



Alexandru Vlad
Bănică

EXPERIENȚA PROFESIONALĂ

2019 - ÎN CURS - Cluj-Napoca, România

Doctorand

Universitatea Tehnică din Cluj Napoca

Robotică medicală, Modelare, simulare, testare sisteme robotice cu structură paralelă

Domeniul de doctorat: Inginerie mecanică

06/10/2017 - ÎN CURS - Cluj-Napoca, România

Asistent de cercetare în învățământul superior

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca/Centrul de Cercetare CESTER

Robotică medicală, dezvoltarea unor sisteme robotice de recuperare a pacienților post-AVC, teste clinice

2017-2020 AgeWell, Abordări inovatoare privind reabilitarea asistată robotic pentru îmbătrânirea sănătoasă,

proiect coordonat de Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Centrul de Cercetare pentru Simulare și Testare Roboți Industriali -

CESTER Manager de proiect: .Prof.Dr.Ing. Carbone GIUSEPPE

Programul Operațional Competitivitate 2014-2020

Axa Prioritară 1 - Cercetare, dezvoltare tehnologică și inovare (CDI) în sprijinul competitivității economice și dezvoltării afacerilor

Acțiunea 1.1.4 „Atragerea de personal cu competențe avansate din străinătate pentru consolidarea capacității de CD”

Proiect Cofinanțat prin Fondul European de Dezvoltare Regională

Cod proiect: ID P_37_215 Cod MySMIS 2014: 103415

Publicații:

1. Gherman, B., Birlescu, I., Puskas, F., Pislă, A., Carbone, G., Tucan, P., Banica, A., Pislă, D., 2019, A kinematic characterization of a parallel robotic system for lower limb rehabilitation, Mechanisms and Machine Science, ISSN 2211-0984, Volume 59, pp.27-34, DOI: 10.1007/978-3-319-98020-1_4

2. Gherman, B., Carbone, G., Plitea, N., Ceccarelli, M., Banica, A., Pislă, D., 2018, Kinematic design of a parallel robot for elbow and wrist rehabilitation, Mechanisms and Machine Science, ISSN 2211-0984, Volume 57, pp.147-154, DOI: 10.1007/978-3-319-79111-1_14

3. Plitea, N., Gherman, B., Carbone, G., Ceccarelli, M., Vaida, C., Banica, A., Pislă, D., Pislă, A., 2018, Kinematic analysis of an exoskeleton-based robot for elbow and wrist rehabilitation, Mechanisms and Machine Science, ISSN 2211-0984, Volume 54, pp.424-433, DOI: 10.1007/978-3-319-67567-1_40

4. Dimensional and Workspace Analysis of RAISE Rehabilitation Robot, D Pislă, C Vaida, N Pop, I Ulinici, A Banica, I Birlescu, P Tucan, ... European Conference on Mechanism Science, 155-165

5. The Impact of Robotic Rehabilitation on the Motor System in Neurological Diseases. A Multimodal Neurophysiological Approach ZZ Major, C Vaida, KA Major, P Tucan, G Simori, A Banica, E Brusturean, International Journal of Environmental Research and Public Health 17 (18), 6557

Google Academic: 14 citations, h-index: 3

Patent: Gherman, B., Pislă, D., Plitea, N., Vaida, C., Carbone, G., Pislă, A., Banica, A., 2017,

Familie de roboți pentru recuperarea medicală a membrului superior, (Family of Robots for Medical Recovery of the Upper Limb)



Alexandru Vlad
Bănică

EXPERIENȚA PROFESIONALĂ

2019 - ÎN CURS - Cluj-Napoca, România

Doctorand

Universitatea Tehnică din Cluj Napoca

Robotică medicală, Modelare, simulare, testare sisteme robotice cu structură paralelă

Domeniul de doctorat: Inginerie mecanică

06/10/2017 - ÎN CURS - Cluj-Napoca, România

Asistent de cercetare în învățământul superior

Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca/Centrul de Cercetare CESTER

Robotică medicală, dezvoltarea unor sisteme robotice de recuperare a pacienților post-AVC, teste clinice

2017-2020 AgeWell, Abordări inovatoare privind reabilitarea asistată robotic pentru îmbătrânirea sănătoasă,

proiect coordonat de Universitatea Tehnică din Cluj-Napoca, Centrul de Cercetare pentru Simulare și Testare Roboți Industriali -

CESTER Manager de proiect: .Prof.Dr.Ing. Carbone GIUSEPPE

Programul Operațional Competitivitate 2014-2020

Axa Prioritară 1 - Cercetare, dezvoltare tehnologică și inovare (CDI) în sprijinul competitivității economice și dezvoltării afacerilor

Acțiunea 1.1.4 „Atragerea de personal cu competențe avansate din străinătate pentru consolidarea capacității de CD”

Proiect Cofinanțat prin Fondul European de Dezvoltare Regională

Cod proiect: ID P_37_215 Cod MySMIS 2014: 103415

Publicații:

1. Gherman, B., Birlescu, I., Puskas, F., Pisla, A., Carbone, G., Tucan, P., Banica, A., Pisla, D., 2019, A kinematic characterization of a parallel robotic system for lower limb rehabilitation, Mechanisms and Machine Science, ISSN 2211-0984, Volume 59, pp.27-34, DOI: 10.1007/978-3-319-98020-1_4
2. Gherman, B., Carbone, G., Plitea, N., Ceccarelli, M., Banica, A., Pisla, D., 2018, Kinematic design of a parallel robot for elbow and wrist rehabilitation, Mechanisms and Machine Science, ISSN 2211-0984, Volume 57, pp.147-154, DOI: 10.1007/978-3-319-79111-1_14
3. Plitea, N., Gherman, B., Carbone, G., Ceccarelli, M., Vaida, C., Banica, A., Pisla, D., Pisla, A., 2018, Kinematic analysis of an exoskeleton-based robot for elbow and wrist rehabilitation, Mechanisms and Machine Science, ISSN 2211-0984, Volume 54, pp.424-433, DOI: 10.1007/978-3-319-67567-1_40
4. Dimensional and Workspace Analysis of RAISE Rehabilitation Robot, D Pislă, C Vaida, N Pop, I Ulinici, A Banica, I Birlescu, P Tucan, ... European Conference on Mechanism Science, 155-165
5. The Impact of Robotic Rehabilitation on the Motor System in Neurological Diseases. A Multimodal Neurophysiological Approach ZZ Major, C Vaida, KA Major, P Tucan, G Simori, A Banica, E Brusturean, International Journal of Environmental Research and Public Health 17 (18), 6557

Google Academic: 14 citations, h-index: 3

Patent: Gherman, B., Pislă, D., Plitea, N., Vaida, C., Carbone, G., Pislă, A., Banica, A., 2017,

Familie de roboți pentru recuperarea medicală a membrului superior, (Family of Robots for Medical Recovery of the Upper Limb)