






INFORMAȚII PERSONALE



Tătar Mihai Olimpiu

-  Bârsei, 5, Cluj-Napoca, 400605, România
-  0264401681 birou  0722996433
0264412324 acasa
-  Olimpiu.Tatar@mdm.utcluj.ro; olimpiut@yahoo.com
-  <https://mdm.utcluj.ro/colectiv/olimpiu-tatar/>

Sexul Masculin | Data nașterii 06/09/1969 | Naționalitatea Română

EXPERIENȚĂ PROFESIONALĂ

01.10.2013 - prezent

Profesor

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului, nr. 28, 400114, Cluj-Napoca, România, www.utcluj.ro

- Activități didactice la: Robotică, Elemente de inginerie mecanică, Agenți autonomi inteligenți, Bazele proiectării micro și nanosistemelor

Tipul sau sectorul de activitate Educație și cercetare

01.10.2007 - 30.09.2013

Conferențiar

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului, nr. 28, 400114, Cluj-Napoca, România, www.utcluj.ro

- Activități didactice la: Robotică, Mecanisme, Bazele proiectării micro și nanosistemelor, Elemente de inginerie mecanică, Elemente de mecanică și mecanisme

Tipul sau sectorul de activitate Educație și cercetare

01.10.2002 - 30.09.2007

Șef lucrări

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului, nr. 28, 400114, Cluj-Napoca, România www.utcluj.ro

- Activități didactice la: Mecanică, Mecanisme pentru mecanică fină, Proiectare asistată de calculator, Mecanisme pentru mecatronică.

Tipul sau sectorul de activitate Educație și cercetare

25.02.1999 - 30.09.2002

Asistent

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului, nr. 28, 400114, Cluj-Napoca, România, www.utcluj.ro

- Activități didactice la: Tehnica prelucrării informațiilor, Activități și echipamente computerizate, Robotică, Mecanică

Tipul sau sectorul de activitate Educație și cercetare

25.02.1998 - 25.02.1999

Preparator

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului, nr. 28, 400114, Cluj-Napoca, România, www.utcluj.ro

- Activități didactice la: Elemente constructive de mecanică fină, Tehnica prelucrării informației, Instalații pentru prelucrări în mecanica fină

Tipul sau sectorul de activitate Educație și cercetare

01.10.1996 - 24.02.1998

Doctorand cu frecvență - Preparator

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului, nr. 28, 400114, Cluj-Napoca, România, www.utcluj.ro

- Activitate didactică prin plata cu ora la disciplina Mecanisme

Tipul sau sectorul de activitate Educație și cercetare

EDUCAȚIE ȘI FORMARE

- 2004 **Doctor** Nivelul EQF 8
 Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea de Mecanică
 ▪ Titlu tezei: Studii și cercetării privind sistemele de acționare ale microroboților. Doctor inginer în inginerie mecanică
- 1995-1996 **Studii Aprofundate** Nivelul EQF 7
 Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea de Mecanică, Specializarea: Metode și Mijloace Avansate în Ingineria și Managementul Asigurării Calității
 ▪ Managementul asigurării calității, Automatizarea și robotizarea activităților industriale specifice mecanicii fine, Tehnici moderne de măsurare, CAQ, metrologie legală, etc
- 1990-1995 **Inginer** Nivelul EQF 6
 Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea de Construcții de Mașini, Specializarea; Ingineria și Managementul Sistemelor de Producție, Profil: Inginerie-Economică
 ▪ Discipline din domeniul ingineriei mecanice și din domeniul economic
- 1984-1988 **Diploma de bacalaureat** Nivelul EQF 5
 Liceul de matematică-fizică Mihai Eminescu Satu-Mare; profil matematică-fizică,
 ▪ Matematica, fizica și discipline de cultură generală

COMPETENȚE PERSONALE

Limba(i) maternă(e) Română

Alte limbi străine cunoscute

	INTELEGERE		VORBIRE		SCRIERE
	Ascultare	Citire	Participare la conversație	Discurs oral	
Franceză	A1	A1	A1	A1	A1
Engleză	A1	A1	A1	A1	A1

Niveluri: A1/2: Utilizator elementar - B1/2: Utilizator independent - C1/2: Utilizator experimentat
 Cadrul european comun de referință pentru limbi străine

Competențe de comunicare

Capacitate de comunicare cu colegii și abilități pentru lucrul în echipă, dobândite în activitatea de zi cu zi în cadrul universității. Experiență internațională dobândită ca urmare a stagiilor din străinătate (Spania, Franța, Polonia, Ungaria)

Competențe organizaționale/manageriale

Competențe organizatorice au fost dobândite prin absolvirea specializării Ingineria și Managementul Sistemelor de Producție (1995). Am participat în cadrul catedrei Mecanisme, Mecanică Fină și Mecatronică la *organizare de manifestări științifice*, după cum urmează:

- 8-10 Junie 2006 - *membru în comitetul științific și în comitetul de organizare al COMEFIM 8 - The 8th International Conference on Mechatronics and Precision Engineering*, Cluj-Napoca.
- iunie 2002 - membru în *comitetul de organizare* a Primului Seminar Național de Educație Mecatronică SEDMEC, Cluj-Napoca;
- iunie 2003 - membru în *comitetul de organizare* a celui de al doilea Seminar Național de Mecatronică, Cluj-Napoca,
- iunie 2004 - membru în *comitetul de organizare* la a IX-a Conferință Internațională de Mecanisme și Transmisii Mecanice, MTM 2004, Cluj-Napoca,
- 22-23 septembrie 2005 - membru în *comitetul de organizare* a Seminarului de Mecatronică cu participare internațională, Cluj-Napoca;
- aprilie, 2007 - membru în *comitetul de organizare* a celui de al doilea Seminar Național de Mecanisme, Cluj-Napoca.
- 8-11 mai, 2012- membru în *comitetul de organizare* a - Conferinței Naționale de Educație Tehnologică și Tehnologii Educaționale - CNETTE 2012, Cluj-Napoca;
- 6 octombrie 2012 - membru în *comitetul de organizare* a - Workshop-ului - Sistem Hybrid FES-EXOSCHELET pentru recuperarea brațului la persoanele cu handicap neuromotor – EXOSLIM;
- Am coordonat două contracte de cercetare (tip A și IDEI) în calitate de director în perioada 2006-2010.
- 16-17 mai, 2024, Cluj -Napoca - membru în *comitetul de organizare* al Seminarului Național de Mecanisme, Ediția a XVI-a si a Olimpiadei Naționale de Mecanisme, Ediția a III-a.
- Prodecan al Facultății de Autovehicule Rutiere Mecatronică și Mecanică (24 07 2024 – prezent
- Coordonator Consiliul Inginerie mecanică si mecatronica (octombrie 2024 - prezent);

Competențe dobândite la locul de muncă

Competente în: mecanisme, mecanică fină, robotică (mini și microroboți), mecatronică, management

Competențe informatice

Competențe în modelare, simulare, grafică, baze de date - obținute în timpul studiilor de licență și la cursuri de specializare în străinătate

Alte competențe

Sport: fotbal, tenis de masă

Permis de conducere

categoria B

INFORMATII SUPLIMENTARE

Publicații

- Lucrări științifice: peste 200
- Cărți: 5 din care la una prim autor
- Capitole în cărți: 11
- Indrumător: 1
- Brevete de invenție: 1

Lucrări reprezentative (selecție):

Tătar, M.O., Mătieș V., Mândru, D. - Development of an inchworm microrobot with electromagnetic actuator, *Proceedings of the 12th IFToMM World Congress*, Besançon (France), June 18-21, 2007.

Tătar, M.O., Mândru, D., Ardelean, I., - Development of Mobile Minirobots for In-Pipe Inspection Tasks, *Mechanika*, nr. 6(68), 2007, pp. 60-64, WOS:000255056400009, ISSN 1392-1207, [ISI].

Aluței, A., **Tătar, M.O.,** Cirebea, C., - Model and test of a modular inspection robotic system, *Mechanika*, Nr.4(84), 2010, pp. 58-61, WOS:000282058500010, ISSN 1392-1207, [ISI].

Tătar, M.O., Aluței A., Mândru, D., - In-pipe Modular Robotic Systems for Inspection and Exploration, *Solid State Phenomena*, Vol. 164, 2010, pp. 425-430, ISSN 1662-9779, doi:10.4028/www.scientific.net/SSP.164.425, [SCOPUS].

Tătar, M.O., Aluței A., Cirebea C., - In Pipe Modular Robotic System for Moving Inside of Pipelines Part 1, *Solid State Phenomena*, Vol. 166 - 167, 2010, pp. 403-408, Vol. Robotics and Automation Systems, Trans Tech Publications, Switzerland, ISBN -13 978-3-908451-88-4, doi:10.4028/www.scientific.net/SSP.166-167.403 [SCOPUS].

Tătar, M.O., Cirebea C, Mândru, D., The Development of an In-Pipe Minirobot for Various Pipe Sizes, *2012 IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics (AQTR 2012)*, May 24-27, 2012, Cluj-Napoca, pp. 443 - 448, WOS:000400227100081, ISBN 978-1-4673-0703-1 [WoS / IEEEXplore / SCOPUS].

Tătar, M.O., Cirebea C, Mândru, D., Chetran, B., - Synchronous Drive Omnidirectional Minirobot, *Applied Mechanics and Materials*, Vol. 162, pp. 294-301, 2012, Trans Tech Publications, Switzerland, ISBN 13 978-3-03785-395-5, doi:10.4028/www.scientific.net/AMM.162.294 [SCOPUS].

Tătar, M.O., Cirebea C, Mândru, D., - Structures of the Omnidirectional Robots with Swedish Wheels, *Solid State Phenomena, vol. 198 (Mechatronic Systems and Materials IV)*, 2013, pp. 132-137, Trans Tech Publications, Switzerland, ISBN-13: 978-3-03785-637-6. [SCOPUS].

Tătar, M. O., Mândru, D., Jișa, S., - Development of the Microrobot for Indoor Pipeline, *Applied Mechanics and Materials*, Vol. 658, pp 724-729, 2014 Trans Tech Publications, Switzerland, doi:10.4028/www.scientific.net/AMM.658.724. [SCOPUS].

Tătar, M.O., Popovici, C., Mândru, D., Ardelean, I., Pleșa, A., - Design and Development of an Autonomous Omni-Directional Mobile Robot with Mecanum Wheels, *The 2014 IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, AQTR 2014 - THETA 19*, May 22-24, 2014, Cluj-Napoca, Romania; pp. 1-6, ISBN: 978-1-4799-3732-5, doi: 10.1109/AQTR.2014.6857869, WOS:000346131600042, [WoS / IEEEXplore/SCOPUS].

Tătar, M.O., Haiduc, F, Mândru, D., - Design of the synchro-drive omnidirectional minirobot, *Solid State Phenomena, Vols. 220-221*, pp. 161-167, Trans Tech Publications, Switzerland, 2015, doi:10.4028/www.scientific.net/SSP.220-221.161. [SCOPUS].

Tătar, M.O., Ardelean, I., Mândru, D., - Adaptable Robots Based on Linkage Type Mechanisms for Pipeline Inspection Task, *Applied Mechanics and Materials*, Vol. 762, pp. 163-168, 2015, Trans Tech Publications, Switzerland, doi:10.4028/www.scientific.net/AMM.762.163. [SCOPUS].

Tătar, M.O., Mândru, D., Ardelean, I., Pleșa, A., - Adaptable Minirobots for Pipe Inspection Task, *Applied Mechanics and Materials*, Vol. 823, pp 411-416, 2016, Trans Tech Publications, Switzerland, doi:10.4028/www.scientific.net/AMM.823.411 [Scientific.Net].

Tătar, M.O., Haiduc, F., Szalontai, A., Pop, A., - Design and Development of the Synchronous Mobile Robots, *The 2016 IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, AQTR 2016 - THETA 20*, May 19-21, 2016, Cluj-Napoca, Romania; pp. 1-6, WOS:000390997900033 [WoS].

Tătar, M. O., Cirebea, C., - Mobile minirobot with hybrid locomotion, *Solid State Phenomena*, Vol. 260, pp. 51-58, 2017, Trans Tech Publications, Switzerland, DOI: 10.4028/www.scientific.net/SSP.260.51 [SCOPUS].

Tătar M.O., Cirebea C.I. Modular Reconfigurable Robots. In: Doroftei I., Oprisan C., Pisla D., Lovasz E. (eds) *New Advances in Mechanism and Machine Science. Mechanisms and Machine Science*, vol 57. pp. 291-299, 2018, Springer, Cham, DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-79111-1_29 [SprigerLink].

Tătar, M.O., Barbu P., Teutan E., - Design and Development of the Hybrid Mobile Robots, *International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics*, AQTR 18 TETA 21, May 24-26, 2018 – Cluj-Napoca, Romania, WOS:000450065900030 [IEEEXplore / WoS].

Rusu, C. **Tătar, M. O.**, - Design of an inspection robot based on pantograph mechanism, *ACTA TECHNICA NAPOCENSIS, Applied Mathematics, Mechanics, and Engineering*, Vol. 63, Issue III, September 2020, pp. 265- 268, WOS:000580963100006, [ISI].

Rusu, C., **Tatar, M. O.** (2022). Adapting Mechanisms for In-Pipe Inspection Robots: A Review. *Applied Sciences*, 12, No.12, 6191. <https://doi.org/10.3390/app12126191>, WOS: 000818264400001 [ISI].

Mărieș, M., **Tătar, M. O.**, Research studies regarding mobile robots used for emergency situations, *Acta Technica Napocensis, Applied Mathematics, Mechanics, and Engineering*, Vol. 66, Issue I, June 2023, pp. 267- 274, WOS:001044548800013 [ISI].

Simerean, A., **Tătar, M. O.**, Studies regarding tetrahedral robots with omnidirectional locomotion units, *Acta Technica Napocensis, Vol. 66, Applied Mathematics, Mechanics, and Engineering*, Issue II, June 2023, pp. 421- 428, WOS:001106401600001 [ISI].

Simerean, A.C., **Tătar, M.O.**, - Contributions to the Development of Tetrahedral Mobile Robots with Omnidirectional Locomotion Units. *Machines*, 2024, Vol. 12, No. 12, pp. 852. <https://doi.org/10.3390/machines12120852>, WOS:001384646000001, [ISI].

Banabic, A.I., **Tătar, M.O.**, - Mobile Exploration Robot with Hybrid Locomotion System. In: Pisla, D., Carbone, G., Condurache, D., Vaida, C. (eds) *Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2024. Mechanisms and Machine Science*, vol 157, pp. 587-595, Springer, Cham. https://doi.org/10.1007/978-3-031-59257-7_58, WOS:001295610100057, [SCOPUS], [WoS].

Mărieș, M., **Tătar, M. O.** (2025) - Design and Simulation of Mobile Robots Operating Within Networked Architectures Tailored for Emergency Situations. *Applied Sciences*, 15(11), 6287, <https://doi.org/10.3390/app15116287>, WOS: 001505727200001, [ISI].

Mărieș, M., **Tatar, M. O.**, (2025) - OT Control and Integration of Mobile Robotic Networks, *Electronics* 14(13), 2531, <https://doi.org/10.3390/electronics14132531>, WOS:001527569500001, [ISI].

Simerean, A.-C.; **Tătar, M.O.** (2025) -Tetrahedral Mobile Robots: A Systematic Literature Review. *Applied Sciences*, Vol.15, No.18, 9979. <https://doi.org/10.3390/app15189979>, WOS:001579488600001, [ISI].

- Coordonator la două contracte de cercetare și membru la peste 20 de contracte:

Director de contract:

- Contract tip A nr. 2783 / 2006, TEMA: A13 Cod CNCISIS: 1295 - *Modelarea, simularea și realizarea miniroboților mobili cu structură adaptabilă*; Perioada de derulare 2006-2007. Beneficiar CNCISIS, Valoare contract 32 000 RON.
- Contract PN-II Idei-ID_1056, nr. 85/2007 - *Modelarea, simularea și realizarea unor familii de sisteme robotizate pentru inspecție și explorare*. Perioada de derulare 2007-2010, Beneficiar CNCISIS, Valoare contract 713 992 RON.

Membru în echipele de cercetare / instituționale (selecție):

- Proiect: POCU/993/6/13/153437 - *Rețea de excelență în cercetare în inovare aplicativă pentru programele de studii doctorale și postdoctorale/InoHubDoc*, Cod SMIS 153437, Coordonator P1-UTCN Prof.dr.ing. Mircea Cristian Dutescu (2022-2023) - *Tutore*
- Proiect parteneriate, Contractul de finanțare nr. 180 din 02.07.2012/ UEFISCDI - *Sistem hibrid fes-oschelet pentru recuperarea bratului la persoanele cu handicap neuromotor (EXOSLIM)*, Responsabil științific Partener P1_UTCN: Prof.dr.ing. Mândru Dan, Perioada de derulare 2012-2016, Beneficiar UEFISCDI;
- Proiect - POSDRU/87/1.3/S/64069 - *FlexFORM - Program de formare profesională flexibilă pe platforme mecatronice*, Manager proiect: Prof.dr.ing. Mătieș Vistrian, Perioada de derulare 2010-2013 Beneficiar AM POSDRU + UE, - *Responsabil resursă umană*;
- Program Parteneriate, Nr. 71-129 - *Sisteme mecatronice de acționare realizate cu noi tipuri de actuatori pentru aplicații în robotică și în alte domenii*, Responsabil științific Partener UTCN: Prof. Dr. Ing. Mătieș Vistrian, Perioada de derulare 2007-2010, Beneficiar UEFISCDI/CNMP;
- Program Capacități nr. 111 / CP / I 14.09. 2007- *Laborator regional multifuncțional de mecatronică*, director de contract: Prof. Dr. Ing. Mătieș Vistrian, Perioada de derulare 2007-2010, Beneficiar ANCS
- Contract tip CE-EX M1 - 2353 - *Sisteme pneumatice avansate de acționare precisă în robotică și în alte aplicații industriale bazate pe dezvoltarea de noi tipuri de servodistribuitoare proportionale în concepție mecatronică (SPASERVODIST)*, Contract numărul 89/31.07.2006, Responsabil științific partener P2 UTCN: Prof. dr. ing. Mătieș Vistrian, Perioada de derulare 2006-2008, Beneficiar ANCS; -
- Contract tip CE-EX. M1-493 - *Sistem robotic cu abilitati de reconfigurare si auto-multiplicare; (ROMAR)*, Contract numărul 91/31.07.2006. Responsabil științific partener P3 UTCN: Prof. dr. ing. Mândru Dan; Perioada de derulare 2006-2008, Beneficiar ANCS;
- Contract tip A, nr. 2783 / 23.05.2006, Cod CNCISIS 1294, tema A8 - *Cercetări privind dezvoltarea unui sistem interactiv pentru învățarea alfabetului braille și a dactilemelor specifice limbajului mimico-gesticular*, Director de proiect: Prof.dr.ing. Mândru Dan, Perioada de derulare 2006-2007, Beneficiar CNCISIS;
- Contrat de tip A nr. 34702 / 2005 TEMA A5 Cod CNCISIS 899 - *Optimizarea sintezei cinematico-dinamice a mecanismelor complexe cu bare articulate, utilizate în construcția sistemelor flexibile de procesare a materialelor, testări și control*, Director de proiect: Prof.dr.ing. Ardelean Ioan, Perioada de derulare 2004-2006, Beneficiar CNCISIS;
- Contract tip A / 2001(cod CNCISIS 1197) - *Cercetări privind analiza și sinteza funcțiilor de bază ale sistemelor mecatronice inteligente*, Director de proiect: Prof.dr.ing. Mătieș Vistrian, Perioada de derulare 2001-2003, Beneficiar CNCISIS;
- Contract tip A nr. 33385/ 2004, tema A26, cod CNCISIS 1051 - *Cercetari privind sistemele robotizate destinate persoanelor cu dizabilități*, Director de proiect Prof.dr.ing. Mandru Dan, Perioada de derulare 2004-2005, Beneficiar CNCISIS;

Conferințe**Participări la manifestări științifice 2014- 2025, (selecție):****2014**

- The 4th International Conference on Advancements of Medicine and Health Care through Technology – MediTech2014, June 5 - 7, 2014, Cluj-Napoca, Romania;
- The 2014 IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, AQTR 2014 - THETA 19, May 22-24, 2014, Cluj-Napoca, Romania;
- The 6th International Conference on Advanced Concepts in Mechanical Engineering – ACME2014, June 12-13, 2014, Iași, Romania;
- The 6th International Conference on Robotics - ROBOTICA 2014, October 23-25, 2014, Bucharest, Romania.

2015

- The third International Conference of Mechanical Engineering, ICOME 2015, October 8–9 2015, Craiova, Romania;

2016

- The 2016 IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, AQTR 2016 - THETA 20, May 19-21, 2016, Cluj-Napoca, Romania;

- The 7th International Conference on Advanced Concepts in Mechanical Engineering – ACME2016, June 9-10, 2016, Iași, Romania;

- The 12th International Conference Mechatronic Systems and Materials, MSM 2016, Bialystok, Poland, July 3-8, 2016.

2017

- The 12th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines SYROM'2017 Iasi, Romania, November 02-03, 2017

2018

- International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, AQRT 18 THETA 21, May 24-26 – Cluj-Napoca, Romania

2020

- The 9th International Conference on Advanced Concepts in Mechanical Engineering – ACME2020), June 4-5, 2020, Iași

- The Joint International Conference of the XIII International Conference on Mechanisms and Mechanical Transmissions (MTM) and the XXIV International Conference on Robotics (Robotics)) Timișoara, Romania, October 14 – 16, 2020

- The 11th International Conference of Advanced Manufacturing Technologies, ICAMaT, 10-11 October 2020, Bucharest, Romania.

2021

- The 10th International Conference on Manufacturing Science and Education June 2 - 4, 2021, Sibiu, Romania

2022

- The Joint International Conference of the 13th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines (SYROM 2022) and the XXV International Conference on Robotics (ROBOTICS2022), November 17-18, 2022, Iasi, Romania

2024

- The 33rd International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region - RAAD 2024, June 5-7, 2024, Cluj-Napoca Romania

- The 6th IFToMM Symposium on Mechanism Design for Robotics, MEDER 2024, Timișoara, Romania, June 27-29, 2024.

- The Joint International Conference of the XIV International Conference on Mechanisms and Mechanical Transmissions (MTM) and the XXVI International Conference on Robotics (ROBOTICS), MTM & ROBOTICS 2024, Iasi, November 14-15, 2024

2025

- The 14th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines (SYROM 2022), October 23 – 25, Brasov, Romania.

Distincții

- Teza de doctorat susținută sub conducerea d-lui. Prof.dr.ing. Vistrian Mătieș a fost distincă cu *MAGNA CUM LAUDE*;
- Premiul de Excelență al Facultății de Mecanică–pentru tinerii cercetători–pe anul 2004.
- *Profesor Bologna 2012*;
- *Diploma de excelență și Placheta Academică*, din partea conducerii Universității Tehnice din Cluj-Napoca pentru activitatea didactică și pedagogică în 2013;
- *Diploma de excelență și medalia de aur* pentru brevetul *Robot modular autopropulsat la* Ediția a XI -a a Salonului Internațional de Inventică PROINVENT, Cluj-Napoca, 2013.
- *Diploma de excelență și medalia de aur* pentru brevetul *Exoschelet modular pentru membrul superior, cu aplicații în recuperare la* Ediția a XIII-a a Salonului Internațional de Inventică PROINVENT, Cluj-Napoca, 2015.
- *Premierea abilitării Contribuții la dezvoltarea sistemelor robotice modulare de inspecție în țevi și a roboților omnidirecționali*, Teza de abilitare sustinuta la Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca in septembrie, 2015.

Afilieri

Membru în organizațiile profesionale:

- IFToMM (International Federation for the Promotion of Mechanism and Machine Science);
- Asociația Română de Teoria Mașinilor și Mecanismelor (ARoTMM), Presedinte Filiala Cluj (din mai 2022 - prezent);
- Asociația Generală a Inginerilor din România (AGIR);

- Asociația de Română de Robotică (ARR), Secretar Filiala Cluj-Napoca;
- Membru în colectivul Centrului de Cercetare în Mecatronică Cluj
- Membru în colectivul de cercetare al Laboratorului Sisteme Inteligente Reconfigurabile
- Membru în Consiliul Facultății de Mecanică / Autovehicule Rutiere Mecatronică și Mecanică
- Membru în patru comisii de analiza și susținerea tezelor de doctorat la UTC-N;
- Presedinte în trei comisii de analiza și susținerea tezelor de doctorat la UTC-N
- Membru în comisii de concurs pentru ocuparea unor posturi didactice din departamentul MDM;
- Membru în comisii de susținere a proiectelor de diplomă și a lucrărilor de dizertație în departamentele: MDM (Mecatronică și Dinamica Mașinilor) și ART (Autovehicule Rutiere și Transporturi);
- Responsabil cu Asigurarea Calității la Facultatea de Mecanică / Autovehicule Rutiere Mecatronică și Mecanică (2012 - 2024).
- Membru în Consiliul Departamentului Mecatronică și Dinamica Mașinilor (2016 - prezent);
- Membru în Consiliul de coordonare a programelor doctorale Inginerie mecanică și mecatronica din cadrul IOSUD-UTCN (2020 - 2024).
- Membru în Comisia de verificare a îndeplinirii standardelor minime de promovare din UTCN, din cadrul Facultății de Autovehicule Rutiere Mecatronică și Mecanică (februarie 2022 - prezent)
- Membru într-o comisie de acordare a titlului de DHC la Universitatea Tehnică Gh. Asachi din Iași

Specializări

- 27 mai-24 iunie 1998 la Institutul Francez de Mecanică Avansată, Aubiere, Franța;
- 05 – 12 decembrie 1999 la Universitatea Tehnică din Budapesta și Veszprem, Ungaria;
- 21 iulie – 19 august 2000 la Centro Politecnico Superior Zaragoza, Spania;
- 29 octombrie – 2 noiembrie 2001 – curs sistem Lego organizat de reprezentanța pentru Europa de Est a firmei LegoDacta din Danemarca, Cluj-Napoca;
- 01 februarie – 24 februarie 2002 la Centro Politecnico Superior Zaragoza, Spania;
- 04 iulie -11 iulie 2008 – la centrul de training Global Interface din Zaragoza, Spania;
- 13 iulie -22 iulie 2008 - Universitatea Tehnică din Bialystok, Polonia;
- 13 octombrie-20 octombrie 2008 - la centrul de training Global Interface din Zaragoza, Spania;
- 8 iunie-15 iunie 2009 - la centrul de training Global Interface din Zaragoza, Spania și la Escuela Universitaria Politécnica La Almunia de Doña Godina (EUPLA) din Universitatea Zaragoza.

Abilitare

Teza de abilitare: *Contribuții la dezvoltarea sistemelor robotice modulare de inspecție în țevi și a roboților omnidirecționali*, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Septembrie 2015. Atestat de abilitare nr 5370/ 29 09 2015.
Conducător de doctorat în domeniul *Inginerie mecanică*

Membru în comitete științifice la jurnale din țară

ROBOTICA & MANAGEMENT-International Journal, revista BDI, ISSN 1453-2069, editată de Societatea de Robotica din Romania

Recenzor la jurnale

Advances in Mechanical Engineering; IEEE Transactions on Industrial Electronics; Journal of Engineering Research; Journal of Engineering Design; Archive of Mechanical Engineering; Journal of Biomedical and Health Informatics; World Journal of Mechanical Engineering-WJME; Ocean Engineering; Applied Science; International Journal of Advanced Robotic Systems; Sensors; Biomimetics; Electronics; Machines; Robotica; Robotics; Symmetry, Actuators.

Cluj-Napoca
15 06 2026

Prof.dr.ing. Tătar Mihai Olimpiu