatului**;
- III - *titlul*, scris "italic";
- IV - editura sau revista sau manifestarea și/sau alte elemente de localizare, după caz;
- V - intervalul de pagini din publicație, respectiv, pp ...-..., numărul total de pagini, respectiv, ... pg., sau alte date similare, după caz;
- VI - anul sau perioada de realizare, după caz;

- (2) În cadrul fiecărui grup de lucrări (Ca1, Ca2 etc.; I1, I2 etc. ; ...), lucrările sunt în ordine invers cronologică;
- (3) În cazul în care o grupă de lucrări nu se regăsește în activitatea candidatului, respectiva grupă poate fi eliminată din listă;
- (4) Candidații au libertatea să completeze lista și cu alte grupe de lucrări.

**Data:** 16.12.2024

**Candidat,**  
Ș.I. dr. Ing. MAXIM Anca

