



**INFORMATII PERSONALE**

Numele si prenumele

Telefon/Fax

E-mail

Data nasterii

PÎSLĂ DOINA LIANA



**POSTUL PENTRU CARE SE  
CANDIDEAZĂ**

Cercetător roboți industriali, cod 215133

**PROFESIA/OCUPATIA ACTUALA**

• Data

2005-prezent

• Loc de munca

Departamentul de Ingineria Sistemelor Mecanice; Facultatea Construcții de Mașini

• Profesia

Inginer, Specializarea Tehnologia Construcțiilor de Mașini

• Ocupatia

Profesor universitar, conducător de doctorat (2007-Domeniul Inginerie Mecanică - Ordin MECT nr. 1.805 din 20 august 2007)

• Activitatea principala

Activități didactice și de cercetare

• Conducator de doctorat

Da

• Domeniul

Inginerie Mecanică din 2007

Data angajarii in UTCN ca si cadru didactic

1991

**EXPERIENȚA PROFESIONALĂ**

Perioada

2005-prezent

Funcția sau postul ocupat

Profesor universitar, Departamentul de Ingineria Sistemelor Mecanice (pana in 2010 a fost Catedra de Mecanică și Programare)

2016-2020, Director CSUD (Consiliul Studiilor Universitare de Doctorat)

2012- 2016

Prodecan, Facultatea Construcții de Mașini

2012-2016

Director adjunct Scoala Doctorala Inginerie Mecanică

Numele si adresa angajatorului

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114 Cluj-Napoca

Activitatea principala

Activități didactice si de cercetare

Perioada

2001-2005

Funcția sau postul ocupat

Conferențiar universitar, Catedra de Mecanică și Programare

Numele si adresa angajatorului

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114 Cluj-Napoca

Activitatea principala

Activități didactice si de cercetare

Perioada

2001-prezent

Funcția sau postul ocupat

Director Centrul de Cercetare pentru Simulare si Testare Roboți Industriali (centru internațional înființat in anul 2001 si reacreditat in anul 2010 de Senatul Universității Tehnice din Cluj-Napoca prin decizia din 22 iulie 2010)

Numele si adresa angajatorului

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114 Cluj-Napoca

Activitatea principala

Activități de cercetare

Perioada	1998-2001
Funcția sau postul ocupat	Sef lucrări, Catedra de Mecanică și Programare
Numele si adresa angajatorului	Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114 Cluj-Napoca
Activitatea principala	Activități didactice si de cercetare
Perioada	1995-1998
Funcția sau postul ocupat	Asistent, Catedra de Mecanică și Programare
Numele si adresa angajatorului	Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114 Cluj-Napoca
Activitatea principala	Activități didactice si de cercetare
Perioada	1991-1995
Funcția sau postul ocupat	Preparator, Catedra de Mecanică și Programare
Numele si adresa angajatorului	Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114 Cluj-Napoca
Activitatea principala	Activități didactice si de cercetare

#### EDUCATIE SI STUDII DE CALIFICARE

• Anul	2001-2002
• Numele si tipul organizatiei	Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca
• Titlul obtinut	Diplomă de Studii Postuniversitare de Specializare
• Specializarea	Informatica Tehnică Tehnologii Asistate de Calculator (Curs de specializare postuniversitar 1,5 ani)
• Anul	1999
• Numele si tipul organizatiei	Institut für Werkzeugmaschinen und Fertigungstechnik, Technische Universität "Carolo Wilhelmina" zu Braunschweig, Germany
• Titlul obtinut	Cercetător invitat in program postdoctoral (finantat de DAAD, Germania)
• Specializarea	Robotica
• Anul	1997
• Numele si tipul organizatiei	Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea Construcții de Mașini
• Titlul obtinut	Doctor inginer, titlu tezei de doctorat: Cercetări privind simularea grafică a funcționării roboților industriali pe baza studiului cinematic și dinamic al structurii lor spațiale
• Specializarea	Inginerie mecanică
• Anul	1996
• Numele si tipul organizatiei	Institut für Werkzeugmaschinen und Fertigungstechnik, Technische Universität "Carolo Wilhelmina" zu Braunschweig, Germany
• Titlul obtinut	Cercetător invitat in program doctoral (finantat de Univ. Tehnica din Braunschweig, Germania)
• Specializarea	Robotica
• Anul	1993-1994
• Numele si tipul organizatiei	Institut für Werkzeugmaschinen und Fertigungstechnik, Technische Universität "Carolo Wilhelmina" zu Braunschweig, Germany
• Titlul obtinut	Cercetător invitat in program doctoral (finantat de KAAD, Germania)
• Specializarea	Robotica
• Anul	August 1994
• Numele si tipul organizatiei	Fachinformationszentrum Karlsruhe, Germania
• Titlul obtinut	Diploma de participare la European Workshop on Renewable Energies
• Specializarea	Energii regenerabile, solar, eolian si producere de hidrogen
• Anul	1993
• Anul	1991

• Numele si tipul organizatiei	Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea Constructii de Masini
• Titlul obtinut	Inginer mecanic, șefă de promoție (diploma de merit)
• Specializarea	Tehnologia Construcțiilor de Mașini

<b>ACTIVITATE DIDACTICA</b> EXPERIENTA PROFESIONALA	TITULAR AL CURSURILOR	Specializare	ANUL
	Programarea si utilizarea calculatoarelor I si II	Licenta: Inginerie economica industriala și Robotica, Inginerie Industrială, Romana	I
	Modelarea si Simularea Robotilor	Licență: Robotica, Romana	IV
	Modelarea si Simularea Robotilor	Licență: Robotica, Engleza	IV
	Robotica Medicală	Master: Robotică, Romana si Engleza	II
<b>ACTIVITATE MANAGERIALA</b>			
<b>LA NIVEL LOCAL (IN CADRUL UNIVERSITĂȚII)</b>	<p>Director al Centrului de Cercetare pentru Simulare si Testare Roboți Industriali din anul 2001, <a href="http://www.cester.utcluj.ro">www.cester.utcluj.ro</a></p> <p>Director CSUD (2016-2020)</p> <p>Membru în Senatul UTCN (2016-prezent)</p> <p>Membru în Consiliul Facultatii de Construcții de Mașini în perioada 2004-2020</p> <p>Membru în biroul Catedrei de Mecanică și Programare în perioada 2008-2012</p> <p>Membru în Comisia de imagine a Facultății de Construcții de Mașini in perioada 2004-2008</p> <p>Prodecan al Facultății Construcții de Mașini 2012-2016</p> <p>Coordonator Erasmus/Erasmus+ Facultatea Construcții de Mașini 2012-2016</p> <p>Membru în Consiliul Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice în perioada 2015-2019</p> <p>Presedinte de comisie de doctorat în peste 30 comisii la Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca</p>		
<b>COMPONENTA DE CERCETARE</b>	<p>Director a peste 8 proiecte internaționale de cercetare și a 14 proiecte naționale de cercetare</p> <p>Director științific a peste 7 proiecte naționale de cercetare</p>		
<b>LA NIVEL NAȚIONAL</b>	<p>Vicepresedinte al Societatii Nationale AroTMM din 2013</p> <p>Evaluator ARACIS din anul 2010</p> <p>Expert INTAS - programe europene din anul 2005</p> <p>Expert Proiecte H2020 din anul 2014</p> <p>Expert CNCSIS din anul 2004</p> <p>Expert in staff-ul Comisiei CNCSIS de Inginerie Mecanica din 2008</p> <p>Membru si expert in panelul de acreditare naționala „Exercitiu National de Evaluare a Cercetarii (ENEC) in cadrul domeniului Inginerie Mecanica si Mecatronica (2010-2011)</p> <p>Expert evaluator UEFISCDI (2015- prezent)</p> <p>Membru CNATCDU, Comisia de Inginerie Mecanică, Mecatronică și Robotică</p> <p>Referent oficial in peste 30 comisii naționale de doctorat</p>		
<b>LA NIVEL INTERNAȚIONAL</b>	<p>Președinte al Comisiei Tehnice „Computational Kinematics” din cadrul Societății Internaționale IFToMM – 2009 -2017</p> <p>Membru al Comisiei Tehnice „Computational Kinematics” din cadrul Societății Internaționale IFToMM începând din 2017</p> <p>Membru al Comisiei Tehnice” Biomechanical Engineering” din cadrul Societății Internaționale IFToMM începând din 2012</p> <p>Expert international pentru Evaluarea Cercetării din Italia din 2016</p> <p>Recenzent international în comisia de doctorat a drd. David Mauricio Alba Lucero din cadrul universității din CARLOS III din Madrid Spania, pentru teza de doctorat intitulată Kinematic and Dynamic Analysis for Biped Robots Design (2011)</p> <p>Președinte al Conferinței “European Conference on Mechanism Science-EUCOMES 2010, Cluj-Napoca, 2010 (110 participanți din care peste 60% straini).</p> <p>Co-presedinte al “International Workshop in Medical and Service robots-MESROB 2012, Cluj-Napoca, Iunie 2012</p> <p>Presedinte al „International Summer School on Models and Methods in Kinematics and</p>		

	<p>Robotics”, Iulie 2012, Cluj-Napoca (peste 45 de doctoranzi din întreaga lume)</p> <p>Co-presedinte al “International Workshop in Medical and Service robots-MESROB 2013, Belgard, Iulie 2013</p> <p>Co-presedinte al “International Workshop in Medical and Service robots-MESROB 2014, Lausanne, Iulie 2014,</p> <p>Presedinte Comitetului de premiere EUCOMES 2016, <a href="http://eucomes2016.irccyn.ec-nantes.fr/committees.php">http://eucomes2016.irccyn.ec-nantes.fr/committees.php</a></p> <p>Membru cu drepturi depline în definirea direcțiilor de dezvoltare strategică în domeniul Roboticii la nivel European în societatea EURobotics, <a href="http://eu-robotics.net">http://eu-robotics.net</a></p> <p>Coordonator programe ERASMUS+ în universități din Italia, Germania, Spania, Portugalia și Franța</p>
<b>ACTIVITATE STIINTIFICA</b>	
<b>TEME DE CERCETARE</b>	<p>Robotică și mecatronică</p> <p>Cinematica și dinamica roboților paraleli</p> <p>Realizarea de roboți paraleli pentru aplicații medicale (chirurgie, tratament, diagnostic, recuperare)</p> <p>Sisteme și tehnici de simulare pentru roboți</p> <p>Dezvoltarea de sisteme telerobotice</p> <p>Dezvoltarea de roboți pentru servicii</p> <p>Dezvoltarea microroboților paraleli cu cuple elastice</p> <p>Dezvoltarea de simulatoare și platforme e-learning pentru medicină</p>
<b>PUBLICATII</b>	<p><b>Analiză sinoptică pe baza datelor din cele mai importante baze de date</b></p> <p>Peste 170 lucrări publicate și comunicate</p> <p>Peste 70 lucrări științifice în reviste internaționale și naționale ISI și BDI</p> <p>Peste 140 lucrări științifice publicate și comunicate în conferințe internaționale și naționale din care:</p> <p>9 cărți și peste 30 capitole de carte (în edituri internaționale)</p> <p><b>Vizibilitate pe baza datelor din cele mai importante baze de date internaționale</b></p> <p><b>Scopus:</b> 685 Citations, h-index: 13</p> <p><b>Web of Science:</b> 503 Citations, h-index: 11</p> <p><b>Google Scholar:</b> 1225 Citations (764 after 2015), h-index: 16</p>
<b>PUBLICATII</b>	<p><b>10 lucrări semnificative</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li><b>Pisla, D.</b>, Vaida, C., Birlescu, I., Hajjar, N.A., Gherman, B., Plitea, N.: Risk Management for the Reliability of Robotic Assisted Treatment of Non-resectable Liver Tumors, Applied Sciences, vol. 10(1), 52, 2020, DOI: 10.3390/app10010052 (ISI Journal, Impact Factor:2.474, Scor relativ de influență: 0,992)</li> <li>Vaida, C., Birlescu, I., Pisla, A., Ulinici, I., Tarnita, D., Carbone, G., <b>Pisla, D. (autor corespondent)</b>, Systematic Design of a Parallel Robotic System for Lower Limb Rehabilitation, IEEE Access, vol. 8, pp. 34522-34537, 2020, DOI: 10.1109/ACCESS.2020.2974295 (ISI Journal, Impact Factor: 3.745, Scor relativ de influență: 1,529)</li> <li>Husty, M., Birlescu, I., Tucan, P., Vaida, C., <b>Pisla, D. (autor corespondent)</b>,: An algebraic parameterization approach for parallel robots analysis, Mechanism and Machine Theory, vol. 140, pp. 245-257, 2019, DOI: 10.1016/j.mechmachtheory.2019.05.024 (ISI Journal, Impact Factor: 3.312, Scor relativ de influență: 1,567)</li> <li>Tucan, P., Vaida, C., Plitea, N., Pisla, A., Carbone, G., <b>Pisla, D. (autor corespondent)</b>,: Risk-Based Assessment Engineering of a Parallel Robot Used in Post-Stroke Upper Limb Rehabilitation, Sustainability, vol. 11(10), 2893, 2019, DOI: 10.3390/su11102893 (ISI Journal, Impact Factor: 2.576, Scor relativ de influență: 0,62)</li> <li><b>Pisla, D.</b>, Galdau, B., Covaciu, F., Vaida, C., Popescu D., Plitea N., Safety Issues in the Development of the Experimental Model for an Innovative Medical Parallel Robot used in Brachytherapy, International Journal of Production Research, (2016), DOI: 10.1080/00207543.2016.1200153, , ISSN: 0020-7543 published online: 23 June 2016 (Impact Factor :4,577 Scor relativ de influență: 1,602)</li> <li>Plitea N., Szilaghyi A., <b>Pisla D.</b>: "Kinematic Analysis of a new 5-DOF Modular Parallel</li> </ol>

	<p>Robot for Brachytherapy", Robotics and Computer Integrated Manufacturing, vol. 31, pp: 70-80, 2015 (ISI Journal, Impact Factor: 5.057, Scor relativ de influență: 2,028)</p> <p>7. <b>Pislă, D.</b>, Gherman, B., Vaida, C., Suci, M., Plitea, N.: "An active hybrid parallel robot for minimally invasive surgery", Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 2013, 29 (4), 203-221, DOI: 10.1016/j.rcim.2012.12.004 (ISI Journal, Impact Factor: 5.057, Scor relativ de influență: 2,028)</p> <p>8. <b>Pisla, D.</b>; Szilaghyi, A.; Vaida, C.; Plitea, N.: Kinematics and workspace modeling of a new hybrid robot used in minimally invasive surgery, Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 2013, 29 (2),463-474, DOI: 10.1016/j.rcim.2012.09.016 (ISI Journal, Impact Factor: 5.057, Scor relativ de influență: 2,028)</p> <p>9. Plitea, N. , Lese, D., <b>Pisla, D. (autor corespondent)</b>, Vaida, C.: Structural design and kinematics of a new parallel reconfigurable robot, Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 2013, 29 (1), 219-235, DOI: 10.1016/j.rcim.2012.06.001 (ISI Journal, Impact Factor: 5.057, Scor relativ de influență: 2,028)</p> <p>10. Gherman, B., <b>Pislă, D. (corresponding author)</b>, Vaida, C., Plitea N., "Development of Inverse Dynamic Model for a Surgical Hybrid Parallel Robot with Equivalent Lumped Masses", Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 2012, 28 (3), 402-415, DOI: 10.1016/j.rcim.2011.11.003 (ISI Journal, Impact Factor: 5.057, Scor relativ de influență: 2,028)</p>
<p><b>GRANTURI, CONTRACTE DE CERCETARE</b></p>	<p>INTERNATIONALE (total-numar-granturi) : 11  NATIONALE (total-numar-granturi) : 25</p> <p>Grant National tip Parteneriate PN-II-PT-PCCA-2013-4-1596, nr. 227/2014, Sistem de diagnosticare și terapie a afecțiunilor coloanei vertebrale – SPINE  Pozitie: Director științific  Valoare Grant: 200.000 RON</p> <p>Grant National tip Tinere Echipe de cercetare, Proiect nr 59/2015, code PN-II-RU-TE-2014-4-0992, Sistem multi-funcțional pentru inserția acelor în diagnosticul și tratamentul cancerului – ACCURATE  Pozitie: Director științific  Valoare Grant: 550.000 RON</p> <p>Grant Național tip Parteneriate: Dezvoltarea inovativă a unui sistem virtual de e-learning în chirurgia laparoscopica hepatică - HEPSIM, Duration: 2008-2011, Finanta de ANCS  Pozitie: Responsabil partener  Valoare Grant: 500.000 RON</p> <p>Grant Național: "International summer school on models and methods in kinematics and robotics", Nr. PN-II-ID-SSA-2012-2-001, 2012, finanțat de ANCS  Valoare grant: 70.000 RON</p> <p>Grant Național: New Trends in Medical and Service Robots – MeSRob National grant IDEAS – Exploratory Workshop, PN-II-ID-WE-2012-4-018, 2012  Valoare grant: 30.000 RON</p> <p>Grant Național: Contract nr. 10086/24.06.2010 pentru: 3-rd European Conference on Mechanism Science, Technical University of Cluj-Napoca, 14-18 Sep 2010, ANCS  Valoare grant: 34.000 RON</p> <p>Grant Național de tip Parteneriate: Dezvoltarea multiplidisciplinară a roboților chirurgicali bazati pe structuri paralele – PARMIS, Duration: 2007-2010, 11016/2007, Finantat de ANCS  Pozitie: Director proiect  Valoare grant: 1.600.000 RON</p>

## GRANTURI, CONTRACTE DE CERCETARE

Grant Național CEEX/M3: Promovarea cercaterilor si participarea in programe europene in domeniul roboților paraleli pentru chirurgie – PARASURG, Durata: 2006-2008, 184/2006 Finantat de ANCS

Poziție: Director proiect

Valoare grant: 300.000 RON

Grant Național de tip CEEX-M1 : Cercetări structurale geometrice cinematice si dinamice avansate privind conceperea unui simulator deschis de zbor adaptat la cerinte special – ASKOT, Duration: 2006-2008, Finanțata de ANCS (2006-2008)

Poziție: director științific

Valoare grant: 1.500.000 RON

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

Poziție: Director proiect

Valoare grant: 96500 RON

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

Poziție: director proiect

### INTERNATIONALE

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

Poziție: Director proiect

Valoare proiect: 400.000 Euro

Grant Internațional IP Scopes Elvetia-Romania-Serbia Creative Alliance in Research and Education focused on Medical and Service Robotics, IZ74Z0\_13736, 2011-2014, (finanțat de SNF Elveția) (2011-2014)

Poziție: director Romania

Valoare proiect: 300.000 CHF

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

Poziție: Membru cheie

Valoare proiect: 50.000 Eur

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

Poziție: Membru

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

Poziție: Director Romania

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

Poziție: Director Romania

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

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

#### REZULTATE DEOSEBITE ÎN CERCETARE

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

1. **Primul sistem robotic din România destinat chirurgiei minim invazive**, sub forma unei structuri paralele care permite poziționarea camerei laparoscopice folosind comenzi vocale, diseminat ca prezentare orală (și publicată ca rezumat într-un supliment al revistei Surgical Endoscopy - [Link](#)) în cadrul congresului internațional al EAES (Asociația Europeană de Chirurgie Endoscopică) în Cehia în anul 2009, și inclusă ca și soluție consacrată într-un „review” din 2010, intitulat „Classification, Design and Evaluation of Endoscope Robots”, care prezintă cele 27 de structuri la nivel mondial pentru chirurgia endoscopică ([link](#)).
2. **Primul sistem robotic paralel din România pentru conducerea instrumentelor active în chirurgia minim invazivă, PARASURG-9M**, acesta integrând brațul robotic PARASURG- și instrumentul activ PARASIM
3. **Primul sistem robotic cu arhitectură paralelă pentru tratamentul minim invaziv al cancerului PARA-BRACHYROB** (realizat în colaborare cu UMF-Cluj-Napoca)
4. **Primul sistem robotic cu arhitectură paralelă pentru biopsia transperineală a prostatei BIO-PROS1**

#### GRANTURI, PROIECTE INSTITUTIONALE

1. Program academic Erasmus cu Universitatea din Cassino, Italia
2. Program academic Erasmus cu Universitatea Tehnică din Braunschweig, Germania
3. Program academic Erasmus cu Universitatea Tehnică din Bilbao, Spania.
4. Program academic Erasmus cu Universitatea Tehnică din Hannover, Germania
5. Program academic Erasmus cu Universitatea RWTH Aachen, Germania
6. Program academic Erasmus cu Universitatea din Minho, Portugalia
7. Program academic Erasmus cu Universitatea din Nantes, Franta

Mentor și tutore în programele POSDRU ale Universității Tehnice din Cluj-Napoca, SIDOC, Q-DOC, 4D-POSTDOC, PARTING, în care toate obiectivele asumate au fost îndeplinite peste baremurile impuse de program.

#### NATIONALE (total-11)

#### BREVETE DE INVENTIE

##### Brevete naționale

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.: Modul de orientare cu structură modulară și benzi multiple, RO-129923, Romania (2019).
3. Vaida, C., Plitea, N., **Pisla, D.**, Gherman, B., Ulinici, I., Pisla, A., Carbone, G.: Robot Sferic pentru Recuperarea Medicală a Zonei Proximale la Nivelul Membrului superior, 13233/30.03.2020.
4. Gherman, B., **Pisla, D.**, Plitea, N., Vaida, C., Pislă, A., Banica, A., Carbone, G.: Sistem Robotic Paralel pentru recuperarea medicală a membrului superior, 132234/30.03.2020.

##### Brevete internaționale

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

<p><b>REPREZENTARE IN COMISII DE INTERES NATIONAL/INTERNATIONAL</b></p>	<p>Membru în comisia de disertatie a programului de Master MaviM 2011          Membru în comisia de licenta a programului de Robotica (2013-prezent)          Referent oficial în comisia de susținere la peste 30 teze de doctorat la universități naționale (Brasov, Cluj, Craiova, Iasi, Timisoara)          Presedinte de comisie de susținere la peste 30 teze de doctorat la Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca          Membru în comisii de concurs pe posturi didactice de profesor, conferentiar, șef lucrări și asistent          Recenzor a peste 150 lucrări în reviste internaționale, conferințe naționale și internaționale          Membru în comitetele științifice a unor numeroase conferințe internaționale de prestigiu (CK 2009, EUCOMES 2008, 2010, 2012, 2014, 2016, RAAD 2009-2016, IFTOMM 2011,2015 World Congress, NaCoMM 2011, Metrapp 2011, MTM-Robotics 2012, CK 2013, MESROB 2012-2016 etc.)          Topical Editor of the Journal of Mechanical Sciences (<a href="http://www.mechanical-sciences.net/editorial_board.html">http://www.mechanical-sciences.net/editorial_board.html</a>)          Membru al board-ului științific al Journal of Technical Sciences, Applied Mechanics (<a href="http://www.imsar.ro/RJTS-AM_Editorial_Board_2016.pdf">http://www.imsar.ro/RJTS-AM_Editorial_Board_2016.pdf</a>)</p>
<p><b>ACTIVITATE ÎN CADRUL ȘCOLII DOCTORALE:</b></p>	<p><b>Doctorate finalizate</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. <b>Gherman Bogdan</b>, Cercetări privind dezvoltarea de modele cinematice, dinamice și funcționale destinate unei structuri inovative de robot paralel hibrid pentru chirurgia minim invazivă, 2011</li> <li>2. <b>Suciu Marius</b>, Contribuții privind dezvoltarea unui nou robot paralel activ pentru chirurgia minim invazivă, 2011</li> <li>3. <b>Stoica Alin</b>, Contribuții privind modelarea și proiectarea constructivă a unui robot paralel pentru chirurgia minim invazivă, 2012</li> <li>4. <b>Szilaghyi Andras</b>, Cercetări privind modelarea, simularea și comanda unui robot paralel-hibrid chirurgical, 2012</li> <li>5. <b>Gyuko Bela</b>, Cercetări privind simularea, comanda și Acționarea sistemelor robotizate paralele, 2013</li> <li>6. <b>Galdau Bogdan</b>, Cercetări privind dezvoltarea unui robot paralel modular destinat tratamentului de brahiterapie, 2015</li> <li>7. <b>Covaciu Florin</b>, Simularea, comanda și acționarea roboților paraleli pentru brahiterapie, 2015</li> <li>8. <b>Cocorean Dragos</b>, Dezvoltarea de noi roboți paraleli pentru brahiterapie, 2016</li> <li>9. <b>Tucan Paul</b>, Dezvoltarea de noi roboți paraleli pentru biopsia prostatei, 2018</li> <li>10. <b>Birlescu Iosif</b>, Studies regarding the safe operation of innovative medical parallel robots, 2019</li> </ol> <p><b>Programe post-doctorale finalizate</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. <b>Vaida Calin</b>, Dezvoltarea unor sisteme robotizate inteligente cu dexteritate mărită cu aplicații în chirurgie, bursă post-doctorală în cadrul proiectului POSDRU – 4D-POSTDOC 2010-2012</li> <li>2. <b>Gherman Bogdan</b>, Dezvoltarea inovativă a unui sistem robotic paralel destinat tratamentului curativ și paliativ al cancerului prin brahiterapie în cadrul proiectului POSDRU – PARTING, 2014-2015</li> </ol> <p><b>Doctoranzi în stagi</b></p> <p>În prezent există șapte doctoranzi în stagi, toți având toate obiectivele îndeplinite în stadiul curent de realizare al tezei de doctorat.</p> <p><b>Toți doctoranzii și post-doctoranzii coordonați au beneficiat, pe lângă bursele doctorale de sprijin financiar și logistic din partea proiectelor aflate în derulare în cadrul centrului de cercetare CESTER.</b></p> <p><b>În urma finalizării acestor teze au fost publicate peste 10 lucrări ISI, și 20 lucrări BDI toate în directă legătură cu subiectele tezelor realizate.</b></p> <p><b>Proiectul AgeWell, finanțat prin programul POC, are ca și indicator principal asumat crearea de noi locuri de muncă materializate prin poziții noi de doctoranzi și post-</b></p>



	<p><b>doctoranzi</b> finanțați prin intermediul sprijinului financiar acordat de acest proiect. Aceștia vor fi coordonați în co-tutelă de Prof. dr. ing. Doina Pisla și dr.-ing. Giuseppe Carbone, în baza unui acord de colaborare semnat cu Universitatea din Cassino, Italia.</p>
<p><b>MEMBRU IN ASOCIAȚII PROFESIONALE:</b></p>	<p>Membru al Societății Române de Robotică din 2002          Membru GAAM - Societatea Germană de Matematică și Mecanică Aplicată (Gesellschaft für Angewandte Mathematik und Mechanik) din 1995,          Membru al Asociației Romane pentru Teoria Mașinilor și Mecanismelor (ARoTMM)- și al Societății Internaționale de Teoria Mecanismelor și a Masinilor-IFTOMM din 1998.          Membru în comisia tehnică „Computational Kinematics” a organizației internaționale IFTOMM din anul 2007          Membru în comisia tehnică „ Biomechanical Engineering ” a organizației internaționale IFTOMM din anul 2007          Presedinte comisia tehnică „Computational Kinematics” a organizației internaționale IFTOMM din anul 2009          Membru în societatea EURobotics, <a href="http://eu-robotics.net">http://eu-robotics.net</a>          Vicepresedinte al Societății Naționale AroTMM din 2013</p>
<p><b>LECTOR INVITAT</b> (Keynote speaker)</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Pisla, D., Innovative Approaches in Surgical Robotics - Past, Present and Future , The 2nd IFToMM Asian Conference on Mechanism and Machine Science, Tokyo, Japan, 2012, <a href="http://www.jc-iftomm.org/Asian-MMS2012/">http://www.jc-iftomm.org/Asian-MMS2012/</a></li> <li>2. Pisla, D., Research Challenges in Robotic Assisted Brachytherapy, MESROB 2014, Lausanne, Switzerland, 2014, <a href="http://mesrob.epfl.ch/page-104220-en.html">http://mesrob.epfl.ch/page-104220-en.html</a></li> <li>3. Pisla, D., Trends And Technological Innovations In Surgical Robotics, VIth International Conference on Robotics, Robotics 2014, Bucharest, Romania, 2014, <a href="http://www.cester.utcluj.ro/chance/realizari/robotics_2014.pdf">http://www.cester.utcluj.ro/chance/realizari/robotics_2014.pdf</a></li> <li>4. Pisla, D., Innovative Approaches in Medical Robotics, ICOME 2015, Craiova, 2015, <a href="http://www.mecanica.ucv.ro/ViataAcademica/Conferinte/ICOME2015/index.html">http://www.mecanica.ucv.ro/ViataAcademica/Conferinte/ICOME2015/index.html</a></li> </ol>
<p><b>COLABORARI INTERNAȚIONALE SI NAȚIONALE</b></p>	<p>Colaborare cu Universitatea Tehnica din Braunschweig, Germania          Colaborare cu Universitatea din Innsbruck, Austria          Colaborare cu Universitatea din Cassino, Italia          Colaborare cu Institutul de Cercetări Johaneum, Klagenfurt, Austria          Colaborare cu Universitatea din Hanovra, Germania          Colaborare cu EPFL Lausanne, Elveția          Colaborare cu Insitulul de cercetării Mihajlo Pupin, Belgrad, Serbia</p>
<p><b>EDITOR CĂRȚI ÎN EDITURI INTERNAȚIONALE ȘI NAȚIONALE</b></p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. <b>Pisla, D., Corves, B., Vaida, C. (Eds.),</b> New Trends in Mechanism and Machine Science. Eucomes, Springer, 2020.</li> <li>2. Carbone, G., Ceccarelli, M., <b>Pisla, D. (Eds.),</b> New Trends in Medical and Service Robotics. Advances in Theory and Practice, Springer, 2019.</li> <li>3. <b>Doroftei, I., Oprisan, C., Pisla, D., Lovasz, E.-C. (Eds.),</b> New Advances in Mechanism and Machine Science, Proceedings of The 12th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines (SYROM 2017), Springer, 2019</li> <li>4. Wenger, P., Chevallereau, C., <b>Pisla, D.,</b> Bleuler, H., Rodić, A. (Eds.), New Trends in Medical and Service Robots, Human Centered Analysis, Control and Design, Springer, 2016, 310 pp.</li> <li>5. Bleuler, H., Bouri, M., Mondada, F., <b>Pisla, D.,</b> Rodic, A., Helmer, P., New Trends in Medical and Service Robots Assistive, Surgical and Educational Robotics, Vol. 38, 2016 ISBN: 978-3-319-23831-9 (Print) 978-3-319-23832-6 (Online)</li> <li>6. <b>Pisla, D.,</b> Bleuler, H., Rodic, A., Vaida, C., Pisla, A. New Trends in Medical and Service Robots, Theory and Integrated Applications, Mechanisms and Machine Science Volume 16 2014, ISBN: 978-3-319-01591-0 (Print) 978-3-319-01592-7 (Online)</li> </ol>

<p><b>PREMII ȘI DISTINCȚII</b></p>	<p>Premiul special al OSIM (Oficiul de Stat pentru Invenții și Mărci) pentru brevetul Robot Chirurgical, nr. RO 126271, Iasi, 2014  <a href="http://www.osim.ro/despre_noi/comunicate_relpress.php">http://www.osim.ro/despre_noi/comunicate_relpress.php</a></p> <p>Premiul special al Ministerului Educației Naționale, acordat Universității Tehnice pentru brevetul Robot paralel pentru brahiterapie cu doua lanturi cinematice de ghidare a platformei de tip CYL-U, autori Plitea N., Pisla D., Vaida C., Gherman B., Szilaghyi A., Galdau B., Cocorean D., în cadrul Salonului de Invenții și Inovații Inventika, Octombrie 2014, București</p>				
<p><b>PREMII ȘI DISTINCȚII</b></p>	<p>Medalie de aur pentru brevetul Robot paralel pentru brahiterapie cu doua lanturi cinematice de ghidare a platformei de tip CYL-U, autori Plitea N., Pisla D., Vaida C., Gherman B., Szilaghyi A., Galdau B., Cocorean D., în cadrul Salonului Internațional Inventica 2014, Iasi, Romania, 2-4 iulie 2014</p> <p>Medalie de aur pentru brevetul Modul de orientare cu mai multe curburi, autori Vaida, C., Plitea, N., Pisla, D., Gherman, B., în cadrul Salonului Internațional Inventica 2014, Iasi, Romania, 2-4 iulie 2014</p> <p>6 Medalii de aur în cadrul saloanelor internațional de invenție PROINVENT organizate anual de Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, pentru brevetele de invenție realizate</p> <p>Premiul de excelență acordat Centrului de Cercetare pentru Simulare și Testare Roboți Industriali, în cadrul evenimentului Conferința Cercetării în UTCN (director Prof. Pisla D.) și nominalizarea centrului ca unul din cele 5 centre reprezentative ale Universității Tehnice din Cluj-Napoca (<a href="#">link</a>) (2012)</p>				
<p><b>Limba(i) străină(e) cunoscută(e)</b>  Autoevaluare  Nivel european (*)  Limba</p>	<p>Intelegere</p>		<p>Vorbire</p>		<p>Scriere</p>
	<p>Ascultare</p>	<p>Citire</p>	<p>Participare la conversatie Discurs oral</p>		<p>Exprimare scrisa</p>
	<p>En</p>	<p>C1</p>	<p>C1</p>	<p>C1</p>	<p>C1</p>
	<p>Ge</p>	<p>C1</p>	<p>C1</p>	<p>C1</p>	<p>C1</p>
	<p>Fr</p>	<p>A2</p>	<p>A2</p>	<p>A2</p>	<p>A2</p>

(\*) [Nivelul Cadrului European Comun de Referință Pentru Limbi Străine](#)

Declar pe propria răspundere că datele prezentate sunt în conformitate cu realitatea.

Cluj-Napoca  
11.07.2022

Prof. univ. dr. ing. Doina Liana PÎSLĂ