



INFORMATII PERSONALE

Numele si prenumele PÎSLĂ DOINA LIANA
Telefon/Fax 0264 401684; 0264 401765, 0264-415676
E-mail doina.pisla@mep.utcluj.ro, doinapisla@yahoo.com
Data nasterii 02.02.1968

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) 2012- 2016 Prodecan, Facultatea Construcții de Mașini 2014-prezent Director adjunct Scoala Doctorala Inginerie Mecanică Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114 Cluj-Napoca Activități didactice si de cercetare
Numele si adresa angajatorului	
Activitatea principala	
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 și adresa angajatorului	Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114 Cluj-Napoca
Activitatea principală	Activități didactice și de cercetare
Perioada	1991-1995
Funcția sau postul ocupat	Preparator, Catedra de Mecanică și Programare
Numele și adresa angajatorului	Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Str. Memorandumului 28, RO-400114 Cluj-Napoca
Activitatea principală	Activități didactice și de cercetare
EDUCAȚIE ȘI STUDII DE CALIFICARE	
• Anul	2001-2002
• Numele și tipul organizației	Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca
• Titlul obținut	Diplomă de Studii Postuniversitare de Specializare
• Specializarea	Informatica Tehnică Tehnologii Asistate de Calculator (Curs de specializare postuniversitar 1,5 ani)
• Anul	1999
• Numele și tipul organizației	Institut für Werkzeugmaschinen und Fertigungstechnik, Technische Universität "Carolo Wilhelmina" zu Braunschweig, Germany
• Titlul obținut	Cercetător invitat în program postdoctoral (finanțat de DAAD, Germania)
• Specializarea	Robotica
• Anul	1997
• Numele și tipul organizației	Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea Construcții de Mașini
• Titlul obținut	Doctor inginer, titlu teze 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 și tipul organizației	Institut für Werkzeugmaschinen und Fertigungstechnik, Technische Universität "Carolo Wilhelmina" zu Braunschweig, Germany
• Titlul obținut	Cercetător invitat în program doctoral (finanțat de Univ. Tehnica din Braunschweig, Germania)
• Specializarea	Robotica
• Anul	1993-1994
• Numele și tipul organizației	Institut für Werkzeugmaschinen und Fertigungstechnik, Technische Universität "Carolo Wilhelmina" zu Braunschweig, Germany
• Titlul obținut	Cercetător invitat în program doctoral (finanțat de KAAD, Germania)
• Specializarea	Robotica
• Anul	August 1994
• Numele și tipul organizației	Fachinformationszentrum Karlsruhe, Germania
• Titlul obținut	Diploma de participare la European Workshop on Renewable Energies
• Specializarea	Energii regenerabile, solar, eolian și producere de hidrogen
• Anul	1993
• Anul	1991
• Numele și tipul organizației	Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Facultatea Construcții de Mașini
• Titlul obținut	Inginer mecanic, șefă de promoție (diploma de merit)
• Specializarea	Tehnologia Construcțiilor de Mașini

<p>ACTIVITATE DIDACTICA PERIENȚA PROFESIONALĂ</p>	<table border="1"> <tr> <td>TITULAR AL CURSURILOR</td> <td>Specializare</td> <td>ANUL</td> </tr> <tr> <td>Programarea și utilizarea calculatoarelor I și II</td> <td>Licența: Inginerie economică industrială și Robotica, Inginerie Industrială, Română</td> <td>I</td> </tr> <tr> <td>Modelarea și Simularea Robotilor</td> <td>Licență: Robotica, Română</td> <td>IV</td> </tr> <tr> <td>Modelarea și Simularea Robotilor</td> <td>Licență: Robotica, Engleză</td> <td>IV</td> </tr> <tr> <td>Robotica Medicală</td> <td>Master: Robotică, Română și Engleză</td> <td>II</td> </tr> </table>	TITULAR AL CURSURILOR	Specializare	ANUL	Programarea și utilizarea calculatoarelor I și II	Licența: Inginerie economică industrială și Robotica, Inginerie Industrială, Română	I	Modelarea și Simularea Robotilor	Licență: Robotica, Română	IV	Modelarea și Simularea Robotilor	Licență: Robotica, Engleză	IV	Robotica Medicală	Master: Robotică, Română și Engleză	II
TITULAR AL CURSURILOR	Specializare	ANUL														
Programarea și utilizarea calculatoarelor I și II	Licența: Inginerie economică industrială și Robotica, Inginerie Industrială, Română	I														
Modelarea și Simularea Robotilor	Licență: Robotica, Română	IV														
Modelarea și Simularea Robotilor	Licență: Robotica, Engleză	IV														
Robotica Medicală	Master: Robotică, Română și Engleză	II														
<p>ACTIVITATE MANAGERIALĂ LA NIVEL LOCAL (ÎN CADRUL UNIVERSITĂȚII)</p>	<p>Director al Centrului de Cercetare pentru Simulare și Testare Roboți Industriali din anul 2001, www.cester.utcluj.ro Director adjunct Școala Doctorală de Inginerie Mecanică Membru în Consiliul Facultății de Construcții de Mașini în perioada 2004-2020 Membru în biroul Catedrei de Mecanică și Programare în perioada 2008-2012 Membru în Comisia de imagine a Facultății de Construcții de Mașini în perioada 2004-2008 Prodecan al Facultății Construcții de Mașini 2012-2016 Coordonator Erasmus/Erasmus+ Facultatea Construcții de Mașini 2012-2016 Membru în Consiliul Departamentului de Ingineria Sistemelor Mecanice în perioada 2015-2019 Președinte de comisii de doctorat în peste 30 comisii la Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca</p>															
<p>COMPONENTA DE CERCETARE</p>	<p>Director a 8 proiecte internaționale de cercetare și a 11 proiecte naționale de cercetare Director științific a 7 proiecte naționale de cercetare</p>															
<p>LA NIVEL NAȚIONAL</p>	<p>Membru CNATCDU, Comisia de Inginerie Mecanică, Mecatronică și Robotică Vicepreședinte al Societății Naționale AroTMM din 2013 Evaluator ARACIS din anul 2010 Expert INTAS - programe europene din anul 2005 Expert Proiecte H2020 din anul 2014 Expert CNCSIS din anul 2004 Expert în staff-ul Comisiei CNCSIS de Inginerie Mecanică din 2008 Membru și expert în panelul de acreditare națională „Exercițiu Național de Evaluare a Cercetării (ENEC) în cadrul domeniului Inginerie Mecanică și Mecatronica (2010-2011) Expert evaluator UEFISCDI (2015- prezent) Referent oficial în peste 25 comisii naționale de doctorat</p>															
<p>LA NIVEL INTERNAȚIONAL</p>	<p>Președinte al Comisiei Tehnice „Computational Kinematics” din cadrul Societății Internaționale IFToMM începând din 2009 Membru al Comisiei Tehnice ”Biomechanical Engineering” din cadrul Societății Internaționale IFToMM începând din 2012 Expert internațional pentru Evaluarea Cercetării din Italia din 2016 Referent internațional 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) Președinte al Conferinței ”European Conference on Mechanism Science-EUCOMES 2010, Cluj-Napoca, 2010 (110 participanți din care peste 60% străini). Co-președinte al ”International Workshop in Medical and Service robots-MESROB 2012, Cluj-Napoca, Iunie 2012 Președinte al „International Summer School on Models and Methods in Kinematics and Robotics”, Iulie 2012, Cluj-Napoca (peste 45 de doctoranzi din întreaga lume) Co-președinte al ”International Workshop in Medical and Service robots-MESROB 2013, Belgard, Iulie 2013 Co-președinte al ”International Workshop in Medical and Service robots-MESROB 2014, Lausanne, Iulie 2014, Președinte Comitetului de premiere EUCOMES 2016, http://eucomes2016.irccyn.ec-nantes.fr/committees.php Membru cu drepturi depline în definirea direcțiilor de dezvoltare strategică în domeniul Roboticii la nivel European în societatea EURobotics, http://eu-robotics.net Coordonator programe ERASMUS+ în universități din Franța, Germania, Italia, Portugalia și Spania</p>															

<p>ACTIVITATE STIINTIFICA</p>	
<p>TEME DE CERCETARE</p>	<p>Robotică și mecatronică Cinematica și dinamica roboților paraleli Realizarea de roboți paraleli pentru aplicații medicale (chirurgie, tratament, diagnostic, recuperare) Sisteme și tehnici de simulare pentru roboți Dezvoltarea de sisteme telerobotice Dezvoltarea de roboți pentru servicii Dezvoltarea micro-roboților paraleli cu cuple elastice Dezvoltarea de simulatoare și platforme e-learning pentru medicină</p> <p>PUBLICATII</p> <p>Analiză sinoptică pe baza datelor din cele mai importante baze de date Peste 150 lucrări publicate și comunicate Peste 35 lucrări științifice în reviste internaționale și naționale ISI și BDI Peste 115 lucrări științifice publicate și comunicate în conferințe internaționale și naționale din care: 9 cărți și peste 20 capitole de carte (în edituri internaționale)</p> <p>Vizibilitate pe baza datelor din cele mai importante baze de date internaționale Scopus: 216 Citations, h-index: 8 Web of Science: Citations 143, h-index: 7 Google Scholar: 585 Citations (476 after 2011), h-index: 12</p>
<p>PUBLICATII</p>	<p>10 lucrări semnificative în ultimii 4 ani</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Pîslă, D., Găldău, B., Covăciu, F., Vaida, C., Popescu D., Plitea, N., <i>Safety Issues in the Development of the Experimental Model for an Innovative Medical Parallel Robot used in Brachytherapy</i>, International Journal of Production Research, (2016), DOI: 10.1080/00207543.2016.1200153, published online: 23 June 2016 (revista ISI) 2. D. Pîslă, B. Gherman, F. Gîrbăcia, C. Vaida, S. Butnariu, T. Gîrbăcia, N. Plitea: <i>Optimal Planning of Needle Insertion for Robotic-Assisted Prostate Biopsy</i>, Advances in Intelligent Systems and Computing, Springer, Vol. 371, pp. 339-346, 2015 3. D. Pîslă, D. Cocorean, C. Vaida, B. Gherman, A. Pîslă, N. Plitea: <i>Application Oriented Design and Simulation of an Innovative Parallel Robot for Brachytherapy</i>, Proceedings of the ASME 2014 International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference - IDETC/CIE 2014, 17 - 20 August 2014, Buffalo, New York, USA 4. Pîslă, D., Szilaghyi, A., Vaida, C., Plitea, N., <i>Kinematics and workspace modeling of a new hybrid robot used in minimally invasive surgery</i>, (2013) Robotics and Computer-Integrated Manufacturing 29(2) pp. 463–474 (revista ISI) 5. Vaida, C., Plitea, N., Pîslă, D. (autor corespondent), Gherman, B.: <i>Orientation module for surgical instruments—a systematic approach</i>, (2013), Meccanica, Vol. 48(1), pp. 145-158, DOI 10.1007/s11012-012-9590-x. (revista ISI) 6. Pîslă, D., Gherman, B., Vaida, C., Suci, M., Plitea, N.: <i>An active hybrid parallel robot for minimally invasive surgery</i>, (2013), Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 29(4), pp. 203-221 (revista ISI) 7. Pîslă, D., Gherman, B., Vaida, C., Plitea, N.: <i>Kinematic modeling of a 5 DOF Parallel Hybrid Robot designed for Laparoscopic Surgery</i>, Robotica, Cambridge University Press, 2011, doi:10.1017/S0263574711001299 (revista ISI) 8. Gherman, B., Pîslă, D. (autor corespondent), Vaida, C., Plitea, N., <i>Development of Inverse Dynamic Model for a Surgical Hybrid Parallel Robot with Equivalent Lumped Masses</i>, Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 2011, doi:10.1016/j.rcim.2011.11.003 (revista ISI)

**GRANTURI, CONTRACTE DE
CERCETARE**

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

Poziție: Director proiect
Valoare grant: 300.000 RON

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

Poziție: director științific
Valoare grant: 1.500.000 RON

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

Poziție: Director proiect
Valoare grant: 96500 RON

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

Poziție: director proiect

INTERNATIONALE

Proiect internațional finanțat de Agenția 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 Elveția-România-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 România
Valoare proiect: 210.000 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, Finanțat de: Fundația Alexander von Humboldt

Poziție: Membru cheie, Valoare proiect: 50.000 Euro

Grant Internațional: Simulation and control techniques for robots used in minimally invasive surgery – SIMCOSURG – Slovenia – România 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 România

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 România

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)

Poziție: Director

Grant Internațional: DAAD project: The setup of the Research Center for Industrial Robots Simulation and Testing (CESTER), Technical University of Cluj-Napoca, (2001-2002), Finanțat de DAAD Germania, Poziție: Director

**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 - <http://link.springer.com/article/10.1007%2Fs00464-010-0975-4>) 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 (<http://www.intechopen.com/books/robot-surgery/classification-design-and-evaluation-of-endoscope-robots>) (realizat în colaborare cu UMF-Cluj-Napoca)
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** (realizat în colaborare cu UMF-Cluj-Napoca)
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** (realizat în colaborare cu UMF-Cluj-Napoca)

**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.

BREVETE DE INVENTIE

NATIONALE (total-11)

1. Plitea, N., Pisla, D., Vaida, C., Gherman, B., Robot Chirurgical, RO126271-A2, Romania (depus în 2009 aprobat în 30.05.2011)
2. Plitea, N., Pisla, D., Vaida, C., Vidrean, M. Lese, D., Scurtu, L., Familie de roboți pentru poziționarea cu orientare constantă a platformei mobile. Cerere de brevet nr. A/10021/29.09.2010, Romania (2010).
3. Plitea, N., Pisla, D., Vaida, C., Vidrean, A., Glogoveanu, M. Lese, D., Parallel Robot family with four degrees of freedom, În curs de brevetare no. A10022/30.09.2010, Romania (2010).
4. Plitea, N., Pisla, D., Vaida, C., Lese, D., Konya, B., Dadarlat, R., Scurtu, L., Sabou, C., Familie de roboți paraleli cu șase grade de mobilitate, Cerere de brevet nr. A/10013/2011, Romania (2011).
5. Vaida C., Plitea, N., Pisla, D., Gherman, B., Suci, M.: Orientation module with modular structure and multiple bends, În curs de brevetare no. A10113/2001, Romania (2011)
6. Plitea N., Pisla D., Vaida C., Gherman B., Szilaghyi A., Galdau B., Cocorean D.: Robot paralel pentru brahiterapie cu doua lanturi cinematice de ghidare a platformei (acului) de tip 2CRRU si CRU - BR1, În curs de brevetare, A/10004/2013
7. Plitea N., Pisla D., Vaida C., Gherman B., Szilaghyi A., Galdau B., Cocorean D.: Robot paralel pentru brahiterapie cu doua lanturi cinematice de ghidare ale platformei (acului) de tip 2CRRU si CYL-U - BR2, În curs de brevetare, A/10005/2013
8. Plitea N., Pisla D., Vaida C., Gherman B., Szilaghyi A., Galdau B., Cocorean D.: Robot paralel pentru brahiterapie cu doua lanturi cinematice de ghidare a platformei de tip CYL-U - BR3 În curs de brevetare, A/10006/2013
9. Plitea N., Pisla D., Vaida C., Gherman B., Szilaghyi A., Galdau B., Cocorean D.: Robot paralel pentru brahiterapie cu doua module paralele, unul de pozitionare si unul de orientare - BR4, În curs de brevetare, A/10007/2013
10. N. Plitea, D. Pisla, C. Vaida, B. Gherman, P. Tucan, C. Govor, F. Covaciu: Familie de roboți paraleli pentru biopsia transperineală a prostatei, În curs de brevetare: A/00191/13.03.2015;
11. C. Vaida, D. Pisla, P. Tucan, N. Plitea, B. Gherman: Robot paralel pentru biopsia transperineală a prostatei. În curs de brevetare: 00761/26.10.2015

<p>REPREZENTARE IN COMISII DE INTERES NATIONAL/INTERNATIONAL</p>	<p>Referent oficial în comisia de susținere la peste 25 teze de doctorat la universități naționale (Brasov, Cluj, Craiova, Iasi, Timisoara)</p> <p>Presedinte de comisie de susținere la peste 30 teze de doctorat la Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca</p> <p>Membru în comisii de concurs pe posturi didactice de profesor, conferențiar, șef lucrări și asistent</p> <p>Membru în comisia de disertație a programului de Master MaviM 2011</p> <p>Membru în comisia de licență a programului de Robotica (2013-prezent)</p> <p>Recenzor a peste 150 lucrări în reviste internaționale (eg revistele Machine and Mechanism Theory, ASME, Robotics and Computer Intergrated Manufacturing, Robotica, Proceedings of Romanian Academy. Series A etc.), conferințe naționale și internaționale</p> <p>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, 2013, Metrapp 2011, 2013, MTM-Robotics 2012, 2016, CK 2013, MESROB 2012-2016, ICOME 2015, SYROM 2009, 2013, Robotics 2014 etc.</p> <p>Topical Editor al "Journal of Mechanical Sciences" (http://www.mechanical-sciences.net/editorial_board.html)</p> <p>Membru al board-ului științific al Journal of Technical Sciences, Applied Mechanics (http://www.imsar.ro/RJTS-AM_Editorial_Board_2016.pdf)</p>
<p>ACTIVITATE ÎN CADRUL ȘCOLII DOCTORALE:</p>	<p>Doctorate finalizate</p> <ol style="list-style-type: none"> Gherman Bogdan, Cercetări privind dezvoltarea de modele cinematice, dinamice și funcționale destinate unei structuri inovative de robot paralel hibrid pentru chirurgia minim invazivă, 2011 Suciu Marius, Contribuții privind dezvoltarea unui nou robot paralel activ pentru chirurgia minim invazivă, 2011 Stoica Alin, Contribuții privind modelarea și proiectarea constructivă a unui robot paralel pentru chirurgia minim invazivă, 2012 Szilaghyi Andras, Cercetări privind modelarea, simularea și comanda unui robot paralel-hibrid chirurgical, 2012 Gyuko Bela, Cercetări privind simularea, comanda și acționarea sistemelor robotizate paralele, 2013 Galdau Bogdan, Cercetări privind dezvoltarea unui robot paralel modular destinat tratamentului de brahiterapie, 2015 Covaciu Florin, Simularea, comanda și acționarea roboților paraleli pentru brahiterapie, 2015 Cocorean Dragos, Dezvoltarea de noi roboți paraleli pentru brahiterapie, 2016 <p>Programe post-doctorale finalizate</p> <ol style="list-style-type: none"> Vaida Calin, Dezvoltarea unor sisteme robotizate inteligente cu dexteritate mărită cu aplicații în chirurgie, bursă post-doctorală în cadrul proiectului POSDRU – 4D-POSTDOC 2010-2012 Gherman Bogdan, Dezvoltarea inovativă a unui sistem robotic paralel destinat tratamentului curativ și paliativ al cancerului prin brahiterapie în cadrul proiectului POSDRU – PARTING, 2014-2015 <p>Doctoranzi în stagi</p> <p>În prezent există șase doctoranzi în stagi, toți având toate obiectivele îndeplinite în stadiul curent de realizare al tezei de doctorat.</p> <p>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.</p> <p>În urma finalizării acestor teze au fost publicate peste 10 lucrări ISI, și 20 lucrări BDI toate în directă legătură cu subiectele tezelor realizate.</p> <p>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-doctoranzi finanțati prin intermediul sprijinului financiar acordat de acest proiect. Aceștia vor fi coordonați în co-tutelă de Prof. dr. ing. Doina Pîslă și dr.-ing. Giuseppe Carbone, în baza unui acord de colaborare semnat cu Universitatea din Cassino, Italia.</p>

MEMBRU IN ASOCIAȚII PROFESIONALE:	<p>Membru al Societății Române de Robotică din 2002</p> <p>Membru GAAM - Societatea Germană de Matematică și Mecanică Aplicată (Gesellschaft für Angewandte Mathematik und Mechanik) din 1995,</p> <p>Membru al Asociației Romane pentru Teoria Mașinilor și Mecanismelor (ARoTMM)- și al Societății Internaționale de Teoria Mecanismelor și a Masinilor-IFTOMM din 1998.</p> <p>Membru în comisia tehnică „Computational Kinematics” a organizației internaționale IFTOMM din anul 2007</p> <p>Membru în comisia tehnică „ Biomechanical Engineering ” a organizației internaționale IFTOMM din anul 2007</p> <p>Presedinte comisia tehnică „Computational Kinematics” a organizației internaționale IFTOMM din anul 2009</p> <p>Membru în societatea EURobotics, http://eu-robotics.net</p> <p>Vicepresedinte al Societății Naționale AroTMM din 2013</p>
LECTOR INVITAT (Keynote speaker)	<p>Cele mai reprezentative din ultimii 5 ani</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Pislă, D., Innovative Approaches in Surgical Robotics - Past, Present and Future , The 2nd IFTOMM Asian Conference on Mechanism and Machine Science, Tokyo, Japan, 2012, http://www.jc-iftomm.org/Asian-MMS2012/ 2. Pislă, D., Research Challenges in Robotic Assisted Brachytherapy, MESROB 2014, Lausanne, Switzerland, 2014, http://mesrob.epfl.ch/page-104220-en.html 3. Pislă, D., Trends And Technological Innovations In Surgical Robotics, VIth International Conference on Robotics, Robotics 2014, Bucharest, Romania, 2014, http://www.cester.utcluj.ro/chance/realizari/robotics_2014.pdf 4. Pislă, D., Innovative Approaches in Medical Robotics, ICOME 2015, Craiova, 2015, http://www.mecanica.ucv.ro/ViataAcademica/Conferinte/ICOME2015/index.html
COLABORARI INTERNAȚIONALE SI NAȚIONALE	<p>Colaborare cu Universitatea Tehnică din Braunschweig, Germania</p> <p>Colaborare cu Universitatea din Innsbruck, Austria</p> <p>Colaborare cu Universitatea din Cassino, Italia</p> <p>Colaborare cu Institutul de Cercetări Johaneum, Klagenfurt, Austria</p> <p>Colaborare cu Universitatea din Hanovra, Germania</p> <p>Colaborare cu EPFL Lausanne, Elveția</p> <p>Colaborare cu Institutul de cercetării Mihajlo Pupin, Belgrad, Serbia</p> <p>Colaborare cu Universitatea din Brașov</p> <p>Colaborare cu Universitatea din Craiova</p> <p>Colaborare cu Universitatea “Gheorghe Asachi” din Iași</p> <p>Colaborare cu agenți economici importanți din Transilvania</p>
EDITOR CĂRȚI ÎN EDITURI INTERNAȚIONALE ȘI NAȚIONALE	<p>Pislă, D., Ceccarelli, M., Husty, M., Corves, B. (Eds) , New Trends in Mechanism Science. Analysis and Design, 2010, Springer, ISBN: 978-90-481-9688-3 (Print) 978-90-481-9689-0 (Online)</p> <p>Pislă, D., Bleuler, H., Rodic, A., Vaida, C., Pislă, 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)</p> <p>Rodic, A., Pislă, D., Bleuler, H., New Trends in Medical and Service Robots, Challenges and Solutions, Mechanisms and Machine Science, Volume 20 2014, ISBN: 978-3-319-05430-8 (Print) 978-3-319-05431-5 (Online)</p> <p>Pislă, D., Husty, M., Romanian Journal of Technical Sciences Applied Mechanics, Special Issue “New Trends in Advanced Robotics”, Vol. 58, 1-2, jan-aug. 2013 (special issue)</p> <p>Bleuler, H., Bouri, M., Mondada, F., Pislă, D., Rodic, A., Helmer, P., New Trends in Medical and Service Robots Assistive, Surgical and Educational Robotics, Vol. 38, 2016 ISBN: 978-3-319-23831-9 (Print) 978-3-319-23832-6 (Online)</p> <p>Wenger, P., Chevallereau, C., Pislă, D., Bleuler, H., Rodić, A. (Eds.) , New Trends in Medical and Service Robots. Human Centered Analysis, Control and Design, Vol. 39, 2016 ISBN 978-3-319-30674-2</p>

<p>PREMI ȘI DISTINCȚII</p>	<p>Premiul special al OSIM (Oficiul de Stat pentru Invenții și Mărci) pentru brevetul Robot Chirurgical, nr. RO 126271, Iasi, 2014 http://www.osim.ro/despre_noi/comunicate_relpress.php</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>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 inventică 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 (link) (2012)</p>					
<p>Limba(i) străină(e) cunoscută(e) Autoevaluare Nivel european (*) Limba</p>	Intelegere Ascultare Citire		Vorbire Participare la conversatie Discurs oral		Scriere Exprimare scrisa	
	En	C1	C1	C1	C1	C1
	Ge	C1	C1	C1	C1	C1
	Fr	A2	A2	A2	A2	A2

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

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

Cluj-Napoca
07.10.2016

Prof. univ. Dr. Ing. Doina Liana PÎSLĂ