

**LISTA PUBLICAȚIILOR REZULTATE ÎN URMA CERCETĂRII DOCTORALE,
PUBLICATE SAU ACCEPTATE SPRE PUBLICARE, SUB AFILIERE UPT**

Ing. Raul-Cristian ROMAN student doctorand

1. Lucrări științifice publicate în reviste indexate Web of Science-WoS (ISI)

✓ 1. R.-C. Roman, M.-B. Radac and R.-E. Precup, "Multi-input-multi-output system experimental validation of model-free control and virtual reference feedback tuning techniques," IET Control Theory & Applications, vol. 10, no. 12, pp. 1395–1403, 2016, indexată în Clarivate Analytics Web of Science, factor de impact = 2.536 conform Journal Citation Reports (JCR) publicat de Clarivate Analytics în 2017,

✓ 2. R.-C. Roman, M.-B. Radac, R.-E. Precup and E. M. Petriu, "Data-driven model-free adaptive control tuned by virtual reference feedback tuning," Acta Polytechnica Hungarica, vol. 13, no. 1, pp. 83–96, 2016, indexată în Clarivate Analytics Web of Science, factor de impact = 0.745 conform Journal Citation Reports (JCR) publicat de Clarivate Analytics în 2017,

✓ 3. R.-E. Precup, M.-B. Radac and R.-C. Roman, "Model-free sliding mode control of nonlinear systems: Algorithms and experiments," Information Sciences, vol. 381, pp. 176–192, 2017, indexată în Clarivate Analytics Web of Science, factor de impact = 4.832 conform Journal Citation Reports (JCR) publicat de Clarivate Analytics în 2017,

✓ 4. M.-B. Radac, R.-E. Precup and R.-C. Roman, "Model-Free control performance improvement using virtual reference feedback tuning and reinforcement Q-learning," International Journal of Systems Science, vol. 48, no. 5, pp. 1071–1083, 2017, indexată în Clarivate Analytics Web of Science, factor de impact = 2.285 conform Journal Citation Reports (JCR) publicat de Clarivate Analytics în 2017,

✓ 5. R.-C. Roman, M.-B. Radac, R.-E. Precup and E. M. Petriu, "Virtual reference feedback tuning of model-free control algorithms for servō systems," Machines, vol. 5, no. 4, pp. 1–15, 2017, indexată în Clarivate Analytics Web of Science, fără factor de impact,

✓ 6. R.-E. Precup, S. Preitl, C.-A. Bojan-Dragos, M.-B. Radac, A.-I. Szedlak-Stinean, E.-L. Hedrea and R.-C. Roman, "Automotive applications of evolving Takagi-Sugeno-Kang fuzzy models," Facta Universitatis, Series: Mechanical Engineering, vol. 15, no. 2, pp. 231–244, 2017, indexată în Clarivate Analytics Web of Science, fără factor de impact,

✓ 7. M.-B. Radac, R.-E. Precup and R.-C. Roman, "Data-driven model reference control of MIMO vertical tank systems with model-free VRFT and Q-learning," ISA Transactions, DOI: 10.1016/j.isatra.2018.01.014, pp. 1–12, 2018, va fi indexată în Clarivate Analytics Web of Science, factor de impact = 3.394 conform Journal Citation Reports (JCR) publicat de Clarivate Analytics în 2017 - acceptată spre publicare.

2. Lucrări științifice publicate în volumele unor manifestări științifice (Proceedings) indexate Web of Science-WoS (ISI) Proceedings

✓ 1. M.-B. Radac, R.-C. Roman, R.-E. Precup, E. M. Petriu, C.-A. Dragos and S. Preitl, "Data-based tuning of linear controllers for MIMO twin rotor systems," in Proc. 2013 IEEE EUROCON, Zagreb, Croatia, 2013, pp. 1915–1920, indexată în Clarivate Analytics Web of Science,

✓ 2. R.-C. Roman, M.-B. Radac and R.-E. Precup, "Data-driven model-free adaptive control of twin rotor aerodynamic systems," in Proc. IEEE 9th International Symposium on Applied Computational Intelligence and Informatics, Timisoara, Romania, 2014, pp. 25–30, indexată în Clarivate Analytics Web of Science,

✓ 3. M.-B. Radac, R.-C. Roman, R.-E. Precup and E. M. Petriu, "Data-driven model-free control of twin rotor aerodynamic systems: algorithms and experiments," in Proc. 2014 IEEE International Symposium on Intelligent Control, Antibes, France, 2014, pp. 1889–1894, indexată în Clarivate Analytics Web of Science,

✓ 4. R.-C. Roman, M.-B. Radac, R.-E. Precup and E.M. Petriu, "Data-driven optimal model-free control of twin rotor aerodynamic systems," in Proc. 2015 IEEE International Conference on Industrial Technology, Seville, Spain, 2015, pp. 161–166, indexată în Clarivate Analytics Web of Science,

✓ 5. R.-C. Roman, M.-B. Radac, R.-E. Precup and A.-I. Stinean, "Two data-driven control algorithms for a MIMO aerodynamic system with experimental validation," in Proc. 2015 19th International Conference on System Theory, Control and Computing, Cheile Gradistei, Romania, 2015, pp. 736–741, indexată în Clarivate Analytics Web of Science,

6. R.-E. Precup, M.-B. Radac, E. M. Petriu, **R.-C. Roman**, T.-A. Teban and A.-I. Szedlak-Stinean, "Evolving fuzzy models for the position control of twin rotor aerodynamic systems," in Proc. 2016 IEEE 14th International Conference on Industrial Informatics, Poitiers, France, 2016, pp. 237–242, **indexată în Clarivate Analytics Web of Science**,

✓ 7. **R.-C. Roman**, M.-B. Radac, R.-E. Precup and E. M. Petriu, "Virtual reference feedback tuning of MIMO data-driven model-free adaptive control algorithms," in Proc. 7th Advanced Doctoral Conference on Computing, Electrical and Industrial Systems, Caparica (Lisbon), Portugal, 2016, pp. 253–260, **indexată în Clarivate Analytics Web of Science**,

✓ 8. M.-B. Radac, R.-E. Precup and **R.-C. Roman**, "Data-driven virtual reference feedback tuning and reinforcement Q-learning for model-free position control of an aerodynamic system," in Proc. 2016 24th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED), Athens, Greece, 2016, pp. 1126–1132, **indexată în Clarivate Analytics Web of Science**,

✓ 9. **R.-C. Roman**, M.-B. Radac and R.-E. Precup, "Mixed MFC-VRFT approach for a multivariable aerodynamic system position control," in Proc. 2016 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics, Budapest, Hungary, 2016, pp. 2615–2620, **indexată în Clarivate Analytics Web of Science**.

3. Lucrări științifice publicate în reviste de specialitate indexate BDI(cu specificarea BDI)

Nu este cazul.

4. Lucrări științifice publicate în volumele unor manifestări științifice (Proceedings) indexate BDI (cu specificarea BDI)

1. **R.-C. Roman**, R.-E. Precup and M.-B. Radac, "Model-free fuzzy control of twin rotor aerodynamic systems," in Proc. 25th Mediterranean Control Conference on Control and Automation, Valletta, Malta, 2017, pp. 559–564, **indexată în IEEE Xplore, INSPEC, Scopus**,

2. **R.-C. Roman**, R.-E. Precup, M.-B. Radac and E. M. Petriu, "Takagi-Sugeno fuzzy controller structures for twin rotor aerodynamic systems," in Proc. 2017 IEEE International Conference on Fuzzy Systems, Naples, Italy, 2017, pp. 1–6, **indexată în IEEE Xplore, INSPEC, Scopus, DBLP**,

3. M.-B. Radac, R.-E. Precup and **R.-C. Roman**, "Multi input-multi output tank system data-driven model reference control," in Proc. 13th IEEE International Conference on Control & Automation, Ohrid, Macedonia, pp. 1078–1083, 2017, **indexată în IEEE Xplore, INSPEC, Scopus, DBLP**,

4. C. Bumb, M.-B. Radac, R.-E. Precup and R.-C. Roman, "Data-driven nonlinear VRFT for dead-zone compensation in servo systems control," in Proc. 2017 21st International Conference on System Theory, Control and Computing, Sinaia, Romania, pp. 821–826, 2017, **indexată în IEEE Xplore, INSPEC**,

5. M.-B. Radac, R.-E. Precup and **R.-C. Roman**, "Anti-lock braking systems data-driven control using Q-learning," in Proc. 26th IEEE International Symposium on Industrial Electronics, Edinburgh, Scotland, United Kingdom, pp. 418–423, 2017, **indexată în IEEE Xplore, INSPEC, Scopus**,

6. E.-L. Hedrea, C.-A. Bojan-Dragos, R.-E. Precup, **R.-C. Roman**, E. M. Petriu and C. Hedrea, "Tensor product-based model transformation for position control of magnetic levitation systems," in Proc. 26th IEEE International Symposium on Industrial Electronics, Edinburgh, Scotland, United Kingdom, pp. 1141–1146, 2017, **indexată în IEEE Xplore, INSPEC, Scopus**.

5. Lucrări științifice publicate în volumele unor manifestări științifice internaționale (Proceedings) din străinătate

Nu este cazul.

6. Lucrări științifice publicate în volumele unor manifestări științifice

Nu este cazul.

Data: 15.01.2018

AVIZAT, Conducător științific Prof.univ.dr.ing. Radu-Emil PRECUP	ÎNTOCMIT, Student doctorand Ing.Raul-Cristian ROMAN
---	--