

Conf. dr. ing. Gherman Bogdan

Departamentul: Ingineria Sistemelor Mecanice

DOSAR PENTRU CONCURS

GRADATIE DE MERIT

Octombrie 2025

Nr: 1717/28.10.2025



UNIVERSITATEA TEHNICĂ
DIN CLUJ-NAPOCA

FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI

Domnule Director de Departament Prof. dr. ing. Tiberiu ANTAL

Subsemnatul, Conf. Dr. Ing. Gherman Bogdan din cadrul Departamentului Ingineria Sistemelor Mecanice, prin prezenta vă rog să-mi aprobați înscrierea mea la concursul pentru obținerea gradației de merit pentru activitatea desfășurată în perioada 2022-2024 în calitate de cadru didactic universitar.

Anexez prezentei cereri dosarul de înscriere conform Metodologia de organizare și desfășurare a concursului pentru atribuirea gradațiilor de merit personalului didactic.

Data

Octombrie, 2025

Cluj-Napoca



PERSONAL INFORMATION

Gherman Bogdan-George



 B-dul Muncii 103-105 Cluj-Napoca, 400641, County Cluj, Country Romania

 (+40)-264-401684 

 Bogdan.GHERMAN@mep.utcluj.ro

Sex: Male| Date of birth 22/03/1980| Nationality: Romanian

WORK EXPERIENCE

2019 – present

Associate Professor

Technical University of Cluj-Napoca

Faculty of Machine Building, Department of Mechanical Engineering Systems

Researcher in the Research Center for Industrial Robots Simulation and Testing

CESTER

- Teaching activities for the disciplines: Computer Programming I and II, Object Oriented Programming and Client-Server Architectures, Medical and Service Robots
- Research activities in national and international research grants

2013 – present

Lecturer

Technical University of Cluj-Napoca

Faculty of Machine Building, Department of Mechanical Engineering Systems

Researcher in the Research Center for Industrial Robots Simulation and Testing

CESTER

- Teaching activities for the disciplines: Computer Programming I and II, Object Oriented Programming and Client-Server Architectures
- Research activities in national and international research grants

2011 – 2013

Teaching Assistant

Technical University of Cluj-Napoca

Faculty of Machine Building, Department of Mechanical Engineering Systems

Researcher in the Research Center for Industrial Robots Simulation and Testing

CESTER

- Teaching activities for the disciplines: Computer Programming I and II and Mechanics I and II
- Research activities in national and international research grants

2007-2011

Junior Researcher

Technical University of Cluj-Napoca

Faculty of Machine Building, Department of Mechanical Engineering Systems

Researcher in the Research Center for Industrial Robots Simulation and Testing

CESTER

- Research activities in national and international research grants
- Teaching activities for the disciplines: Computer Programming I

2004 – 2008

Design engineer

SC Caval SA str Scortariilor, nr. 12, Cluj Napoca, jud. Cluj, Romania

Design activities for metal products and furniture accessories

EDUCATION AND TRAINING

2007-2011	PhD in Mechanical Engineering Technical University of Cluj-Napoca Faculty of Machine Building, Department of Mechanical Engineering Systems PhD thesis title: Researches concerning the development of kinematic, dynamic and functional models designed to an innovative hybrid parallel robot structure for the minimally invasive surgery	EQF Level 8
2002-2007	Dipl. Engineer Technical University of Cluj-Napoca Faculty of Machine Building, Department of Mechanical Engineering Systems Competences: Mechanical Systems Design, CAD, Industrial robots control, Robotic systems simulation, Flexible production systems simulation	EQF Level 6
2004-2005	MSc in Economics Babeş-Bolyai University of Cluj-Napoca, Specialization: Economics and Information-Technology	EQF Level 7
1999-2004	Economist Babeş-Bolyai University of Cluj-Napoca, Specialization: Economics and IT	EQF Level 6

PERSONAL SKILLS

Mother tongue Româna

Other language(s)

	UNDERSTANDING		SPEAKING		WRITING
	Listening	Reading	Spoken interaction	Spoken production	
English	C1 – Proficient user	C1 – Proficient user	C1 – Proficient user	C2 – Proficient user	C1 – Proficient user
French	A2 - Basic user	A2 - Basic user	A2 - Basic user	A2 - Basic user	A2 - Basic user
Italian	A2 - Basic user	A2 - Basic user	A2 - Basic user	A2 - Basic user	A2 - Basic user

Levels: A1/A2: Basic user - B1/B2: Independent user - C1/C2 Proficient user
Common European Framework of Reference for Languages

Communication skills

Excellent communication abilities as a result of:

- 12 years of experience in teaching
- 10 years of experience as course titular
- 15 years of experience as member of CESTER team, including participations at conferences, workshops, research grants

Organisational / managerial skills

Organisational / managerial skills :

- Coordinator for research grants
- Member in organization committees of conferences
- Year tutor (2 years, Mechanical Engineering specialization)
- Student Practice Coordinator
- Member in the Bachelor's Board of Inquiry
- Elaboration of multiple national and international project proposals

Job-related skills

Teaching skills: main author, respectively co-author in two courses (books) and three laboratory courses

Research skills: member in over 15 research national and international research grants and over 80 published papers in international databases.

Digital skills

Java, C, C++, PHP, Visual Basic, Matlab, MSC Adams, MathCAD, Solid Edge, Siemens NX, SolidWorks, AutoCAD, Corel DRAW, Latex

Driving licence

B

ADDITIONAL INFORMATION

Scientific activity (entire career)

Published books: 2

Published papers in ISI journals, SCI journals, national and international conferences and congresses: over 80

Member in national and international research grants: over 20

Research grants coordinator: 2

International visibility based on data from the most important international databases:

Web of Science: 618 citations, H – index: 14

Scopus: 840 citations, H – index: 15

Google Scholar: 1398 citations, H – index: 18

Representative publications (10 ISI articles)

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>.
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>.
3. Rus, G., Andras, I., Vaida, C., Crisan, N., **Gherman, B.**, Radu, C., Tucan, P., Iakab, S., Hajjar, N.A., Pisla, D. (c.a.) Artificial Intelligence-Based Hazard Detection in Robotic-Assisted Single-Incision Oncologic Surgery. *Cancers (Basel)*. 2023 Jun 28;15(13):3387, <https://doi.org/10.3390/cancers15133387>.
4. Covaciu, F.; Crisan, N.; Vaida, C.; Andras, I.; Pusca, A.; Gherman, B.; Radu, C.; Tucan, P.; Al Hajjar, N.; Pisla, D. 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>, 2023.
5. Tohanean N, Tucan P, Vanta O-M, Abrudan C, Pinteaa S, **Gherman B**, Burz A, Banica A, Vaida C, Neguran DA, Ordog A, Tamita 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*; 12(2):425. <https://doi.org/10.3390/jcm12020425>, 2023.
6. Tucan, P.; Vaida, C.; Horvath, D.; Caprariu, A.; Burz, A.; **Gherman, B.**; Iakab, S.; Pisla, D. Design and Experimental Setup of a Robotic Medical Instrument for Brachytherapy in Non-Resectable Liver Tumors. *Cancers*, 14, 5841. <https://doi.org/10.3390/cancers14235841>, 2022
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*, 10, 764. <https://doi.org/10.3390/machines10090764>, 2022
8. Pisla, D., Birlescu, I., Pusca, A., Tucan, P., **Gherman, B.**, Vaida, C., Kinematics and Workspace Analysis of an Innovative 6-Dof Parallel Robot for SILS, *Proceedings of the Romanian Academy, Series A*, Vol. 23(3), 2022, pp.277-286, 2022
9. Tamita D, Geonea ID, Pisla D, Carbone G, **Gherman B**, Tohanean N, Tucan P, Abrudan C, Tamita DN. Analysis of Dynamic Behavior of ParReEx Robot Used in Upper Limb Rehabilitation. *Applied Sciences*; 12(15):7907. <https://doi.org/10.3390/app12157907>, 2022
10. **Gherman B**, Hajjar NA, Tucan P, Radu C, Vaida C, Mois E, Burz A, Pisla D. Risk Assessment-Oriented Design of a Needle Insertion Robotic System for Non-Resectable Liver Tumors. *Healthcare*; 10(2):389. <https://doi.org/10.3390/healthcare10020389>, 2022.

International Research projects
(excerpt)

1. A Seniors Digital Platform for Knowledge Transfer towards Industrial Companies – WisdomOfAge, funded by AAL Programme, AAL-2020-7-83-CP, 2021-2023, Position: Member
2. Manipulation Systems for Sample Handling in a Sample Receiving Facility”, TASUK /16/11305/NBO/1424, ESA-European Space Agency, 2018-2020, Position: Member
3. Innovative robotic system for cancer treatment – Heal4Liv, Financed by the European Institute of Innovation and Technology (EIT-Health), 2020, Position: Director
4. An innovative robotic system for upper limb rehabilitation – InnoHealth, Financed by the European Institute of Innovation and Technology (EIT-Health), 2019, Position: Member
5. Creative Alliance in Research and Education focused on Medical and Service Robotics, IZ74Z0_13736, Scopes International IP Grant, 2011-2014, Position: Member

National Research Grants
(excerpt)

1. New smart and adaptive robotics solutions for personalized minimally invasive surgery in cancer treatment – ATHENA, Project funded through Romania's National Recovery and Resilience Plan. Financed by European Union – NextGenerationUE, 2023-2026, Position: Member.
2. New frontiers in adaptive modular robotics for patient - centered medical rehabilitation – ASKLEPIOS, Project funded through Romania's National Recovery and Resilience Plan. Financed by European Union – NextGenerationUE, 2023-2026, Position: Member.
3. Improving the life quality of patients through intelligent telerobotic systems for the personalized treatment of neuromotor deficit – APOLLO, POC National Grant (Competitiveness Operational Programme 2014-2020) - ode 155988, 2023, Position: Member.
4. New frontiers in robotic assisted single port surgery: a novel robotic system with dexterous instruments (CHALLENGE), PCE 171, National Grant obtained in national competition, grant founded by the Executive Agency for Higher Education, Research, Development and Innovation Funding (UEFISCDI), 2021-2023, Position: Member.
5. Exoskeletal system for human augmentation – MAN-X, 1-PSCD/2022, Sectorial Research and Development Plan, National Defense Ministry, 2022-2025, Position: Member
6. An innovative modular rehabilitation robot for the efficient therapy of lower limb motor deficit – Hope2Walk, UEFISCDI, Project code: PN-III-P2-2.1-PED2021-343, 2022-2024, Position: Member
7. Innovative safe robotic system for enhanced patient-centered treatment of liver cancers – ENHANCE, UEFISCDI Project code: PN-III-P2-2.1-PED2021-2790, 2022-2024, Position: Member
8. An innovative modular robotic system for the rehabilitation of brachial monoparesis – NeuroAssist, UEFISCDI, Project code: PN-III-P2-2.1-PED2019-3022, 2020-2022, Position: Member
9. Innovative robotic guided instruments for the treatment of malignant tumors – OnTarget, UEFISCDI, Project code: PN-III-P2-2.1-PED2019-4375, 2020-2022, Position: Member
10. New frontiers in robotic assisted single port surgery: a novel robotic system with dexterous instruments – Challenge, UEFISCDI, Project code: PN-III-P4-ID-PCE-2020-0572-PCE-171, 2021-2023, Position: Member
11. High accuracy innovative approach for the robotic assisted intraoperative treatment of hepatic tumors based on imagistic-molecular diagnosis – IMPROVE, PCCDI49, 2018-2020, Position: Member
12. Innovative Approaches Regarding Rehabilitation and Assistive Robotics for Healthy Ageing – AgeWell, POC, 20/01.09.2016, 2016-2020, Position: Member
13. A multi-purpose needle insertion device for the diagnosis and treatment of cancer – ACCURATE, PN-II-RU-TE-2014-4-0992, 2015-2017, Position: Member
14. Robotic assisted prostate biopsy, a high precision innovative method – ROBOCORE, UEFISCDI, Project code: PN-II-PT-PCCA-2013-4-0647, Position: Member

Patents

1. Plitea, N., Pisla, D., Vaida, C., Gherman, B.: Surgical Robot. RO-126271, Romania (2012).
2. Vaida, C., Plitea, N., Pisla, D., Gherman, B., Suci, M.: Orientation module with modular structure and multiple bends, RO-129923, Romania (2019).
3. Vaida, C., Plitea, N., Pisla, D., Gherman, B., Ulinici, I., Pislă, A., Carbone, G.: Spherical Robot for the medical rehabilitation of the proximal area of the upper limb, RO-132233/30.03.2020.
4. Plitea, N., Pisla, D., Vaida, C., Gherman, B., Ulinici, I., Carbone, G., Robot sferico per il recupero riabilitativo della spalla, International Patent, classification A61H1, No. 102018000006216, Italian Office of Patents and Trademarks, 13.07.2020
5. Gherman, B., Pislă, D., Plitea, N., Vaida, C., Pislă, A., Banica, A., Carbone, G.: Parallel Robotic system for the medical rehabilitation of the upper limb, RO -132234/30.03.2020
6. Pislă, D., Birlăscu, I., Vaida, C., Gherman, B., Tucan, P., Plitea, N. Parallel robot for lower limb rehabilitation, RO-133814/29.10.2021
7. Pislă, D., Gherman, B., Nadas, I., Pop, N., Craciun, F., Tucan, P., Vaida, C., Carbone, G., Birlăscu, I., Plitea, N. Innovative parallel robot for lower limb rehabilitation, RO-133815/29.10.2021.

Patent Applications	1. N. Plitea , D. Pisla , C. Vaida, B. Gherman, P. Tucan , C. Govor , F. Covaciu: Family of robots parallel for the transperineal biopsy of the prostate , Pending patenting : A/00191/13.03.2015. 2. C. Vaida, D. Pisla , P. Tucan , N. Plitea , B. Gherman: Parallel robot for the transperineal biopsy of the prostate . Patent pending : 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, Patent pending : 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, Patent pending : A00431/12.09.2017. 5. Pisla Doina , Birlescu Iosif, Vaida Calin, Tucan Paul, Gherman Bogdan, Plitea Nicolae: Family of robots parallel modules with active translational couplings for uniport surgery, OSIM patent application A00733/03.12.2021. 6. Vaida Calin, Pisla Doina, Birlescu Iosif, Gherman Bogdan, Tucan Paul, Plitea Nicolae: Family of robots modular for uniport surgery with constraint kinematics of the insertion point in the body, Patent Application OSIM A00734/03.12.2022.
Honors and awards	Gold Medal from the World Invention Intellectual Property Associations – Japonia 2023. Gold prize at the International Invention and Trade Expo London 2023 (Patent: Spherical robot for the rehabilitation of the proximal area of the upper limb). Gold Medal from the INNOVERS Innovation & Invention Expo 2023-USA (Patent: Spherical robot for the rehabilitation of the proximal area of the upper limb). Gold Medal from the International Invention Innovation Competition, iCAN 2023, Toronto, Canada (Patent: Parallel robotic system for the medical rehabilitation of the upper limb) Golden 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). Great prize of the 8th edition of the Salon International of Inventions and Innovations "Traian Vuia " from Timisoara , 2022 (Patent: "Robot parallel for recovery mobility the lower limb "). Golden 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). The Prize of the National Education Ministry for the Invention Parallel robot for brachytherapy with two kinematic guiding chains of the platform (the needle) type CYL-U, 2014 The Special Prize of STATE OFFICE FOR INVENTIONS AND TRADEMARKS – OSIM, for the invention Surgical robot, 2014 The Grand prize of the Romanian Inventors Forum – PROINVENT 2019, Cluj-Napoca; The Grand prize of the Technical University of Cluj-Napoca – PROINVENT 2019, Cluj-Napoca; 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. Gold Medal at the AsianInvent, Singapore 2020, for the patent RO-129923. Best paper award: Carbone G., Gherman B., Ulinici I., Vaida C., Pislă D.: Design Issues for an Inherently Safe Robotic Rehabilitation Device, International Conference on Robotics in Alpe-Adria Danube Region, AAD 2017: Advances in Service and Industrial Robotics pp 1025-1032, 2017
Affiliations	Robotics Society of Romania , SR Mechanisms and Machine Science Romanian Association, ARoTMM International Federation for the Promotion of Mechanism and Machine Science, IFToMM

01.10.2025

**FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI**
DEPARTAMENTUL DE INGINERIA SISTEMELOR MECANICE

Raportul de autoevaluare asupra activității desfășurate în perioada 2022-2024

Conf. univ. dr. ing. Bogdan GHERMAN

Activitatea mea didactică și de cercetare în cadrul Universității Tehnice din Cluj-Napoca, Departamentul Ingineria Sistemelor Mecanice poate fi rezumată după cum urmează:

SECȚIUNEA 1

Realizări raportate în Sistemul Integrat de Evaluare a Activităților Didactice, de Cercetare și Management (SIMAC):

- Punctajul total realizat în anul 2022 raportat în SIMAC: 39,2535 total echivalent A (1A = 10):
392,535puncte
- Punctajul total realizat în anul 2023 raportat în SIMAC: 44,4021 total echivalent A (1A = 10):
444,021 puncte
- Punctajul total realizat în anul 2024 raportat în SIMAC: 45,1311 total echivalent A (1A = 10):
451,311 puncte

Total puncte: 1287,867 puncte

Consider că criteriul 1 este îndeplinit.

SECȚIUNEA 2

Alte realizări în planul activității didactice

a) **Discipline noi asimilate, corelate cu standardele naționale introduse în planul de învățământ. (maxim 20 pct).**

Începând cu anul universitar 2023-2024 am pregătit și am început să predau disciplina de "Mecanică 1" la specializarea de licență – Robotică, secția cu predare în limba română.

Disciplina „Programare și Arhitecturi Client-Server” s-a transformat în „Programare obiectuală în Java”, ceea ce a condus la o reformare și adaptare corespunzătoare a materialului didactic anterior pregătit. Disciplina se predă la specializarea licență – Robotică, secția cu predare în limba română. De asemenea predau disciplina „Mecanică” pentru specializările de licență – Ingineria Materialelor și Ingineria și Protecția Mediului.

Consider că acest criteriu este îndeplinit (20 puncte).


b) Profesor invitat pentru activitati didactice la universități din țară/ străinătate.

În 21.09.2024 am susținut lucrarea plenară intitulată *"New trends in medical robotics"*, în cadrul conferinței 42nd Conference of Rectors and Presidents of European Universities of Technology, care a avut loc în perioada 20-21 Septembrie 2024 la București (<https://www.crp-eut.org/>).

În anul 2024, în primul semestru, am coordonat programul Erasmus 2024 al Facultății de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției.

Punctaj total: 5 puncte.

c) Organizarea unor activități cu studenții (practică în țară/ străinătate, cursuri de vară, etc.)

În cadrul Centrului de cercetare CESTER în perioada 2022-2024 am organizat activități de practică de vara pentru studenți de la licență specializarea Robotică. Am lucrat cu următorii studenți:

În perioada 2022-2024 am îndrumat studenți la licență:

- 2022 Daniel Horvath care a obținut premiul pentru ce-a mai bună lucrare de licență.
- 2024 Andrei Jitaru, Buta Denis, Alin Cremene, Darius Cernat, Robert Gălățanu, Alex Neamțu, David Eles.

De asemenea, am participat alături de alți colegi din FIIRMP la organizarea unor sesiuni de comunicări pentru studenții din cadrul UTCN, specializările de Robotică și anume:

2023 Damien Chablat (CNRS, France) *An introduction in Cuspidal Robots* (24 Martie) și Giuseppe Carbone (Univ. of Calabria, Italy) – *Safe operation of Innovative Parallel Robots* (30 martie)

2024 Damien Chablat (CNRS, France) – *Bioinspiration Design for Robotic Hands* (3 Aprilie).

În calitate de Vicepreședinte al filialei Cluj-Napoca a Asociația Română de Știința Mecanismelor și Mașinilor (ARoTMM) am participat la organizarea Olimpiadei Naționale de Mecanisme, Ediția a IIIa și a Seminarului Național de Mecanisme, ediția a XVIa, desfășurate la Cluj-Napoca în perioada 15-17 Mai 2024.

Consider că acest criteriu este îndeplinit (20 puncte).

d) Dezvoltarea bazei materiale la nivel departamental în concordanță cu standardele specifice

În cursul anilor 2022-2024 m-am preocupat de îmbunătățirea și asigurarea bazei materiale pentru Centrul de Cercetare CESTER (Centrul de Cercetare pentru Simulare și Testare Roboti), unul din centrele reprezentative ale UTCN <https://research.utcluj.ro/index.php/proiecte-reprezentative.html> prin implicarea directă în proiectele de cercetare ocupând poziții de membru



cheie. În cadrul proiectelor de cercetare desfășurate am adus contribuții majore la proiectarea conceptuală, de detaliu și a arhitecturii de control în cazul sistemelor robotice PARA-SILSROB (<https://www.mdpi.com/2076-3417/14/17/7925>), destinat tratamentului cancerului de pancreas, ATHENA (<https://www.mdpi.com/2076-3417/15/7/3532>), destinat chirurgiei minim invazive a pancreasului și robotul ProHep-LCT pentru tratamentul și diagnosticul cancerului, cu setul de instrumente inovatoare ghidate robotic pentru tratamentul tumorilor maligne (https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-031-45770-8_52, https://jesi.astr.ro/wp-content/uploads/2025/01/1_Doina-Pisla.pdf). Toate aceste sisteme au intrat în baza materială a departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice și implicit a FIIRMP, fiind utilizate în activități didactice, cum este disciplina de Robotică Medicală, predată la specializarea de Robotică, master, atât la Cluj cât și la cea de la Bistrița.

În plus, în urma finalizării lucrărilor de licență ale studenților coordonați de către mine, au mai fost pregătite pentru a fi utilizate în cadrul unor diverse activități didactice și următoarele standuri:

- ✓ sistem robotic pentru ambalarea unor sticle realizate din material metalic în cutii de carton, utilizând robotul ABB IRB 14000 YuMi cu o cameră de la Cognex (lucrare de licență student Nicolae Boca);
- ✓ instrument chirurgical robotizat pentru chirurgia minim invazivă a esofagului (circular stapler - lucrare de licență student David Eles);
- ✓ sistem senzorial, cu senzori de tip IMU, pentru implementarea modului de tip Mirroring al tratamentului de recuperare medicală a membrului superior, utilizând robotul ParReEx-elbow (lucrare de licență student Andrei Jitaru);
- ✓ sistem de învățare rapidă a roboților industriali, utilizând robotul UR5e și sistemul de tracking OptiTrack (lucrare de licență student Alex Neamțiu).

Consider că acest criteriu este îndeplinit (20 puncte).

e) Dezvoltarea de noi laboratoare

În perioada 2022-2024, în calitate de membru al Centrului de Cercetare și Simulare Roboți Industriali (CESTER) am contribuit la dezvoltarea Laboratorului nou de **Roboți medicali**, prin contribuții specifice la dezvoltarea unor sisteme in-house, cum ar fi robotul paralel PARA-SILSROB pentru chirurgia minim invazivă de tip uniport (<https://www.mdpi.com/2076-3417/14/17/7925>) sau robotul paralel ATHENA (<https://www.mdpi.com/2076-3417/15/7/3532>), în calitate de asistent în intervențiile chirurgicale minim invazive asistate robotic ale pancreasului. În paralel, am



contribuit la dezvoltarea unor standuri utilizând roboți colaborativi, cum ar fi ABB Yumi – ambalare robotică a unor categorii de produse, Kuka iiwa LBR 7 R800 – stand pentru controlul haptic al instrumentelor chirurgicale robotizate (<https://www.mdpi.com/2072-6694/14/23/5841>) și instalarea unei axe suplimentare care să conducă la un spațiu de lucru mai mare, UR5e – stand pentru telemanipulare utilizând dispozitive comerciale de tip SpaceMouse. La acestea se mai adaugă imprimanta Stratasys J5 MediJet cu tehnologie de tip Polyjet și un centru de prelucrare în 5 axe de la FANUC (ROBODRILL α -D21LiB5 Plus).

Consider că acest criteriu este îndeplinit (20 puncte).

f) Recunoașteri ale performanțelor didactice educaționale. Stabilite pe baza evaluării cadrului didactic.

Relația mea profesională cu studenții se bazează pe corectitudine și deschidere față de problemele lor. Acord o atenție deosebită clarificării așteptărilor și obiectivelor academice, identificării modalităților prin care le pot sprijini atingerea și consolidării unui cadru de încredere și predictibilitate în interacțiunea didactică. Comunicarea este supusă unui proces continuu de reglare și autoreglare, fundamentat pe valorificarea sistematică a feedbackului și feed-forwardului oferite de studenți. Întregul demers educațional s-a desfășurat în dialog constant cu aceștia și a fost adaptat dinamic nevoilor lor, prin ajustarea conținuturilor și a activităților atât la curs, cât și la laborator.

Consider că acest criteriu este îndeplinit (20 puncte).

g) Activități de manageriat în procesul de învățământ (decan de an, tutoriere ECTS, etc.).

În 2024, odată cu preluarea funcției de Prodecan cu responsabil cu activitățile de „Cercetare, Inovare, Transformare Digitală, Internaționalizare” am preluat funcția de Responsabil Erasmus pe facultate.

Am fost implicat și în comisiile de susținere publică, ocupând poziția de membru în cazul dr. Nadăș Iuliu Adrian, Bănică Alexandru Vlad, Aniței Mihai-Daniel.

Am fost și sunt implicat în comisiile de organizarea a concursurilor de admitere la doctorat în cazul doctoranzilor: Alexandru Pușcă, Gabriela Rus, Nagy Jefte, Gabriel Todea, Andrei Căilean, Vasile Bulbucan și Dragoș Sebeni.

Consider că acest criteriu este îndeplinit (20 puncte).



h) Alte activități educaționale semnificative diferite de cele de la punctele (a - g).

În toți acești trei ani am răspuns pozitiv la toate solicitările pe care le-am primit din partea studenților. Am făcut parte din comisii de susținere publică la doctorat în Cluj-Napoca. Am făcut și fac parte din multiple comisii de îndrumare la doctorat, precum și din comisiile de admitere la doctorat. Am coordonat studenți la licență și master.

Am organizat vizite ale elevilor în cadrul unor evenimente de tipul „Zilele Porților Deschise” și am participat la organizarea unor activități în cadrul evenimentelor Noaptea muzeelor și „Noaptea Cercetătorilor Europeni”, în calitate de reprezentant al Facultății de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției.

În perioada 2022-2024 am participat ca membru în comisii de îndrumare la teze de doctorat pentru studenții doctoranzi: Roșca Gabriel Aurelian, Căprariu Andrei, Pușcă Alexandru-Vasile, Horsia Alin - Iulian, Zima Ionut-Marian, Crișan Remus Ionuț, Mougenot Pierre, Bulbucan Vasile - Nicolae, Cailean Daniel-Andrei, Sebeni Dragoș-Daniel, Maior Kinga Andrea, Nagy Jefe, Rus Gabriela Alexandra, Băldean Diana Bianca, Todea Gabriel, Săvuțiu Răzvan.

Consider că criteriul este îndeplinit (20 de puncte).

SECȚIUNEA 3

Activități manageriale și administrative în sprijinul procesului didactic și de cercetare-dezvoltare

Din anul 2024 sunt membru în cadrul Consiliului Facultății IIRMP (<https://iirmp.utcluj.ro/consiliul-facultatii.html>).

Din 2024 sunt Prodecan în cadrul Facultății de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției din cadrul UTCN responsabil cu activitățile de „Cercetare, Inovare, Transformare Digitală, Internaționalizare” (5 puncte)

Coordonator Erasmus în anul 2024 (2 puncte).

Menționez că sunt membru al Comisiei de specialiști pentru acordarea burselor de performanță științifică la nivel de facultate (1 punct).

De asemenea, sunt Responsabil Comisie de contestații pentru acordarea burselor pe facultate (2 puncte).

Total 10 puncte



SECȚIUNEA 4

Activități la nivel de departament/ facultate care nu sunt incluse în secțiunile anterioare

a) Activitatea de întocmire a documentației de acreditare

În perioada 2022 – 2024 am participat și susținut nemijlocit procesul de acreditare a secțiilor de Robotică la Cluj și Bistrița, a secției de Inginerie Economică Industrială, precum și a celor de Ingineria Materialelor și de Ingineria și Protecția Mediului de la facultatea IMM. De asemenea, prin preluarea în 2023 a disciplinei de Mecanică 1 la secția de Robotică Cluj cu predare în limbă română, am dezvoltat planul de învățământ al FIIRMP, prin introducerea unor metode noi, moderne de abordare a aspectelor acestei discipline, cu orientare preponderentă spre elemente de robotică. De asemenea, sunt Responsabil Comisie de contestații pentru acordarea burselor pe facultate.

Consider că acest criteriu este îndeplinit. (20 puncte).

c) Activitatea de promovare, pregătirea, desfășurarea admiterii la licență, masterat

Atragerea, promovarea și formarea tinerilor cercetători reprezintă o prioritate fundamentală în strategia mea de dezvoltare. Din 2020, prin intermediul centrului de cercetare CESTER în care activez ca și membru, am oferit sprijin constant studenților de la licență, ghidându-i ulterior spre programele de master ale facultății noastre. În paralel, am promovat activ specializările de licență și master în Robotică, având în vedere beneficiile pe care acestea le aduc în dezvoltarea competențelor de cercetare și inovare ale tinerilor.

În calitate de Prodecan responsabil cu activitățile de „Cercetare, Inovare, Transformare Digitală, Internaționalizare”, conform Fișei de Misiune atașate, am contribuit la promovarea FIIRMP pe canalele social-media, Facebook, Instagram, LinkedIn sau TikTok ale facultății.

În 2024 am contribuit la realizarea unui acord între Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea de Inginerie industrială, Robotică și Managementul Producției și Colegiul Național „Mihai Viteazul” (CNVM) din Turda și echipa de robotică a CNVM, CyberPunksRobotics, reprezentată prin prof. Pop Annamaria Andreea în scopul de promovare a ofertei educaționale a UTCN.

Consider că acest criteriu este îndeplinit (20 puncte).

e) Organizarea zilei absolvenților, ziua porților deschise a facultății

Cu ocazia Zilei Porților Deschise am contribuit, la activități de promovare atât la nivel național cât și internațional și am susținut numeroase prezentări cu realizările obținute în cadrul



centrului de cercetare CESTER. În cadrul acestor prezentări au participat invitați atât din mediul academic cât și din cadrul unor companii. În cadrul acestor evenimente am promovat mai ales secția de Robotică a FIIRMP, prin natura realizărilor din cadrul centrului de cercetare unde îmi desfășor activitatea.

În calitate de Prodecan am participat la Ziua Absolvenților în perioada raportată 2024.

Consider că acest criteriu este îndeplinit. (20 puncte).

f) Organizarea concursurilor studențești locale, naționale și internaționale

În calitate de Vicepreședinte al filialei Cluj-Napoca a Asociația Română de Știința Mecanismelor și Mașinilor (ARoTMM) am participat la organizarea Olimpiadei Naționale de Mecanisme, Ediția a III-a și a Seminarului Național de Mecanisme, ediția a XVI-a, desfășurate la Cluj-Napoca în perioada 15-17 Mai 2024.

Consider că acest criteriu este îndeplinit. (20 puncte).

g) Ținuta morala și comportarea academică

Pe parcursul întregii perioade, relațiile mele cu membrii comunității universitare s-au fundamentat pe încredere reciprocă în probitatea profesională și morală, manifestând întotdeauna un comportament etic ireproșabil. M-am străduit constant să mențin performanțe de înalt nivel, atât în plan profesional, cât și personal, actualizându-mi continuu cunoștințele și competențele din domeniul meu de activitate. Consider că această perioadă mi-a consolidat o atitudine pozitivă și pro activă față de procesul de învățare continuă.

Consider că acest criteriu este îndeplinit. (20 puncte).

h) Alte activități semnificative la nivel de departament/facultate diferite de cele de la punctele (a-h)

În perioada de raportare (2022 – 2024) mi-am adus contribuții la îmbunătățirea și actualizarea revistei ACTA TECHNICA NAPOCENSIS - Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, revista coordonată de Departamentul ISM. În perioada 2022 – 2024 m-am ocupat integral de activitatea de indexare a revistei în baza de date internațională Index Copernicus.

În anul 2022 am făcut parte din comisia de concurs privind ocuparea prin concurs a postului de Șef Lucrări, poziția 24 din Statul de funcții al Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice, unic candidat Dr. ing. Iosif Bîrlescu, în 2023 din comisia de concurs pentru ocuparea postului didactic de Asistent universitar – perioadă determinată, poziția 41 din Statul de Funcții al Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice, unic candidat ing. Alexandru Pușcă, iar în 2024



din comisia ASISTENT perioada determinata (poziția nr. 37) a Departamentul Ingineria Sistemelor Mecanice, candidat unic Ionuț-Marian Zima.

Indici Hirsh: WOS: 19, Scopus: 22, Scholar: 25

Citări 2022-2024: WOS: 355, Scopus: 417, Scholar: 706

Consider că acest criteriu este îndeplinit. (20 puncte).

Consider că criteriul 4 este îndeplinit (20 puncte).

Octombrie 2025



Apreciere sintetica asupra activitatii desfasurate in ultimii 3 ani

SECTIUNEA 1		Punctaj declarat	Punctaj acordat
Realizari raportate in Sistemul Integrat de Evaluare a Activitatilor Didactice, Cercetare si Management (SIMAC)			
a) Punctajul total realizat în anul k-1 de raportare în SIMAC: total echivalent A (1A = 10)	392.535	392.535	
b) Punctajul total realizat în anul k-2 de raportare în SIMAC: total echivalent A (1A = 10)	444.021	444.021	
c) Punctajul total realizat în anul k-3 de raportare în SIMAC: total echivalent A (1A = 10)	451.311	451.311	
TOTAL SECTIUNEA 1	1287.867	1287.867	0.00
La aceasta sectiune este obligatoriu un minim cumulat pe cei 3 ani de puncte dupa cum urmeaza: profesor: 36 puncte; conferentiar: 21 puncte; sef lucrari / lector: 15 puncte; asistent: 4,5 puncte.			
SECTIUNEA 2		Punctaj declarat	Punctaj acordat
Alte realizari in planul activitatii didactice (care nu sunt incluse in sistemul integrat de evaluare SIMAC)			
a) Discipline noi asimilate, corelate cu standardele nationale introduse în planul de învățământ.	20.00	20	
b) Profesor invitat pentru activitati didactice la universități din țară/ străinătate.	5.00	0	
c) Organizarea unor activități cu studenții (practică în țară/ străinătate, cursuri de vară, etc.).	20.00	20	
d) Dezvoltarea bazei materiale la nivel departamental în concordanță cu standardele specifice.	20.00	20	
e) Dezvoltarea de noi laboratoare.	20.00	20	
f) Recunoasteri ale performantelor didactice educationale. Stabilit pe baza evaluarii cadrului didactic.	20.00	20	
g) Activități de manageriat în procesul de învățământ (decan de an, tutoriere ECTS, etc.).	20.00	20	
h) Alte activități educaționale semnificative diferite de cele de la punctele (a - g).	20.00	20	
TOTAL SECTIUNEA 2	145.00	140	0.00
Obligatoriu minim 40 de puncte cumulat pentru toti cei 3 ani de raportare			
SECTIUNEA 3		Punctaj declarat	Punctaj acordat
Activități manageriale și administrative în sprijinul procesului didactic, de cercetare-dezvoltare, etc.			
a) Funcții executive de conducere (punctajul se acorda pentru ultimii 3 ani):			
1) Rector		0	
2) Prorector		0	
3) Decan		0	
4) Prodecan	5.00	5	
5) Director de departament		0	
b) Funcții deliberative de conducere:			
1) Presedinte al senatului		0	
2) Vicepresedinte al senatului		0	
3) Cancelar al senatului		0	
4) Alte functii de conducere asociate activitatilor desfasurate in interiorul institutiei.	5.00	5	
TOTAL SECTIUNEA 3	10.00	10	0.00
SECTIUNEA 4		Punctaj declarat	Punctaj acordat
Activități la nivel de departament / facultate care nu sunt incluse in sectiunile anterioare			
a) Activitatea de intocmire a documentatiei de acreditare	20.00	20	
b) Activitatea de intocmire a statelor de functii si a orarului		0	
c) Activitatea de promovare, pregatirea, desfasurarea admiterii la licenta, masterat	20.00	20	
d) Activitatea in cadrul cercurilor stiintifice studentesti altele decat cele definite la S3-h		0	
e) Organizarea zilei absolventilor, ziua portilor deschise a facultatii	20.00	20	
f) Organizarea concursurilor studentesti locale, nationale si internationale	20.00	20	
g) Tinuta morala si comportarea academica	20.00	20	
h) Alte activitati semnificative la nivel de departament/facultate diferite de cele de la punctele (a-h)	20.00	20	
TOTAL SECTIUNEA 4	120.00	120	0.00

OBSERVATII:

- a) Punctajul de la sectiunea 2 este confirmat de catre directorul de departament. Se accentueaza ca punctajul acordat trebuie sa fie intre 0 si punctajul maxim, nuanțat in strict acord cu performantele realizate in cei 3 ani de raportare.
- b) Punctajul de la sectiunea 3 este acordat de catre directorul de departament din care provine candidatul, calculat pe durata ultimilor 3 ani pentru toate functiile detinute.
- c) Punctajul de la sectiunea 4 este atribuit integral de către directorul de departament, cu acordul consiliului de departament. Punctajul acordat trebuie sa fie intre 0 si punctajul maxim, nuanțat in strict acord cu performantele realizate in cei 3 ani de raportare.



Centralizator punctaje SIMAC

de la începutul anului 2022, până la finalul anului 2024

Nume: **Gherman Bogdan George**

Grad didactic: **conferențiar universitar**

Facultate: **Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției**

Departament: **Ingineria Sistemelor Mecanice**

An	Activitate didactică [A]	Activitate de cercetare [A]	TOTAL [A]
2022	0.0	39.2535	39.2535
2023	0.335	44.0671	44.4021
2024	0.0	45.1311	45.1311
TOTAL			128.7867
MEDIA			42.9289

Data: 22.10.2025

Nume: **conferențiar universitar Gherman Bogdan George**



SECTIUNEA 2

Alte realizări în planul activității didactice

a) Discipline noi asimilate, corelate cu standardele naționale introduse în planul de învățământ. (maxim 20 pct).

Începând cu anul universitar 2023-2024 am pregătit și am început să predau disciplina de „Mecanică 1” la specializarea de licență – Robotică, secția cu predare în limba română.

Disciplina „Programare și Arhitecturi Client-Server” s-a transformat în „Programare obiectuală în Java”, ceea ce a condus la o reformare și adaptare corespunzătoare a materialului didactic anterior pregătit. Disciplina se predă la specializarea licență – Robotică, secția cu predare în limba română.

De asemenea predau disciplina „Mecanică” pentru specializările de licență – Ingineria Materialelor și Ingineria și Protecția Mediului.

An	Grupa	Disciplina	A			O	C		Post	Cadru didactic	T
An2	Grupa2	Disciplina2	A2	A22	A3	Ore2	Coef2	Coef3	Post2	Cadru didactic2	Tip2
I	I RI, IEI	Mecanica I	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	C12	GHERMAN Bogda	N
I	RI	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL24	SERDEAN Florina	PO
I	RI	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL24	SERDEAN Florina	PO
I	RI	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL24	SERDEAN Florina	PO
							98.00				
I	I Ind E, RI E, IEI E	Mecanica I	C	2	1.00	2.00	2.50	5.00	P8	VAIDA Calin	N
I	I Ind E	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.25	1.25	SL24	CRISAN Adina	PO
I	RI E	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.25	1.25	SL24	CRISAN Adina	PO
I	RI E	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.25	1.25	SL24	CRISAN Adina	PO
I	I Ind E	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.25	1.25	SL24	CRISAN Adina	PO
							140.00				
I	I Ind	Mecanica I	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	P1	POPESCU Diana	N
I	I Ind	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL24	POPESCU Diana	PO
I	IEI	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL24	POPESCU Diana	PO
I	I Ind	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS41	FODOR Gabriel	PO
I	I Ind	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS41	FODOR Gabriel	PO
I	I Ind	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS41	FODOR Gabriel	PO
							126.00				
I	TCMG	Mecanica I	C	2	0.90	1.80	2.50	4.50	SL24	MORARIU-G Radu	PO
I	TCMG	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.25	1.25	SL24	MORARIU-G Radu	PO
I	TCMG	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.25	1.25	SL24	MORARIU-G Radu	PO
							98.00				
III	RI R	Mecanica robotilor	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	C13	CRISAN Adina	N
III	RI R	Mecanica robotilor	S	2	1.00	2.00	1.00	2.00	C13	CRISAN Adina	N
III	RI R	Mecanica robotilor	S	2	1.00	2.00	1.00	2.00	C13	CRISAN Adina	N
							112.00				
III	RI E	Mecanica robotilor	C	2	1.00	2.00	2.50	5.00	C9	DETESAN Ovidiu	N
III	RI E	Mecanica robotilor	S	2	1.00	2.00	1.25	2.50	SL25	DETESAN Ovidiu	PO
							105.00				

III	RI BN	Mecanica robotilor	C	2	0.90	1.80	2.00	3.60	SL25	SCHONSTEIN Cla	PO
III	RI BN	Mecanica robotilor	S	2	1.00	2.00	1.00	2.00	SL25	SCHONSTEIN Cla	PO

78.40

I	AR,ITT,E PI	Mecanica I	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	C10	MORARIU-G Radu	N
I	AR	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C10	MORARIU-G Radu	N
I	AR	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C10	MORARIU-G Radu	N
I	AR	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	MORARIU-G Radu	PO
I	AR	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	MORARIU-G Radu	PO
I	ITT	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS42	MORARIU-G Radu	PO
I	ITT	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS42	MORARIU-G Radu	PO
I	AR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	SERDEAN Florina	PO
I	AR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	SERDEAN Florina	PO
I	AR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	SERDEAN Florina	PO
I	AR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	SERDEAN Florina	PO
I	AR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	CRISAN Adina	PO
I	AR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	CRISAN Adina	PO
I	AR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	CRISAN Adina	PO
I	AR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	CRISAN Adina	PO
I	ITT	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	CRISAN Adina	PO
I	ITT	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	CRISTEA Felicia	PO
I	ITT	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	CRISTEA Felicia	PO

294.00

I	IM, MTR	Mecanica I	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	C16	SCHONSTEIN Cla	N
I	IM	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS41	FODOR Gabriel	PO
I	IM	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS41	FODOR Gabriel	PO
I	MTR	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C16	SCHONSTEIN Cla	N
I	MTR	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C16	SCHONSTEIN Cla	N
I	IM	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C16	SCHONSTEIN Cla	N
I	IM	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C16	SCHONSTEIN Cla	N
I	IM	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS41	FODOR Gabriel	PO
I	MTR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C16	SCHONSTEIN Cla	N
I	MTR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C16	SCHONSTEIN Cla	N
I	MTR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS42	SCHONSTEIN Cla	PO
I	MTR	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS42	SCHONSTEIN Cla	PO

210.00

I	I Ind ZA	Mecanica I	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	C15	SERDEAN Florina	N
I	I Ind ZA	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL25	SERDEAN Florina	PO
I	I Ind ZA	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL25	SERDEAN Florina	PO
I	I Ind ZA	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL25	SERDEAN Florina	PO
							98.00				
I	I Ind, RI, IEI, IMed BN	Mecanica I	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	SL26	SCHONSTEIN Cla	PO
I	I Ind BN	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL25	SCHONSTEIN Cla	PO
I	RI BN	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL25	SCHONSTEIN Cla	PO
I	IEI BN	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL25	SCHONSTEIN Cla	PO
I	I Ind BN	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL25	SCHONSTEIN Cla	PO
I	IMed BN	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL25	SCHONSTEIN Cla	PO
I	IMed BN	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL25	SCHONSTEIN Cla	PO
							140.00				
I	I Ind, IEI, ISA SM	Mecanica I	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	SL22	MOHOLEA Iuliana	N
I	I Ind SM	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL25	MOHOLEA Iuliana	PO
I	IEI SM	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL25	MOHOLEA Iuliana	PO
I	I Ind SM	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS42	MOHOLEA Iuliana	PO
I	I Ind SM	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	AS42	MOHOLEA Iuliana	PO
I	I ISA SM	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL22	MOHOLEA Iuliana	N
							126.00				
I	I Ind, IEI, IM AB	Mecanica I	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	C11	CRISTEA Felicia	N
I	I Ind AB	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C11	CRISTEA Felicia	N
I	IM AB	Mecanica I	S	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C11	CRISTEA Felicia	N
I	I Ind AB	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C11	CRISTEA Felicia	N
I	I Ind AB	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	C11	CRISTEA Felicia	N
I	I Ind AB	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	CRISTEA Felicia	PO
I	IM AB	Mecanica I	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL26	CRISTEA Felicia	PO
							140.00				
IV	RI R	Roboti cu str. par. si a	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	C17	TUCAN Paul	N
IV	RI R	Roboti cu str. par. si a	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	C12	GHERMAN Bogda	N
IV	RI R	Roboti cu str. par. si a	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	SL27	GHERMAN Bogda	PO
IV	RI R	Roboti cu str. par. si a	L	1	1.00	1.00	1.00	1.00	SL20	TUCAN Paul	PO
							126.00				
IV	RI E	Roboti cu str. par. si a	C	1.6	1.00	1.60	2.50	4.00	P2	PISLA Doina	N

IV	RI E	Roboti cu str. par. si a	C	0.4	1.00	0.40	2.50	1.00	SL29	PISLA Doina	PO
IV	RI E	Roboti cu str. par. si a	L	2	1.00	2.00	1.25	2.50	SL20	TUCAN Paul	PO
IV	RI E	Roboti cu str. par. si a	L	2	1.00	2.00	1.25	2.50	SL20	TUCAN Paul	PO
							140.00				
IV	RI BN	Roboti cu str. par. si a	C	2	0.90	1.80	2.00	3.60	C17	TUCAN Paul	N
IV	RI BN	Roboti cu str. par. si a	L	0.2	1.00	0.20	1.00	0.20	C17	TUCAN Paul	N
IV	RI BN	Roboti cu str. par. si a	L	0.8	1.00	0.80	1.00	0.80	SL27	TUCAN Paul	PO
							64.40				

I	I Ind R+G	Prg. Calc. si lb. de prg	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	P1	POPESCU Diana	N
I	I Ind	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	SL29	POPESCU Diana	PO
I	I Ind	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	SL29	POPESCU Diana	PO
I	I Ind	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	SL29	MOHOLEA Iuliana	PO
I	IEI	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	SL22	MOHOLEA Iuliana	N
I	IEI	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	SL22	MOHOLEA Iuliana	N
I	IEI	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	SL29	MOHOLEA Iuliana	PO
I	I Ind G	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	SL29	POPESCU Diana	PO

252.00

I	RI, IEI	Prg. Calc. si lb. de prg	C	2	1.00	2.00	2.00	4.00	P2	PISLA Doina	N
I	RI	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	SL20	MOHOLEA Iuliana	PO
I	RI	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	SL20	MOHOLEA Iuliana	PO
I	RI	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	AS40	Alexandru PUSCA	N
I	RI	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	AS40	Alexandru PUSCA	N
I	RI	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	AS40	Alexandru PUSCA	N
I	RI	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.00	2.00	AS40	Alexandru PUSCA	N
							224.00				

I	Ind, RI E	Prg. Calc. si lb. de prg	C	2	1.00	2.00	2.50	5.00	P5	ANTAL Tiberiu	N
I	I Ind E	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.25	2.50	P5	ANTAL Tiberiu	N
I	RI E	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.25	2.50	SL30	ANTAL Tiberiu	PO
I	RI E	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.25	2.50	SL30	ANTAL Tiberiu	PO
I	RI E	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.25	2.50	SL30	ANTAL Tiberiu	PO
I	RI E	Prg. Calc. si lb. de prg	L	2	1.00	2.00	1.25	2.50	SL30	ANTAL Tiberiu	PO
									245.00		

b) Profesor invitat pentru activitati didactice la universități din țară/ străinătate.

În 21.09.2024 am susținut lucrarea plenară intitulată "*New trends in medical robotics*", în cadrul conferinței 42nd Conference of Rectors and Presidents of European Universities of Technology, care a avut loc în perioada 20-21 Septembrie 2024 la București (<https://www.crp-eut.org/>).

În anul 2024, în primul semestru, am coordonat programul Erasmus 2024 al Facultății de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției.

Punctaj total: 5 puncte.



crp

42nd Conference of Rectors and Presidents of European Universities of Technology

PROGRAM

The university's role to improve global health and well-being

National University of Science and Technology
POLITEHNICA Bucharest

September 20th–21th, 2024



42nd Conference of Rectors and Presidents of European Universities of Technology



Day 1: September 20th, 2024

9:00 - 9:30	Arrival of participants at Conference Venue
10:00 - 12:30	Campus Tour
12:30 - 13:30	Registration and Buffet Lunch (Rectorate Hall) Accompanying persons' departure for afternoon program
13:30 - 14:10	Opening Session (Rectorate, Senate room)
13:30 - 13:40	Welcome by the crp2024 host Mihnea Costoiu - President, POLITEHNICA Bucharest
13:40 - 14:00	Official Opening Ligia Deca - Minister of Education Bogdan-Gruia Ivan - Minister of Research, Innovation and Digitalization
14:00 - 14:10	Introducing the Conference Harald Kainz, crp Coordinator, TU
14:10 - 15:30	Keynote Speeches Chair: Harald Kainz - crp Coordinator, TU
14:10 - 14:40	Continuous Health Monitoring for Preventive Medicine Thomas Deserno - President, TU Braunschweig, European Federation for Medical Informatics
14:40 - 15:10	Ulster's Connected Health Innovation Center Chris Nugent, Ulster University, Northern Ireland
15:10 - 15:30	Discussion
15:30 - 16:00	Break
16:00 - 17:30	Keynote Speeches
16:00 - 16:30	Digital Twins and AI in Biomedical Technology In-silico meets in-vitro/in-vivo Christian Baumgartner, TU Graz



42nd Conference of Rectors and Presidents of European Universities of Technology



Day 1: September 20th, 2024

16:30 - 17:00	The impact of biomedical engineering and mechanics on vascular health and wellbeing Stéphane Avril, Saint Étienne
17:00 - 17:30	Intelligent Health and Physical Sensors Olga Korostynska, Oslo Metropolitan University
17:30 - 18:00	Final discussion and round up
19:30	Gala Dinner (National Military Circle, The Marble Hall)



Day 2: September 21st, 2024

9:00 - 10:40	Session 1 Chair: John Doran - President, TU Dublin
9:00 - 9:20	Technological and systemic approaches of biomechanics and bioengineering: from fundamental science to patient bedside applications at Université de Technologie de Compiègne Claire Rossi, University of Technology Compiègne
9:20 - 9:40	The new concept of Bioengineering Valley at Politehnica Bucharest Mihnea Costoiu and Horia Iovu, POLITEHNICA Bucharest
9:40 - 10:00	Aalborg Universities new mission-oriented approach to secure a learning healthcare system using digital technologies by 2040 Per Michael Johansen, Aalborg University
10:00 - 10:20	New trends in medical robotics Bogdan Gherman, Technical University of Cluj Napoca
10:20 - 10:40	Discussion
10:40 - 11:20	Break



42nd Conference of Rectors and Presidents of European Universities of Technology



Day 2: September 21st, 2024

11:20 - 12:40

Session 2

Chair: Mihnea Costoiu - Rector, POLITEHNICA Bucharest

11:20 - 11:50

Research and education in biomedical engineering at UPV: two decades of successful growth in joint initiatives

♦ Jose Capilla-Roma, University of Technology Valencia

11:50 - 12:20

Chemistry at the service of Health, how to develop a research and education strategy in a novel University context

♦ Christian Lerminiaux, Chimie ParisTech-PSL

12:20 - 12:40

Final discussion

12:40 - 13:00

Conference Conclusions, Outlook and Closing

Chair: Harald Kainz - crp Coordinator, TU

12:40 - 12:45

Conference Conclusions

♦ Mihnea Costoiu - Rector, POLITEHNICA Bucharest

12:45 - 12:55

Outlook to crp2025

♦ Arkadius Wójs - Rector, Wroclaw University of Science and Technology

12:55 - 13:00

Conference closing

Harald Kainz - crp Coordinator, TU

13:00 - 14:00

♦ Buffet Lunch (Rectorate Hall)

14:15 - 18:00

♦ Post-Conference Excursion

19:00

Farewell dinner at the University Restaurant (*Campus Regie*)

c) Organizarea unor activități cu studenții (practică în țară/ străinătate, cursuri de vară, etc.)

În cadrul Centrului de cercetare CESTER în perioada 2022-2024 am organizat activități de practică de vară pentru studenți de la licență specializarea Robotică. Am lucrat cu următorii studenți: Andrei Jitaru, Buta Denis, Alin Cremene, Alex Neamțu, David Eles, Nicolae Boca, Ștefan Lucian, Păcurar Raul Ștefan.

În perioada 2022-2024 am îndrumat studenți la licență:

- 2022 Daniel Horvath care a obținut premiul pentru ce-a mai bună lucrare de licență.
- 2024 Andrei Jitaru, Buta Denis, Alin Cremene, Darius Cernat, Robert Gălățanu, Alex Neamțu, David Eles.

De asemenea, am participat alături de alți colegi din FIIRMP la organizarea unor sesiuni de comunicări pentru studenții din cadrul UTCN, specializările de Robotică și anume.

2023 Damien Chablat (CNRS, France) *An introduction in Cuspidal Robots* (24 Martie) și Giuseppe Carbone (Univ. of Calabria, Italy) – *Safe operation of Innovative Parallel Robots* (30 martie)

2024 Damien Chablat (CNRS, France) – *Bioinspiration Design for Robotic Hands* (3 Aprilie) și Manfred Husty (Univ. of Innsbruck, Austria) – *Complete Singularities of the Kinova Link 6 robot* (3 Aprilie).

În calitate de Vicepreședinte al filialei Cluj-Napoca a Asociația Română de Știința Mecanismelor și Mașinilor (ARoTMM) am participat la organizarea Olimpiadei Naționale de Mecanisme, Ediția a IIIa și a Seminarului Național de Mecanisme, ediția a XVIa, desfășurate la Cluj-Napoca în perioada 15-17 Mai 2024.



Către,

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca
Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției

Prin prezența certificăm că studentul(a) dvs. **Cremene Alin-Rares**
a efectuat în perioada **7.07.2023-28.07.2023** activitatea practică în cadrul firmei

**Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Centrul de Cercetare pentru Simulare si
Testare Roboti, CESTER**

Apreciem activitatea studentului(ei) cu calificativul (vă rugăm să bifați):

Nesatisfăcător ☐

Satisfăcător ☐

Bine ☐

Foarte bine ☒

Reprezentantul firmei,

Ștampila firmei

Nume și prenume **Bogdan Gherman**

Funcția **Conferentiar Doctor**

Semnătura

Data **28.07.2023**



Către,

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca
Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției

Prin prezența certificăm că studentul(a) dvs. **Jitaru Andrei-Catalin**
a efectuat în perioada **7.07.2023-28.07.2023** activitatea practică în cadrul firmei

**Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Centrul de Cercetare pentru Simulare și
Testare Roboți, CESTER**

Apreciem activitatea studentului(ei) cu calificativul (vă rugăm să bifați):

Nesatisfăcător ☐
Satisfăcător ☐
Bine ☐
Foarte bine ☒

Reprezentantul firmei,

Ștampila firmei

Nume și prenume **Bogdan Gherman**

Funcția **Conferentiar Doc**

Semnătura

Data **28.07.2023**



Către,

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca
Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției

Prin prezența certificăm că studentul(a) dvs. Éles Dávid
a efectuat în perioada 03.07.2023 – 24.07.2023 activitatea practică în cadrul firmei
_Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Centrul de Cercetare pentru Simulare și Testare Roboți.

Apreciem activitatea studentului(ei) cu calificativul (vă rugăm să bifați):

Nesatisfăcător ☐

Satisfăcător ☐

Bine ☐

Foarte bine ☒

Reprezentantul firmei,

Nume și prenume: Gherman Bogdan

Funcția: Conferențiar

Semnătura _____

Data 24.07.2023

Ștampila firmei



Către,

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca
Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției

Prin prezența certificăm că studentul(a) dvs. Buta Denis-Dumitrel
a efectuat în perioada 7.07.2023-28.07.2023 activitatea practică în cadrul firmei

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Centrul de Cercetare pentru Simulare și
Testare Roboți, CESTER

Apreciem activitatea studentului(ei) cu calificativul (vă rugăm să bifați):

Nesatisfăcător ☐

Satisfăcător ☐

Bine ☐

Foarte bine ☒

Reprezentantul firmei,

Ștampila firmei

Nume și prenume Bogdan Gherman

Funcția Conferentiar Inginer

Semnătura _____

Data 28.07.2023



Către,

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca
Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției

Prin prezența certificăm că studentul(a) dvs. Nicolae Boca
a efectuat în perioada 03.07 – 24.07.2023 activitatea practică în cadrul Universității Tehnice din Cluj-Napoca.

Apreciem activitatea studentului(ei) cu calificativul (vă rugăm să bifați):

Nesatisfăcător ☐

Satisfăcător ☐

Bine ☐

Foarte bine ☒

Reprezentantul firmei,

Ștampila firmei

Nume și prenume Gherman Bogdan

Funcția Conferențiar

Semnătura _____

Dat 24.07.2023



Către,

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca
Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției

Prin prezența certificăm că studentul dvs. STEFAN ANDREI-LUCIAN
a efectuat în perioada 24.06.2024-19.07.2024 _____ activitatea practică în cadrul Centrului
de Cercetare pentru Simularea și Testarea Roboților Industriali al Universitatea Tehnice din Cluj-Napoca.

Apreciem activitatea studentului(ei) cu calificativul (vă rugăm să bifați):

Nesatisfăcător ☐

Satisfăcător ☐

Bine ☐

Foarte bine ☒

Reprezentantul firmei,

Nume și prenume Dr. ing. Bogdan Gherman

Funcția_Conferențiar

Semnătura _____

Data 15.07.2024 _____

Ștampila firmei



Către,

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca
Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției

Prin prezența certificăm că studentul(a) dvs. Pacurar Raul Stefan
a efectuat în perioada 19.06.2024-15.07.2024 _____ activitatea practică în cadrul Universității Tehnice
din Cluj-Napoca, în cadrul Centrului de Cercetare pentru Simularea și Testarea Roboților Industriali, CESTER.

Apreciem activitatea studentului(ei) cu calificativul (vă rugăm să bifați):

Nesatisfăcător ☐

Satisfăcător ☐

Bine ☐

Foarte bine ☒

Reprezentantul firmei,

Nume și prenume Gherman Bogdan

Funcția Conferențiar

Semnătura _____

Data 16.07.2024

Ștampila firmei

TECHNICAL UNIVERSITY OF CLUJ-NAPOCA
FACULTY OF INDUSTRIAL ENGINEERING, ROBOTICS AND MANAGEMENT OF PRODUCTION
DEPARTMENT OF DESIGN ENGINEERING AND ROBOTICS

ROBOTICS

BACHELOR THESIS

STUDENT
DANIEL HORVATH

2022

TECHNICAL UNIVERSITY OF CLUJ-NAPOCA
FACULTY OF INDUSTRIAL ENGINEERING, ROBOTICS AND MANAGEMENT OF PRODUCTION
DEPARTMENT OF DESIGN ENGINEERING AND ROBOTICS

ROBOTICS

DANIEL HORVATH

**TELEROBOTIC MEDICAL SYSTEM FOR THE MINIMALLY INVASIVE
TREATMENT OF LIVER CANCER**

Scientific coordinator

Conf. Dr. Eng. Gherman Bogdan-George

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI
DEPARTAMENTUL DE INGINERIA PROIECTĂRII ȘI ROBOTICĂ

SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

LUCRARE DE LICENȚĂ

STUDENT
NEAMȚIU ALEX-IONUȚ

2024

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI
DEPARTAMENTUL DE INGINERIA PROIECTĂRII ȘI ROBOTICĂ

SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

NEAMȚIU ALEX-IONUȚ

**DEZVOLTAREA UNUI SISTEM DE ASISTENȚĂ ÎN RECUPERAREA
MEDICALĂ PRIN UTILIZAREA UNUI ROBOT COLABORATIV ȘI A
VIZIUNII COMPUTERIZATE**

Coordonator științific
Conf. Dr. Ing. GHERMAN BOGDAN GEORGE

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI
DEPARTAMENTUL DE INGINERIA PROIECTĂRII ȘI ROBOTICĂ

SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

LUCRARE DE LICENȚĂ

STUDENT
BOCA DAN-NICOLAE

2024

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI
DEPARTAMENTUL DE INGINERIA PROIECTĂRII ȘI ROBOTICĂ
SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

BOCA DAN-NICOLAE

**CONTROLUL ROBOȚILOR COLABORATIVI CU AJUTORUL
PROGRAMELOR DE TIP COMPUTER VISION REALIZATE CU
LIBRĂRIA OPENCV**

Coordonator științific

Conf. Dr. Ing. GHERMAN Bogdan George

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL
PRODUCȚIEI

SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

LUCRARE DE LICENȚĂ

STUDENT
JITARU ANDREI-CĂTĂLIN

2024

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI
SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

JITARU ANDREI-CĂTĂLIN

**CONTROL ROBOTIC BAZAT PE SENZORI INERTȚIALI PENTRU
RECUPERAREA MIȘCĂRII MÂINII, IMPLEMENTÂND PRINCIPIUL DE
MIRRORING**

Profesor coordonator

Conf. Dr. Ing. Gherman Bogdan-George

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI
DEPARTAMENTUL DE INGINERIA PROIECTĂRII ȘI ROBOTICĂ

SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

LUCRARE DE LICENȚĂ

STUDENT

Bută Denis-Dumitrel

2024

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI
DEPARTAMENTUL DE INGINERIA PROIECTĂRII ȘI ROBOTICĂ

SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

Bută Denis-Dumitrel

**RECUPERAREA FUNCȚIILOR MOTORII ALE BRAȚULUI CU
AJUTORUL ROBOTULUI URSE**

Coordonator științific

Conf. Dr. Ing. Bogdan George Gherman

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI
DEPARTAMENTUL DE INGINERIA PROIECTĂRII ȘI ROBOTICĂ

SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

LUCRARE DE LICENȚĂ

STUDENT
CREMENE ALIN RARES

2024

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI
DEPARTAMENTUL DE INGINERIA PROIECTĂRII ȘI ROBOTICĂ
SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

CREMENE ALIN RARES

**DEZVOLTAREA UNUI EXOSCHELET PENTRU REABILITAREA MÂINII
POST-AVC**

Coordonator științific

CONF. DR. ING. GHERMAN BOGDAN-GEORGE

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI
DEPARTAMENTUL DE INGINERIA PROIECTĂRII ȘI ROBOTICĂ

SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

LUCRARE DE LICENȚĂ

STUDENT
CERNAT DARIUS-MĂDĂLIN

2024

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL PRODUCȚIEI
DEPARTAMENTUL DE INGINERIA PROIECTĂRII ȘI ROBOTICĂ
SPECIALIZAREA ROBOTICĂ

CERNAT DARIUS-MĂDĂLIN

Interfață web pentru un sistem robotic destinat recuperării medicale

Coordonator științific
Prof. Dr. Ing. Bogdan George Gherman

TECHNICAL UNIVERSITY OF CLUJ-NAPOCA
FACULTY OF INDUSTRIAL ENGINEERING, ROBOTICS AND MANAGEMENT OF PRODUCTION
DEPARTMENT OF DESIGN ENGINEERING AND ROBOTICS

ROBOTICS

BACHELOR THESIS

STUDENT

Dávid Éles

2024

TECHNICAL UNIVERSITY OF CLUJ-NAPOCA
FACULTY OF INDUSTRIAL ENGINEERING, ROBOTICS AND MANAGEMENT OF PRODUCTION
DEPARTMENT OF DESIGN ENGINEERING AND ROBOTICS

ROBOTICS

Dávid Éles

Design of a Cable-Driven Mechanism for a Flexible Surgical Circular Stapler

Scientific coordinator

Assoc. Prof. Bogdan-George Gherman, PhD.

Curs Damien Chablat 2023 și 2024



Curs Giuseppe Carbone 2023

Safe operation of innovative parallel robots - Prof. Giuseppe Carbone (20230302_100535-Meeting Recording.mp4 - VLC media player)

Media Playback Audio Video Subtitle Tools View Help

Safety for innovative parallel robots

Prof. Giuseppe Carbone, PhD
giuseppe.carbone@unicat.it



**UNIVERSITÀ
DELLA CALABRIA**
DIPARTIMENTO
DI INGEGNERIA MECCANICA,
ENERGETICA, E GESTIONALE
DIMEG

DI
PT
GC
AH



UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE AUTOVEHICULE RUTIERE, MECATRONICĂ ȘI MECANICĂ
DEPARTAMENTUL DE MECATRONICĂ ȘI DINAMICA MAȘINILOR

Olimpiada Națională de Mecanisme - Ediția a III-a **Seminarul Național de Mecanisme - Ediția a XVI-a**

15-17 Mai 2024, Cluj-Napoca

INVITAȚIE

Stimați colegi,

Departamentul de Mecatronică și Dinamica Mașinilor din cadrul Facultății de Autovehicule Rutiere, Mecatronică și Mecanică a Universității Tehnice din Cluj-Napoca, sub egida ARoTMM (Asociația Română de Știința Mecanismelor și Mașinilor) vă invită să participați la următoarele două evenimente de excepție:

- 1) Olimpiada Națională de Mecanisme – ediția a III-a
- 2) Seminarul Național de Mecanisme – ediția a XVI-a

Evenimentele vor avea loc în perioada 15-17 Mai 2024, la [Facultatea de Autovehicule Rutiere, Mecatronică și Mecanică din Cluj-Napoca](#) (B-dul Muncii, nr. 103-105) iar în cadrul lor vor participa cadre didactice și studenți de la toate universitățile din România care asigură pregătire de excelență în domeniul mecanismelor.

Festivitatea de deschidere va avea loc [joi, 16.05.2024 ora 8:30-10:00 în Aula Centenar](#).

Vă așteptăm cu drag,

Director departament Mecatronică și Dinamica Mașinilor
Prof.dr.ing. Mircea Viorel BARA

Conducerea ARoTMM Cluj
Prof.dr.ing. Mihai Olimpiu TĂTAR
Conf.dr.ing. Bogdan GHERMAN
S.l.dr.ing. Ciprian-Radu RAD

d) Dezvoltarea bazei materiale la nivel departamental în concordanță cu standardele specifice

În cursul anilor 2022-2024 m-am preocupat de îmbunătățirea și asigurarea bazei materiale pentru Centrul de Cercetare CESTER (Centrul de Cercetare pentru Simulare și Testare Roboti), unul din centrele reprezentative ale UTCN <https://research.utcluj.ro/index.php/proiecte-reprezentative.html> prin implicarea directă în proiectele de cercetare ocupând poziții de membru cheie. În cadrul proiectelor de cercetare desfășurate am adus contribuții majore la proiectarea conceptuală, de detaliu și a arhitecturii de control în cazul sistemelor robotice PARA-SILSROB (<https://www.mdpi.com/2076-3417/14/17/7925>), destinat chirurgiei uniport, ATHENA (https://jesi.astr.ro/wp-content/uploads/2025/01/1_Doina-Pisla.pdf), destinat chirurgiei minim invazive a pancreasului și robotul ProHep-LCT pentru tratamentul și diagnosticul cancerului, cu setul de instrumente inovatoare ghidate robotic pentru tratamentul tumorilor maligne (https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-031-45770-8_52). Toate aceste sisteme au intrat în baza materială a departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice și implicit a FIIRMP, fiind utilizate în activități didactice, cum este disciplina de Robotică Medicală, predată la specializarea de Robotică, master, atât la Cluj cât și la cea de la Bistrița.

În plus, în urma finalizării lucrărilor de licență ale studenților coordonați de către mine, au mai fost pregătite pentru a fi utilizate în cadrul unor diverse activități didactice și următoarele standuri:

- ✓ sistem robotic pentru ambalarea unor sticle realizate din material metalic în cutii de carton, utilizând robotul ABB IRB 14000 YuMi cu o cameră de la Cognex (lucrare de licență student Nicolae Boca);
- ✓ instrument chirurgical robotizat pentru chirurgia minim invazivă a esofagului (circular stapler - lucrare de licență student David Eles);
- ✓ sistem senzorial, cu senzori de tip IMU, pentru implementarea modului de tip Mirroring al tratamentului de recuperare medicală a membrului superior, utilizând robotul ParReEx-elbow (lucrare de licență student Andrei Jitaru);

- ✓ sistem de învățare rapidă a roboților industriali, utilizând robotul UR5e și sistemul de tracking OptiTrack (lucrare de licență student Alex Neamțiu).

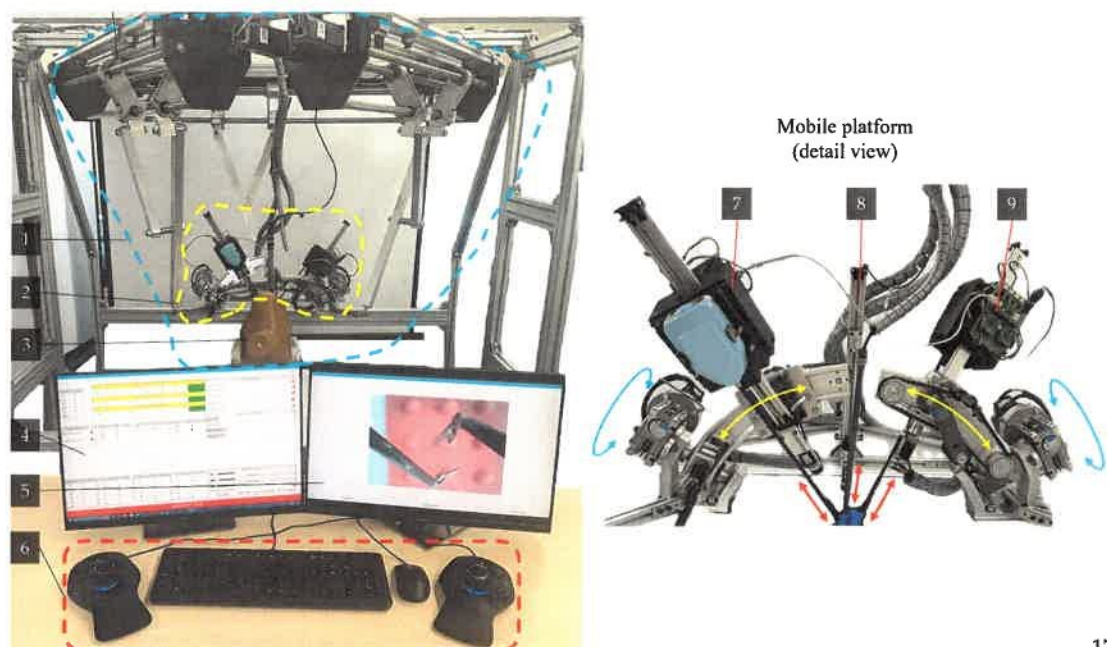


Figure 5. Experimental model of the PARA-SILSROB robot

The surgeon operates the robot (slave) using a keyboard and two commercially available 3D Space Mouse devices (6), which are integrated into the command-and-control logic detailed in subsection 2.2. The figure also illustrated the movements of the three serial modules (7, 8, 9) attached to the mobile platform. These modules are used for orienting and inserting the active instruments which are commercial products developed by Intuitive Surgical, as well as the laparoscopic camera. These motions are achieved through seven actuators attached to the mobile platform (three for modules A and C, and one for module B). Additionally, the training simulator kit used for experimental tests is shown in the figure. At this stage of the robot's development, the active instruments used are commercial models for which custom mounting brackets and tip control mechanisms have been designed using two printed circuit boards (PCB). These boards control the actuators (four per active instrument) that manipulate the tips of the active instruments. A more detailed explanation of these components can be found in [46] and in the next subsection.

2.2. Command and control architecture of the parallel robot PARA-SILSROB

The command-and-control system integrates both hardware and software components, allowing it to execute the surgeon's commands and convert inputs from peripherals (3D Space Mouse devices) into controlled movements. The master-slave architecture is used to restrict the robot's ability to move autonomously. Safety measures [47] are implemented through hard limits configured within the software part of the system and through signals that are either tied to mechanical emergency buttons or graphically represented in the graphical user interface (GUI).

The robustness and low cycle times of an industrial grade programmable logic controller (PLC) prove adequate for this purpose. This capability allows the control system to be easily scaled to accommodate additional actuators, sensors and other devices as needed. Consequently, it provides the necessary resources for future developments while ensuring that existing functionalities remain intact.

2.2.1. Hardware architecture

The hardware configuration of the command-and-control architecture of the parallel robot is organized into three levels, as illustrated in Figure 6. At the user level input data

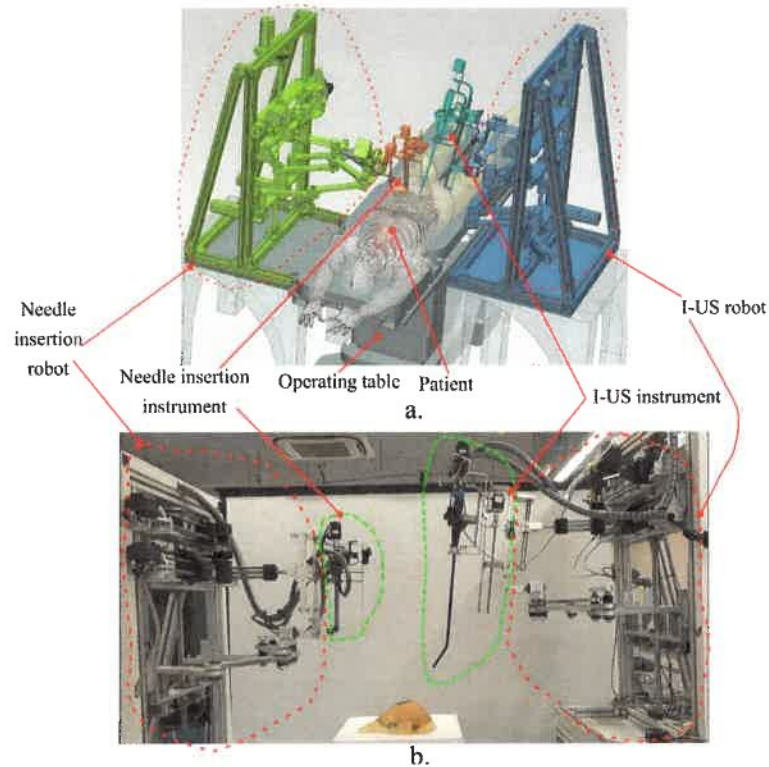
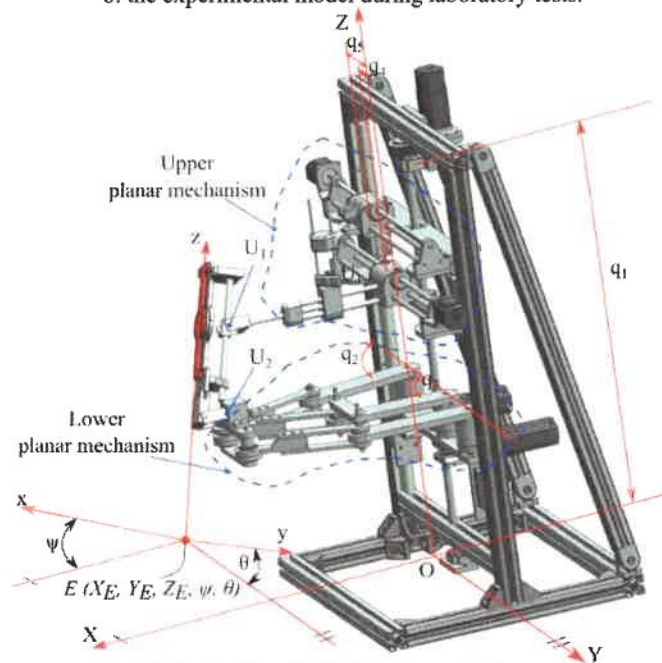


Fig. 1. The ProHep-LCT robotic system: a. the CAD model in virtual medical environment; b. the experimental model during laboratory tests.



3 The IUS driving module redesign.

Following the initial results obtained in laboratory functional tests, a complete design analysis of the IUS-DM has been decided. The lack of accuracy of the IUS-DM has been attributed to three main factors: lack of stiffness, lack of proper actuation and an over compliant distal head of the IUS probe (Fig. 2a.). Table 1 presents the main functional requirements which the IUS driving module should accomplish.

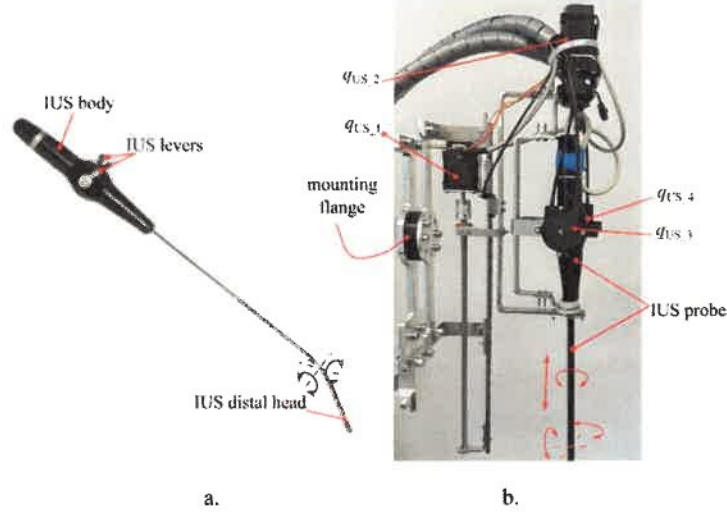


Fig. 3. The ProHep-LCT IUS module: a. The Hitachi Arietta 70 [12] intraoperative ultrasound probe; b. The IUS driving module.

Fig. 4a. presents the prioritization of these requirements using the Analytical Hierarchical Prioritization (AHP) method within the Qualica QFD [10,11]. It yielded that the F-05 requirement is the most important followed by the F-06 and F-04. At this moment, the current design does not properly fulfill any of these requirements (nor the F-06), although the overall architecture and actuation system seemed properly performed, meaning that F-01, F-02, F-03 and F-07 requirements are well fulfilled.

3.1 Selection of the actuation system

One of the identified issues was the underpower of the IUS levers. Two solutions could be adopted regarding this aspect: solution 1 - place the actuators near the levers (providing direct actuation), as in Fig. 5; solution 2 - place the motors away from the IUS-DM on the robot frame, Fig. 2a, using cable actuation, a solution which has also been adopted within the current model. The two solutions have been compared using the functional requirements, clearly indicating towards the solution 2, since not only it reduces considerably the weight, but it also provides a larger workspace and lower requirements from the other two actuator. Nevertheless, within the current implementation, several issues have been observed: cable slipping (in the extreme positions of the



Figure 7. Augmented reality with ATHENA parallel robot integrated into the operating room.

3. Results

The simulator's prediction accuracy was evaluated by applying known forces in Unity and comparing them to the forces predicted by the AI model (Figure 8). For each lighting condition (low, medium, and high brightness), forces ranging from 0.1 N to 1.0 N were incrementally applied, and the predicted forces were recorded.

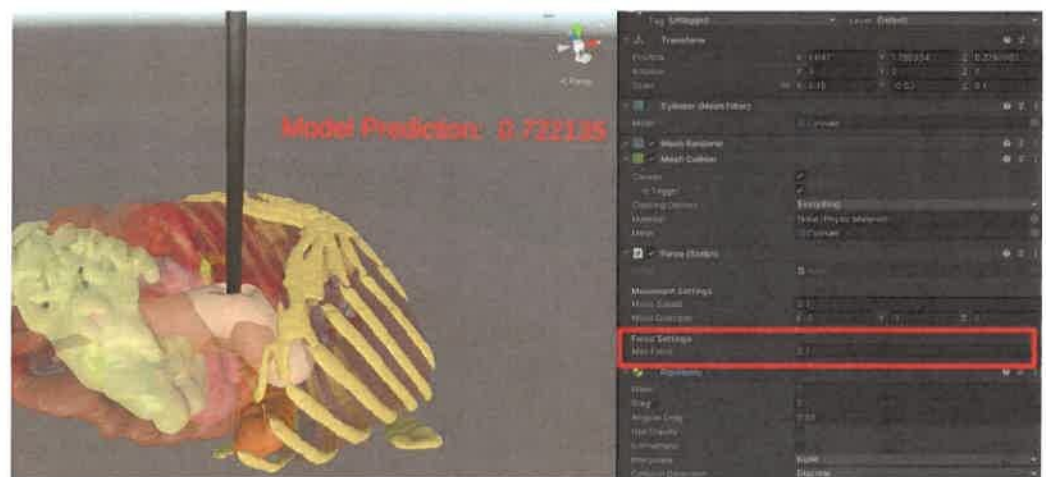


Figure 8. Force prediction in Unity.

The results indicated an average deviation of ± 0.02 N and a maximum deviation of 0.045 N, which means that for an applied force of 0.5 N, the model consistently predicted forces within the range of [0.48 N, 0.54 N] across all lighting conditions.

In HoloLens testing, similar validation was performed by simulating force interactions under two lighting environments: natural daylight and low light (Figure 9).

Figure 10 displays plots comparing predicted force (N) to applied force (N), with a diagonal line representing a perfect correlation between the two. In the Unity plot, data points corresponding to low, medium, and high brightness levels (shown in red, green, and blue) remain consistently close to the diagonal, indicating stable accuracy across different lighting conditions. Conversely, the HoloLens plot, with gray markers for natural daylight and red markers for low light, shows that the red (low-light) data points are positioned closer to the diagonal, suggesting improved prediction accuracy in low-light environments.

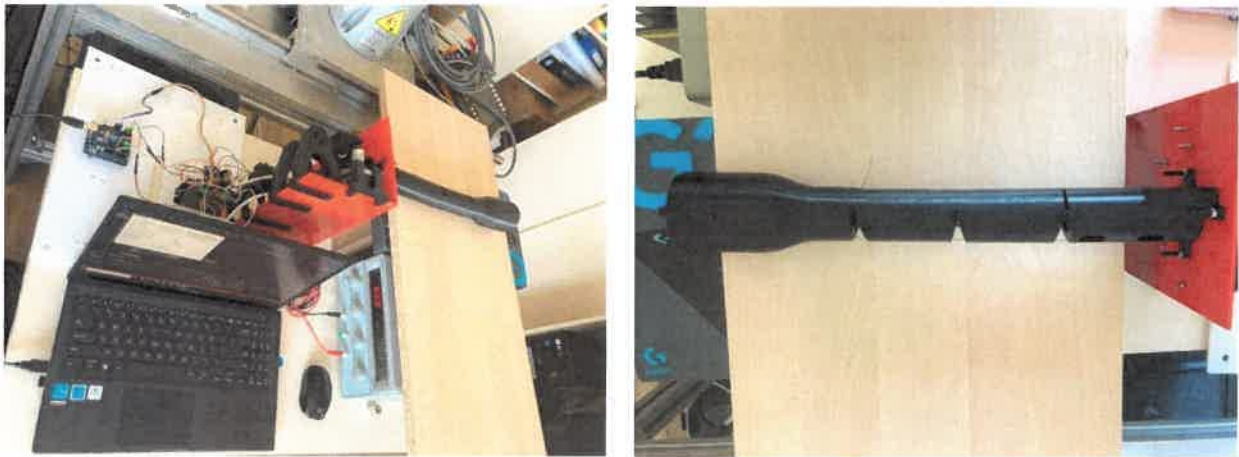


Figure 4.27. The complete setup of the physical mechanism



Figure 4.28. The supporting plates, and the driving mechanism

Sistem senzorial, cu senzori de tip IMU, pentru implementarea modului de tip Mirroring al tratamentului de recuperare medicală a membrului superior, utilizând robotul ParReEx-elbow

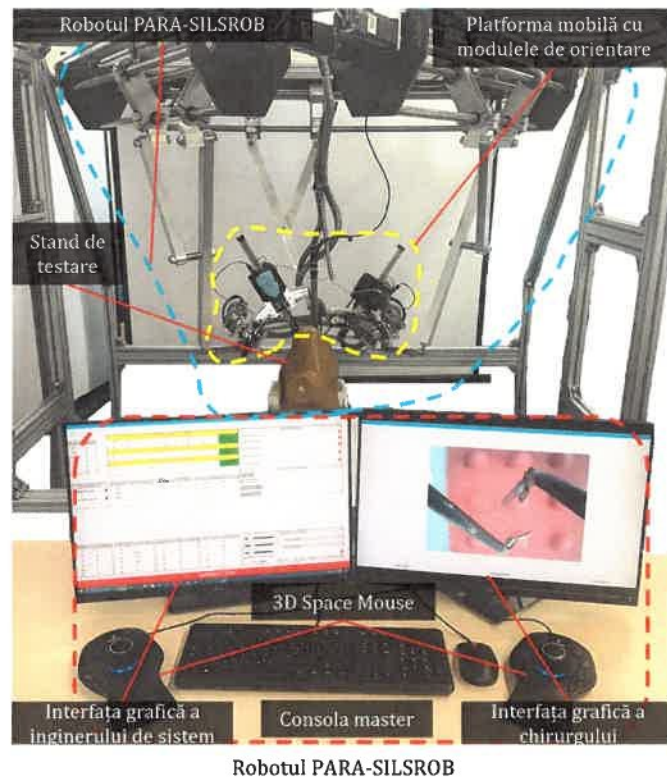


Sistem de învățare rapidă a roboților industriali, utilizând robotul UR5e și sistemul de tracking OptiTrack

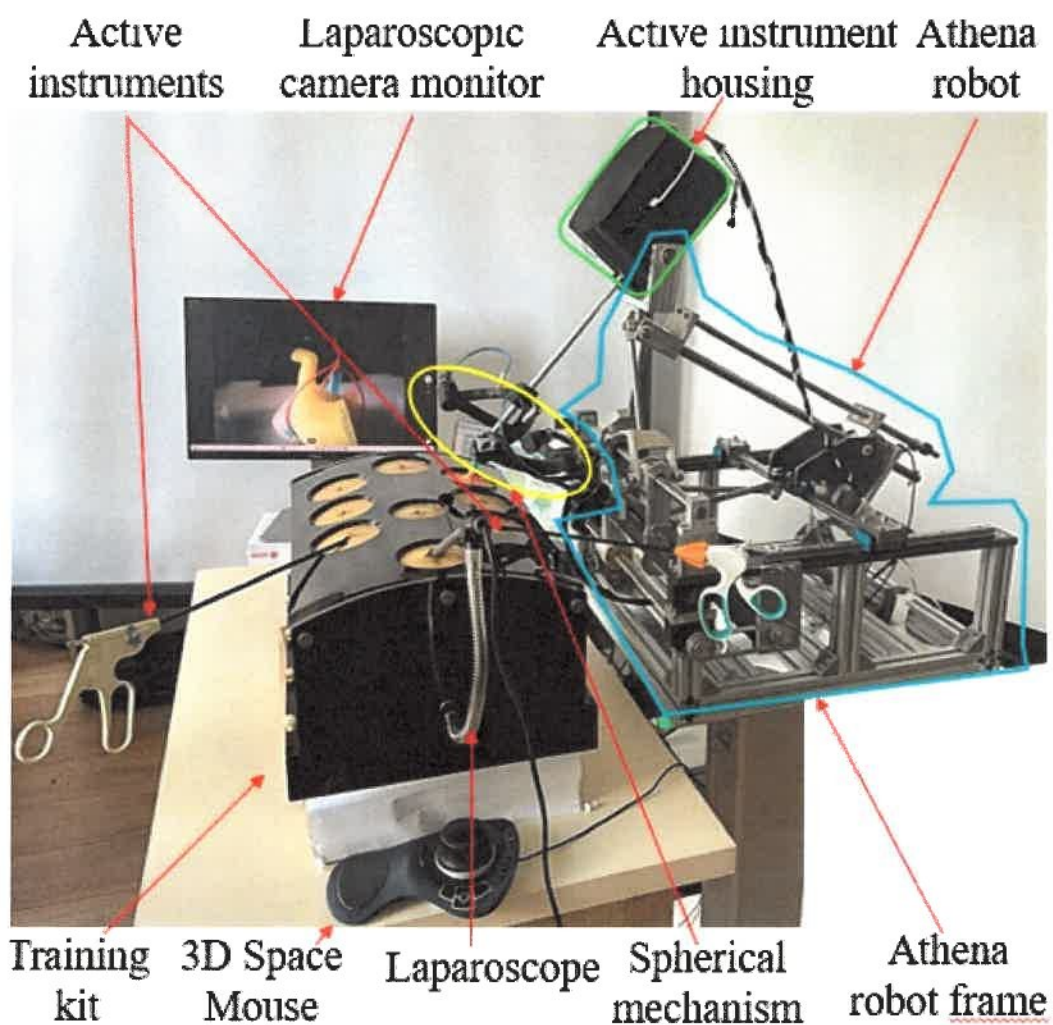


e) Dezvoltarea de noi laboratoare

În perioada 2022-2024, în calitate de membru al Centrului de Cercetare și Simulare Roboți Industriali (CESTER) am contribuit la dezvoltarea Laboratorului nou de **Roboți medicali**, prin contribuții specifice la dezvoltarea unor sisteme in-house, cum ar fi robotul paralel PARASILSROB pentru chirurgia minim invazivă de tip uniport (<https://www.mdpi.com/2076-3417/14/17/7925>) sau robotul paralel ATHENA (<https://www.mdpi.com/2076-3417/15/7/3532>), în calitate de asistent în intervențiile chirurgicale minim invazive asistate robotic ale pancreasului. În paralel, am contribuit la dezvoltarea unor standuri utilizând roboți colaborativi, cum ar fi ABB Yumi – ambalare robotică a unor categorii de produse, Kuka iiwa LBR 7 R800 – stand pentru controlul haptic al instrumentelor chirurgicale robotizate (<https://www.mdpi.com/2072-6694/14/23/5841>) și instalarea unei axe suplimentare care să conducă la un spațiu de lucru mai mare, UR5e – stand pentru telemanipulare utilizând dispozitive comerciale de tip SpaceMouse. La acestea se mai adaugă imprimanta Stratasys J5 MediJet cu tehnologie de tip Polyjet și un centru de prelucrare în 5 axe de la FANUC (ROBODRILL α -D21LiB5 Plus).

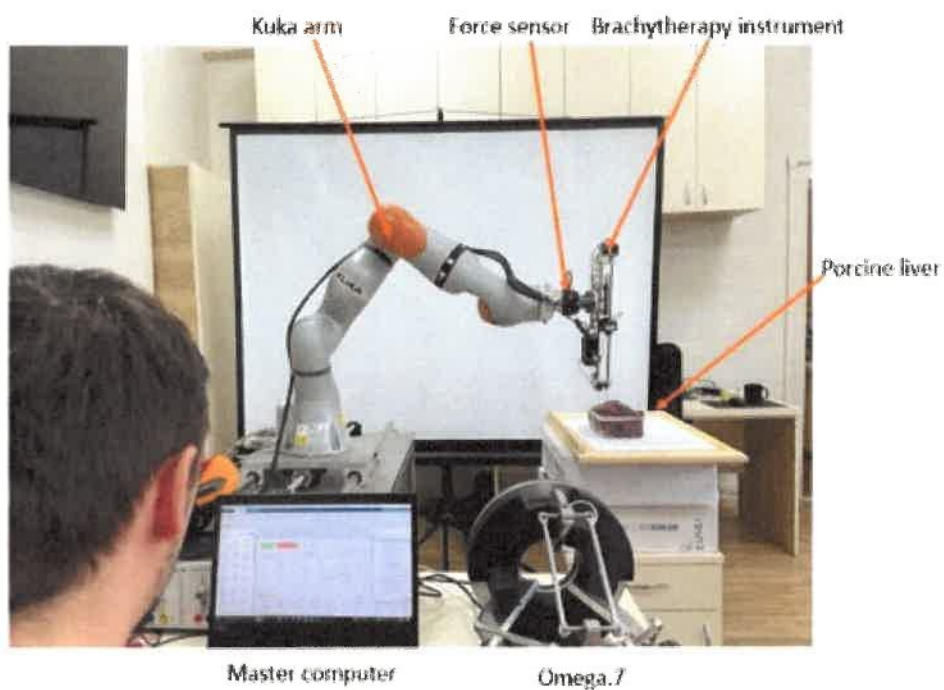


Robotul paralel ATHENA



Kuka iiwa LBR 7 R800 – stand pentru controlul haptic al instrumentelor chirurgicale robotizate

Figure 9. The experimental setup for force measurements.



Proces verbal de predare-primire

Prin prezentul proces verbal se adevereste ca azi, .08.04.2024 s-a efectuat livrarea de echipament "Sistem de productie 3D Stratasys J5MediJet"

De catre **SC NUTECHNOLOGIES SRL**, cu sediul in Timisoara, cod unic de identificare fiscala RO29934933, inregistrata la Registrul Comertului sub numarul J35/670/2012, reprezentata prin dl Foral Iosif Cristian - Administrator, avand calitatea de **Furnizor** in Contractul de Furnizare numarul 7136/11.03.2024, pe de o parte.

Catre Universitatea Tehnică din Cluj - Napoca, cu sediul în România, jud. Cluj, localitatea Cluj-Napoca, str. Memorandumului nr. 28, cod poștal 400114, telefon 0264-401398, fax 0264-594831, e-mail utcn.licitatie@utcluj.ro, codul fiscal 4288306 pentru activitate didactică, cont deschis la Trezoreria Cluj, reprezentată prin Rector prof. dr. ing. Vasile Țopa și Director Economic ec. Laura Rusu,, Contractul de Furnizare numarul 7136/11.03.2024 pe de alta parte.

Lista componente:

Nr.crt.	Produs	Serie	Buc
1	Sistem de productie 3D: "Sistem de productie 3D Stratasys J5MediJet"	J5000527	1

Prezentul process verbal a fost incheiat in 2 exemplare – cate unul pentru fiecare parte.

Predat
SC NUTECHNOLOGIES SRL



NuTechnologies SRL

Str. Învățătorului nr. 1
300666, Timisoara

J35/670/2012
CUI RO29934933

Primit
Universitatea Tehnica din Cluj - Napoca



RO21 MIRO 0000 9066 5614 0101
ProCredit Bank Timișoara

office@nutechnologies.ro
www.nutechnologies.ro

g) Activități de manageriat în procesul de învățământ (decan de an, tutoriere ECTS, etc.).

În 2024, odată cu preluarea funcției de Prodecan cu responsabil cu activitățile de „Cercetare, Inovare, Transformare Digitală, Internaționalizare” am preluat funcția de Responsabil Erasmus pe facultate.

Am fost implicat și în comisiile de susținere publică, ocupând poziția de membru în cazul dr. Nadăș Iuliu Adrian, Bănică Alexandru Vlad, Aniței Mihai-Daniel.

Am fost și sunt implicat în comisiile de organizarea a concursurilor de admitere la doctorat în cazul doctoranzilor: Alexandru Pușcă, Gabriela Rus, Nagy Jefte, Gabriel Todea, Andrei Căilean, Vasile Bulbucan și Dragoș Sebeni.



ORDIN Nr. 602/24.07.2024

privind numirea în funcțiile de prodecani ai Universității Tehnice din Cluj-Napoca

Având în vedere:

- *Legea învățământului superior nr. 199/2023;*
- *Carta UTCN, aprobată în Senatul UTCN din 26.10.2023;*
- *Metodologia referitoare la procesul de stabilire și de alegere a structurilor și funcțiilor de conducere în UTCN, 2020-2024, aprobată prin HSU nr. 1.720/23.11.2023;*
- OME Nr. 4.512/30.05.2024 de confirmare a rectorului UTCN;
- ORDINUL Nr. 578 / 18.07.2024 privind numirea în funcțiile de decani ai UTCN;
- avizul favorabil al Biroului Operativ al Senatului universitar nr. 150/24.07.2024.

Rectorul Universității Tehnice din Cluj-Napoca

emite prezentul ordin:

Art. 1 Se numesc, începând cu data de 24.07.2024 următoarele cadre didactice pentru funcțiile de prodecani ai Universității Tehnice din Cluj-Napoca:

FAC. DE INGINERIE INDUSTRIALĂ,
ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL
PRODUȚIEI

- Conf.dr.ing. Bogdan George GHERMAN
- Conf.dr.ing. Daniel Dumitru FILIP
- Conf.dr.ing. Sever Adrian RADU

FAC. DE INGINERIE ELECTRICĂ

- Conf.dr.ing. Titus Eduard CRIȘAN
- Conf.dr.ing. Florin JURCĂ

Art. 2 Începând cu data de 24.07.2024, toți prodecanii facultăților din mandatul 2020-2024, își încetează activitatea.

Art. 3 Facultatea de Arhitectură și Urbanism și Facultatea de Construcții, care nu au finalizat desemnarea prodecanilor în termen de 5 zile calendaristice de la începutul mandatului de decan, conform reglementărilor în vigoare, rămân fără prodecani începând din data de 24.07.2024, până la numirea noilor prodecani.

Art. 4 Structurile implicate vor duce la îndeplinire dispozițiile prezentului ordin.

Rector,

Vizat
Compartimentul Juridic,

Întocmit,


UNIVERSITATEA TEHNICĂ
 DIN CLUJ-NAPOCA

Nr. 1068 /27.10.2025

ADEVERINȚĂ

Se adeverește prin prezenta că domnul Conf.dr.ing. Bogdan Gherman a fost în perioada 2022 – 2024:

- membru în comisia de îndrumare a următorilor studenți-doctoranzi:

Nr. Crt.	Doctorand	Conducător doctorat	Domeniul
1.	Roșca Gabriel Aurelian	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
2.	Căprariu Andrei	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
3.	Pușcă Alexandru-Vasile	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
4.	Horsia Alin - Iulian	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
5.	Zima Ionut-Marian	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
6.	Crișan Remus Ionuț	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
7.	Mougenot Pierre	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
8.	Bulbucan Vasile - Nicolae	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
9.	Cailean Daniel-Andrei	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
10.	Sebeni Dragoș-Daniel	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
11.	Maior Kinga Andrea	Prof.dr.ing. Vaida Călin	Inginerie mecanică
12.	Nagy Jefte	Prof.dr.ing. Vaida Călin	Inginerie mecanică
13.	Rus Gabriela Alexandra	Prof.dr.ing. Vaida Călin	Inginerie mecanică
14.	Băldean Diana Bianca	Prof.dr.ing. Vaida Călin	Inginerie mecanică
15.	Todea Gabriel	Prof.dr.ing. Vaida Călin	Inginerie mecanică
16.	Săvuțiu Răzvan	Prof.dr.ing. Lupea Iulian	Inginerie mecanică

- Membru în comisia de susținere publică a următoarelor teze:

Nr. Crt.	Doctorand	Conducător doctorat	Domeniul	Data susținerii
1.	Nadăș Iuliu Adrian	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică	22.09.2022
2.	Bănică Alexandru Vlad	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică	21.09.2023
3.	Aniței Mihai-Daniel	Prof.dr.ing. Pîslă Adrian	Inginerie și management	18.12.2024

Eliberăm prezenta adeverință pentru întocmirea dosarului de concurs pentru obținerea gradăției de merit.

Director CSUD,



Secretar IOSUD-UTCN,



Întocmit:

Ec. Livia FILIP, Secretariat IOSUD-UTCN, 2 ex.

str. Memorandumului nr. 28, 400114 Cluj-Napoca, România

tel. +40-264-401200, fax +40-264-592055, secretariat tel. +40-264-202209, fax +40-264-202280

www.utcluj.ro

h) Alte activități educaționale semnificative diferite de cele de la punctele (a - g).

În toți acești trei ani am răspuns pozitiv la toate solicitările pe care le-am primit din partea studenților. Am făcut parte din comisii de susținere publică la doctorat în Cluj-Napoca. Am făcut și fac parte din multiple comisii de îndrumare la doctorat, precum și din comisiile de admitere la doctorat. Am coordonat studenți la licență și master.

Am organizat vizite ale elevilor în cadrul unor evenimente de tipul „Zilele Porților Deschise” și am participat la organizarea unor activități în cadrul evenimentelor Noaptea muzeelor și “Noaptea Cercetătorilor Europeni”, în calitate de reprezentant al Facultății de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției.

În perioada 2022-2024 am participat ca membru în comisii de îndrumare la teze de doctorat pentru studenții doctoranzi: Roșca Gabriel Aurelian, Căprariu Andrei, Pușcă Alexandru-Vasile, Horsia Alin - Iulian, Zima Ionuț-Marian, Crișan Remus Ionuț, Mougenot Pierre, Bulbucan Vasile - Nicolae, Cailean Daniel-Andrei, Sebeni Dragoș-Daniel, Maior Kinga Andrea, Nagy Jefte, Rus Gabriela Alexandra, Băldean Diana Bianca, Todea Gabriel, Săvuțiu Răzvan.


UNIVERSITATEA TEHNICĂ
 DIN CLUJ-NAPOCA

Nr. 1068 /27.10.2025

ADEVERINȚĂ

Se adeverește prin prezenta că domnul Conf.dr.ing. Bogdan Gherman a fost în perioada 2022 – 2024:

- membru în comisia de îndrumare a următorilor studenți-doctoranzi:

Nr. Crt.	Doctorand	Conducător doctorat	Domeniul
1.	Roșca Gabriel Aurelian	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
2.	Căprariu Andrei	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
3.	Pușcă Alexandru-Vasile	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
4.	Horsia Alin - Iulian	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
5.	Zima Ionut-Marian	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
6.	Crișan Remus Ionuț	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
7.	Mougenot Pierre	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
8.	Bulbucan Vasile - Nicolae	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
9.	Cailean Daniel-Andrei	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
10.	Sebeni Dragoș-Daniel	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică
11.	Maior Kinga Andrea	Prof.dr.ing. Vaida Călin	Inginerie mecanică
12.	Nagy Jefte	Prof.dr.ing. Vaida Călin	Inginerie mecanică
13.	Rus Gabriela Alexandra	Prof.dr.ing. Vaida Călin	Inginerie mecanică
14.	Băldean Diana Bianca	Prof.dr.ing. Vaida Călin	Inginerie mecanică
15.	Todea Gabriel	Prof.dr.ing. Vaida Călin	Inginerie mecanică
16.	Săvuțiu Răzvan	Prof.dr.ing. Lupea Iulian	Inginerie mecanică

- Membru în comisia de susținere publică a următoarelor teze:

Nr. Crt.	Doctorand	Conducător doctorat	Domeniul	Data susținerii
1.	Nadăș Iuliu Adrian	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică	22.09.2022
2.	Bănică Alexandru Vlad	Prof.dr.ing. Pîslă Doina	Inginerie mecanică	21.09.2023
3.	Aniței Mihai-Daniel	Prof.dr.ing. Pîslă Adrian	Inginerie și management	18.12.2024

Eliberăm prezenta adeverință pentru întocmirea dosarului de concurs pentru obținerea gradăției de merit.

Director CSUD,



Secretar IOSUD-UTCN,



Întocmit:

Ec. Livia FILIP, Secretariat IOSUD-UTCN, 2 ex.

str. Memorandumului nr. 28, 400114 Cluj-Napoca, România

tel. +40-264-401200, fax +40-264-592055, secretariat tel. +40-264-202209, fax +40-264-202280

www.utcluj.ro

SECȚIUNEA 3

Activități manageriale și administrative în sprijinul procesului didactic și de cercetare-dezvoltare

Din anul 2024 sunt membru în cadrul Consiliului Facultății IIRMP (<https://iirmp.utcluj.ro/consiliul-facultatii.html>).

Din 2024 sunt Prodecan în cadrul Facultății de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției din cadrul UTCN responsabil cu activitățile de „Cercetare, Inovare, Transformare Digitală, Internaționalizare” (5 puncte)

Coordonator Erasmus în anul 2024 (2 puncte).

Menționez că sunt membru al Comisiei de specialiști pentru acordarea burselor de performanță științifică la nivel de facultate (1 punct).

De asemenea, sunt Responsabil Comisie de contestații pentru acordarea burselor pe facultate (2 puncte).



Nr. FIIRMP 825 / 27.09.2024

DECIZIE

În baza hotărârii Biroului Consiliului Facultății, Decanul Facultății de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției decide numirea în funcția de:

Responsabil și coordonator programe ERASMUS+ pe facultate:

Conf. dr. ing. Bogdan GHERMAN

Decizia a fost avizată favorabil de Biroul Consiliului Facultății de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției din data 27.09.2024.

Cluj-Napoca

27.09.2024

Decan,

Prof. dr. ing. dr. ec. Stelian BRAD

Am luat la cunoștință:

Conf. dr. ing. Bogdan GHERMAN



Nr. FIIRMP: 393 / 17.04.2025

DECIZIE

În baza hotărârii Biroului Consiliului Facultății, conform regulamentului UTCN privind acordarea burselor pentru studenți aprobat în ședința de Senat, Decanul Facultății IIRMP decide numirea în funcția de:

Responsabil Comisie de contestații pentru acordarea burselor pe facultate:

Conf. Dr. Ing. Bogdan GHERMAN – prodecan

Comisia de contestații pentru acordarea burselor se compune din:

- Responsabil Comisie contestații de acordare a burselor pe facultate: Conf. Dr. Ing. Bogdan GHERMAN – prodecan;
- Secretar facultate: Jur. Camelia POPA;
- Reprezentant studenți în Consiliul Facultății: student Cornel Bogdan STREZA – an II Robotică;
- Reprezentant al organizațiilor studențești legal constituite – OSUT: student Andrei – Vasile MAXIM – an II TCM engleză.

Decizia a fost avizată favorabil în Consiliul Facultății IIRMP din data de 17.04.2025.

Cluj-Napoca

17.04.2025

Decan,

Prof. Dr. Ing. Dr. Ec. Stelian BRAD



Nr. FIIRMP: 360 / 31.10.2024

DECIZIE

În baza hotărârii Biroului Consiliului Facultății, conform regulamentului UTCN privind acordarea burselor pentru studenți aprobat în ședința de Senat din data de 24.10.2024, Decanul Facultății Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției decide numirea **Comisiei de specialiști pentru acordarea burselor de performanță științifică la nivel de facultate:**

- Președinte comisie: Prof. dr. ing. Emilia BRAD
- Membru comisie: Conf. dr. ing. Bogdan GHERMAN

Decizia a fost avizată favorabil de Consiliul Facultății IIRMP din data de 31.10.2024.

Cluj-Napoca
31.10.2024

Decan,
Prof. dr. ing. dr. ec. Stelian BRAD

SECȚIUNEA 4

Activități la nivel de departament/ facultate care nu sunt incluse în secțiunile anterioare

a) Activitatea de întocmire a documentației de acreditare

În perioada 2022 – 2024 am participat și susținut nemijlocit procesul de acreditare a secțiilor de Robotică la Cluj și Bistrița, a secției de Inginerie Economică Industrială, precum și a celor de Ingineria Materialelor și de Ingineria și Protecția Mediului de la facultatea IMM. De asemenea, prin preluarea în 2023 a disciplinei de Mecanică 1 la secția de Robotică Cluj cu predare în limbă română, am dezvoltat planul de învățământ al FIIRMP, prin introducerea unor metode noi, moderne de abordare a aspectelor acestei discipline, cu orientare preponderentă spre elemente de robotică. De asemenea, sunt Responsabil Comisie de contestații pentru acordarea burselor pe facultate.



Instituția de învățământ superior: Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca

Facultatea: INGINERIE INDUSTRIALĂ, ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL

Domeniul de licență: MECATRONICĂ ȘI ROBOTICĂ

Programul de studii de licență: ROBOTICĂ

Perioada evaluării:

**SITUAȚIA GRADULUI DE OCUPARE A PERSONALULUI DIDACTIC DE LA PROGRAMUL DE STUDII EVALUAT
ÎN ANUL UNIVERSITAR/.....**

Nr. crt.	Numele și prenumele	Specializarea și titlul științific	Instituția de învățământ superior care a solicitat evaluarea					La alte instituții de învățământ superior				
			La programul de studii evaluat			La alte programe de studii din cadrul instituției de învățământ superior		La alte instituții de învățământ superior				
			Denumirea postului / posturilor	Modul de ocupare (NB/PO)	Numărul posturilor (inclusiv a fracțiunilor)	Denumirea postului / posturilor	Modul de ocupare (NB/PO)	Numărul posturilor (inclusiv al fracțiunilor)	Denumirea instituției de învățământ superior	Denumirea postului / posturilor	Modul de ocupare (NB/PO)	Numărul posturilor (inclusiv al fracțiunilor)
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
1	Gherman Bogdan George	Ing. mec. Conf.dr.ing	SL 37	PO	0.19	Conf. post C12	NB	1				
2	Gherman Bogdan George	Ing. mec. Conf.dr.ing	SL 34	PO	0.25	SL20	PO	0.12				
			TOTAL		0.44	TOTAL		1.12				

Unde: NB- norma de bază
PO - plata cu ora

Rector

Prof.dr.ing Vasile TOPA



Instituția de învățământ superior: Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca

Facultatea: Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției

Domeniul de licență: Inginerie și Management

Programul de studii de licență: Inginerie Economică Industrială

Perioada evaluării:

**SITUAȚIA GRADULUI DE OCUPARE A PERSONALULUI DIDACTIC DE LA PROGRAMUL DE STUDII EVALUAT
ÎN ANUL UNIVERSITAR/.....**

Nr. crt.	Numele și prenumele	Specializarea și titlul științific	Instituția de învățământ superior care a solicitat evaluarea				La alte instituții de învățământ superior			
			La programul de studii evaluat	La alte programe de studii din cadrul instituției de învățământ superior			La alte instituții de învățământ superior			
			Denumirea postului / posturilor	Modul de ocupare (NB/PO)	Numărul posturilor inclusiv a fracțiunilor		Denumirea postului / posturilor	Modul de ocupare (NB/PO)	Numărul posturilor inclusiv al fracțiunilor	
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
1	Gherman Bogdan George	Ing. mec. Conf.dr.ing C12	Conf. post C12	NB	0.22	C12	NB	0.78		
						SL20	PO	0.03		
						SL37	PO	0.05		
						SL34	PO	0.16		
			TOTAL		0.22	TOTAL		1.02		

Unde: NB- norma de bază
PO - plata cu ora

Rector

Prof.dr.ing Vasile TOPA



Instituția de învățământ superior: Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca

Facultatea: **Ingineria Materialelor și a Mediului**

Domeniul de licență: **Ingineria Mediului**

Programul de studii de licență: **INGINERIA ȘI PROTECȚIA MEDIULUI ÎN INDUSTRIE**

Perioada evaluării:

**SITUAȚIA GRADULUI DE OCUPARE A PERSONALULUI DIDACTIC DE LA PROGRAMUL DE STUDII EVALUAT
ÎN ANUL UNIVERSITAR 2022 / 2023**

Nr. crt.	Numele și prenumele	Specializarea și titlul științific	Instituția de învățământ superior care a solicitat evaluarea				La alte instituții de învățământ superior				La alte instituții de învățământ superior			
			La programul de studii evaluat		La alte programe de studii din cadrul instituției de învățământ superior		La alte instituții de învățământ superior							
			Denumirea postului / posturilor	Modul de ocupare (NB/PO)	Numărul posturilor (inclusiv a fracțiunilor)	Denumirea postului / posturilor	Modul de ocupare (NB/PO)	Numărul posturilor (inclusiv al fracțiunilor)	Denumirea instituției de învățământ superior	Denumirea postului / posturilor	Modul de ocupare (NB/PO)	Numărul posturilor (inclusiv al fracțiunilor)		
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12		
1	Gherman Bogdan George	Ing. mec. Conf.dr.ing	Conf. post C12	NB	0.22	C12	NB	0.78						
2						SL20	PO	0.12						
3						SL37	PO	0.19						
						SL34	PO	0.25						

Unde: NB - norma de bază
PO - plata cu ora
Rector
Prof.dr.ing Vasile TOPA

Persoana de contact
Conf. Dr. ing. Bogdan GHERMAN



Instituția de învățământ superior: Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca

Facultatea: INGINERIE INDUSTRIALA, ROBOTICA SI MANAGEMENTUL

Domeniul de licență: MECA TRONICĂ ȘI ROBOTICĂ

Programul de studii de licență: ROBOTICĂ

Perioada evaluării:

**SITUAȚIA GRADULUI DE OCUPARE A PERSONALULUI DIDACTIC DE LA PROGRAMUL DE STUDII EVALUAT
ÎN ANUL UNIVERSITAR/.....**

Nr. crt.	Numele și prenumele	Specializarea și titlul științifice	Instituția de învățământ superior care a solicitat evaluarea						La alte instituții de învățământ superior				
			La programul de studii evaluat			La alte programe de studii din cadrul instituției de învățământ superior							
			Denumirea postului / posturilor	Modul de ocupare (NB/PO)	Numărul posturilor (inclusiv a fracțiunilor)	Denumirea postului / posturilor	Modul de ocupare (NB/PO)	Numărul posturilor (inclusiv al fracțiunilor)	Denumirea instituției de învățământ superior	Denumirea postului / posturilor	Modul de ocupare (NB/PO)	Numărul posturilor (inclusiv al fracțiunilor)	
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	
	Gherman Bogdan George	Inginerie Mecanică, Conferențiar	C12	NB	0.25	C12	NB	0.75					
						SL34	PO	0.375					
						SL37	PO	0.25					

Unde: NB- norma de bază
PO - plata cu ora

Rector

Prof.dr.ing Vasile TOPA

Persoana de contact

Conf. Dr. ing. Bogdan GHERMAN

c) Activitatea de promovare, pregătirea, desfășurarea admiterii la licență, masterat

Atragerea, promovarea și formarea tinerilor cercetători reprezintă o prioritate fundamentală în strategia mea de dezvoltare. Din 2020, prin intermediul centrului de cercetare CESTER în care activez ca și membru, am oferit sprijin constant studenților de la licență, ghidându-i ulterior spre programele de master ale facultății noastre. În paralel, am promovat activ specializările de licență și master în Robotică, având în vedere beneficiile pe care acestea le aduc în dezvoltarea competențelor de cercetare și inovare ale tinerilor.

În 2024 am contribuit la realizarea unui acord între Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea de Inginerie industrială, Robotică și Managementul Producției și Colegiul Național „Mihai Viteazul” (CNVM) din Turda și echipa de robotică a CNVM, CyberPunksRobotics, reprezentată prin prof. Pop Annamaria Andreea în scopul de promovare a ofertei educaționale a UTCN.

Nr. înreg. la Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca 37698/23.10.2024

Nr. înreg. la Colegiul Național „Mihai Viteazul” din Turda 1240/23.10.2024

Acord de parteneriat educațional

Articolul 1 PĂRȚILE IMPLICATE

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, prin Oficiu Admitere, cu sediul în Cluj-Napoca str. Daicoviciu, nr.15, județul Cluj, cod fiscal nr.4288306, reprezentată prin Director, sl.dr.ing. Anca Nicu, în calitate de **PARTENER** și **Colegiul Național „Mihai Viteazul” din Turda** cu sediul în Turda, str. Dr. Ioan Rațiu, nr. 111, Județul Cluj, reprezentată prin Director, prof. Potoră Florin Tudorel și **echipa de robotică a Colegiului Național „Mihai Viteazul”, Turda, CyberPunkRobotics** reprezentată prin, d-na mentor prof. Pop Annamaria Andreea, în calitate de **PARTENERI**.

Articolul 2 -Scopul Acordului de parteneriat

2.1 Scopul prezentului acord de parteneriat îl constituie colaborarea părților la organizarea și desfășurarea activităților de promovare a ofertei educaționale a Universității Tehnice din Cluj Napoca.

În acest scop vă rugăm să aveți amabilitatea de a ne permite:

- a) amplasarea în unitățile școlare a unor materiale promoționale într-un loc cu vizibilitate maximă pentru elevi.
- b) afișarea mutuală a informațiilor cu caracter educativ pe paginile web/facebook proprii, menționate mai jos:

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, pagina web: _____ ; pagina
facebook: <https://www.facebook.com/Admitere.UTCN>
Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției, pagina web:
_____ ; pagina facebook: <https://www.facebook.com/FIIRMP>

Colegiul Național „Mihai Viteazul” din Turda, pagina web: _____ ;
pagina facebook: Colegiul Național „Mihai Viteazul” Turda ,
CyberPunk Robotics

2.2 Obiectivele generale sunt:

- a) Facilitarea accesului elevilor la informațiile cu caracter educațional care să le ofere acestora posibilitatea alegerii în mod obiectiv a profesiei.
- b) Maximizarea eficienței promovării ofertei educaționale, folosind mijloace de informare moderne, la îndemâna elevilor.
- c) Posibilitatea informării continue și la zi a unui număr cât mai mare de elevi, nu doar a celor din clasele a XII-a, cărora, în mod curent li se adresează campaniile de promovare desfășurate în licee.

Articolul 3 – OBLIGAȚIILE PĂRȚILOR

3.1. OBLIGAȚIILE UTCN

3.1.1. Să asigure logistica necesară promovării ofertei educaționale a UTCN.

3.1.2. Să transmită partenerului programul de desfășurare a activităților.

3.2. OBLIGAȚIILE PARTENERULUI

3.2.1 Să informeze elevii/diriginții din subordinea sa cu privire la prevederile acordului de parteneriat.

3.2.2 Să asigure popularizarea la nivelul unității școlare ofertei educaționale a UTCN.

3.2.3 Să participe la activitățile proiectului corespunzător graficului stabilit.

3.2.4 Să asigure spațiile necesare amplasării și desfășurării în bune condiții a activităților de promovare a ofertei educaționale a UTCN.

Articolul 4 – Responsabili de Activitate

4.1. Fiecare partener va stabili o persoană de legătură pentru desfășurarea în bune condiții a colaborării în cadrul promovării ofertei educaționale a UTCN

Din partea UTCN persoana de legătură este d-na sl.dr.ing. Anca NICU, tel.: 0264-401328 iar din partea Colegiului Național „Mihai Viteazul”, Turda, persoana de contact este d-na prof. Pop Annamaria Andreea, tel.: 0741326790.

Articolul 5 – Dispoziții finale

Acest acord de parteneriat s-a semnat în două exemplare, câte un exemplar pentru fiecare parte, ambele cu valoare de original.

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca

Colegiul Național „Mihai Viteazul”, Turda

Data, 23.10.2024

Data: 23.10.2024

Director Birou Admitere,
Șl.dr.ing. Anca Iulia Nicu

Mentor,
prof. Pop Annamaria Andreea

Director,
Prof. Potoră Florin Tudorel

Facultatea de Inginerie Metalurgică, Robotică și Managementul Producției
Decan Prof. dr. ing. [redacted] în BRAD





Nr.

648 / 26.04.2024

FIȘA DE MISIUNE

Prodecan "Cercetare, Inovare, Transformare Digitală, Internaționalizare"

SCOPUL POZIȚIEI

Coordonarea și dezvoltarea activităților de cercetare, inovare, transformare digitală și internaționalizare ale facultății, asigurând excelența academică și creșterea vizibilității internaționale.

ATRIBUȚII PRINCIPALE

1. Cercetare și inovare:

- o **Coordonarea cercetării** Supervizarea și coordonarea activităților de cercetare desfășurate în cadrul facultății.
- o **Inovație** Promovarea inovării în cadrul facultății prin dezvoltarea și implementarea unor inițiative noi și creative, inclusiv a start-up-urilor studenților și cercetătorilor.
- o **Transfer tehnologic** Facilitarea transferului tehnologic între facultate și industrie pentru a valorifica rezultatele cercetării.

2. Publicații și evenimente științifice:

- o **Publicații** Sprijinirea cadrelor didactice și a cercetătorilor în publicarea lucrărilor în reviste de specialitate.
- o **Organizarea evenimentelor** Planificarea și organizarea conferințelor, simpoziunelor și workshop-urilor științifice.

3. Doctorat:

- o **Programul de doctorat** Supravegherea programelor de doctorat și asigurarea calității acestora.
- o **Susținerea doctoranzilor** Oferirea de suport și resurse doctoranzilor pentru finalizarea cu succes a studiilor lor.

4. Digitalizare și infrastructură informatică:

- o **Transformarea digitală** Implementarea și gestionarea proiectelor de transformare digitală a proceselor din facultate.
- o **Infrastructură informatică** Asigurarea infrastructurii IT necesare pentru desfășurarea activităților academice și administrative.



5. Relații internaționale și schimburi academice:

- o **Relații internaționale** Dezvoltarea și menținerea relațiilor internaționale cu alte universități și instituții de cercetare.
- o **Schimburi academice** Promovarea și gestionarea programelor de schimb academic, inclusiv Erasmus+ și relația cu rețeaua EUT+.

6. Proiecte și granturi de cercetare:

- o **Gestionarea proiectelor** Coordonarea și gestionarea proiectelor de cercetare finanțate din surse interne și externe.
- o **Atragerea de fonduri** Identificarea oportunităților de finanțare și atragerea de fonduri pentru cercetare și inovare.

7. Etică și integritate în cercetare:

- o **Politici de etică** Implementarea și monitorizarea politicilor de etică și integritate în cercetare.
- o **Prevenirea plagiatului** Prevenirea plagiatului și a altor forme de comportament științific inadecvat.

8. Dezvoltarea competențelor de cercetare:

- o **Formare profesională** Organizarea de programe de formare și dezvoltare profesională pentru cercetători.
- o **Suport pentru doctoranzi** Oferirea de resurse și suport pentru dezvoltarea competențelor doctoranzilor.

9. Colaborări Interdisciplinare:

- o **Promovarea colaborărilor** Facilitarea și promovarea colaborărilor interdisciplinare între diferite departamente și facultăți.

10. Impactul social al cercetării:

- o **Evaluarea impactului** Evaluarea și promovarea impactului social și economic al cercetării desfășurate în cadrul facultății.

11. Networking și vizibilitate internațională:

- o **Crearea de rețele** Crearea și menținerea rețelelor de colaborare internațională.
- o **Vizibilitate globală** Participarea la conferințe internaționale și creșterea vizibilității cercetării la nivel global.

12. Site-ul facultății și site-urile specializărilor:



- o **Managementul site-urilor** Gestionarea și actualizarea site-ului facultății și a site-urilor specializărilor.

13. Prezența pe social media:

- o **Strategia de social media** Dezvoltarea și implementarea strategiei de prezență pe social media pentru a promova activitățile și realizările facultății.

14. Transformarea digitală a proceselor din facultate:

- o **Proiecte de transformare digitală** Implementarea proiectelor care digitalizează și optimizează procesele academice și administrative.

OBIECTIVE ȘI INDICATORI DE PERFORMANȚĂ

- **Cercetare și publicații:** Creșterea numărului și calității publicațiilor științifice.
- **Granturi și proiecte:** Creșterea numărului de granturi și proiecte de cercetare obținute.
- **Transformare digitală:** Implementarea cu succes a proiectelor de transformare digitală.
- **Internaționalizare:** Extinderea parteneriatelor internaționale, a programelor de schimb academic, a studenților internaționali pe termen lung.

Decan FIIRMP

Prof. univ. dr. ing. dr. ec. Stelian BRAD

Confirmarea citirii și acceptării

Prin prezenta, confirm că am citit și înțeles toate responsabilitățile, sarcinile și așteptările descrise în această fișă de misiune. De asemenea, accept să îndeplinesc aceste responsabilități conform cerințelor specificate.

Nume și prenume:

GHERMAN BOGDAN

Semnătura:

Data:

26.07.2024



Postări pagina de Facebook:

**Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției**...

Publicat de Bogdan Gherman · 19 septembrie 2024 · 

Dragi studenți,

Vă invităm cu căldură să participați la prezentarea programelor cu predare în limba străină ale Facultății IIRMP, care va avea loc miercuri, 25 septembrie 2024, la ora 10:00, în Aula Centenar, Bulevardul Muncii, nr. 103-105, Cluj-Napoca.

Această sesiune este o oportunitate excelentă pentru a descoperi avantajele programelor noastre internaționale, de la oportunități de mobilitate și stagii în străinătate, până la dezvoltarea competențelor lingvistice și culturale esențiale într-o piață globalizată a muncii. Veți avea ocazia să interacționați direct cu profesorii coordonatori și să aflați mai multe despre perspectivele de carieră și beneficiile specifice fiecărui program.

Participarea voastră este esențială pentru a înțelege pe deplin oportunitățile unice oferite și pentru a vă conecta cu o comunitate de studenți și profesori dedicați excelenței academice.

Pentru a vă înregistra participarea, vă rugăm să completați formularul disponibil la acest link:
Înregistrare participare: <https://forms.office.com/e/nQcALBYQKG?origin=IprLink>

Vă așteptăm cu drag și suntem nerăbdători să explorăm împreună viitorul educației internaționale!

Cu stimă,
Echipa Facultății IIRMP



FORMS.OFFICE.COM
forms.office.com

Vezi statistici și reclame

Promovează postarea

 Îmi place

 Comentează

 Distribuie



Anunț Selecție Mobilități ERASMUS - Facultatea IIRMP

Programul ERASMUS+, finanțat de către Comunitatea Europeană oferă studenților din UTC-N oportunitatea de a urma un program de studiu la o universitate parteneră dintr-o țară membră a UE, în baza unor acorduri de cooperare bilaterale încheiate între facultățile/departamentele din UTC-N și universitățile parteneră din UE.

Perioada mobilității: semestrul II al anul universitar 2024-2025

Durata mobilităților: minim 1 lună, maxim 1 an academic (mobilitățile care încep în semestrul I)

Nivelul de studiu: L (licență), M (master) sau D (doctorat)

Nivelul de studiu este stabilit în Acordul Bilateral ERASMUS+ dintre UTC-N și universități parteneră din UE.

Concursul de selecție

Condiții de eligibilitate:

1. să aibă cetățenie română;
2. să fie înmatriculat la UTC-N pentru studii de nivel L (licență), M (master) sau D (doctorat);
3. studentul din ciclul I (licență) trebuie să fie înscris cel puțin în al doilea an de studiu;
4. să fie integralist cu o medie generală de minim nota 8;
5. să promoveze un test de cunoștințe lingvistice;
6. opțiunile de mobilitate selectate să fie pe același domeniu sau un domeniu similar cu domeniul ciclului de studiu al studentului;
7. să nu fi beneficiat de un alt stagiul ERASMUS, de același tip în cadrul aceluiași ciclu de studiu.

Criterii de selecție:

Dosarul de candidatură va cuprinde:

- formular de înscriere, cu precizarea opțiunilor;
- scrisoare de intenție redactată în limba engleză;
- proiect de studiu, cu detalierea obiectivelor de studii și profesionale prevăzute pe durata mobilității (1-4 pagini studiu, 1-2 pagini master/doctorat). Pentru studenții care doresc să efectueze mobilități de studiu la nivel licență sau master, proiectul va consta în enumerarea disciplinelor care urmează a fi studiate și care sunt în concordanță cu disciplinele regăsite în curricula universităților parteneră (pentru toate cele trei opțiuni de universități).
- certificat de competență lingvistică adecvat programului de studiu la universitatea gazdă din UE, eliberat de catedra de specialitate a UTC-N sau alte instituții autorizate (minimum B1 - nivel mediu, dacă universitatea gazdă nu are alte cerințe);
- adeverință eliberată de decanatele facultăților din care să rezulte situația școlară de pe toată durata studiilor universitare
- declarație pe proprie răspundere că la întoarcerea din mobilitate veti susține o prezentare în fața colegilor în care diseminați experiența avută în deplasare
- alte documente: dovada participării la proiecte extracurriculare, activități studentesti etc.).

Calendarul concursului la Facultatea IIRMP:

Depunerea (trimiterea) dosarelor de candidatură se face în perioada: 15-24 octombrie (inclusiv).

Candidații vor transmite obligatoriu toate documentele în format electronic (documente în format PDF, arhivate zip, numele arhivei va fi nume prenume candidat) la următoarele adrese de e-mail:

- candidații nivel licență Robotica, SPD, Design Industrial și nivel masterat Robotica, IAPI, MPT, IMC, DI, PACSF la email stefan.bodi@muri.utcluj.ro

- candidații nivel licență TCM și nivel masterat IVFC, PPIMT, TAF, IMRTI, FD email razvan.pacurar@tcm.utcluj.ro

Selecția studenților se va face pe baza dosarului de candidatură, care va fi trimis membrilor

comisiei până la data de 24 octombrie 2024, ora 18:00, conform precizărilor de mai sus. Interviu de selecție: va avea loc la data de 25 octombrie 2024, ora 13:00, Platforma Microsoft Teams

e) Organizarea zilei absolvenților, ziua porților deschise a facultății

Cu ocazia Zilei Porților Deschise am contribuit, la activități de promovare atât la nivel național cât și internațional și am susținut numeroase prezentări cu realizările obținute în cadrul centrului de cercetare CESTER. În cadrul acestor prezentări au participat invitați atât din mediul academic cât și din cadrul unor companii. În cadrul acestor evenimente am promovat mai ales secția de Robotică a FIIRMP, prin natura realizărilor din cadrul centrului de cercetare unde îmi desfășor activitatea.

În calitate de Prodecan am participat la Ziua Absolvenților în perioada raportată 2024.

Vizită studenți - Laboratorul de Robotică Medicală





f) Organizarea concursurilor studențești locale, naționale și internaționale

În calitate de Vicepreședinte al filialei Cluj-Napoca a Asociația Română de Știința Mecanismelor și Mașinilor (ARoTMM) am participat la organizarea Olimpiadei Naționale de Mecanisme, Ediția a IIIa și a Seminarului Național de Mecanisme, ediția a XVIa, desfășurate la Cluj-Napoca în perioada 15-17 Mai 2024.

FILIALA ARoTMM CLUJ
Cluj-Napoca, Cluj, B-dul Muncii nr. 103-105

PROCES VERBAL A ȘEDINȚEI MEMBRILOR ARoTMM FILIALA CLUJ

desfășurată în data de 18.05.2022

În data de 18.05.2022 ora 12:00 s-a desfășurat ședința membrilor ARoTMM Filiala Cluj în sala de consiliu a Facultății Autovehicule Rutiere, Mecatronică și Mecanică (ARMM), având pe ordinea de zi următoarele:

1. Alegerea conducerii filialei ARoTMM Cluj

La ședință au participat un număr de 17 membri din totalul de 62 înscriși în Asociație cu drepturi depline și drept de vot prezenți în cadrul ședinței. Prima convocare a ședinței a avut loc în data de 06.05.2022 fără a se întruni condițiile necesare (jumătate plus unu din numărul total de membri) desfășurării alegerilor. Conform Statutului ARoTMM, la a doua convocare, ședința se consideră statutară cu numărul efectiv de participanți.

Membrii Asociației cu drept de vot prezenți în ședință

AU ALES NOUA COMPONENTĂ A CONDUCERII ARoTMM FILIALA CLUJ:

Președinte – Prof.dr.ing. Mihai-Olimpiu TĂȚAR
Vicepreședinte – Conf.dr.ing. Bogdan GHERMAN
Secretar științific – S.I.dr.ing. Ciprian RAD

Alegerea noii structuri de conducere s-a realizat cu unanimitate de voturi pentru fiecare membru.

Prezentul Proces Verbal a fost întocmit în timpul desfășurării ședinței și a fost semnat de către Secretarul științific al Filialei Cluj. Anexat procesului verbal este atașat tabelul nominal cu prezența și semnăturile membrilor Asociației participanți la ședință.

Cluj-Napoca, 18.05.2022

1. Prof.dr.ing. Ioan ARDELEAN – Președinte

Semnătura _____

2. Conf.dr.ing. Anamaria DĂSCĂLESCU – Vicepreședinte

Semnătura _____

3. Conf.dr.ing. Emil TEUȚAN – Secretar științific

Semnătura _____

TABEL

cu semnăturile membrilor prezenți la ședința convocată
în data de 18.05.2022 ora 12.00

Nr. crt	Nume si prenume	Semnătura
1	BARA MIRCEA	
2	TĂTAR MIHAI OLIMPIU	
3	VAIDA CALIN	
4	RAD CIPRIAN-RADU	
5	TEUȚAN EMIL	
6	TUCAN PAUL	
7	GHERMAN BOBBAN	
8	MĂȚIES VISTRIAN	
9	BARABAS ISTVAN	
10	Hancu Olimpiu	
11	Mândru Silvian Dan	
12	Prile Irmu	
13	BUNNETE NICOLAE	
14	RUSU CĂLIN	
15	Todoșet Ioan-Adrian	
16	NOVEANU Simona	
17	BESOIU SORIN	
18		
19		
20		



UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA
FACULTATEA DE AUTOVEHICULE RUTIERE, MECATRONICĂ ȘI MECANICĂ
DEPARTAMENTUL DE MECATRONICĂ ȘI DINAMICA MAȘINILOR

Olimpiada Națională de Mecanisme - Ediția a III-a **Seminarul Național de Mecanisme - Ediția a XVI-a**

15-17 Mai 2024, Cluj-Napoca

INVITAȚIE

Stimați colegi,

Departamentul de Mecatronică și Dinamica Mașinilor din cadrul Facultății de Autovehicule Rutiere, Mecatronică și Mecanică a Universității Tehnice din Cluj-Napoca, sub egida ARoTMM (Asociația Română de Știința Mecanismelor și Mașinilor) vă invită să participați la următoarele două evenimente de excepție:

- 1) Olimpiada Națională de Mecanisme – ediția a III-a
- 2) Seminarul Național de Mecanisme – ediția a XVI-a

Evenimentele vor avea loc în perioada 15-17 Mai 2024, la [Facultatea de Autovehicule Rutiere, Mecatronică și Mecanică din Cluj-Napoca](#) (B-dul Muncii, nr. 103-105) iar în cadrul lor vor participa cadre didactice și studenți de la toate universitățile din România care asigură pregătire de excelență în domeniul mecanismelor.

Festivitatea de deschidere va avea loc **joi, 16.05.2024 ora 8:30-10:00 în Aula Centenar.**

Vă așteptăm cu drag,

Director departament Mecatronică și Dinamica Mașinilor
Prof.dr.ing. Mircea Viorel BARA

Conducerea ARoTMM Cluj
Prof.dr.ing. Mihai Olimpiu TĂTAR
Conf.dr.ing. Bogdan GHERMAN
S.l.dr.ing. Ciprian-Radu RAD

h) Alte activități semnificative la nivel de departament/facultate diferite de cele de la punctele (a-h)

În perioada de raportare (2022 – 2024) mi-am adus contribuții la îmbunătățirea și actualizarea revistei ACTA TECHNICA NAPOCENSIS - Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, revista coordonată de Departamentul ISM. În perioada 2022 – 2024 m-am ocupat integral de activitatea de indexare a revistei în baza de date internațională Index Copernicus.

În anul 2022 am făcut parte din comisia de concurs privind ocuparea prin concurs a postului de Șef Lucrări, poziția 24 din Statul de funcții al Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice, unic candidat Dr. ing. Iosif Bîrlescu, în 2023 din comisia de concurs pentru ocuparea postului didactic de Asistent universitar – perioadă determinată, poziția 41 din Statul de Funcții al Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice, unic candidat ing. Alexandru Pușcă, iar în 2024 din comisia ASISTENT perioada determinată (poziția nr. 37) a Departamentului Ingineria Sistemelor Mecanice, candidat unic Ionuț-Marian Zima.

Indici Hirsh: WOS: 19, Scopus: 22, Scholar: 25

Citări 2022-2024: WOS: 355, Scopus: 417, Scholar: 706

Bogdan Gherman bogdan.gherman@mep.utcluj.ro
(/representative/app/profile)

 [My journals \(/representative/journal/list\)](/representative/journal/list)

 [Issues and contents import \(/representative/import/importJournalContent\)](/representative/import/importJournalContent)

 [Contact \(/representative/info/info\)](/representative/info/info)

ACTA TECHNICA NAPOCENSIS, Series: Applied Mathematics, Mechanics, and Engineering

 [Issues and contents \(/representative/issue/list\)](/representative/issue/list)

 [ICI Journals Master List survey](#)

 [Additional services \(\)](#)

[Indexation potentiality evaluation \(/representative/additionalServices/extendedReport\)](/representative/additionalServices/extendedReport)

[Evaluation on Request \(/representative/additionalServices/evaluation\)](/representative/additionalServices/evaluation)

[Certificate \(/representative/additionalServices/certificate\)](/representative/additionalServices/certificate)

[Detailed Evaluation Report \(/representative/additionalServices/report\)](/representative/additionalServices/report)

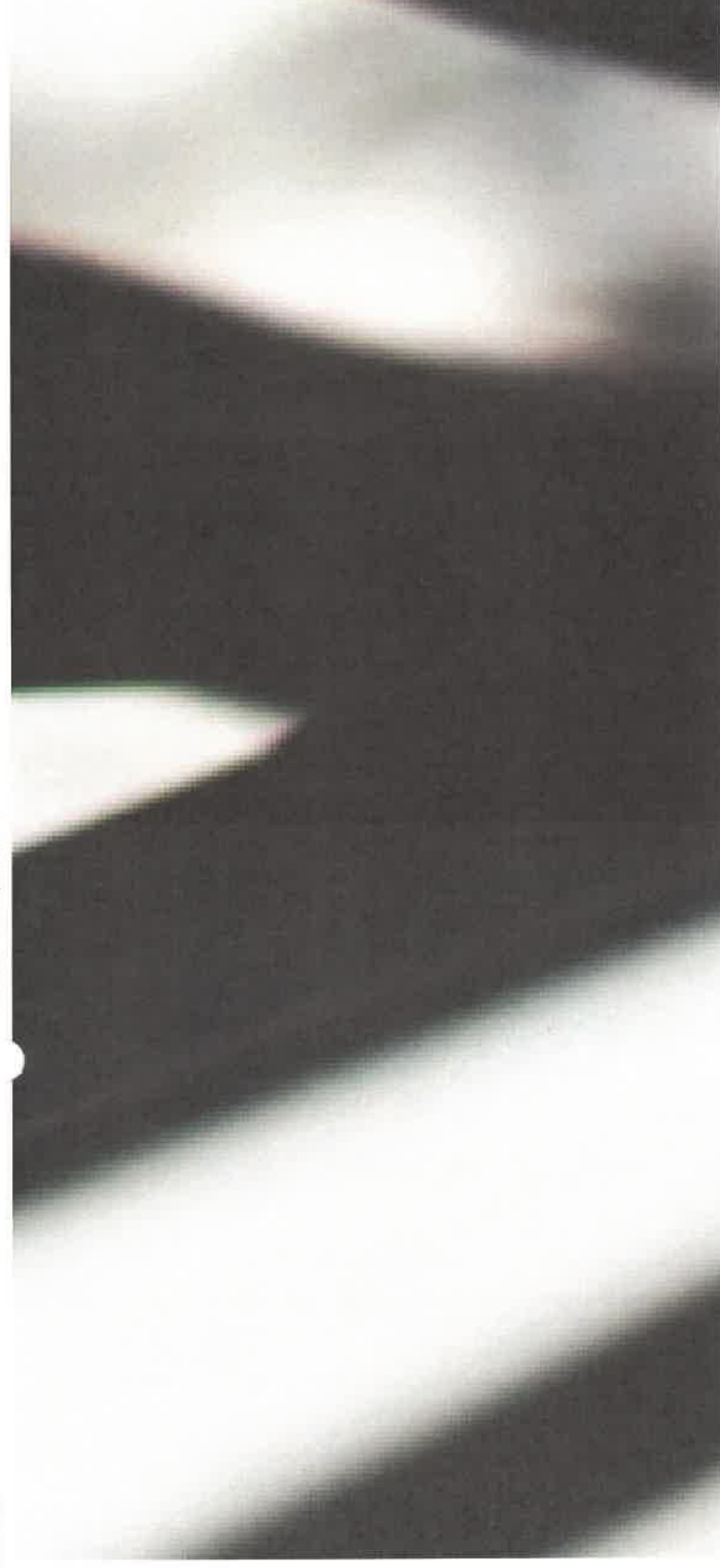
[Logo \(/representative/additionalServices/logo\)](/representative/additionalServices/logo)

[My orders \(/representative/additionalServices/payments\)](/representative/additionalServices/payments)

Evaluation on Request

ACTA TECHNICA NAPOCENSIS, Series: Applied Mathematics, Mechanics, and Engineering / Additional services / **Evaluation on Request**





Evaluation on Request

Evaluation of a journal in the **ICI Journals Master List** is free of charge and results are published in autumn. For those, who wish to receive results earlier we offer Evaluation on Request which accelerates the process. If you order **Evaluation on Request**, you receive:

- **ICV** (Index Copernicus Value) calculated within 14 days of fulfilling formal requirements and payment of the invoice,
- **Detailed Report** from evaluation, which allows to identify both strengths of the journal and areas that need to be improved.

Before you order Evaluation on Request, you need to submit the evaluation questionnaire and send copies of printed or electronic version of the journal to Index Copernicus. More details at "Indexing procedure" (<http://www.indexcopernicus.com/index.php/en/parametrisation-1/journals-master-list-2/the-indexation-procedure>) and "Methodology" (<http://www.indexcopernicus.com/index.php/en/parametrisation-1/journals-master-list-2/the-methodology-en>)

Cost of **Evaluation on Request** for one journal is 250 EUR net.



The **ICI Journals Master List** evaluation process in standard version is free. The **Evaluation on Request** does not affect the outcome of the evaluation and does not relieve from fulfilling formal requirements. The status of formal requirements, necessary to start the evaluation process of the journal, can be found in the **Journal's Questionnaire** tab.

Copyright Index Copernicus © 2022

Rules (http://indexcopernicus.com/images/PDF/Regulamin_serwisu_internetowego.pdf)

Privacy policy (http://indexcopernicus.com/images/PDF/Polityka_prywatnosci.pdf)

Return policy (http://indexcopernicus.com/images/PDF/Polityka_zwrotow.pdf)



ORDER



UNIVERSITATEA TEHNICĂ

DIN CLUJ-NAPOCA

FACULTATEA CONSTRUCȚII de MAȘINI

DEPARTAMENTUL INGINERIA SISTEMELOR MECANICE

REFERAT

privind ocuparea prin concurs a postului de

Șef Lucrări, poziția 24

din Statul de funcții al Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice,

Facultatea Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției,

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca

Subsemnatul Conf. dr. ing. Bogdan GHERMAN de la Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Departamentul Ingineria Sistemelor Mecanice, numită prin decizia Rectorului Universității Tehnice din Cluj-Napoca nr. 954 din 21 decembrie 2021, ca membru al comisiei de concurs pentru ocuparea postului de Șef de Lucrări, poziția 24 din statul de funcții al Departamentului Ingineria Sistemelor Mecanice, Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, publicat în Monitorul Oficial al României nr. 1242 din 03 decembrie 2021, partea a III-a pe baza analizei documentelor cuprinse în dosarul de concurs, precum și lucrările anexate, constat următoarele:

Candidat prezentat la concurs	Dr. ing. Bîrlescu Iosif
Post	Șef Lucrări, poziția 24

a) Relevanța și impactul rezultatelor științifice ale candidatului
Candidatul a publicat 37 de lucrări dintre care 18 lucrări ISI în reviste cu factor de impact, 13 lucrări ISI Proceedings, și 6 lucrări BDI.
b) Capacitatea candidatului de a îndruma studenți sau tineri cercetători
Experiența și cunoștințele acumulate în cadrul activității didactice și de cercetare prin proiectele la care a participat până în prezent îl recomandă pe domnul BÎRLESCU pentru îndrumarea studenților și a altor cercetători în scopul realizării unor proiecte de licență, masterat sau de altă natură în domeniul ingineresc.
c) Competențele didactice ale candidatului
Candidatul a susținut lucrări de laborator la disciplina de <i>Programarea și utilizarea calculatoarelor I și II</i> , în cadrul Universității Tehnice din Cluj-Napoca și a participat la cursurile de Programarea calculatoarelor și limbaje de programare I și II în cadrul programului de licență, cursuri susținute de către dna. prof. Doina Pislă și dl. prof. Călin Vaida.
d) Capacitatea candidatului de a transfera cunoștințele și rezultatele sale către mediul economic sau social ori de a populariza propriile rezultate științifice.
Candidatul a participat cu lucrări științifice pe care le-a susținut la peste 10 conferințe internaționale, multe din acestea în străinătate.
e) Capacitatea candidatului de a lucra în echipă și eficiența colaborărilor științifice ale acestuia, în funcție de specificul domeniului candidatului.
Candidatul este membru activ al Centrului de Cercetare pentru Simulare și Testare Roboți Industriali (CESTER) și a participat ca și membru în 12 contracte de cercetare, unde a avut ocazia să colaboreze cu cercetători renumiți din domeniu. În urma



UNIVERSITATEA TEHNICĂ

DIN CLUJ-NAPOCA

FACULTATEA CONSTRUCȚII de MAȘINI

DEPARTAMENTUL INGINERIA SISTEMELOR MECANICE

granturilor în care a participat candidatul, au rezultat 35 de lucrări științifice și un număr de 8 cereri de brevet, două fiind acordate în anul 2021. În cadrul proiectelor candidatul a contribuit la modelarea cinematică, analiza singularităților și a spațiului de lucru a unor noi arhitecturi de roboți paraleli pentru aplicații medicale și la comanda acestora. Colaborările în acest sens s-au desfășurat cu domnii profesori PLITEA Nicolae, PÎSLĂ Doina și VAIDA Călin, de la Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, precum și cu dl. Manfred Husty din cadrul Universității din Innsbruck.

f) Capacitatea candidatului de a conduce proiecte de cercetare-dezvoltare

Candidatul a avut și are responsabilități precise, fiind membru în 12 proiecte de cercetare naționale și internaționale ale centrului CESTER.

Contrate de cercetare naționale semnificative:

- *CHALLENGE - Noi Frontiere În Chirurgia Uniport Asistată Robotic: Un Sistem Robotic Inovativ Cu Instrumente Cu Dexteritate Mărită. Cod proiect: PN-III-P4-ID-PCE-2020-0572. Proiect coordonat de Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca. Director proiect: Prof. Dr. Ing. Doina Pîslă.*
- *IMPROVE-abordare inovativa de mare precizie privind tratamentul intraoperator asistat robotic al tumorilor hepatice pe baza diagnosticului integrat imagistic-molecular, Cod proiect: PN-III-P1-1.2-PCCDI2017-0221. Proiect coordonat de Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca. Director proiect: Prof. Dr. Ing. Doina Pîslă.*
- *NEUROASSIST - Sistem Robotic Modular Inovativ Pentru Recuperarea Medicală a Monoparezei Brahiale. Cod proiect: PN-III-P2-2.1-PED-2019-3022. Proiect coordonat de Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca. Director proiect: Prof. Dr. Ing. Doina Pîslă.*
- *ONTARGET-Instrumente Inovative Ghidate Robotic Pentru Tratamentul Tumorilor Maligne, Cod proiect: PN-III-P2-2.1-PED-2019-4375. Proiect coordonat de Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca. Director proiect: Prof. Dr. Ing. Calin Vaida.*
- *SAFE-Cabina de Protecție Asistată Robotic pentru Recoltarea Probelor Biologice cu Patogeni Aeropurtați, SAFE-PN-III-P2-2.1-PTE-2019-0160. Responsabil partener UTCN: Prof. dr. ing. Doina Pîslă.*
- *ROBOCORE - Biopsia Prostataei Asistata Robotic, o Metoda Inovativa de Mare Precizie, Cod proiect: PN-II-PT-PCCA-2013-4-0647, Proiect coordonat de Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca. Director proiect: Prof. Dr. Ing. Doina Pîslă.*

Contrate de cercetare internaționale semnificative:

- *WISDOMOFAGE - Platformă Digitala Pentru Persoanele în Vârstă pentru Transferul Cunoștințelor spre Mediul Industrial. Cod proiect: AAL-CP-AAL-2020-7-83-CP-WisdomOfAge. Coordonator UTCN: Prof. Dr. Ing. Doina Pîslă.*
- *AgeWell, Dezvoltarea inovativă a unor sisteme robotice pentru reabilitare și asistare în îmbătrânirea sănătoasă Cod proiect: ID P_37_215 Cod MySMIS 2014: 103415. Coordonator UTCN: Prof. Dr. Ing. Doina Pîslă.*
- *HEAL4LIV - Innovative robotic system for cancer treatment. Coordonator: Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Director proiect: Conf. Dr. Ing. Bogdan Gherman.*



UNIVERSITATEA TEHNICĂ

DIN CLUJ-NAPOCA

FACULTATEA CONSTRUCȚII de MAȘINI

DEPARTAMENTUL INGINERIA SISTEMELOR MECANICE

- *InnoHealth- An innovative robotic system for upper limb rehabilitation. Coordonator: Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca. Director: Prof. dr. ing. Doina Pîslă.*
- *Manipulation Systems for Sample Handling in a Sample Receiving Facility, TASUK/16/ 11305/NBO/1424, ESA European Space Agency, Responsabil științific: Prof. Dr. Ing. Doina Pîslă.*

g) Experiența profesională a candidatului în alte instituții decât Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca.

Candidatul a fost angajat part-time în cadrul Spitalul General din Viena și în urma acestei colaborări candidatul a fost co-autor a două lucrări științifice:

- *G. Heilemann, L. Fetty, I. Birlescu, et al: OC-0152: Novel software modules for treatment planning of 106Ru eye plaque brachytherapy, Rad. and Onc. 119, S69-S70, 2016. DOI: 10.1016/S0167-8140(16)31401-3 (ISI, Q1 FI – 4.856)*
- *G. Heilemann, L. Fetty, M. Blaickner, I. Birlescu, et al.: Evaluation of Dose Response in 106Ru Eye Plaque Brachytherapy Using a Novel Software Tool, Brach., 15(1), S160, 2016. (BDI)*

Din examinarea dosarului de concurs și a lucrărilor anexate precum și în urma audierii prelegerii susținute de către candidat se pot evidenția următoarele concluzii: domnul dr. ing. Bîrlescu Iosif este un cadru universitar asociat cu un mare potențial dovedit deja atât în activitatea didactică cât și de cercetare științifică desfășurată în cadrul Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice, Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca. Candidatul a dovedit un potențial foarte ridicat, cu mari posibilități de dezvoltare și afirmare în domeniile de activitate abordate.

Candidatul Iosif BÎRLESCU a susținut de asemenea o prelegere publică conținând următoarele:

Proba 1. Prezentarea celor mai semnificative rezultate profesionale anterioare și planul de dezvoltare a carierei universitare.

Proba 2. Probă practică – lecție de curs cu o formație de studenți la principala disciplină din structura postului. Proba a constat în prezentarea detaliată a următoarelor subiecte:

1. „Să se precizeze etapele rezolvării unei probleme pe calculator (analiza, model, algoritm, implementare). Enunțați modalitatea de soluționare a unei ecuații cu rădăcini reale folosind metoda înjumătățirii intervalului și realizați schema logica corespunzătoare acestei soluții” care a constat dintr-o prezentare succintă a principalelor aspecte legate de algoritmi dedicați soluționării problemelor cu ajutorul calculatorului și implementarea lor utilizând ca exemplu metoda înjumătățirii pentru rezolvarea unor ecuații neliniare.

2. „Descrieți sintaxa și funcționarea instrucțiunii de selecție *switch* și a instrucțiunii de ciclare *do-while* ale limbajului C. Dați câte un exemplu din fiecare instrucțiune cu explicarea funcționării acestora. Folosiți obligatoriu în exemple variabile simple, variabile indexate și pointeri”, unde a prezentat cele două tipuri de instrucțiuni în limbajul C cât și câteva exemple de utilizare.

Proba 3. Probă practică constând în susținerea unei lucrări de laborator: „Funcții. Apel prin valoare. Apel prin referință.” Candidatul a prezentat trei exemple de programe: rezolvarea unei ecuații folosind metoda înjumătățirii intervalelor (metodă numerică), ordonarea unui șir de numere și înmulțirea a două matrice (calcul vectorial).

**UNIVERSITATEA TEHNICĂ**

DIN CLUJ-NAPOCA

FACULTATEA CONSTRUCȚII de MAȘINI
DEPARTAMENTUL INGINERIA SISTEMELOR MECANICE

Candidatul îndeplinește cu prisosință criteriile impuse de Metodologia de Concurs pentru Ocuparea Posturilor Didactice și de Cercetare Vacante din Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca pentru conferirea titlului de Șef de Lucrări. Luând în considerare dosarul de concurs și prelegerea publică susținută de candidat propun ca **domnul dr. Ing. BÎRLESCU Iosif** să ocupe postul de **Șef Lucrări poziția 24** din Statul de Funcții al Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice.

Cluj-Napoca, 03.02.2022

Membru al comisiei de concurs,
Conf. univ. dr. ing. Bogdan Gherman



UNIVERSITATEA TEHNICĂ
DIN CLUJ-NAPOCA

ANEXA G

Conf. univ. dr. ing. Bogdan GHERMAN
Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca
Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției
Departamentul Ingineria Sistemelor Mecanice

REFERAT DE APRECIERE

a activității ~~doamnei~~/domnului Drd. Ing. Alexandru-Vasile Pușcă, candidat la concursul pentru ocuparea postului didactic de **Asistent universitar – perioadă determinată**, poziția **41** din Statul de Funcții al Departamentului de **Ingineria Sistemelor Mecanice** din cadrul Facultății de **Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției**, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, conținând disciplinele:

Programarea calculatoarelor și limbaje de programare I și Programarea calculatoarelor și limbaje de programare II

Subsemnatul **Conf. Univ. Dr. Ing. Bogdan GHERMAN**, din cadrul Departamentului Ingineria Sistemelor Mecanice, Facultatea de **Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției**, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, în calitate de membru al comisiei de concurs numite prin Decizia Rectorului Universității Tehnice din Cluj-Napoca nr **273** din **8 decembrie 2022**, analizând dosarul de concurs al candidatului Drd. Ing. Alexandru-Vasile Pușcă, am constatat următoarele:

În data de 31 ianuarie 2023, începând cu ora 8:00, a avut loc în sala C103 a Universității Tehnice din Cluj-Napoca, Facultate de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției, B-dul Muncii 103-105, concursul pentru ocuparea postului Asistent universitar pe perioadă determinată, poziția 41 din statul de funcții al departamentului Ingineria Sistemelor Mecanice, Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției.

S-a prezentat la concurs un singur candidat în persoana domnului Drd. Ing. Alexandru-Vasile PUȘCĂ.

În urma evaluării datelor prezentate în dosarul de concurs și a probelor susținute de către unicul candidat Alexandru-Vasile PUȘCĂ, am constatat următoarele:

- o Dosarul depus este complet, îndeplinirea condițiilor legale fiind confirmată de Oficiul juridic al universității, privind avizul nr. [redacted]. De asemenea, candidatul a primit aviz pozitiv din partea comisiei de analiză a dosarelor de concurs a Facultății de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției, privind îndeplinirea cerințelor cuprinse în Fișa de verificare a îndeplinirii standardelor minimale pentru ocuparea postului mai sus amintit, conform Metodologiei de concurs în vigoare în cadrul Universității Tehnice din Cluj-Napoca.

Commented [BGG1]: Aici nu stiu ce trebuie scris...



UNIVERSITATEA TEHNICĂ
DIN CLUJ-NAPOCA

- Candidatul, drd. ing. Alexandru-Vasile Pușcă a obținut în anul 2019 diploma de Inginer Mecanic, specializarea Robotică, durata studiilor 4 ani, la Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției, având media 8,57 pe perioada celor patru ani de studiu și obținând nota 10 la examenul de diplomă.
- Candidatul a urmat și un stagiu de masterat, durata studiilor 2 ani, la Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției, având media 9,76 pe perioada celor doi ani, obținând nota 10 la examenul de disertație.
- Din punct de vedere profesional candidatul a activat în cadrul a două companii, în anul 2018 efectuând un stagiu de practică în injecția maselor plastice, ocupând postul de tehnician iar în anul 2021 a activat în cadrul Centrului de Inginerie Robert Bosch din Cluj-Napoca, ocupând poziția de "Working Student", principalele activități fiind în domeniul tehnic și al securității. În urma acestor experiențe candidatul și-a extins domeniul de cunoștințe și în alte arii decât cele studiate în cadrul programelor de studii.
- În prezent candidatul urmează studii doctorale în cadrul Universității Tehnice din Cluj-Napoca în domeniul Ingineriei Mecanice, având titlul temei de doctorat: **CERCETĂRI PRIVIND DEZVOLTAREA ROBOȚILOR PENTRU APLICAȚII CHIRURGICALE.**
- Candidatul prezintă în dosarul de concurs șapte lucrări științifice publicate până în prezent, lucrările fiind realizate în actualul stagiu de doctorat cu ajutorul colegilor din cadrul centrului CESTER, centru unde candidatul își desfășoară în prezent activitatea. În urma analizei activității de cercetare efectuate de candidat până în prezent se poate concluziona faptul că profilul candidatului și tematica postului sunt foarte bine armonizate, candidatul meritând să ocupe postul pentru care candidează.
- Din punct de vedere didactic, candidatul este cadru didactic asociat al Universității Tehnice din Cluj-Napoca începând cu anul 2022. În această calitate a desfășurat ore de laborator la disciplinele din structura postului scos la concurs: Programarea calculatoarelor și limbaje de programare, atât la Cluj-Napoca cât și la extensia din Bistrița, răspunzând tuturor cerințelor din cadrul departamentului.

Procedura de concurs a constat din următoarele probe:

- **Proba 1:** Prelegere axată pe prezentarea celor mai semnificative rezultate profesionale și a planului de dezvoltare a carierei universitare a candidatului
Candidatul și-a prezentat diferitele etape parcurse în formarea educațională și pregătirea profesională, acordând un segment semnificativ aspectelor legate de cercetările realizate în ceea ce privește chirurgia uniport asistată robotic, subiect tratat și în cadrul tezei de doctorat, cu titlul: "Cercetări privind dezvoltarea roboților pentru aplicații chirurgicale".
Planul de carieră propus de candidat este unul complex, în care se regăsesc atât idei legate de continuarea cercetărilor anterioare cât și abordarea unor domenii noi, planuri legate de stabilirea unor



UNIVERSITATEA TEHNICĂ
DIN CLUJ-NAPOCA

contacte și contracte viitoare cu mediul economic, dar și aspecte ce privesc dezvoltarea laturii didactice a carierei universitare.

- **Proba 2:** Probă scrisă de verificare a cunoștințelor de specialitate.

Comisia de concurs a cerut candidatului tratarea în scris a următorului subiect: "Algoritmi și scheme logice: Calculul valorii unei funcții cu impunerea unor condiții. Scheme logice cu un ciclu", subiectul făcând parte din cadrul disciplinei de Programarea calculatoarelor și limbaje de programare.

- **Proba 3:** Probă practică: A constatat în susținerea unei lucrări de laborator la disciplina Programarea calculatoarelor și limbaje de programare II, cu titlul: "Instrucțiuni de selecție if, Instrucțiuni de ciclare while, for, tipuri de date și variabile utilizate în C".

Notele acordate candidatului la cele 3 probe de concurs:

CANDIDAT drd. ing. Alexandru- Vasile PUȘCĂ	PROBA 1	PROBA 2	PROBA 3
Note acordate			

CONCLUZII:

În urma analizei dosarului de concurs și în urma rezultatelor obținute de candidat la cele trei probe de concurs, se constată că domnul drd. ing. **Alexandru-Vasile PUȘCĂ** îndeplinește/ nu îndeplinește criteriile impuse de Metodologia de Concurs pentru Ocuparea Posturilor Didactice și de Cercetare Vacante din Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca și astfel poate fi declarat **admis/respins** la concursul pentru ocuparea postului de **asistent pe perioadă determinată**, poziția 41 din Statul de Funcții al Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice.

Conf. univ. dr. ing. Bogdan GHERMAN

Data: 31.01.2023



UNIVERSITATEA TEHNICĂ
DIN CLUJ-NAPOCA

Departamentul Ingineria Sistemelor Mecanice
ASISTENT perioada determinata (poziția nr. 37)

Discipline: Programarea calculatoarelor și limbaje de programare I, Programarea calculatoarelor și limbaje de programare II;

Numărul total de ore convenționale, pe săptămână, în medie pe an: 12 ore

Domeniul în care se integrează postul este: INGINERIE MECANICĂ.

Postul este vacant pentru concurs.

Comisia de concurs propusă:

Președinte delegat: Prof.dr.ing. ANTAL Tiberiu Alexandru, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca – Director DISM, e-mail: Tiberiu.Alexandru.Antal@mep.utcluj.ro, tel. 0743-299878

Membri:

Prof.dr.ing. PÎSLĂ Doina, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, e-mail: Doina.Pisla@mep.utcluj.ro, tel: 0728-858993

Prof.dr.ing. VAIDA Calin, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, , e-mail: Calin.Vaida@mep.utcluj.ro, tel: 0746-117788

Conf.dr.ing. GHERMAN Bogdan, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, e-mail: Bogdan.Gherman@mep.utcluj.ro, tel: 0744-892567

Conf. dr. ing. MORARIU-GLIGOR Radu, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, e-mail: Radu.Morariu@mep.utcluj.ro, tel: 0743-120463

Membri supleanți:

Conf. dr. ing. TUCAN Paul, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, e-mail: Paul.Tucan@mep.utcluj.ro, tel: 0757-678689

Conf. dr. ing. DETEȘAN Ovidiu, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, e-mail: Ovidiu.Detesan@mep.utcluj.ro, tel: 0745-169974

Comisia de analiză a contestațiilor:

Președinte delegat: Prof.dr.ing. BRAD Stelian, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, e-mail: Stelian.Brad@muri.utcluj.ro, tel: 0730-017126

Membri:

Prof. dr. ing. NEAMȚU Calin, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, e-mail: Calin.Neamtu@muri.utcluj.ro, tel: 0740-258225

Prof. dr. ing. POP Grigore, Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, e-mail: Grigore.Pop@muri.utcluj.ro, tel: 0722-588538

Conf. dr. ing. SCHONSTEIN Claudiu, Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, e-mail: Claudiu.Schonstein@mep.utcluj.ro, tel: 0757-942285

Conf. dr. ing. CRISTEA Felicia, Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, e-mail: Felicia.Cristea@mep.utcluj.ro, tel: 0721-917061

Membri supleanți:

Prof. dr. ing. PÎSLĂ Adrian, Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, e-mail: Adrian.Pisla@muri.utcluj.ro, tel: 0744-866619

Conf. dr. ing. SAVA Adriana, Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, e-mail: Adriana.SAVA@mis.utcluj.ro, tel: 0740-554326

Directorul Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice

Prof. Univ. Dr. Ing. Tiberiu Alexandru ANTAL



Bulevardul Muncii nr. 103-105, 400641 Cluj-Napoca, România
Tel. +40-264-402667

E-mail: Tiberiu.Alexandru.Antal@mep.utcluj.ro

**DECIZIA****Nr. 1092 din 18 decembrie 2024**

În baza avizului Consiliului facultății cu privire la comisiile de concurs pentru ocuparea posturilor didactice și de cercetare și al aprobării acestora de către Senatul UTCN prin H.S.U. nr. 1954/12 decembrie 2024 în conformitate cu prevederile Legii Învățământului Superior nr. 199/2023, cu modificările și completările ulterioare, a H.G. nr. 1339/2023 privind aprobarea Metodologiei-cadru de concurs pentru ocuparea posturilor didactice și de cercetare vacante din învățământul superior, cu modificările și completările ulterioare și a Metodologiei de concurs pentru ocuparea posturilor didactice și de cercetare vacante din Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, actualizată

Rectorul Universității Tehnice din Cluj-Napoca**DECIDE :**

Art. 1. Se numesc comisiile de concurs pentru desfășurarea concursurilor didactice din semestrul I, al anului universitar 2024-2025 pentru ocuparea posturilor de asistent pe perioadă determinată, astfel:

Facultatea de Inginerie Industrială, Robotică și Managementul Producției
Departamentul Ingineria Proiectării și Robotică

Asistent universitar, poziția 68**Președinte:** Prof. dr. ing. Călin Gheorghe Dan NEAMȚU**Membri:** Prof. dr. ing. Stelian BRAD

Conf. dr. ing. Ștefan BODI

Conf. dr. ing. Radu COMES

Șl. dr. ing. Anca STAN

Membri supleanți: Șl. dr. ing. Ionut CHIS

Șl. dr. ing. Zsolt BUNA

Departamentul Ingineria Sistemelor Mecanice**Asistent universitar, poziția 37****Președinte:** Prof. dr. ing. Tiberiu-Alexandru ANTAL**Membri:** Prof. dr. ing. Doina Liana PÎSLĂ

Prof. dr. ing. Calin VAIDA

Conf. dr. ing. Bogdan GHERMAN

Conf. dr. ing. Radu MORARIU

Membri supleanți: Conf. dr. ing. Paul TUCAN

Conf. dr. ing. Ovidiu DETESAN

BG

Bogdan Gherman

(Gherman, Bogdan) | Technical University of Cluj - Napoca

Identifiers

Web of Science
ResearcherID: ADB-1418-2022

Published names

Gherman, Bogdan
Gherman, B. Gherman, B. G.

Organizations

European Univ Technol
Technical University of Cluj
Napoca
CESTER Tech Univ Cluj
Napoca

Metrics

Profile summary

152	Total documents
141	Publications indexed in Web of Science
135	Web of Science Core Collection publications
5	Preprints
0	Dissertations or Theses
11	Non-indexed publications
141	Verified peer reviews
0	Verified editor records
0	Awarded grants





Scopus

Search

Sources



Create account

Sign in

This author profile is generated by Scopus

Gherman, Bogdan George

Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, Cluj Napoca • Scopus ID: 28067906700 • 0000-0002-4427-6231

Show all information

1,126 Citations by 671 documents 153 Documents 22 h-index

Set alert Edit profile More

Documents (153) Impact Cited by (671) Preprints (5) Co-authors (121) Topics (21) Awarded grants (0) Beta

You can view, sort, and filter all of the documents in search results format.

Export all Save all to list

Sort by Date (newest)

Article • [Open access](#)

An analysis of higher-order kinematics formalisms for an innovative surgical parallel robot

Vaida, C., Bîrlescu, I., Gherman, B., ... Chablat, D., [Pisla, D.](#)
Mechanism and Machine Theory, 2025, 209, 105986

Show abstract Full text Related documents

4 Citations

Article • [Open access](#)

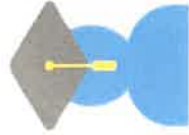
Fuzzy Adaptive Control for a 4-DOF Hand Rehabilitation Robot

Tucan, P., Vanta, O.-M., Vaida, C., ... Machado, J., [Pisla, D.](#)
Actuators, 2025, 14(7), 351

Show abstract Full text Related documents

1 Citations

gherman b.



Assoc. Prof. of Mechanical Engineering,
Technical University of Cluj-Napoca
Mechanical Engineering
Robots
Surgical Robots
Medical Robotics

Toate	Din 2020
Referințe bibliografice	1307
h-index	25
i10-index	51
3 articole	7 articole
indisponibile	disponibile

Pe baza cerintelor privind finanțarea

TITLU	CITAT DE	ANUL	Actions
An active hybrid parallel robot for minimally invasive surgery D Pîsla, B Gherman, C Vaida, M Suciu, N Plitea Robotics and Computer-Integrated Manufacturing 29 (4), 203-221	86	2013	Existent 81 citări
On the singularity-free workspace of a parallel robot for lower-limb rehabilitation B Gherman, I Bîrlescu, N Plitea, G Carbone, D Tarnita, D Pîsla Proceedings of the Romanian Academy 20 (4), 383-391	74	2019	Existent 60 citări
Development of inverse dynamic model for a surgical hybrid parallel robot with equivalent lumped masses B Gherman, D Pîsla, C Vaida, N Plitea Robotics and Computer-Integrated Manufacturing 28 (3), 402-415	74	2012	Existent 68 citări
Design issues for an inherently safe robotic rehabilitation device G Carbone, B Gherman, I Ulinici, C Vaida, D Pîsla International Conference on Robotics in Alpe-Adria Danube Region, 1025-1032	73	2017	Existent 65 citări
Fuzzy logic-based risk assessment of a parallel robot for elbow and wrist rehabilitation P Tucan, B Gherman, K Major, C Vaida, Z Major, N Plitea, G Carbone, ... International Journal of Environmental Research and Public Health 17 (2), 654	51	2020	Existent 41 citări
Ranges of motion as basis for robot-assisted poststroke rehabilitation KA Major, ZZ Major, G Carbone, A Pîslă, C Vaida, B Gherman, DL Pîslă Human and Veterinary Medicine 8 (4), 192-196	51	2016	Existent 44 citări

Premiul

Facultății de Automatică și Calculatoare

Se acordă/ Awarded to

**Doina Liana Pîslă, Iosif Bîrlescu, Călin Vaida,
Paul George Mihai Tucan, Bogdan George
Gherman, Nicolae Plitea**

De la/ From

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca

Pentru/ For

**FAMILIE DE ROBOȚI PARALELI MODULARI CU
CUPLE ACTIVE DE TRANSLAȚIE PENTRU
CHIRURGIA UNIPOINT**

PRO INVENT
26-28 octombrie 2022
Cluj-Napoca



Rector
Prof. dr. ing. Vasile TOPA





SALONUL INTERNAȚIONAL AL CERCETĂRII ȘTIINȚIFICE, INOVĂRII ȘI INVENTICII

PRO INVENT

EDIȚIA XX, 26-28 OCTOMBRIE 2022
CLUJ-NAPOCA



DIPLOMA DE EXCELENȚĂ ȘI MEDALIA DE AUR

Se acordă **Doina Liana Pîslă, Iosif Bîrlescu, Călin Vaida, Paul George Mihai Tucan,**
Bogdan George Gherman, Nicolae Plitea

De la **Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca**

Pentru **Familie de roboți paraleli modulari cu cuple active de translație pentru chirurgia uniport**

PREȘEDINTELE SALONULUI

Rector al U

apoca



PREȘEDINTELE JURIULUI,
Prof. dr. ing. RADU MUNTEANU



**National Institute for Laser, Plasma and Radiation Physics
Magurele, Romania**

DIPLOMA OF EXCELLENCE

Technical University of Cluj-Napoca
is awarded to: *Vaida Călin, Pislă Doina Liliانا, Bircescu Iosif,
Gherman Bogdan George, Tucan Paul George Mihai, Plitea
with: "Nicola family of modular robots for sils surgery with
kinematic constraint of the insertion point in the body."*
in recognition of high scientific contribution and loyalty to



EUROINVENT 14th EDITION, EUROPEAN EXHIBITION OF CREATIVITY AND
INNOVATION 2022, IAȘI, ROMÂNIA

General Director,

Dr. C. [REDACTED] Mihăilescu

26-28 May 2022

INSTITUTUL NAȚIONAL DE CERCETARE - DEZVOLTARE PENTRU MAȘINI
ȘI INSTALAȚII DESTINATE AGRICULTURII ȘI INDUSTRIEI ALIMENTARE

- INMA București -



Cu prilejul celei de a XXVI-a ediții a
Expoziției Internaționale de Invenții și a Conferinței de Inventică,
“INVENTICA 2022”, Iași

DIPLOMĂ DE EXCELENȚĂ

PIȘLĂ BOINA, BÎRLESCU IOAN, VAIDA CĂLIN, GHERMAN BOGDAN, TUCAN PAUL, PLÎTEAN NICOLAE

UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN CLUJ-NAPOCA, PENTRU LUCRAREA:

PARALLEL ROBOT FOR THE RECOVERY
OF LOWER LIMB MOBILITY

Director General,
Dr.ing. Nicolae-Valentin VLĂDUȚ



Iași, 22 – 24 iunie 2022



EURO
INVENT

14th EDITION
EUROPEAN EXHIBITION OF
CREATIVITY AND INNOVATION

2022

IAȘI - ROMÂNIA

IAȘI - ROMÂNIA



DIPLOMA



Parallel robot for the recovery of lower limb mobility

Pîslă Doina, Bîrlescu Iosif, Vaida Călin,
Gherman Bogdan, Tucan Paul, Plitea Nicolae

PRIZE
OF
EUROPE DIRECT IAȘI

President of International Jury
Prof. Dr. Eng. [REDACTED] ABDULLAH

President of Exhibition
Prof. Dr. Ion SANDU



May 28, 2022



worldinvent™
SINGAPORE

Singapore Expo Hall 3B
9th - 11th of July 2024, Republic of Singapore

Certificate of Award

The organizing committee of WorldInvent Singapore hereby awards

Silver Medal

to the esteemed participants

**Vaida Calin, Plitea Nicolae, Pîsla Doina, Carbone
Giuseppe, Gherman Bogdan, Ulinici Ionut, Pîsla Adrian**

in recognition of his/her invention

**Spherical Robot for the Rehabilitation of
the Proximal Area of the Upper Limb**



accredited by



Baroness Snjezana Rajacic
President of European Academy of Science

issued by



TAN Wei Kok
President of Innovation, Design,
and Entrepreneurship Association



CERTIFICATE OF AWARD

THIS CERTIFICATE IS PROUDLY PRESENTED TO
**Pîslă Doina Liana, Gherman Bogdan George, Nadăș Iuliu Adrian,
Pop Nicoleta Maria, Crăciun Cristea Florin, Tucan Paul George Mihai,
Vaida Liviu Calin, Carbone Giuseppe, Bîrlescu Iosif, Plitea Nicolae**
Technical University of Cluj-Napoca

FOR THE ACHIEVEMENT OF

GOLD MEDAL

BY THE INVENTION INNOVATION ENTITLED:

Parallel robot for the motor rehabilitation of the lower limbs

AT THE 9TH ANNUAL EDITION OF THE INTERNATIONAL
INVENTION INNOVATION COMPETITION IN CANADA, ICAN 2024

ORGANIZED BY TORONTO INTERNATIONAL SOCIETY OF
INNOVATION & ADVANCED SKILLS (TISIAS)

HELD ON AUGUST 24TH, 2024 IN TORONTO, CANADA

MOONSUK CHANG
ORGANIZING CHAIRMAN



BOB HUYBRECHTS
CO-CHAIRMAN OF THE JURY



Certificate of Award

This is to certify that

Technical University of Cluj-Napoca
Vaida Călin, Plitea Nicolae, Pîslă Doina, Carbone Giuseppe, Gherman Bogdan,
Ulinici Ionuț, Pîslă Adrian

has been awarded the

GOLD MEDAL

for the invention

Spherical robot for the rehabilitation of the proximal
area of the upper limb

on the occasion of



2023 Kaohsiung International Invention & Design EXPO

30 November - 2 December, 2023

Kaohsiung, Taiwan



Manli Hsieh
President of WIIPA



Neven Marković
President of the International Jury

World Invention Intellectual Property Associations



วช.
NRCT

National Research Council of Thailand

CERTIFICATE OF APPRECIATION

This certificate is presented to

*Doina Pîslă, Iosif Bîrlescu, Călin Vaida, Bogdan Gherman,
Paul Tucan, Nicolae Plitea*

for exhibiting the valuable invention

“Parallel robot for the recovery of lower limb mobility”

in Bangkok International Intellectual Property, Invention, Innovation and
Technology Exposition (IPITEx 2023),
during Thailand Inventors' Day 2023 held on 2 – 6 February 2023
at Bangkok, Thailand


(Dr. Wiparat De-ong)

Executive Director
National Research Council of Thailand



National Research Council of Thailand

This is to certify that

Doina Pislă, Iosif Bîrlescu, Călin Vaida, Bogdan Gherman, Paul Tucan,

Nicolae Plitea

has been awarded

SILVER PRIZE

In recognition of creative efforts to invent

Parallel robot for the recovery of lower limb mobility

Exhibited at "2023 Bangkok International Intellectual Property, Invention,
Innovation and Technology Exposition"

On the occasion of "Thailand Inventors' Day 2023"



(Dr. Wiparat De-ong)

Executive Director

National Research Council of Thailand



ORDIN Nr. 602/24.07.2024

privind numirea în funcțiile de prodecani ai Universității Tehnice din Cluj-Napoca

Având în vedere:

- *Legea învățământului superior nr. 199/2023;*
- *Carta UTCN, aprobată în Senatul UTCN din 26.10.2023;*
- *Metodologia referitoare la procesul de stabilire și de alegere a structurilor și funcțiilor de conducere în UTCN, 2020-2024, aprobată prin HSU nr. 1.720/23.11.2023;*
- OME Nr. 4.512/30.05.2024 de confirmare a rectorului UTCN;
- ORDINUL Nr. 578 / 18.07.2024 privind numirea în funcțiile de decani ai UTCN;
- avizul favorabil al Biroului Operativ al Senatului universitar nr. 150/24.07.2024.

Rectorul Universității Tehnice din Cluj-Napoca

emite prezentul ordin:

Art. 1 Se numesc, începând cu data de 24.07.2024 următoarele cadre didactice pentru funcțiile de prodecani ai Universității Tehnice din Cluj-Napoca:

FAC. DE INGINERIE INDUSTRIALĂ,
ROBOTICĂ ȘI MANAGEMENTUL
PRODUCȚIEI

- Conf.dr.ing. Bogdan George GHERMAN
- Conf.dr.ing. Daniel Dumitru FILIP
- Conf.dr.ing. Sever Adrian RADU

FAC. DE INGINERIE ELECTRICĂ

- Conf.dr.ing. Titus Eduard CRIȘAN
- Conf.dr.ing. Florin JURCĂ

Art. 2 Începând cu data de 24.07.2024, toți prodecanii facultăților din mandatul 2020-2024, își încetează activitatea.

Art. 3 Facultatea de Arhitectură și Urbanism și Facultatea de Construcții, care nu au finalizat desemnarea prodecanilor în termen de 5 zile calendaristice de la începutul mandatului de decan, conform reglementărilor în vigoare, rămân fără prodecani începând din data de 24.07.2024, până la numirea noilor prodecani.

Art. 4 Structurile implicate vor duce la îndeplinire dispozițiile prezentului ordin.

Rector

Vizat
Compartimentul Juridic,

Întocmit,

