



INFORMAȚII PERSONALE



PÎSLĂ DOINA LIANA

 Gherase Dendrino , 11, Cluj-Napoca, 400513, Romania

 +40-264-202359

 dpisla@mail.utcluj.ro / doina.pisla@mep.utcluj.ro

 <https://cester.utcluj.ro/>

 Skype doinapisla

Sexul Feminin | Data nașterii 02/02/1968 | Naționalitatea Română

EXPERIENȚA PROFESIONALĂ

- 2001 - prezent **Director Centrul de Cercetare pentru Simulare și Testare Roboți Industriali (CESTER) www.cester.utcluj.ro**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Cluj-Napoca (România)
Coordonarea principalelor activități de cercetare din cadrul centrului CESTER. Aceste activități se concentrează pe dezvoltarea de roboți paraleli în diferite domenii: roboți pentru medicină (chirurgie și oncologie), aplicații industriale, roboți reconfigurabili, microroboți și roboți de serviciu.
Centru internațional înființat în anul 2001 și reacreditat în anul 2010 de Senatul Universității Tehnice din Cluj-Napoca prin decizia din 22 iulie 2010. CESTER este unul din centrele de excelență ale UTCN (<https://research.utcluj.ro/index.php/proiecte-representative.html>)
Activități de cercetare
- 2016 - prezent **Director Consiliul pentru Studiile Universitare de Doctorat (CSUD)**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114, Cluj-Napoca
Activități de management
- 2012 - 2016 **Director adjunct Școala Doctorală – Inginerie Mecanică**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114, Cluj-Napoca
Activități de management
- 2012 - 2016 **Prodecan științific**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114, Cluj-Napoca
Facultatea de Construcții de Mașini
Activități didactice și de cercetare
- 2007 - prezent **Conducător de doctorat**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114, Cluj-Napoca
Activități de cercetare
- 2005 - prezent **Profesor universitar**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114, Cluj-Napoca
Facultatea de Construcții de Mașini
Activități didactice și de cercetare
- 2001- 2005 **Conferențiar universitar**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114, Cluj-Napoca
Facultatea de Construcții de Mașini
Activități didactice și de cercetare
- 1998- 2001 **Șef lucrări**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114, Cluj-Napoca
Activități didactice și de cercetare

- 1995 - 1998 **Asistent universitar**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114, Cluj-Napoca
Facultatea de Construcții de Mașini
Activități didactice și de cercetare

- 1991 - 1995 **Preparator**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114, Cluj-Napoca
Facultatea de Construcții de Mașini
Activități didactice și de cercetare

EDUCAȚIE ȘI FORMARE

- 2001 -2002 **Diplomă de Studii Postuniversitare de Specializare**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca , Cluj-Napoca (România)
Specializare: Informatică Tehnică Tehnologii Asistate de Calculator (Curs de specializare postuniversitare 1,5 ani)

- 1999 **Cercetător invitat în program postdoctoral (finanțat de DAAD, Germania)**
Institut für Werkzeugmaschinen und Fertigungstechnik, Technische Universität “Carolo Wilhelmina” zu Braunschweig, Braunschweig (Germany)
Specializare: Robotică

- 1997 **Doctor inginer** EQF nivel 8
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca , Cluj-Napoca (România)
Doctor inginer, titlul tezei de doctorat: Cercetări privind simularea grafică a funcționării roboților industriali pe baza studiului cinematic și dinamic al structurii lor spațiale
Specializare: Inginerie Mecanică

- 1996 **Cercetător invitat în program doctoral (finanțat de Univ. Tehnică din Braunschweig, Germania)**
Institut für Werkzeugmaschinen und Fertigungstechnik, Technische Universität “Carolo Wilhelmina” zu Braunschweig, Braunschweig (Germany)
Specializarea: Robotică

- 1993 - 1994 **Cercetător invitat în program doctoral (finanțat de KAAD, Germania)**
Institut für Werkzeugmaschinen und Fertigungstechnik, Technische Universität “Carolo Wilhelmina” zu Braunschweig, Braunschweig (Germany)
Specializarea: Robotică

- 1991 **Inginer mecanic (diplomă de merit – sefă de promoție)**
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea Construcții de Mașini
Specializarea: Tehnologia Construcțiilor de Mașini

ACTIVITATE DIDACTICĂ

Experiență profesională	TITULAR AL CURSURILOR	Specializare	ANUL
	Programarea si utilizarea calculatoarelor I si II	Licenta: Inginerie economica industrială și Robotică, Inginerie Industrială, Română.	I
	Roboți cu structuri paralele și aplicații	Licență: Robotica, Romana	IV
	Roboți cu structuri paralele și aplicații	Licență: Robotica, Engleză	IV
	Robotică Medicală	Master: Robotică, Romana si Engleza	II

ACTIVITATE MANAGERIALĂ

La nivel local (în cadrul universității)

Director al Centrului de Cercetare pentru Simulare și Testare Roboți Industriali din anul 2001, www.cester.utcluj.ro.
Director CSUD (2016 – prezent)
Membru în Senatul UTCN (2012- prezent)
Director adjunct Școala Doctorală de Inginerie Mecanică (2012-2016).
Membru în Consiliul Facultății de Construcții de Mașini în perioada 2004-2020.
Membru în biroul Catedrei de Mecanică și Programare în perioada 2008-2012.
Membru în Comisia de imagine a Facultății de Construcții de Mașini în perioada 2004-2008.
Prodecan al Facultății Construcții de Mașini 2012-2016.
Coordonator Erasmus/Erasmus+ Facultatea Construcții de Mașini 2012-2016.
Membru în Consiliul Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice în perioada 2015-2019.
Președinte de comisii de doctorat în peste 30 comisii la Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca.

La nivel național

Membru asociat, Academia de Științe Tehnice din România, secția Mecanică Tehnică
Membru CNATCDU, Comisia de Inginerie Mecanică, Mecatronică și Robotică (2016 – prezent)
Vicepreședinte al Societății Naționale AroTMM (IFToMM Romania) (2013 – prezent)
Evaluator ARACIS din anul 2010.
Expert INTAS - programe europene din anul 2005.
Expert Proiecte H2020 din anul 2014.
Expert CNCIS din anul 2004.
Expert în staff-ul Comisiei CNCIS de Inginerie Mecanică din 2008.
Membru și expert în panelul de acreditare națională „Exercițiu Național de Evaluare a Cercetării (ENEC) în cadrul domeniului Inginerie Mecanică și Mecatronica (2010-2011).
Expert evaluator UEFISCDI (2015- prezent).
Referent oficial în peste 50 comisii naționale de doctorat.

La nivel internațional

Membru al Comisiei Tehnice „Computational Kinematics” din cadrul Societății Internaționale IFToMM începând din 2009.
Membru al Comisiei Tehnice ”Biomechanical Engineering” din cadrul Societății Internaționale IFToMM începând din 2012.
Expert internațional pentru Evaluarea Cercetării din Italia din 2016.
Președinte al Conferinței “European Conference on Mechanism Science-EUCOMES 2010, Cluj-Napoca, 2010 (110 participanți din care peste 60% străini).
Co-președinte al “International Workshop in Medical and Service robots-MESROB 2012, Cluj-Napoca, Iunie 2012.
Președinte al „International Summer School on Models and Methods in Kinematics and Robotics”, Iulie 2012, Cluj-Napoca (peste 45 de doctoranzi din întreaga lume).
Co-președinte al “International Workshop in Medical and Service Robots-MESROB 2013, Belgard, Iulie 2013.
Co-președinte al “International Workshop in Medical and Service Robots-MESROB 2014, Lausanne, Iulie 2014.
Președinte Comitetului de premiere EUCOMES 2016, <http://eucomes2016>.
Președinte al Conferinței “European Conference on Mechanism Science-EUCOMES 2020, Cluj-Napoca, 2020.
Co -președinte al Conferinței SYROM 2022 Iasi, 2022.
Co -președinte al Conferinței “ International Workshop in Medical and Service Robots-MESROB 2023, Craiova, 2023.
Membru cu drepturi depline în definirea direcțiilor de dezvoltare strategică în domeniul Roboticii la nivel European în societatea EURobotics, <http://eu-robotics.net>.
Coordonator programe ERASMUS+ în universități din Franța, Germania, Austria, Italia, Portugalia și Spania.

ACTIVITATE ȘTIINȚIFICĂ

Teme de cercetare

Robotică și mecatronică.
Cinematica și dinamica roboților paraleli.
Realizarea de roboți paraleli pentru aplicații medicale (chirurgie, tratament, diagnostic, recuperare).
Modelarea și simularea roboților paraleli
Sisteme și tehnici de comandă pentru roboți.
Dezvoltarea de sisteme telerobotice.
Comanda și acționarea sistemelor robotice inteligente.

Publicații

Analiză sinoptică pe baza datelor din cele mai importante baze de date

Peste 170 lucrări în total publicate și comunicate

Peste 90 lucrări științifice ISI cotate sau indexate ISI (publicate în reviste de profil sau ISI proceedings)

6 cărți publicate în edituri naționale

12 cărți publicate ca și editor în edituri naționale și internaționale

76 capitole în cărți publicate în edituri internaționale

9 alte publicații la conferințe internaționale

7 brevete aprobate și 13 cereri de brevet

Vizibilitate pe baza datelor din cele mai importante baze de date internaționale

Web of Science: 1136 citări, H – index: 22

Scopus: 1324 citări, H – index: 21

Google Scholar: 2297 citări H – index: 27

Lista celor mai reprezentative lucrări ISI cu factor de influență

1. **Pisla, D.**; Hajjar, N.A.; Gherman, B.; Radu, C.; Antal, T.; Tucan, P.; Literat, R.; Vaida, C. Development of a 6-DOF Parallel Robot for Potential Single-Incision Laparoscopic Surgery Application. *Machines* 2023, 11, 978. <https://doi.org/10.3390/machines11100978> (ISI Journal, IF 2.6, Scor relativ de influență: 0.762).
2. **Pisla, D.**; Crisan, N.; Gherman, B.; Andras, I.; Tucan, P.; Radu, C.; Pusca, A.; Vaida, C.; Al Hajjar, N. Safety Issues in the Development of an Innovative Medical Parallel Robot Used in Renal Single-Incision Laparoscopic Surgery. *J. Clin. Med.* 2023, 12, 4617. <https://doi.org/10.3390/jcm12144617> (ISI Journal, IF 3.9, Scor relativ de influență: 1.474).
3. Rus, G.; Andras, I.; Vaida, C.; Crisan, N.; Gherman, B.; Radu, C.; Tucan, P.; Iakab, S.; Hajjar, N.A.; **Pisla, D (autor corespondent)**. Artificial Intelligence-Based Hazard Detection in Robotic-Assisted Single-Incision Oncologic Surgery. *Cancers* 2023, 15, 3387. <https://doi.org/10.3390/cancers15133387> (ISI Journal, IF 5.2, Scor relativ de influență: 1.202).
4. Covaciu, F.; Crisan, N.; Vaida, C.; Andras, I.; Pusca, A.; Gherman, B.; Radu, C.; Tucan, P.; Al Hajjar, N.; **Pisla, D. (autor corespondent)**. Integration of Virtual Reality in the Control System of an Innovative Medical Robot for Single-Incision Laparoscopic Surgery. *Sensors* 2023, 23, 5400. <https://doi.org/10.3390/s23125400> (ISI Journal, IF 3.9, Scor relativ de influență: 1.314).
5. Tohanean N, Tucan P, Vanta O-M, Abrudan C, Pinteaa S, Gherman B, Burz A, Banica A, Vaida C, Neguran DA, Ordog A, Tarnita D, **Pisla D**. The Efficacy of the NeuroAssist Robotic System for Motor Rehabilitation of the Upper Limb-Promising Results from a Pilot Study. *Journal of Clinical Medicine*; 2023, 12(2):425 (ISI Journal , IF 4.964, Scor relativ de influență: 1.474).
6. Tucan, P.; Vaida, C.; Horvath, D.; Caprariu, A.; Burz, A.; Gherman, B.; Iakab, S.; **Pisla, D. (autor corespondent)**. Design and Experimental Setup of a Robotic Medical Instrument for Brachytherapy in Non-Resectable Liver Tumors. *Cancers*, 2022, 14, 5841 (ISI Journal, IF 6.575, Scor relativ de influență: 1.202).
7. **Pisla, D.**; Birlescu, I.; Crisan, N.; Pusca, A.; Andras, I.; Tucan, P.; Radu, C.; Gherman, B.; Vaida, C. Singularity Analysis and Geometric Optimization of a 6-DOF Parallel Robot for SILS. *Machines* 2022, 10, 764 (ISI Journal, IF 2.899, Scor relativ de influență: 0.762).
8. **Pisla, D.**; Birlescu, I.; Pusca, A.; Tucan, P.; Gherman, B.; Pisla, A.; Antal, T.; Vaida, C. Kinematics and workspace analysis of an innovative 6-dof parallel robot for SILS. *Proceedings of the Romanian Academy Series A - Mathematics Physics Technical Sciences Information Science*. Vol. 23(3), 277-286, 2022 (ISI Journal, IF 1.523, Scor relativ de influență: 0.158).
9. **Pisla, D.**, Vaida, C., Birlescu, I., Hajjar, N.A., Gherman, B., Plitea, N.: *Risk Management for the Reliability of Robotic Assisted Treatment of Non-resectable Liver Tumors*, *Applied Sciences*, vol. 10(1), 52, 2020, DOI: 10.3390/app10010052 (ISI Journal, Impact Factor: 2.474, Scor relativ de influență: 0,992)
10. Vaida, C., Birlescu, I., Pisla, A., Ulinici, I., Tarnita, D., Carbone, G., **Pisla, D. (autor corespondent)**, *Systematic Design of a Parallel Robotic System for Lower Limb Rehabilitation*, *IEEE Access*, vol. 8, pp. 34522-34537, 2020, DOI: 10.1109/ACCESS.2020.2974295 (ISI Journal, Impact Factor: 3.745, Scor relativ de influență: 1,529)
11. Husty, M., Birlescu, I., Tucan, P., Vaida, C., **Pisla, D. (autor corespondent)**,: *An algebraic parameterization approach for parallel robots analysis*, *Mechanism and Machine Theory*, vol. 140, pp. 245-257, 2019, DOI: 10.1016/j.mechmachtheory.2019.05.024 (ISI Journal, Impact Factor: 3.312, Scor relativ de influență: 1,567)
12. Tucan, P., Vaida, C., Plitea, N., Pisla, A., Carbone, G., **Pisla, D. (autor corespondent)**,: *Risk-Based Assessment Engineering of a Parallel Robot Used in Post-Stroke Upper Limb Rehabilitation*,

- Sustainability, vol. 11(10), 2893, 2019, DOI: 10.3390/su11102893 (ISI Journal, Impact Factor: 2.576, Scor relativ de influență: 0,62)
13. **Pisla, D.**, Galdau, B., Covaciu, F., Vaida, C., Popescu D., Plitea N., *Safety Issues in the Development of the Experimental Model for an Innovative Medical Parallel Robot used in Brachytherapy*, International Journal of Production Research, (2016), DOI: 10.1080/00207543.2016.1200153, , ISSN: 0020-7543 published online: 23 June 2016 (Impact Factor :4,577 Scor relativ de influență: 1,602)
 14. Plitea N., Szilaghyi A., **Pisla D.**: *Kinematic Analysis of a new 5-DOF Modular Parallel Robot for Brachytherapy*, Robotics and Computer Integrated Manufacturing, vol. 31, pp: 70-80, 2015 (ISI Journal, Impact Factor: 5.057, Scor relativ de influență: 2,028)
 15. **Pisla, D.**, Gherman, B., Vaida, C., Suci, M., Plitea, N.: *An active hybrid parallel robot for minimally invasive surgery*, Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 2013, 29 (4), 203-221, DOI: 10.1016/j.rcim.2012.12.004 (ISI Journal, Impact Factor: 5.057, Scor relativ de influență: 2,028)
 16. **Pisla, D.**; Szilaghyi, A.; Vaida, C.; Plitea, N.: *Kinematics and workspace modeling of a new hybrid robot used in minimally invasive surgery*, Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 2013, 29 (2),463-474, DOI: 10.1016/j.rcim.2012.09.016 (ISI Journal, Impact Factor: 5.057, Scor relativ de influență: 2,028)
 17. Plitea, N. , Lese, D., **Pisla, D. (autor corespondent)**, Vaida, C.: *Structural design and kinematics of a new parallel reconfigurable robot*, Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 2013, 29 (1), 219-235, DOI: 10.1016/j.rcim.2012.06.001 (ISI Journal, Impact Factor: 5.057, Scor relativ de influență: 2,028)
 18. Gherman, B., **Pîslă, D.** (corresponding author), Vaida, C., Plitea N., *Development of Inverse Dynamic Model for a Surgical Hybrid Parallel Robot with Equivalent Lumped Masses*, Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 2012, 28 (3), 402-415, DOI: 10.1016/j.rcim.2011.11.003 (ISI Journal, Impact Factor: 5.057, Scor relativ de influență: 2,028)

Granturi, Contracte de cercetare

GRANTURI DE CERCETARE NAȚIONALE ȘI INTERNAȚIONALE: PESTE 30
GRANTURI DE CERCETARE COORDONATE: 20

Proiecte naționale și internaționale reprezentative**NAȚIONALE**

Proiect finanțat prin Planul Național de Redresare și Reziliență al României. Finanțat de Uniunea Europeană – NextGeneration UE, Noi soluții robotice inteligente și adaptive pentru chirurgia personalizată minim invazivă în tratamentul cancerului, (ATHENA), contract nr. 760072/23.05.2023, cod CF 116/15.11.2022, Ministerul Cercetării, Inovării și Digitalizării, Componenta 9, investiția I8 (2023-2026)

Poziție: Co-director
Valoare proiect: 7.000.000 RON

Proiect finanțat prin Planul Național de Redresare și Reziliență al României. Finanțat de Uniunea Europeană – NextGeneration UE, New frontiers in adaptive modular robotics for patient-centered medical rehabilitation (ASKLEPIOS), contract nr. 760071/23.05.2023, cod CF 121/15.11.2022, Ministerul Cercetării, Inovării și Digitalizării, Componenta 9, investiția I8 (2023-2026)

Poziție: Membru cheie
Valoare proiect: 7.000.000 RON

Proiect Național în cadrul competiției „Programul Operațional Competitivitate 2014 – 2020– cod 155988, număr contract 9/1.2.1 PTI ap.2/ 23. 02. 2023, Creșterea calitatii vieții pacienților prin sisteme telerobotice inteligente pentru tratamentul personalizat al deficitului neuromotor, (APOLLO) (2023)

Poziție: Responsabil proiect UTCN
Valoare grant: 3.295.500 RON

Grant Național obținut prin competiții naționale – 1-PSCD/2022, Planul sectorial de cercetare-dezvoltare MAPN, Sistem tip exoschelet pentru augmentare umană (MAN-X) (2022-2025)

Poziție: Director proiect
Valoare grant: 6.000.000 RON

Grant Național obținut prin competiții naționale, grant finanțat de Unitatea Executivă pentru Finanțarea Învățământului Superior, a Cercetării, Dezvoltării și Inovării (UEFISCDI) - PN-III-P2-2.1-PED-2021-2790, 694PED din 24/06/2022, Sistem robotic inovator și sigur pentru tratamentul îmbunătățit, orientat pe pacient, al cancerului de ficat (ENHANCE) (2022-2024)

Poziție: Director proiect
Valoare grant: 600.000 RON

Grant Național obținut prin competiții naționale, grant finanțat de Unitatea Executivă pentru Finanțarea Învățământului Superior, a Cercetării, Dezvoltării și Inovării (UEFISCDI) - PN-III-P2-2.1-PED-2021-3430, 608PED din 24/06/2022, Robot modular inovativ de recuperare pentru tratamentul eficient al deficitului motor la nivelul membrului inferior (HOPE2WALK) (2022-2024)

Poziție: Director științific
Valoare grant: 600.000 RON

Grant Național de tip explorator finanțat de Unitatea Executivă pentru Finanțarea Învățământului Superior, a Cercetării, Dezvoltării și Inovării (UEFISCDI) - PN-III-P4-ID-PCE-2020-0572, PCE 171 din 17/02/2021, Noi frontiere în chirurgia uniport asistată robotic: un sistem robotic inovativ cu instrumente cu dexteritate mărită (Challenge) (2021-2023)

Poziție: Director proiect
Valoare grant: 1,198,032 RON

Grant Național de tip POC (Programul Operațional Competitivitate) - ID P_37_215, Nr. 20 din 01.09/2016, Dezvoltarea inovativă a unor sisteme robotice pentru reabilitare și asistare în îmbătrânirea sănătoasă (AgeWell) (2016-2020)

Poziție: Director adjunct/ Director științific
Valoare Grant: 8.000.000 RON

Grant National tip Parteneriate PN-II-PT-PCCA-2013-4-0647, nr. 247/2014, Biopsia prostatei asistată robotic, o metodă inovativă de mare precizie – ROBOCORE

Poziție: Director proiect

Valoare Grant: 2.500.000 RON

Grant National tip Parteneriate PN-II-PT-PCCA-2013-4-1596, nr. 227/2014, Sistem de diagnosticare și terapie a afecțiunilor coloanei vertebrale – SPINE

Poziție: Director științific

Valoare Grant: 200.000 RON

Grant National tip Tinere Echipe de cercetare, Proiect nr 59/2015, code PN-II-RU-TE-2014-4-0992, Sistem multifuncțional pentru inserția acelor în diagnosticul și tratamentul cancerului – ACCURATE

Poziție: Director științific

Valoare Grant: 550.000 RON

Grant Național tip Parteneriate: Dezvoltarea inovativă a unui sistem virtual de e-learning în chirurgia laparoscopică hepatică - HEPSIM, Duration: 2008-2011, Finanta de ANCS

Poziție: Responsabil partener

Valoare Grant: 500.000 RON

Grant Național: "International summer school on models and methods in kinematics and robotics", Nr. PN-II-ID-SSA-2012-2-001, 2012, finanțat de ANCS

Valoare grant: 70.000 RON

Grant Național: New Trends in Medical and Service Robots – MeSRob National grant IDEAS – Exploratory Workshop, PN-II-ID-WE-2012-4-018, 2012

Valoare grant: 30.000 RON

Grant Național: Contract nr. 10086/24.06.2010 pentru: 3-rd European Conference on Mechanism Science, Technical University of Cluj-Napoca, 14-18 Sep 2010, ANCS

Valoare grant: 34.000 RON

Grant Național de tip Parteneriate: Dezvoltarea multidisciplinară a roboților chirurgicali bazati pe structuri paralele – PARMIS, Duration: 2007-2010, 11016/2007, Finanțat de ANCS

Poziție: Director proiect

Valoare grant: 1.600.000 RON

Grant Național CEE/M3: Promovarea cercărilor și participarea în programe europene în domeniul roboților paraleli pentru chirurgie – PARASURG, Durata: 2006-2008, 184/2006 Finanțat de ANCS

Poziție: Director proiect

Valoare grant: 300.000 RON

Grant Național de tip CEE/M1 : Cercetări structurale geometrice cinematice și dinamice avansate privind conceperea unui simulator deschis de zbor adaptat la cerințe speciale – ASKOT, Duration: 2006-2008, Finanțată de ANCS (2006-2008)

Poziție: Director științific

Valoare grant: 1.500.000 RON

Grant Național de tip A: Analiza și dezvoltarea unor structuri de microroboti cu cinematica paralela și implementarea unor algoritmi de testare a performanțelor acestora, Finanțat de CNCIS (2005-2007)

Poziție: Director proiect

Valoare grant: 96500 RON

Grant Național de tip At 244: Dezvoltarea unui sistem performant de simulare dinamică destinat structurilor robotilor paraleli (2003-2004). Finanțat de CNCIS

Poziție: Director proiect

INTERNATIONALE

Proiect internațional AAL-CP-AAL-2020-7-83-CP-WisdomOfAge, 234 din 01/05/2021, Platformă digitală pentru persoanele în vârstă pentru transferul cunoștințelor spre mediul industrial (WisdomOfAge) (2021-2023)

Poziție: Director proiect

Valoare proiect: 236.590 Euro

Proiect internațional finanțat de Ageția Spațială Europeană (ESA): Manipulation Systems for Sample Handling in a Sample Receiving Facility, TASUK/16/11305/NBO/1424 (2016-2018)

Poziție: Director proiect

Valoare proiect: 400.000 Euro

Grant Internațional IP Scopes Elvetia-Romania-Serbia Creative Alliance in Research and Education focused on Medical and Service Robotics, IZ74Z0_13736, 2011-2014, (finanțat de SNF Elveția) (2011-2014)

Poziție: Director Romania

Valoare proiect: 300.000 CHF

Grant Internațional: Mathematische Modellierung und experimentelle Untersuchungen eines modular aufgebauten Parallelroboters in der minimal invasiven Chirurgie – Mathematical modeling and experimental researches for the development of a modular parallel robot for minimally invasive surgery. Duration: 2006-2011, Financed by: Alexander von Humboldt Foundation

Poziție: Membru cheie

Valoare proiect: 50.000 Euro

Grant Internațional: Simulation and control techniques for robots used in minimally invasive surgery – SIMCOSURG – Slovenia – Romania international collaboration project with University of Maribor (2013-2014)

Poziție: Membru

Grant Internațional: Developing methods to evaluate the accuracy of potential parallel robots for medical applications – PAROMED, Austrian – Romanian research project in cooperation with the University of Innsbruck, (2014-2015)

Poziție: Director Romania

Grant Internațional: Development of kinematic and dynamic innovative models for parallel robots with applications in surgery – PROINS, Austrian – Romanian research project in cooperation with the University of Innsbruck, (2012-2013)

Poziție: Director Romania

Grant Internațional: The setup of a laboratory for microrobots and micro grippers using advanced materials within the Center for Industrial Robots Simulation and Testing. Duration: 2004-2005, Finanțat de DAAD (Serviciul German de Schimburi Academice)

Grant Internațional: DAAD project: The setup of a CAD laboratory for parallel robots development within the Research Center for Industrial Robots Simulation and Testing (CESTER), Technical University of Cluj-Napoca, (2001-2002), Finanțat de DAAD Germania

Rezultate deosebite în cercetare

În urma proiectelor derulate în cadrul centrului de cercetare CESTER trebuie menționate o serie de premiere naționale care atestă valoarea și importanța cercetărilor derulate:

1. Robot paralel pentru recuperarea membrului inferior- Hope2Walk, 2024
2. Sistem robotic PARA-SILSROB pentru chirurgia uniport - CHALLENGE, 2023
3. Robot sferic pentru manipularea instrumentelor utilizate în chirurgia asistată robotic - CHALLENGE, 2023
4. Sistem robotic pentru recuperarea membrului inferior RECOVER, 2022
5. Sistem robotic inovativ pentru terapia cancerului de ficat PROHEP-LCT, 2020
6. Robot paralel pentru recuperarea membrului inferior - RAISE, 2020
7. Robot paralel pentru recuperarea membrului superior – ASPIRE, 2019
8. Robot paralel pentru recuperarea membrului superior – PAREEX, 2019
9. Sistem robotic cu arhitectură paralelă pentru biopsia transperineală a prostatei, robotul RIO-PROS1, 2015
10. Sistem robotic cu arhitectură paralelă pentru tratamentul minim invaziv al cancerului prin brahiterapie, robotul PARA-BRACHYROB, 2014
11. Sistem robotic cu arhitectură paralelă pentru conducerea instrumentelor active în chirurgia minim invazivă, PARASURG-9M, acesta integrând brațul robotic PARASURG-5M și instrumentul activ PARASIM, 2011
12. Sistem robotic paralel destinat chirurgiei minim invazive, sub forma unei structuri paralele care permite poziționarea camerei laparoscopice folosind comenzi vocale, 2009

Granturi, Proiecte instituționale

1. Program academic Erasmus cu Universitatea din Cassino, Italia
 2. Program academic Erasmus cu Universitatea Tehnică din Braunschweig, Germania
 3. Program academic Erasmus cu Universitatea Tehnică din Bilbao, Spania.
 4. Program academic Erasmus cu Universitatea Tehnică din Hannover, Germania
 5. Program academic Erasmus cu Universitatea RWTH Aachen, Germania
 6. Program academic Erasmus cu Universitatea din Minho, Portugalia
 7. Program academic Erasmus cu Universitatea din Nantes, Franța
- Mentor și tutore în programele POSDRU ale Universității Tehnice din Cluj-Napoca, SIDOC, Q-DOC, 4D-POSTDOC, PARTING, în care toate obiectivele asumate au fost îndeplinite peste baremurile impuse de program.

Brevete de invenție

1. Plitea, N., **Pisla, D.**, Vaida, C., Gherman, B.: Robot Chirurgical RO 126271, Romania (2012).
2. Vaida, C., Plitea, N., **Pisla, D.**, Gherman, B., Suci, M.: Modul de orientare cu structură modulară și benzi multiple, RO-129923, Romania (2019).
3. Vaida, C., Plitea, N., **Pisla, D.**, Gherman, B., Ulinici, I., Pisla, A., Carbone, G.: Robot Sferic pentru Recuperarea Medicală a Zonei Proximale la Nivelul Membrului superior, RO-13233/30.03.2020.
4. Gherman, B., **Pisla, D.**, Plitea, N., Vaida, C., Pislă, A., Banica, A., Carbone, G.: Sistem Robotic Paralel pentru recuperarea medicală a membrului superior, RO-132234/30.03.2020.
5. Plitea, N., **Pisla, D.**, Vaida, C., Gherman, B., Ulinici, I., Carbone, G., Robot sferic per il recupero riabilitativo della spalla, International Patent, classification A61H1, No. 10201800006216, Italian Office of Patents and Trademarks, 13.07.2020.
6. **Pisla, D.**, Birlescu, I., Vaida, C., Gherman, B., Tucan P., Plitea, N., Robot paralel pentru recuperarea mobilității membrului inferior, RO-133814/29.10.2021.
7. **Pisla, D.**, Gherman, B., Nadas, I., Pop, N., Craciun, F., Tucan, P., Vaida, C., Carbone, G., Birlescu, I., Plitea, N., Robot paralel inovativ pentru recuperarea medicală a membrilor inferioare, RO-133815/29.10.2021.

Cereri de Brevete

1. N. Plitea, **D. Pisla**, C. Vaida, B. Gherman, P. Tucan, C. Govor, F. Covaciu: Familie de roboți paraleli pentru biopsia transperineală a prostatei, în curs de brevetare: A/00191/13.03.2015.
2. C. Vaida, **D. Pisla**, P. Tucan, N. Plitea, B. Gherman: Robot paralel pentru biopsia transperineală a prostatei. În curs de brevetare: 00761/26.10.2015.
3. **D. Pisla**, C. Vaida, I. Birlescu, F. Graur, B. Gherman, P. Tucan, N. Plitea: „Automated medical instrument for radiofrequency ablation” În curs de brevetare: A00379/10.06.2017.
4. **D. Pisla**, C. Vaida, I. Birlescu, F. Graur, B. Gherman, P. Tucan, N. Plitea: „Automated medical instrument with multiple needles for brachytherapy” În curs de brevetare: A00431/12.09.2017.
5. **Pisla Doina**, Birlescu Iosif, Vaida Calin, Tucan Paul, Gherman Bogdan, Plitea Nicolae: “Familie de roboți paraleli modulari cu cuple active de translație pentru chirurgia uniport”, Cerere de brevet OSIM A00733/03.12.2021.
6. Vaida Calin, **Pisla Doina**, Birlescu Iosif, Gherman Bogdan, Tucan Paul, Plitea Nicolae: „Familie de roboți modulari pentru chirurgia uniport cu constrângere cinematică a punctului de inserție în organism”, Cerere de brevet OSIM A00734/03.12.2022.

Reprezentare în comisii de interes național/ internațional

- Membru în comisia de disertație a programului de Master MaviM 2011.
- Membru în comisia de licență a programului de Robotica (2013-prezent).
- Referent oficial în comisia de susținere la peste 50 teze de doctorat la universități naționale (Brașov, Cluj, Craiova, Iași, Timișoara).
- Președinte de comisie de susținere la peste 30 teze de doctorat la Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca.
- Membru în comisii de concurs pe posturi didactice de profesor, conferențiar, șef lucrări și asistent.
- Recenzor a peste 300 lucrări în reviste internaționale, conferințe naționale și internaționale.
- Membru în comitetele științifice a unor numeroase conferințe internaționale de prestigiu (CK 2009. EUCOMES 2008, 2010, 2012, 2014, 2016, 2018, 2020, RAAD 2009-2023, IFTOMM 2011, 2015 World Congress, NaCoMM 2011, Metrapp 2011, MTM-Robotics 2012, CK 2013, MESROB 2012-2023 etc.).
- Topical Editor of the Journal of Mechanical Sciences (http://www.mechanical-sciences.net/editorial_board.html).
- Membru al board-ului științific al Journal of Technical Sciences, Applied Mechanics <https://rjts-applied-mechanics.ro/index.php/rjts/boards>).
- Editor asociat al revistei Robotica (Cambridge University Press) din 2020

ACTIVITATE ÎN CADRUL ȘCOLII
DOCTORALE:

Doctorate finalizate

1. **Gherman Bogdan**, Cercetări privind dezvoltarea de modele cinematice, dinamice și funcționale destinate unei structuri inovative de robot paralel hibrid pentru chirurgia minim invazivă, 2011.
2. **Suciu Marius**, Contribuții privind dezvoltarea unui nou robot paralel activ pentru chirurgia minim invazivă, 2011.
3. **Stoica Alin**, Contribuții privind modelarea și proiectarea constructivă a unui robot paralel pentru chirurgia minim invazivă, 2012.
4. **Szilaghyi Andras**, Cercetări privind modelarea, simularea și comanda unui robot paralel-hibrid chirurgical, 2012.
5. **Gyuko Bela**, Cercetări privind simularea, comanda și Acționarea sistemelor robotizate paralele, 2013.
6. **Galdau Bogdan**, Cercetări privind dezvoltarea unui robot paralel modular destinat tratamentului de brahiterapie, 2015.
7. **Covaciu Florin**, Simularea, comanda și acționarea roboților paraleli pentru brahiterapie, 2015.
8. **Cocorean Dragos**, Dezvoltarea de noi roboți paraleli pentru brahiterapie, 2016.
9. **Tucan Paul**, Dezvoltarea de noi roboți paraleli pentru biopsia prostatei, 2018.
10. **Birlescu Iosif**, Studies regarding the safe operation of innovative medical parallel robots, 2019 (teza in cotutela cu Prof. Giuseppe Carbone, Universitatea din Calabria, Italia).
11. **Pop Nicoleta**, Researches regarding the modelling, simulation and experimental evaluation of medical parallel robots for rehabilitation, 2021 ((teza in cotutela cu Prof. Giuseppe Carbone, Universitatea din Calabria, Italia).
12.)."
13. **Nadăș Iuliu**, Development of medical parallel robots for lower limb rehabilitation, 2022 ((teza in cotutela cu Prof. Giuseppe Carbone, Universitatea din Calabria, Italia).

Programe post-doctorale finalizate

1. **Vaida Calin**, **Dezvoltarea unor sisteme robotizate inteligente cu dexteritate mărită cu aplicații în chirurgie**, bursă post-doctorală în cadrul proiectului POSDRU – 4D-POSTDOC 2010-2012
2. **Gherman Bogdan**, **Dezvoltarea inovativă a unui sistem robotic paralel destinat tratamentului curativ și paliativ al cancerului prin brahiterapie** în cadrul proiectului POSDRU – PARTING, 2014-2015

Doctoranzi în stagiu

În prezent există șapte doctoranzi în stagiu, toți având toate obiectivele îndeplinite în stadiul curent de realizare al tezei de doctorat.

Toți doctoranzii și post-doctoranzii coordonați au beneficiat, pe lângă bursele doctorale de sprijin financiar și logistic din partea proiectelor aflate în derulare în cadrul centrului de cercetare CESTER.

Membru în asociații profesionale:

Membru al Societății Române de Robotică din 2002.
 Membru GAAM - Societatea Germană de Matematică și Mecanică Aplicată (Gesellschaft für Angewandte Mathematik und Mechanik) din 1995.
 Membru al Asociației Romane pentru Teoria Mașinilor și Mecanismelor (ARoTMM)- și al Societății Internaționale de Teoria Mecanismelor și a Masinilor-IFTOMM din 1998.
 Membru în comisia tehnică „Computational Kinematics” a organizației internaționale IFTOMM din anul 2007.
 Membru în comisia tehnică „Biomechanical Engineering” a organizației internaționale IFTOMM din anul 2011.
 Membru al Asociației Romane pentru Teoria Mașinilor și Mecanismelor (ARoTMM)- și al Societății Internaționale de Teoria Mecanismelor și a Masinilor-IFTOMM din 1998.
 Membru în comisia tehnică „Computational Kinematics” a organizației internaționale IFTOMM din anul 2007.
 Membru în comisia tehnică „Biomechanical Engineering” a organizației internaționale IFTOMM din anul 2007.
 Presedinte comisia tehnică „Computational Kinematics” a organizației internaționale IFTOMM din anul 2009.
 Membru în societatea EURobotics, <http://eu-robotics.net>.
 Vicepresedinte al Societății Naționale AroTMM din 2013.

Lector invitat
(Keynote speaker)

1. Pîsla D., Advances in Medical Robotics, 32nd International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region (RAAD 2023), <https://raad.ijs.si/keynote-speakers/>
2. Pîsla D., Recent Advances in Robotic Surgery for Cancer Treatment, 8th International Workshop on New Trends in Medical and Service Robots (MESROB 2023), <http://mecanica.ucv.ro/MESROB2023>.
3. Pîsla D., Innovations in Medical Robotics, EMERALD Multiplier Event on: EMERALD Applied Research Teaching Methods for 3D printing in bio-mechatronics, www.utcluj.ro/media/documents/2023/EMERALD
4. Pîsla D., Innovations in Medical Robotics, 8th International Conference on Advancements of Medicine and Health Care through Technology, https://snimtb.ro/usurduds/2022/10/Final_Programme_MediTech-2022-2.pdf
5. Pîsla D., Advances in Medical Robotics, SYROM & Robotics 2022, Iasi, Romania, <https://syrom-robot.upt.ro/wp-content/uploads/2022/11/Keynote-Speakers-for-SYROM-ROBOTICS-2022.pdf>
6. Pîsla D., Chirurgia Robotică, 19 octombrie 2022, A XIV-a ediție a Cursului Inițiere în istoria și filosofia științei și tehnicii, Case Academiei Române.
7. Pîsla, D., New Trends in Medical Robotics, Excellence in Doctoral Studies through Innovation, Convergence and Interdisciplinarity, Iasi Romania, <http://www.csd2021.tuiasi.ro/program.php>
8. Pîsla, D., New Challenges in Medical Robotics, CARE 2020, Craiova, http://mecanica.ucv.ro/CARE2020/KeynoteSpeakers_f.html
9. Pîsla D., Innovative approaches in medical robotics, CK 2017, Futurocope Poitiers, France
10. Pîsla, D., Innovative Approaches in Medical Robotics, ICOME 2015, Craiova, 2015, <http://www.mecanica.ucv.ro/ViataAcademica/Conferinte/ICOME2015/index.html>
11. Pîsla, D., Research Challenges in Robotic Assisted Brachytherapy, MESROB 2014, Lausanne, Switzerland, 2014, <http://mesrob.epfl.ch/page-104220-en.html>
12. Pîsla, D., Trends And Technological Innovations In Surgical Robotics, Vth International Conference on Robotics, Robotics 2014, Bucharest, Romania, 2014, http://www.cester.utcluj.ro/chance/realizari/robotics_2014.pdf
13. Pîsla, D., Innovative Approaches in Surgical Robotics - Past, Present and Future , The 2nd IFTOMM Asian Conference on Mechanism and Machine Science, Tokyo, Japan, 2012, <http://www.jc-iftomm.org/Asian-MMS2012/>

Colaborări internaționale și naționale

Colaborare cu Universitatea Tehnica din Braunschweig, Germania
 Colaborare cu Universitatea din Innsbruck, Austria
 Colaborare cu Universitatea din Cassino, Italia
 Colaborare cu Universitatea din Calabria, Italia
 Colaborare cu Universitatea din Minho, Portugalia
 Colaborare cu Ecolce Centrale de Nantes, Franța
 Colaborare cu Institutul de Cercetări Johaneum, Klagenfurt, Austria
 Colaborare cu Universitatea din Hanovra, Germania
 Colaborare cu EPFL Lausanne, Elveția
 Colaborare cu Insitulul de cercetarii Mihajlo Pupin, Belgrad, Serbia

Editor cărți în edituri internaționale

1. Tarnita, D., Dumitru, N., Pisla, D., Carbone, G., Geonea, I., (Eds.), *New Trends in Medical and Service Robotics*, MESROB 2023, Springer, 2023.
2. Doroftei, I., Nitulescu, M., **Pisla, D.**, Lovasz, E. (Eds.), *Proceedings of SYROM 2022 & ROBOTICS 2022, 13th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines & XXV International Conference on Robotics*, Springer, 2023.
3. Rauter, G., Cattin, P., Zam, A., Riener, R., Carbone, G., **Pisla, D.** (Eds.), *New Trends in Medical and Service Robotics*, MESROB 2020, Springer, 2021.
4. Rauter, G., Carbone, G., Cattin, P., Zam, A., **Pisla, D.**, Riener, R. (Eds.), *New Trends in Medical and Service Robotics*, MESROB 2021, Springer, 2022.
5. **Pisla, D.**, Corves, B., Vaida, C. (Eds.), *New Trends in Mechanism and Machine Science*. Eucomes, Springer, 2020.
6. Carbone, G., Ceccarelli, M., **Pisla, D.** (Eds.), *New Trends in Medical and Service Robotics. Advances in Theory and Practice*, Springer, 2019.
7. Doroftei, I., Oprisan, C., **Pisla, D.**, Lovasz, E.-C. (Eds.), *New Advances in Mechanism and Machine Science, Proceedings of The 12th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines (SYROM 2017)*, Springer, 2019
8. Wenger, P., Chevallereau, C., **Pisla, D.**, Bleuler, H., Rodić, A. (Eds.), *New Trends in Medical and Service Robots, Human Centered Analysis, Control and Design*, Springer, 2016, 310 pp.
9. Bleuler, H., Bouri, M., Mondada, F., **Pisla, D.**, Rodic, A., Helmer, P., *New Trends in Medical and Service Robots Assistive, Surgical and Educational Robotics*, Vol. 38, 2016 ISBN: 978-3-319-23831-9 (Print) 978-3-319-23832-6 (Online)
10. **Pisla, D.**, Bleuler, H., Rodic, A., Vaida, C., Pisla, A. *New Trends in Medical and Service Robots, Theory and Integrated Applications, Mechanisms and Machine Science Volume 16* 2014, ISBN: 978-3-319-01591-0 (Print) 978-3-319-01592-7 (Online)
11. Rodic, A., **Pisla, D.**, Bleuler, H., *New Trends in Medical and Service Robots, Challenges and Solutions, Mechanisms and Machine Science, Volume 20* 2014, ISBN: 978-3-319-05430-8 (Print) 978-3-319-05431-5 (Online)
12. **Pisla, D.**, Husty, M., *Romanian Journal of Technical Sciences Applied Mechanics, Special Issue "New Trends in Advanced Robotics"*, Vol. 58, 1-2, jan-aug. 2013
13. **Pisla, D.**, Ceccarelli, M., Husty, M., Corves, B. (Eds), *New Trends in Mechanism Science. Analysis and Design*, 2010, Springer, ISBN: 978-90-481-9688-3 (Print) 978-90-481-9689-0 (Online)

**Premii, distincții, invitații
(cele mai reprezentative)**

Premiul "IFTToMM Dedicated Service Award" obținut în cadrul Congresului Mondial IFTToMM 2023, desfășurat în Tokyo, Japonia.

Premiul "Gold Best Research Paper Award" obținut în cadrul conferinței MESROB 2023 pentru lucrarea intitulată "STRUCTURAL STUDY OF A ROBOTIC SYSTEM FOR SILS SURGERY".

Premiul "Medalia de Aur" acordat în cadrul Salonului de Invenții și Inovare „Traian Vuia”, pentru "Group of patents for the medical rehabilitation of the upper limb".

Premiul "Medalia de Aur" acordat în cadrul Salonului de Invenții și Inovare „Traian Vuia”, pentru invenția "Parallel robotic system for bilateral shoulder medical rehabilitation".

Medalia de aur obținută la salonul internațional "World Invention Intellectual Property Associations – Japonia 2023".

Premiul de aur obținut în cadrul salonului "International Invention and Trade Expo London" pentru invenția: "Spherical robot for the rehabilitation of the proximal area of the upper limb".

Premiul de aur obținut în cadrul salonului "International Invention Show-Inova 2023" pentru brevetul "Spherical robot for the rehabilitation of the proximal area of the upper limb".

Medalia de aur obținută în cadrul salonului internațional "INNOVERS Innovation & Invention Expo 2023-USA" pentru invenția "Spherical robot for the rehabilitation of the proximal area of the upper limb".

Premiul canadian special pentru excelență obținut în cadrul salonului internațional iCAN 2023 pentru invenția "Parallel robotic system for the medical rehabilitation of the upper limb".

Medalia de aur obținută în cadrul salonului internațional "iCAN 2023" pentru invenția "Parallel robotic system for the medical rehabilitation of the upper limb".

Medalia de aur obținută în cadrul salonului internațional "ARUA INTERNATIONAL CREATIVITY EXHIBITION 2023" pentru invenția "Spherical robot for the rehabilitation of the proximal area of the upper limb".

Premiul de argint obținut în cadrul salonului "International Intellectual Property, Invention, Innovation and Technology Exposition-IPITEx 2023" pentru invenția "Parallel robot for the recovery of lower limb mobility".

Premiul Academiei Române „Traian Vuia” pentru anul 2020 - Grupul de lucrări „Roboți paraleli inovativi pentru aplicații medicale”, (Decernare 7 decembrie 2022).

Gold Medal from the Toronto International Society of Innovation & Advance Skills within the International Invention Innovation Competition, iCAN 2022, Toronto, Canada (Patent: Parallel robot for the recovery of lower limb mobility).

Marele premiu al celei de-a VIII-a ediții a Salonului Internațional de Invenții și Inovații "Traian Vuia" din Timișoara, 2022 (Brevet:"Robot paralel pentru recuperarea mobilității membrului inferior").

Gold Medal from the Toronto International Society of Innovation & Advance Skills within the International Invention Innovation Competition, iCAN 2021, Toronto, Canada (Patent: Spherical robot for the rehabilitation of the proximal area of the upper limb).

Gold Medal at the Singapore International Invention Show - AsianInvent, 2020 (Patent Orientation module with modular structure and multiple bends).

WIIPA Special Award – IPITEx 2019 Bangkok, Thailand.

TISIAS Special Honour of Innovation – IPITEx 2019 Bangkok, Thailand.

Certificate of Appreciation from the Indian Inovators Association – IPITEx 2019 Bangkok, Thailand.

Gold Medal from the National Research Council of Tailand – IPITEx 2019 Bangkok, Thailand.

The Grand prize of the Romanian Inventors Forum – PROINVENT 2019, Cluj-Napoca.

Peste 30 Medalii de Aur si premii importante în cadrul saloanelor internaționale de invenție PROINVENT, EUROINVENT, INVENTICA etc organizate la nivel național , pentru brevetele de invenție realizate (2010-2023).

Premiul de excelență acordat Centrului de Cercetare pentru Simulare și Testare Roboți (CESTER), în cadrul evenimentului Conferința Cercetării în UTCN (director Prof. Pislă D.) și nominalizarea centrului ca unul din cele 5 centre de excelență ale Universității Tehnice din Cluj-Napoca (2012).

Premiu special OSIM (Romanian Office for Inventions and Trademarks) (brevet Surgical Robot, no. RO-126271), Iasi, 2014.

Special prize of the Romanian Ministry of National Education for the patent Parallel robot for brachytherapy with two kinematic guiding chains of the platform (the needle) type CYL-U, October 2014.

COMPETENTE PERSONALE

Limba(i) maternă(e) Română

Alte limbi străine cunoscute

	INTELEGERE		VORBIRE		SCRIERE
	Ascultare	Citire	Participare la conversație	Discurs oral	
En	C1	C1	C1	C1	C1
Ge	C1	C1	C1	C1	C1
Fr	A2	A2	A2	A2	A2

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

Competențe de comunicare

- Spirit de echipă, comunicativ, solidar, onest, corect, responsabil, dinamic.

Competențe organizaționale/manageriale

- Bun organizator și manager, abilități educative și de cercetare, atitudine orientată spre rezolvarea problemelor, abilitatea de a respecta temenele din cadrul proiectelor.

Competențe dobândite la locul de muncă

- Modelarea cinematică și dinamică a roboților, programarea roboților și a sistemelor mecanice, modelarea grafică a roboților, design, comanda și controlul roboților industriali.

Competențe informatice

- Programare: C, C++, Matlab.
- CAD/CAM : Siemens(Solid Edge, NX) AutoCAD.
- Office: MS Office, Corel DRAW, Latex.
- Automation : B&R Automation Studio.
- Adaptabilitate ușoară la tehnologii noi.

Alte competențe

Competențe în modelare cinematică și dinamică a roboților, programarea roboților și a sistemelor mecanice, sisteme inteligente, sisteme avansate de control, coordonator științific și manager de proiectelor de cercetare, coordonator conferințe internaționale și workshop-uri

Permis de conducere

- B

ANEXE

Prin prezenta certific veridicitatea datelor de mai sus
 Cluj-Napoca, 21.10.2024

Prof. univ. dr. ing. Doina Liana PÎSLĂ