Anexa 4

Rezoluție Comisie de verificare

FISA DE VERIFICARE A INDEPLINIRII STANDARDELOR MINIMALE

Candidata CRIȘAN (DUCA) ADINA – VERONICA, înscrisă la concursul pentru ocuparea postului de **CONFERENȚIAR,** la Facultatea Construcții de Mașini Departamentul de Ingineria Sistemelor Mecanice, poziția 13.

Criteriu / subcriteriu	Evaluare	Document doveditor
1. Activitatea didactică		
1.a. autor / coautor / lucrări didactice publicate la edituri recunoscute	6	(se regasesc in lista de lucrari)
1.b. autor / coautor / lucrări de laborator redactate şi realizate practic	2	(se regasesc in lista de lucrari)
2. Activitatea ştiinţifică		
2. a. autor / coautor / lucrări ştiintifice publicate (conform criteriilor minimale aprobate de Senat)	42	(se regasesc in lista de lucrari)
2. b autor / coautor / alte lucrări (proiecte, studii, etc.)	0	
2. c. participări în colective de cercetare	3	(se regasesc in lista contractelor de cercetare)
3. Activitate în folosul comunităţii academice		
3. a. activitate în comisii permanente la nivel de departament / facultate / universitate	nu	-
3. b. membru în structuri ale unor organizaţii naţionale şi internaţionale	nu	-

Data 09.06.2019 **Semnătura__(candidat)**

Instrucţiuni:

- Candidatul completează coloana a II-a (evaluare), unde este cazul.

- Candidatul va atasa, dacă este cazul, documente doveditoare, în xerocopie, pentru acele criterii a căror evaluare nu este posibilă pe baza conţinutului dosarului.

FISA STANDARDE MINIMALE CONCURS CONFERENȚIAR - DOMENIUL: INGINERIE MECANICA

Candidat: **Ș.L. Dr. Ing. CRIȘAN (DUCA) A.V.**

Specificatie	Domeniul activitatilor	Indicator	Punctaj obtinut de catre candidat	Punctaj minim grila	Procent realizat in raport cu punctajul minim pt conf. [%]	Rezolutie indicatori
Activitatea didactica/profesionala	A.1.1	N1	2,00	2,00	**100,00**	indicator indeplinit
		N1.1	0,00	0,00		indicator indeplinit
		N1.3	1,00	1,00	**100,00**	indicator indeplinit
	A.1.2	N2	3,00	3,00	**100,00**	indicator indeplinit
		N.2.1	2,00	1,00	**200,00**	indicator indeplinit
Activitatea de cercetare	A21+A2.3	P1+P2	5,16	5,00	**103,23**	indicator indeplinit
		P1	4,36	3,00	**145,38**	indicator indeplinit
	A2.2	N3	13,00	8,00	**162,50**	indicator indeplinit
		N3.1	4,00	3,00	**133,33**	indicator indeplinit
	A2.4+A2.5	N4	1,00	1,00	**100,00**	indicator indeplinit
		N43	0,00	0,00		indicator indeplinit
Recunoasterea impactului activitatii	A3.1	S1+S2	14,33	10,00	**143,26**	indicator indeplinit
	A3.2	N5	10,00	5,00	**200,00**	indicator indeplinit
	A3.3	C	32,00	10,00	**320,00**	indicator indeplinit
TOTAL			91,85	52,00	176,63	indicator indeplinit

N1.2 **Manuale suport de curs (conf. Fisei disciplinei)**

coautor ***Format tiparit/electronic (minim 100 pagini)***

Nr. Crt	Autorii	Numar autori	Titlul	Editura	Anul publicarii	ISBN	Punctaj
1	Negrean, I. Kacso, K., Schonstein, C., Duca A.	4	Mecanică. Teorie şi aplicaţii	UT Press, România, Cluj-Napoca	2013	978-973-662-523-7	1,00
2.	Negrean, I. Kacso, K., Schonstein, C., Duca A., Rusu F.	5	Mechanics. Theory and applications	UT Press, România, Cluj-Napoca	2015	978-606-737-061-4	1,00
	Total						2,00

N1.3 **Manuale suport de curs (conf. Fisei disciplinei)**

Format electronic disponibil pe platforma univ/fac/dep -autor

Nr. Crt	Autorii	Adesa de site	Anul postarii	nr. Autori	Punctaj
1	Crișan (Duca) Adina Veronica	http://www.ism.utcluj.ro/users/~acrisan/ CURS_CALIBRARE_SI_PRECIZIE_IN_ROBOTICA_2018-2019.pdf	2019	1	1,00
	Total				**1,00**

N2.1 **Standuri de laborator (constructie/modernizare) certificate de directorul de departament**

Nr. Crt	Denumire stand/an constructie sau modernizare	Anul constructie/ modernizare	Punctal individual
1	Stand pentru studiul mișcării pe plan înclinat	2018	1,00
2.	Studiul energiei cinetice și a energiei potențiale	2010	1,00
	Total		2,00

N2.2 **Indrumator laborator/carte si aplicatii format tiparit sau electronic**

autor, co-autor

Nr.crt.	Autori	Nr. Autori	Titlul	Anul editarii	ISBN	Punctaj individual
1.	Brad, S., Mocan, B., Duca, A., Brad,E	4	Robotizarea asistată de calculator a fabricației, Editura UT Press, Cluj – Napoca,	2008	ISBN 978-973-662-361-5	1,00
	Total					1,00

N3.1 **Articole si publicatii BDI (neincluse in A2.1)**
prim autor sau autor corespondent

Nr. crt.	Nume autori	Numar autori	Titlul lucrarii	Denumire Jurnal /ISSN	Volum/ Numar	Anul publicarii	nr. pagini (de la .. pana la:)	Punctaj individual
1	Duca, A., Negrean, I., Kacso, K.	3	Matrix Exponentials in the FANUC Robot Geometry	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering, ISSN 1221-5872	Vol. 51, Issue 1	2008	69-74	1,00
2	Duca A., Morariu Gligor R.	2	A Software Application Intended for the Numerical Modeling of Serial Robot Structures	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering, ISSN 1221-5872	Vol.56, Issue 2	2013	323-328	1,00
3	Crișan A.V., Negrean I.	2	A Numerical Model for Computing the Geometrical Errors using Transfer Matrices in case of a 5R Robot	Roumanian Journal of Acoustics and Vibration, ISSN print 1584 - 7284, ISSN online 2602 - 0351	Vol. 1, Issue 1	2019		1,00
4	Crișan A.V., Morariu Gligor R.	2	A Study on the Impact Force in case of Tamping Rammers	Roumanian Journal of Acoustics and Vibration, ISSN print 1584 - 7284, ISSN online 2602 - 0351	Vol. 1, Issue 1	2019		1,00
	Total							4,00

N3.2 **Articole si publicatii BDI (neincluse in A2.1)**

co-autor

	Nume autori	Numar autori	Titlul lucrarii	Denumire Jurnal /ISSN	Volum/ Numar	Anul publicarii	Nr. pagini (de la .. pana la:)	Punctaj individual
1	Negrean, I., Negrean, D.C., D	3	The Geometry Equations in the Robot Cooperation	Proceedings, of the 8th International Conference MTeM, ISBN 973-9087-83-3		2007	309-314	1,00
2	Negrean, I., Negrean, D.C., D	3	The Kinematics Equations in the Robot Cooperation	Proceedings, of the 8th International Conference MTeM, ISBN 973-9087-83-3		2007	303-308	1,00
3	Brad, S., Fulea, M., Duca, A., Mocan, B	4	A Novel Software Platform For Managing Innovation In Cooperative Business Processes	The International Conference on Modern Technologies in Manufacturing MTeM, Cluj-Napoca, ISBN 973-9087-83-3		2007	75-78	1,00
4	Negrean, I., Negrean, C., Duca, A., Kacso, K.	4	The Geometrical Control Function for a 3R - Type Robot	Acta Technica Napocensis Series: Applied Mathematics and Mechanics, ISBN 973-9087-83-3	Vol. 51, Issue II	2008	13 - 201	1,00
5	Negrean, I., Kacso, K., Negrean, D.C., Duca, A.V., Schonstein, C.	5	Dynamics of 2TR-TYPE Robot Based Acceleration Energy	Proceedings, of the 9th International Conference MTeM, ISBN 973-7937-07-04		2009	205-208	1,00
6	Negrean, I., Duca, A., Kacso, K., Mura-Cozma, S. M., Schonstein, C.	5	New Formulations on Serial Robots Dynamics	The 3rd International Conference on International Conference "Computational Mechanics and Virtual Engineering" " COMEC" 2009, ISBN 978-973-598-572-1		2009	870-875	1,00
7	Schonstein, C., Negrean, I., Kacso, K., Duca, A.V.	4	Kinematical Modeling of a Robot Hybrid Structure	Proceedings of the 9th International Conference MTeM, ISBN 973-7937-07-04		2009	265-268	1,00

9	Blebea,A., Ispas, V., Duca, A.	3	Appropiate choosing the cross-roller ring for robotic applications	Acta Technica Napocensis, Series: Applied Mathematics and Mechanics,	Vol.55, Issue II	2012	363 - 368	1,00
10	Negrean, I., Kacso, K., Schonstein, C., Duca, A.	4	New Formulations on Kinematics of Mechanical Systems	The 4th International Conference on Advanced Engineering in Mechanical Systems (ADEMS 2013), published in Acta Technica Napocensis, Series: Applied Mathematics and	Vol. 56, Issue 4	2013	583-590	1,00
	Total							**9,00**

P1.1 **Articole și publicații științifice indexate Web of Science - Thomson Reuters *, ****

Autor corespondent/Prim autor ***maxim 3 autori***

Nr. crt.	Autor corespondent= 2; Prim autor=1	Nume autori	Titlul lucrarii	Denumire Jurnal /ISSN	Volum/Numar	Anul publicarii	nr. pagini (de la .. pana la:)	Factor de impact in anul publicarii	Punctaj individual pt n max 3
1	1	Crișan A.V., Negrean I.	The Jacobian Matrix Based on the Transfer Matrices	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering, ISSN 1221-5872	Vol. 62, Issue I	2019	127 - 134		0,40
2	1	Crișan A.V., Negrean I.	The Jacobian Matrix Based on Differential Matrices	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering, ISSN 1221-5872	Vol. 62, Issue I	2019	135 - 140		0,40
		Total							0,80

P1.3 **Articole și publicații științifice indexate Web of Science - Thomson Reuters**

co-autor ***maxim 3 autori***

Nr. crt	Nume autori	Titlul lucrarii	Denumire Jurnal/ ISSN	Volum/ Numar	Anul publicarii	nr. pagini (de la .. pana la:)	Factor de impact in anul publicarii	Numar autori	Punctaj individual
1	Negrean, I., Schonstein, C., Duca, A.	Dynamic Model for the Mobile Robot RmITA	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics and Mechanics, ISSN 1221-5872	Vol.57 Issue II	2014	159 - 164		3	0,20
2	Crișan A.V., Șerdean M.F, Morariu – Gligor R.,	The Analysis of Geometrical Errors Based on Interpolation Functions for a 5 d.o.f Serial Robot	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering ISSN 1221-5872	Vol. 60, Issue IV	2017	573 - 578		3	0,20
3	Morariu – Gligor R., Crișan A.V., Șerdean M.F,	Optimal Design of an One Way Plate Compactor	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering ISSN 1221-5872	Vol. 60, Issue IV	2017	557 - 564		3	0,20
4	Șerdean M.F, Morariu – Gligor R., Crișan A.V.,	Enhanced KGCS for Engineering Design	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering ISSN 1221-5872	Vol. 60, Issue IV	2017	621 - 626		3	0,20
5	Negrean I., Crișan A.V.	Polynomial Interpolation Functions in Advanced Dynamics	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering ISSN 1221-5872	Vol. 61, Issue IV	2018	539 - 548		2	0,20
6	Negrean I., Crișan A.V.	The Dynamics Study of an Assembly Cam - Spring	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering ISSN 1221-5872	Vol. 61, Issue IV	2018	539 - 548		2	0,20

7	Negrean I., Crișan A.V.	Formulations on Accuracy in Advanced Robot Dynamics	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering ISSN 1221-5872	Vol. 62, Issue I	2019	23 - 32		2	0,20
8	Negrean I., Crișan A.V.	Matrix Exponentials in Robot Elastokynematics	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering ISSN 1221-5872	Vol. 62, Issue I	2019	33 - 40		2	0,20
9	Deteșan, O.A., Crișan A.V.	The Geometric Model Of FANUC LR Mate 100IB Considering The Dimensional And Generalized Coordinates Errors	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering ISSN 1221-5872	Vol. 62, Issue I	2019	57 - 62		2	0,20
10	Deteșan, O.A., Crișan A.V.	A Theoretical Approach On Determining The Geometrical Errors In Case Of Articulated Robot Structures	Acta Technica Napocensis Series: Applied Mathematics and Mechanics, ISSN 1221-5872	Vol. 62, Issue I	2019	63 - 70		2	0,20
11	Șerdean M.F, Crișan A.V.	A Benchmark Study of KGCS Optimization Algorithm	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering ISSN 1221-5872	Vol. 62, Issue I	2019	163 - 168		2	0,20
	Total								2,20

P1.4 **Articole și publicații științifice indexate Web of Science - Thomson Reuters**

co-autor ***mai mult de 3 autori***

Nr. crt	Nume autori	Titlul lucrarii	Denumire Jurnal/ISSN	Volum/ Numar	Anul publicarii	nr. pagini (de la .. pana la:)	Factor de impact in anul publicarii	Numar autori	Punctaj individual
1	Negrean, I., Negrean,C., Kacso, K., Duca, A.,	New Formulations about Dynamics of Robots	Proceedings of AQTR 2008 IEEE-TTTC (THETA 16),	Tome II	2008	371 - 376		4	0,15
2	Brad, S., Fulea, M., Mocan, B, Duca, A., Brad, E	Software Platform for Supporting Open Innovation	International Conference AQTR, 2008, ISBN 978-1-4244-2576-1, DOI: 10.1109/AQTR.2008.4588916		2008	224 - 229		5	0,12
3	Negrean, I., Duca, A.V., Negrean, D.C., Kacso, K.	New Formulations on Acceleration Energy in the Robot Dynamics	Proceedings of SYROM 2009, Springer Science+Business Media, DOI: 10.1007/978-90-481-3522-6_28		2009	351 - 364		4	0,15
4	Negrean, I., Schonstein, C., Negrean, D.C., Negrean, A.S., Duca, A.	Formulations in Robotics based on Variational Principles	2010 IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics (AQTR), IEEE-TTTC (THETA 17), DOI: 10.1109/AQTR.2010.5520871	Tome I	2010	281 - 286		5	0,12
5	Negrean, I., Vuşcan, I., Schonstein,C., Kacso, K.,Duca, A., Negrean C.	Dynamics of Hybrid Robot Structures Using Variational Principles	Robotics and Automation System, Solid State Phenomena ISSN 1012-0394	Vol.166 -167	2010	303 - 308		6	0,10
6	Negrean, I., Schonstein, C., Kacso, K., Negrean C., Duca, A.	Formulations about Dynamics of Mobile Robots	Robotics and Automation System, Solid State Phenomena ISSN 1012-0394, https://doi.org/10.4028/www.scientific.net/SSP.166-167.303	Vol.166 -167	2010	309 - 314		5	0,12

16	Negrean, I., Schonstein,C., Kacso, K., Duca, A.	Kinematical Control Functions for a 2TR Type Robot	Acta Technica Napocensis, Series: Applied Mathematics and Mechanics, ISSN 1221-5872	Nr.53 Vol. III	2010	433-438		4	0,15
7	Negrean, I., Schonstein, C., Kacso, K., Duca, A.	Matrix Exponentials and Differential Principles in the Dynamics of Robots	The 13-th World Congress in Mechanism and Machine Science, Guanajato, Mexico, Iunie, 2011		2011			4	0,15
8	Negrean, I., Schonstein,C., Kacso, K., Duca, A.	Formulations in Advanced Dynamics of Mechanical Systems	The 11th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines, Mechanisms and Machine Science book series, Springer International Publishing, https://doi.org/10.1007/978-3-319-01845-4_19, Online ISBN 978-3-319-01845-4.	Vol. 18	2012	185 - 195		4	0,15
9	Negrean, I., Schonstein, C., Kacso, K., Z. Szoke, Duca, A.	Dynamic Modeling of the Hybrid Robots Structures	Proceedings of AQTR 2012 IEEE-TTTC (THETA 18), ISBN: 978-1-4673-0703-1.		2012			5	0,12
10	Negrean, I., Kacso, K., Schonstein, C., Duca, A.	Energies of Accelerations in Advanced Robotics Dynamics	The VI-th International Conference on Robotics (ROBOTICS 2014), Applied Mechanics and Materials, ISSN: 1662-7482The VI-th International Conference on Robotics (ROBOTICS 2014), Applied Mechanics and Materials, ISSN: 1662-7482		2014			4	0,15

11	Negrean I., Kacso K., Schonstein C., Duca A., Rusu F., Cristea F., Haragas S.	New Formulations on Motion Equations in Analytical Dynamics	Applied Mechanics and Materials, Current Solutions in Mechanical Engineering (Trans Tech Publishing House, Switzerland) ISSN print 1660-9336, ISSN web 1662-7482, ISSN cd 1660-9336	Vol. 823	2015	49 - 54		7	0,09
12	Negrean I., Kacso K., Schonstein C., Duca A., Rusu F., Cristea F., Haragas S.	New Formulations on Acceleration Energies in Analytical Dynamics	Applied Mechanics and Materials (Trans Tech Publishing House, Switzerland) ISSN print 1660-9336, ISSN web 1662-7482, ISSN cd 1660-9336, https://doi.org/10.4028/www.scientific.net/AMM.823.43	Vol. 823	2015	43 - 48		7	0,09
13	Merie, V. V., Șerdean, F., Burnete, N. V., Crișan, A. V., Crăciun, Ș. I.	Deposition temperature influence on the mechanical properties of niobium nitride thin films	ACTA Technica Napocensis. Series: Applied Mathematics and Mecanics, ISSN 1221-5872	Vol. 60, Issue IV	2017	585 - 590		5	0,12
14	F. M. Șerdean, V. V. Merie, A. V. Crișan, C. Bîrleanu, H. G. Crișan	The influence of deposition time and testing temperature on mechanical properties of niobium nitride thin films	IOP Conf. Series: Materials Science and Engineering DOI: 10.1088/1757-899X/444/3/032003	Vol.444	2018			5	0,12
15	Vlase, S., Crișan, A.V.,Itu, C., Scutaru, M.C.	FEA Analysis Of The Interaction Chamber For The ELI-NP Array Of Detectors (ELIADE)	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering ISSN 1221-5872	Vol 62, Issue I	2019	41 - 46		4	0,15
16	Scărlătescu D.D., Vlase,S., Crișan, A.V., Itu, C., Modrea, A.,	Traction Tests to Determine the Behavior of the Materials Used in Water Supply Networks	Acta Technica Napocensis - Series: Applied Mathematics, Mechanics and Engineering ISSN 1221-5872	Vol 62, Issue I	2019	175 - 182		5	0,12
	Total								**2,16**

N4.4 **Monografii/cărți de specialitate, format tipărit/electronic (min. 100 pag.)**

co - autor

Nr.crt	Autori	Titlul	Editura	Anul editarii	ISBN	Nr. Pagini	Punctaj individual
1	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., Kacso, K.	Mecanică avansată în robotică	Editura UT Press	2008	978-973-662-420-9	431	1,00
	Total						1,00

N5

Prezentarea/Diseminarea rezultatelor: prezență la manifestări științifice în calitate de autor/co-autor de lucrări, profesor invitat

Nr. Crt.	Tipul activitatii: conferinta/congres= 1; workshop international=2; profesor invitat=3	Denumire Congress, workshop/ Institutia unde a fost invitat	Anul /perioada (pt. prof. invitat)	Titlul lucrarii sustinute in calitate de autor sau co-autor/ Prelegeri expuse pt profesor invitat	link email/alte modalitati de justificare a activitatii	Punctaj realizat
1	1	Proceedings of AQTR 2008 IEEE-TTTC (THETA 16), International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, Cluj - Napoca, UTCN	2008	New Formulations about Dynamics of Robots		1,00
2	1	The 3rd International Conference on International Conference "Computational Mechanics and Virtual Engineering" COMEC 2009	2009	New Formulations on Serial Robots Dynamics		1,00
3	1	The 10th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines, România / Brașov, 2009, Proceedings of SYROM 2009	2009	New Formulations on Acceleration Energy in the Robot Dynamics		1,00
4	1	The 5-th International Conference, Robotics 2010, Cluj - Napoca, UTCN	2010	Dynamics of Hybrid Robot Structures Using Variational Principles		1,00
5	1	Proceedings of AQTR 2010 IEEE-TTTC (THETA 17), International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, Cluj - Napoca, UTCN	2010	Formulations in Robotics based on Variational Principles		1,00
6	1	Proceedings of AQTR 2012 IEEE-TTTC (THETA 18), International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics,	2012	Dynamic Modeling of the Hybrid Robots Structures		1,00
7	1	The 4th International Conference on Advanced Engineering in Mechanical Systems (ADEMS 2013)	2013	New Formulations on Kinematics of Mechanical Systems		1,00
8	1	The VI-th International Conference on Robotics (ROBOTICS 2014), Technical University of Bucharest, 2014	2014	Energies of Accelerations in Advanced Robotics Dynamics		1,00
9	1	The third International Conference of Mechanical Engineering, ICOME 2015, University of Craiova	2015	New Formulations on Acceleration Energies in Analytical Dynamics		1,00

10	1	41st International Conference on Mechanics of Solids, Acoustics and Vibrations "Prof. P.P. Teodorescu" ICMSAV XLI, University of Cluj - Napoca	2017	The Analysis of Geometrical Errors Based on Polynomial Interpolation Functions for a 5 D.O.F. Serial Robot		1,00
	Total					**10,00**

S **Atragere resurse financiare prin granturi/proiecte/contracte terţi**

Nr.crt	Calitatea: director = 1, membru in echipa = 2	Tip proiect *	Titlul proiectului	Perioada de derulare	Valoare totala UTCN** [ech. Euro]	Valoarea alocata membrului in echipa de catre directorul de proiect*** [ech. Euro]	Punctaj individual
1	2	Contract CEEX	Creşterea Performanţelor de Calitate în Cadrul Proceselor Cooperative din IMM-uri prin Sisteme Expert în Ingineria şi Managementul Inovaţiei, acronim INOVEX	2006 - 2008	153.393,62	13.374	13,37
3	2	Contract cu terţi (TVA 38)	Studiu privind proiectarea şi implementarea unei linii tehnologice de asamblare a transportoarelor industriale cu profile de aluminiu.	2017 - 2018	6.462,77	952	0,95
			Total			**14.326**	**14,33**

C **Citări în publicații BDI (WOS si Scopus)**

Nota: se exclud autocitarile

Nu se considera autocitare articolul in care apar autori din articolul citat, dar lipseste declarantul (persoana care completeaza Fisa de evaluare)

Nr. Crt.	Date de identificare complete ale articolul citat (se exclud autocitarile)***	Date de identificare complete ale articolelor care citeaza	Anul in care a fost citata lucrarea	Linkul articolului care citeaza	Factorul de impact al publicației WOS în care apare citarea	Punctaj individual
1	I., Negrean, Mecanică Avansată în Robotică, Editura UT PRESS, Cluj-Napoca, 2008, ISBN 978-973-662-420-9.	Schonstein, C. (2018). *Kinematic Control Functions For a Serial Robot Structure Based On The Time Derivative Jacobian Matrix* . Acta Technica Napocensis-Series: Applied Mathematics, Mechanics, and Engineering, Volume 61(Issue2).	2018	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/viewFile/985/922		1,00
2	I., Negrean, *Mecanică Avansată în Robotică* , Editura UT PRESS, Cluj-Napoca, 2008, ISBN 978-973-662-420-9	Schonstein, C., & Nicolae, Panc (2018). *Establishing the Jacobian Matrix For aThree Degrees Of Freedom Serial Structure* . Acta Technica Napocensis-Series: Applied Mathematics, Mechanics, and Engineering, Vol. 61 (Issue 1).	2018	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/964		1,00
3	Negrean, I., Schonstein, C., s.a., *Mechanics — Theory and Applications* , Editura UT Press, 2015, ISBN 978-606-737-061-4, 433 pagini.	Schonstein, C., & Nicolae, Panc. (2018). *Establishing The Jacobian Matrix For a Three Degrees Of Freedom Serial Structure* . Acta Technica Napocensis-Series: Applied Mathematics, Mechanics, and Engineering, Volume 61 (Issue1).	2018	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/964		1,00

4	Negrean, I., Schonstein, C., Kacso, K., Duca, A., *Matrix Exponentials and Differential Principles in the Dynamics of Robot* s, The 13-th World Congress in Mechanism and Machine Science, Guanajuato, Mexico, 19-25 June, 2011.	Schonstein, C., & Nicolae, Panc. (2018). *Establishing the Jacobian Matrix For a Three Degrees Of Freedom Serial Structure* . Acta Technica Napocensis-Series: Applied Mathematics, Mechanics, and Engineering, Volume 61 (Issue1).	2018	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/964		1,00
5	NEGREAN, I., et al. *Formulations in robotics based on variational principles* . In: Automation Quality and Testing Robotics (AQTR), 2010 IEEE International Conference on. IEEE, 2010. p. 1-6.	Yime-Rodríguez, E., Peña-Cortés, C. A., & Rojas-Contreras, W. M. (2014). The dynamic model of a four control moment gyroscope system. Dyna, 81(185), 41-47.	2014	http://www.scielo.org.co/scielo.php?pid=S0012-73532014000300006&script=sci_arttext&tlng=en		1,00
6	NEGREAN, I., et al. Formulations in robotics based on variational principles. In: Automation Quality and Testing Robotics (AQTR), 2010 IEEE International Conference on. IEEE, 2010. p. 1-6.	YIME-RODRÍGUEZ, Eugenio; PEÑA-CORTÉS, César Augusto; ROJAS-CONTRERAS, William Mauricio. The dynamic model of a four control moment gyroscope system Modelo dinámico de un sistema de control de par por cuatro giróscopos.	2013	http://bdigital.unal.edu.co/35443/1/35756-207723-1-PB.pdf		1,00
7	NEGREAN, I., et al. *Formulations in robotics based on variational principles* . In: Automation Quality and Testing Robotics (AQTR), 2010 IEEE International Conference on. IEEE, 2010. p. 1-6.	Rodríguez, Eugenio Yime, César Augusto Peña Cortés, and William Mauricio Rojas Contreras. "Modelo dinámico de un sistema de control de par por cuatro giróscopos." DYNA: revista de la Facultad de Minas. Universidad Nacional de Colombia. Sede Medellín 81.185 (2014): 41-47.	2014	https://dialnet.unirioja.es/servlet/articulo?codigo=4805816		1,00
8	NEGREAN, I., et al. *Formulations in robotics based on variational principles* . In: Automation Quality and Testing Robotics (AQTR), 2010 IEEE International Conference on. IEEE, 2010. p. 1-6.	YIME, E., PEÑA, C., & ROJAS, M. (2012). THE DYNAMIC MODEL OF A FOUR CONTROL MOMENT GYROSCOPE SYSTEM MODELO DINÁMICO DE UN SISTEMA DE CONTROL DE PAR POR CUATRO GIRÓSCOPOS. Dyna, 17.	2012	https://pdfs.semanticscholar.org/6953/bca548907f5034a578c03969d83b19782647.pdf		1,00

9	Negrean, I., Schonstein, C., Kacso, K., Negrean, C., & Duca, A. (2010). *Formulations about Dynamics of Mobile Robots* . In Solid State Phenomena (Vol. 166, pp. 309-314). Trans Tech Publications.	ORBAN, Magdalena. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS AND MECHANICS| home.	2012	https://scholar.google.com/scholar?start=10&hl=ro&as_sdt=0,5&sciodt=0,5&cites=724908740423697417&scipsc=		1,00
10	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). *Mecanica avansată în robotică* . UT Press.	DETEŞAN, O. A. (2013). The Dynamic Modelling of the Robot Mechanical Structure Using the Symbolic Computation in MATLAB. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 56(4).	2013	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/113		1,00
11	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). Mecanica avansată în robotică. UT Press.	DETEŞAN, O. A. (2013). The Path Planning of Industrial Robots Using Polynomial Interpolation, with Applications to Fanuc LR-Mate 100iB. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 56(4).	2013	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/114		1,00
12	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). *Mecanica avansată în robotică* . UT Press.	BUGNAR, F., DETEŞAN, O. A., & ISPAS, V. (2012). Contributions to the Geometric Modeling of Industrial Modular, Articulated, Serial Robots with Five Degrees of Freedom, Using Symbolic Computation. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 55(3).	2012	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/345		1,00

13	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). *Mecanica avansată în robotică* . UT Press.	BUGNAR, F., SCHONSTEIN, C., & ISPAS, V. (2013). GEOMETRIC MODELING OF A 5R-TYPE INDUSTRIAL ROBOT. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 56(4).	2013	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/111		1,00
14	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). *Mecanica avansată în robotică* . UT Press.	DETEŞAN, O. A. (2017). THE PATH PLANNING OF RTTRR SMALL-SIZED INDUSTRIAL ROBOT IN A PROCESS OF MICROPROCESSOR PACKING. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 60(4).	2017	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/932		1,00
15	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). *Mecanica avansată în robotică* . UT Press.	DETEŞAN, O. A. (2015). The Geometric and Kinematic Model of RTTRR Small-Sized Modular Robot. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 58(4).	2015	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/720		1,00
16	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). *Mecanica avansată în robotică* . UT Press.	DETEŞAN, O. A., & VAHNOVANU, A. D. (2016). The Dynamic Model of RTTRR Serial Robot–Iterations Outwards and Inwards the Robot's Mechanical Structure. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 59(1).	2016	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/744		1,00

17	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). Mecanica avansată în robotică. UT Press.	DETEŞAN, O. A. (2016). The Dynamic Model of RTTRR Serial Robot–The Determination of the Generalized Driving Forces. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 59(1).	2016	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/745		1,00
18	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). Mecanica avansată în robotică. UT Press.	DETEŞAN, O. A. (2015). The Numerical Simulation of TRR Small-Sized Robot. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 58(4).	2015	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/721		1,00
19	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). Mecanica avansată în robotică. UT Press.	DETEŞAN, Ovidiu-Aurelian, et al. The Graphical Simulation of TRR Small-Sized Robot. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 2016, 59.3.	2016	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/788		1,00
20	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). Mecanica avansată în robotică. UT Press.	Deteşan, O. A., Bugnar, F., Trif, A., & Nedezki, C. M. (2016). THE PATH PLANNING OF TRR SMALL-SIZED ROBOT. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 59(3).	2016	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/789		1,00
21	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). *Mecanica avansată în robotică* . UT Press.	BUGNAR, Florin; RAMONA-MARIA, G. U. I.; ISPAS, Viorel. The geometric modeling of the articulate 6R robot. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 2012, 55.1.	2012	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/118		1,00

22	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). *Mecanica avansată în robotică* . UT Press.	Ispas, V., Gui, R. M., Ispas, V., & Detesan, O. A. (2014). The Geometric Model of the TRTTRR1 Modular Serial Robot. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 57(2).	2014	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/7		1,00
23	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). *Mecanica avansată în robotică* . UT Press.	DETEŞAN, O. A., Ramona-Maria, G. U. I., ISPAS, V., & ISPAS, V. (2014). The Dynamic Model of TRTTR1 Modular Serial Robot. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 57(3).	2014	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/392		1,00
24	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). *Mecanica avansată în robotică* . UT Press.	Schonstein, C., & Nicolae, PANC. (2017). KINEMATICAL MODELLING FOR R2T SERIAL STRUCTURE USED IN TRANSFER PARTS BETWEEN TWO WORKSTATIONS. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 60(3).	2017	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/908		1,00
25	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). *Mecanica avansată în robotică* . UT Press.	Bugnar, F., Nedezki, C. M., & Adrian, TRIF. (2017). DYNAMIC MODEL OF 5R ARTICULATED INDUSTRIAL ROBOT USED IN WELDING PROCESSES. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 60(1).	2017	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/843		1,00

26	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). Mecanica avansată în robotică. UT Press.	SCHONSTEIN, C., STEOPAN, M., CURTA, R., & Florin, U. R. S. A. (2018). GEOMETRICAL AND KINEMATICAL CONTROL FUNCTIONS FOR A CARTESIAN ROBOT STRUCTURE. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 61(3_Spe).	2018	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/1070		1,00
27	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). Mecanica avansată în robotică. UT Press.	Gui, R. M., Detesan, O. A., Ispas, V., & Ispas, V. (2014). THE KINEMATIC MODEL OF THE TRTR MODULAR SERIAL ROBOT. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 57(2).	2014	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/12		1,00
28	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). Mecanica avansată în robotică. UT Press.	BLEBEA, A. V., ISPAS, V., MORARIU-GLIGOR, R. M., & URSA, I. N. (2012). SOLVING DYNAMIC MODELLING OF TTRT GANTRY MODULAR ROBOT BY NEWTON EULER FORMALISM. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 55(2).	2012	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/209		1,00
29	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). Mecanica avansată în robotică. UT Press.	ISPAS, V., GUI, R. M., ARGHIR, M., & ISPAS, V. (2013). GEOMETRIC MODELING OF TRTRR SERIAL MODULAR ROBOT. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 56(2).	2013	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/75		1,00

30	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). Mecanica avansată în robotică. UT Press.	Ramona-Maria, G. U. I., ISPAS, V., & URSA, N. I. (2012). THE GEOMETRIC MODELLING OF THE SERIAL MODULAR ROBOT TRTTRR1. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 55(1).	2012	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/76		1,00
31	Negrean, I., Duca, A., Negrean, C., & Kacso, K. S. (2008). Mecanica avansată în robotică. UT Press.	BLEBEA, A. V., ISPAS, V., & GUI, R. M. (2012). SOLVING DIRECT KINEMATICS MODELLING OF TTTR GANTRY MODULAR ROBOT BY ITERATIVE METHOD. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 55(1).	2012	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/116		1,00
32	Negrean, I., Duca, A., Negrean, D. C., & Kacso, K. (2008). Advanced mechanics in robotics.	BUGNAR, F., ISPAS, V., & BUDĂCAN, I. (2013). THE DIRECT KINEMATIC MODEL OF THE ARTICULATE 6R ROBOT. ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING, 56(1).	2013	https://atna-mam.utcluj.ro/index.php/Acta/article/view/420		1,00

	Formulations in robotics based on variational principles(Conference Paper) Negrean, I.Email Author, Schonstein, C.Email Author, Negrean, D.C.Email Author, Negrean, A.S.Email Author, Duca, A.V., 2010 IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, AQTR 2010 - Proceedings, Volume 1, 2010, Article number 5520871, Pages 281-286, 17th IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, AQTR 2010; Cluj-Napoca; Romania; 28 May 2010 through 30 May 2010; Category numberCFP10AQT-ART; Code 82014	The dynamic model of a four control moment gyroscope system(Article)(Open Access) [Modelo dinámico de un sistema de control de par por cuatro giróscopos] Yime-Rodríguez, E.aEmail Author, Peña-Cortés, C.A.bEmail Author, Rojas-Contreras, W.M., DYNA (Colombia) Open Access Volume 81, Issue 185, June 2014, Pages 41-47	2014	https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-84907353980&origin=resultslist&sort=plf-f&cite=2-s2.0-77958517526&src=s&imp=t&sid=a222c2636cc67dab47aca94e3d5bb31e&sot=cite&sdt=a&sl=0&relpos=1&citeCnt=1&searchTerm=		1,00
	Formulations in robotics based on variational principles(Conference Paper) Negrean, I.Email Author, Schonstein, C.Email Author, Negrean, D.C.Email Author, Negrean, A.S.Email Author, Duca, A.V., 2010 IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, AQTR 2010 - Proceedings, Volume 1, 2010, Article number 5520871, Pages 281-286, 17th IEEE International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, AQTR 2010; Cluj-Napoca; Romania; 28 May 2010 through 30 May 2010; Category numberCFP10AQT-ART; Code 82014	Generalized Lagrange-D'Alembert principle(Article) Dukić, D., Publications de l'Institut Mathematique Volume 91, Issue 1, 2012, Pages 49-58	2012	https://www.scopus.com/record/display.uri?eid=2-s2.0-84863551536&origin=resultslist&sort=plf-f&cite=2-s2.0-77958517526&src=s&imp=t&sid=a222c2636cc67dab47aca94e3d5bb31e&sot=cite&sdt=a&sl=0&relpos=2&citeCnt=0&searchTerm=		1,00
	Total					32,00

Nr. iesire FCM
138 / 21.06.19

Comisia de analiză a dosarelor de concurs a Facultății Construcții de Mașini

Decizie Rector nr. 138 / 31.05.2019

PROCES-VERBAL

Încheiat astăzi, **21.06.2019**, în cadrul şedinţei cu membrii Comisiei de analiză a dosarelor de concurs a Facultății Construcții de Mașini. Comisia de analiza a dosarelor candidaților înscriși la concursurile didactice pentru ocuparea posturilor scoase la concurs de UTCN în cadrul Facultății de Constrcucții de Mașini a fost numită prin decizia de rector nr. 138 din 31.05.2019 și are în componență pe:

1. Prof.Dr.Ing. Corina BÎRLEANU
2. Prof.Dr.Ing. Dorel BANABIC
3. Prof.Dr.Ing. Sorin POPESCU
4. Conf.Univ.Dr. Delia SUIOGAN

Comisia are atribuții conform ***Metodologiei de concurs pentru ocuparea posturilor didactice şi de cercetare vacante din Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca,*** respectiv*:* art. 19 lit. a) de a verifica îndeplinirea standardelor minimale prevăzute la art. 219 alin (1) lit. a) din Legea nr 1/2011, cu modificările și completările ulterioare, standarde minimale necesare și obligatorii pentru conferirea titlurilor didactice şi de cercetare.

Facultatea de Construcții de Mașini a scos la concurs următoarele posturi didactice publicate în **Monitorul Oficial, partea a III-a nr. 456 din 03.05.2019** și anume:

1. Departamentul Ingineria Fabricației: conferențiar poz. 21

Pentru ocuparea acestor posturi și-au exprimat intenția de a candida următorii:

- Sef lucrari dr. Adrian TRIF – conferentiar poz. 21

2. Departamentul Ingineria Sistemelor Mecanice: conferențiar poz. 13 și conferențiar poz. 14

Pentru ocuparea acestor posturi și-au exprimat intenția de a candida următorii:

- Sef lucrari dr.ing. Adina CRIȘAN – conferentiar poz. 13
- Sef lucrari dr.ing. Bogdan GHERMAN – conferentiar poz. 14

3. Departamentul Management și Inginerie Economică: conferențiar poz. 10, conferențiar poz. 11 și sef lucrari poz. 21.

Pentru ocuparea acestor posturi și-au exprimat intenția de a candida următorii:

- Sef lucrari dr.ing. Adriana SAVA – conferentiar poz. 10
- Sef lucrari dr.ing. Daniel FILIP – conferentiar poz. 11
- Nu exista candidat inscris – sef lucrari poz 21

4. Departamentul Limbi moderne și Comunicare: conferențiar poz. 5, conferențiar poz. 6 și șef lucrări / lector poz. 12.

- Lector dr. Sanda PĂDUREȚU – conferentiar poz. 5
- Lector dr. Angelica CĂPRARU – conferentiar poz. 6
- Asist. dr. Aurel BĂRBÎNȚĂ – lector poz. 12

Ordinea de zi cuprinde:

Discutarea şi avizarea dosarelor de concurs depuse de candidații de mai sus din punctul de vedere al îndeplinirii standardelor minimale CNATDCU.

Au fost prezenți 3 membri ai comisiei, iar d-na Conf. univ. dr. Delia SUIOGAN și-a exprimat votul electronic.

În urma finalizării discuțiilor se încheie Avizul Comisiei și s-a întocmit acest proces-verbal în două exemplare și s-a anexat votul prin e-mail al doamnei Conf. univ. dr. Delia SUIOGAN.

Aviz:

Nr. crt	Candidat	Îndeplinirea standardelor minimale CNATDCU / respectiv al cerintelor din metologia de concurs UTCN	Observații	Aviz
Departamentul Ingineria Fabricației				
1	**Trif Adrian** **conferențiar, poz. 21** Aviz pozitiv.	**Domeniul inginerie industrială și management** Metodologia de concurs pentru ocuparea posturilor didactice si de cercetare vacante din Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, Cap.III, Art.12, pct.3 (a,b,c,d,e,f,g)	Criteriul A1 – ✓ p. Criteriul A2 – ✓ p. Criteriul A3 – ✓ p. **TOTAL =** ✓ **p.**	Standarde îndeplinite Aviz pozitiv Aviz pozitiv

Departamentul Ingineria Sistemelor Mecanice				
2	**Crişan Adina** **conferenţiar, poz. 13** Aviz negativ.	**Domeniul inginerie mecanică, mecatronică şi robotică** Metodologia de concurs pentru ocuparea posturilor didactice si de cercetare vacante din Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, Cap.III, Art.12, pct. 1,2 (a,b,c,d,e)	Criteriul A1 – ✓ p. Criteriul A2 – Nu p. Criteriul A3 – ✓ p. **TOTAL =** ✓ **p.**	Punctajul P1 la criteriul A2.1 + A2.3 nu este îndeplinit. pt. că lipsesc publicaţiile în reviste cu factor de impact. Neîndeplinit.
3	**Gherman Bogdan** **conferenţiar, poz. 14** Aviz pozitiv	**Domeniul inginerie mecanică, mecatronică şi robotică** Metodologia de concurs pentru ocuparea posturilor didactice si de cercetare vacante din Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, Cap.III, Art.12, pct. 1,2 (a,b,c,d,e)	Criteriul A1 – ✓ p. Criteriul A2 – ✓ p. Criteriul A3 – ✓ p. **TOTAL =** ✓ **p.**	Toate criteriile sunt îndeplinite. Aviz pozitiv.
Departamentul Management şi Inginerie Economică				
4	**Sava Adriana** **conferenţiar, poz. 10** Aviz pozitiv	**Domeniul inginerie industrială şi management** Metodologia de concurs pentru ocuparea posturilor didactice si de cercetare vacante din Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, Cap.III, Art.12, pct.3 (a,b,c,d,e,f,g)	Criteriul A1 – ✓ p. Criteriul A2 – ✓ p. Criteriul A3 – ✓ p. **TOTAL =** ✓ **p.**	Toate criteriile sunt îndeplinite Aviz pozitiv
5	**Filip Daniel** **conferenţiar, poz. 11** Aviz pozitiv	**Domeniul inginerie industrială şi management** Metodologia de concurs pentru ocuparea posturilor didactice si de cercetare vacante din Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, Cap.III, Art.12, pct.3 (a,b,c,d,e,f,g)	Criteriul A1 – ✓ p. Criteriul A2 – ✓ p. Criteriul A3 – ✓ p. **TOTAL =** ✓ **p.**	Toate criteriile sunt îndeplinite Aviz pozitiv.
6	**Nu există candidat înscris** **Şef lucrări, poz. 21** —	**Domeniul inginerie industrială şi management** Metodologia de concurs pentru ocuparea posturilor didactice si de cercetare vacante din Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, Cap.III, Art.12, pct.3 (a,b,c,d,e,f,g)	----------	----------
Departamentul Limbi moderne şi Comunicare				
7	**Pădureţu Sanda** **conferenţiar, poz. 5** Aviz pozitiv.	**Domeniul filologie** Metodologia de concurs pentru ocuparea posturilor didactice si de cercetare vacante din Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, Cap.III,	Criteriul A1 – p. 187 ✓ Criteriul A2 – p. 810 ✓ Criteriul A3 – p. 128 ✓ **TOTAL = p. 1125** ✓	Standarde îndeplinite Aviz pozitiv

		Art.12, pct.3 (a,b,c,d,e,f,g)		
8	**Căpraru Angelica** **conferenţiar poz. 6** Aviz pozitiv.	**Domeniul filologie** Metodologia de concurs pentru ocuparea posturilor didactice si de cercetare vacante din Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, Cap.III, Art.12, pct.3 (a,b,c,d,e,f,g)	Criteriul A1 – p. 197 Criteriul A2 – p. 627 Criteriul A3 – p. 102 **TOTAL = p. 926**	Standarde îndeplinite Aviz pozitiv
9	**Bărbînţă Aurel** **Şef lucrări / Lector poz. 12** Aviz pozitiv.	**Domeniul filologie** Metodologia de concurs pentru ocuparea posturilor didactice si de cercetare vacante din Universitatea Tehnica din Cluj-Napoca, Cap.III, Art.12, pct.3 (a,b,c,d,e,f,g)		Standarde îndeplinite Aviz pozitiv

Întocmit azi 21.06.2019, responsabil comisie Prof.dr.ing.Corina BÎRLEANU

Membrii comisiei:	**Semnătură**
Prof. Dr.Ing. Corina BÎRLEANU	
Acad. Prof.Dr.Ing. Dorel BANABIC	
Prof.Dr.Ing Sorin POPESCU	
Conf.univ.dr. Delia ŞUIOGAN	

21.06.2019

Cluj-Napoca

MINISTERUL EDUCAȚIEI NAȚIONALE

UNIVERSITATEA TEHNICĂ
DIN CLUJ-NAPOCA

CENTRUL UNIVERSITAR NORD DIN BAIA MARE

FACULTATEA DE LITERE

Subsemnata Delia Suiogan, membră în Comisia de analiza a dosarelor candidaților înscriși la concursurile didactice pentru ocuparea posturilor scoase la concurs de UTCN în cadrul **Facultății Construcții de Mașini**, comisia numită prin Decizia Rectorului **nr. 138 / 31.05.2019**, în urma constatării îndeplinirii criteriilor și standardelor minimale CNATDCU pentru ocuparea unor posturi didactice dau un aviz negativ pentru neîndeplinirea criteriului A2 din standardele minimale necesare pentru ocuparea unui post didactic:

- Sef lucrari dr.ing. Adina CRIȘAN – conferentiar poz. 13

21.06.2019

Conf univ dr. Delia Suiogan