

Anexa nr. 1



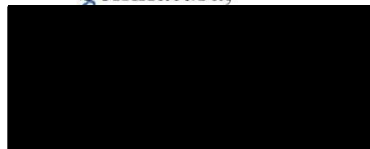
Domnule Decan

Subsemnata Cazacu Cristina-Magda, cadru didactic al Universității Tehnice „Gheorghe Asachi” din Iași cu funcția actuală de șef lucrări, în cadrul Facultății de Mecanică, Departamentul de Inginerie Mecanică, Mecatronică și Robotică, solicit, prin prezenta, înscrierea la concursul pentru acordarea gradăției de merit pentru perioada 01 octombrie 2026- 30 septembrie 2031, conform Procedurii privind acordarea gradățiilor de merit pentru personalul didactic titular din cadrul Universității Tehnice „Georghe Asahi” din Iași, PO.DID.11.

Data,

21.10.2026

Semnătura,



RAPORT DE AUTOEVALUARE A ACTIVITĂȚII PENTRU ANII 2021 – 2026.

Numele și prenumele: **Cazacu Cristina-Magda**

Funcția didactică: **șef lucrări**

Facultatea/ Departamentul: **Mecanică / Inginerie mecanică, mecatronică și robotică.**

Criteriul 1. Activitatea didactică

Punctaj= 11160

Criteriul 2. Performanțe științifice

Punctaj= 3549

Criteriul 3. Recunoaștere națională și internațională

Punctaj= 590

Punctaj total = 15 299

Semnătura ...

Data 21.10.2026

Criteriul 1. Activitatea didactică

A. Contribuții la modernizarea bazei materiale pentru activități didactice

A7. Lucrare nouă de laborator

- lucrare simulată pe calculator:

1. *Calculul parametrilor geometrici pentru o roată dințată (generarea danturii în evolventă prin metoda rulării)*, Simulare în Matlab pentru lucrarea de laborator nr.5- Mecanisme, 2024
2. *Calculul parametrilor geometrici pentru un angrenaj uzat*, Simulare în Matlab pentru lucrarea de laborator nr.6- Mecanisme, 2024
3. *Determinarea coeficientului de frecare redus în cuplurile cinematice cu rulmenți*, Simulare în Matlab pentru lucrarea de laborator nr.7- Mecanisme, 2024
4. *Trasarea diagramelor asincronismului mișcării mecanismului cardanic (teoretic și experimental)*, Simulare în Matlab pentru lucrarea de laborator *Analiza cinematică experimentală a mecanismului cardanic simplu*, 2024
5. *Analiza cinematică și cinetostatică prin metoda analitică a mecanismului manivelă-piston*, Simulare în Matlab pentru etapa din proiectul de Mecanisme, 2022
6. *Calculul geometric al angrenajelor cilindrice cu dinți drepecți*, Simulare în Matlab pentru etapa din proiectul de Mecanisme, 2022
P=50px6=300

A11. Elaborarea documentației pentru acreditarea (evaluarea) unei specializări, ierarhizare și evaluare universitară. - 600p/nr. autori (fără coordonator)

- Elaborarea documentației pentru evaluarea periodică domeniului de masterat Mecatronică și Robotică, specializare Sisteme Robotizate 2025

P=600p/2=300

- Elaborarea documentației pentru evaluarea periodică a programului de studii de licență Robotică, 2026

P=600p

Total Subcriteriu A: P=1200

B. Activități cu studenții

B1. Pregătirea studenților și participarea la concursuri profesionale

- la faze naționale:
 - Olimpiada Națională de Mecanisme "Nicolae I. Manolescu", Ediția a V-a, desfășurată la București în

perioada 06-08 mai 2026 (data concurs 07 mai 2026), organizator Facultatea de Inginerie Industrială și Robotică a Universității Politehnica București, studenți participanți: David Vlad, Savin Aurora-Gabriela, Dranga Adrian, Cheptanaru Atomei George, Popa Andrada-Andreea, Cosmațchi Florinela.

- Olimpiada Națională de Mecanisme "Nicolae I. Manolescu", Ediția a IV-a, desfășurată la Craiova în perioada 11-13 mai 2025 (data concurs 12 mai 2025), organizator Facultatea de Mecanică a Universității din Craiova, studenți participanți: Pătrăcuță Codruț-Vasilică, Vasluianu Raul-Veniamin, Popescu Andrei-Iulian, David Vlad, Scutelnic Arthur, Resmeriță Constantin-Denis.
- Olimpiada Națională de Mecanisme "Nicolae I. Manolescu", Ediția a III-a, desfășurată la Cluj-Napoca, în perioada 15-17 mai 2024, studenți participanți: Pătrăcuță Codruț-Vasilică -premiul 2, Resmeriță Constantin-Denis, Vasluianu Raul-Veniamin.
- Olimpiada Națională de Mecanisme "Nicolae I. Manolescu", Ediția a II-a, desfășurată la Oradea-Băile Felix, perioada 23-27 mai 2023, studenți participanți: Huțuleac Ștefan-Vladuț, Irimesei Marina, Lala Ionuț-Marian, Scutelnic Petru.

$P=100p \times 19\text{studenți} + 200p \times 1\text{student premiat}= 2100$

B5. Participarea la manifestări naționale didactico-metodice, pe discipline sau grupe de discipline
- Seminarul Național de Mecanisme "Nicolae I. Manolescu" 2023, 2024, 2025, 2026 **$P=20p \times 4=80$**

B7. Îndrumare de proiect de diplomă / dizertație/în afara normei

Total proiecte diplomă 21, din care 4,26 au fost în normă (norma 2022-2023: 0 , 2023-2026: 0.71)

1. Proiectarea unui robot industrial - Pleșca Marian Cosmin, 2023
2. Proiectarea și implementarea unei mâini robotice - Savin Alexandru Cristian, 2023
3. Implementarea și controlul unui braț robotic- Pogor Călin Gabriel, 2023
4. Implementarea și controlul unui braț robotic - Lupu Denis Vasilică, 2023
5. Dezvoltarea unui sistem de sortare a obiectelor pe baza culorii utilizând un robot manipulator- Chiper T. Vlăduț, 2024
6. Robot manipulator cu 3 grade de mobilitate- Petrescu V. Marius-Vasilică, 2024
7. Dezvoltarea unui manipulator mobil pentru distribuție și logistică- Știubei G-L. Dragoș-Ionuț, 2024
8. Linie automatizată și mobilă de extracție a mierii- Tăune C.E. Mihai Șerban, 2024
9. Sistem plotter în coordonate carteziene- Veste V. Denis, 2024
10. Robot mobil destinat automatizării logisticii în depozite- Ilie George Claudiu, 2025
11. Programarea și simularea robotului manipulator FANUC ER41A - Rotaru Chiril, 2025
12. Dezvoltarea unui robot manipulator educațional- Ailoei George Cristian, 2025
13. Proiect21-4area unui sistem robotic pentru soluționarea cubului RUBIK- Catargiu Cosmin Gabriel, 2025
14. Robot mobil de tip follow-line- Vișan Dumitru Vlăduț, 2025
15. Dezvoltarea unui robot manipulator mobil comandat de la distanță, Aldea Mădălin-Cosmin, 2026
16. Proiectarea și implementarea unui sistem robotic mobil cu manipulator articulată pentru sarcini logistice, Costin Valentin Florin, 2026
17. Proiectarea și controlul wireless al unui robot de tip manipulator cu 5 grade de libertate, David Robert Felix, 2026
18. Proiectarea și realizarea unui robot pentru operații de asamblare, Ignat Petru-Daniel, 2026
19. Automatizarea unui sistem de înfoliere, Resmeriță Constantin-Denis, 2026
20. Dezvoltarea unui robot manipulator pentru sortarea automată a pieselor în funcție de culoare, Borș Alexandru, 2026
21. Dezvoltarea unui robot manipulator pentru sortarea automată a pieselor în funcție de culoare, Vasluianu Raul-Veniamin, 2026

$P=40p \times 16=640$

B9. Organizarea de mobilități internaționale a studenților în programe internaționale (ERASMUS etc), activitate cu studenți incoming

An universitar 2025-2026, disciplina Biomecanica (cus si laborator), 1 student: Xurxo Garcia Lamela

An universitar 2024-2025, disciplina Bazele Roboticii (laborator), 3 studenți: Thomas Lamy,Ryan Farikal, Florian Leloir

An universitar 2024-2025, disciplina Mecanisme (laborator si proiect), 4 studenți: Ignacio Cabrere del Campo, Alberto Valades Casado, Raúl Fernández De Souza, Raquel Magarinos

An universitar 2022-2023, disciplina Mecanisme (laborator si proiect), 3 studenți (Fernando Santiago Moreno Tirado, Marcos González García, Pablo Rafael Parra Alcázar)

$P=40p \times 11=440$

B10. Participarea în comisiile pentru susținerea examenelor de diplomă și a disertațiilor

Licență Robotică: 2024, 2025, 2026, Disertații Sisteme Robotizate: 2025, 2026.

$P=20p \times 5=100$

B12. Responsabil de granturi, membri in echipa de management si implementare, cu participarea studenților, elevilor (tip ROSE, Practeh, Practic, Scolii de vara, proiecte educaționale, etc.)

Formatori in cadrul programelor cu participarea studenților, elevilor (tip ROSE, Scolii de vara, etc.)

- Școala de vară pentru elevi "Vreau să fiu student"- MECSTUD – formator, 3 ani, 2022, 2023,2024;
- „Primul STEM – Student din familie”, cod MySMIS 326591- Facultatea de Mecanică, Universitatea Tehnică „Gheorghe Asachi” din Iași – formator (expert SVP) 2026;

P=50p x 4 =200

- Creșterea deschiderii parcursului educațional către absolvire prin reducerea abandonului în primul an de studii la Facultatea de Mecanică de la Universitatea Tehnică „Gheorghe Asachi” din Iași - Mec4Pass-membru în echipa de implementare, 2021,2022

P=200p x2=400

B13. Activitatea de tutoriat

O grupa din anul 1 - 4 ani (2022-2023,2023-2024,2024-2025,2025-2026) (8110/8111)

P=40p x4=160

B14.

- Organizarea admiterii

Membru comisie de înscriere

5 Comisii licență **P=100p x5 ani=500**

5 Comisii masterat **P=100p x5ani=500**

- Organizarea și participarea la evenimente de promovare a facultății (Open-day, târguri, expoziții, caravana LSM, etc.)

- Participarea la evenimentul „Edu Tech Fest”, desfășurat la Iași 12-13 mai 2023, 29-30 mai 2024, 10-11 aprilie 2025;

- Participarea la evenimentul „OpenDays TUIASI”, 14-15 mai 2022, 18 mai 2023, 24 mai 2024;

- Participarea la evenimentul „Noaptea cercetătorilor europeni”, 30 sept. 2022, 29 sept. 2023, 27 sept. 2024;

- Participarea în calitate de cadru didactic la Concursul studențesc „Treasure Hunt” TUIASI, 2022,2023,2024;

- Membru în comisia de jurizare a “Concursului de cultură tehnică în domeniul studiului tehnicilor de automatizare ROBOTECH_ 2023”, desfășurat la Vaslui, 30 martie 2023;

- Participarea la „Conferința Rețelei de Antreprenoriat și Inovare & CRAI Expo”, Iași, 23 septembrie 2024;

- Participarea la evenimentul “România Viitorului”, București, 5-6 septembrie 2022;

- Participare la „Școala de vară pentru pitici” organizată de Biblioteca Județeană Gh. Asachi Iași, prezentare „Lecția de robotică” 18 iulie 2022, 10 iulie 2023, 3 iulie 2024, 2 iulie 2026.

- Membru în echipa de jurizare (Judge) în cadrul competiției “First Tech Challenge România”, sezon 2023-2024, etapa regională (8-10 martie 2024)și etapa națională (22–24 martie 2024);

P=100p x21=2100

- Prezentarea facultății elevilor din licee în vederea înscrierii la admitere

- Membru în comisia de promovare a ofertei educaționale a Universității Tehnice “Gheorghe Asachi” din Iași (zona Vrancea) pentru anii universitari 2021-2022, 2022-2023, 2023-2024, 2024-2025. Licee vizitate: Colegiul Tehnic GHEORGHE BALȘ, Colegiul Național EMIL BOTTA, Liceul Tehnologic G. G. LONGINESCU, Colegiul Tehnic VALERIU D. COTEA, Colegiul Național Al. I. CUZA, Colegiul Național UNIREA, Liceul Economic MIHAIL KOGĂLNICEANU, Colegiul Tehnic ION MINCU, Colegiul Tehnic EDMOND NICOLAU.

P=40p x4anix9 licee=1440

B15. Prezentarea laboratoarelor în cadrul vizitei elevilor de liceu

5 ani– medie 8 prezentări per an (exemple: Liceul Teoretic de Informatică „Grigore Moisil” Iași 2 grupe (31 martie 2026), Liceul „Mitropolit Varlaam” (09 iunie 2026), Colegiul Tehnic “Gh. Asachi” Iași (26 mai 2026), Liceul Tehnologic Vladeni (01 aprilie 2026), etc.)

P=20p x 5 x8=800

B20. Membrul al Comisiei de Orar 2021-2022, 2022-2023, 2023-2024, 2024-2025, 2025-2026

P=100p x5=500

Total Subcriteriul B: P=9960
Total Criteriu 1: (A+B)=11160

Criteriul 2. PERFORMANȚE ȘTIINȚIFICE

C. Activitatea de cercetare științifică

C2. *Lucrări științifice publicate sau citate în reviste internaționale, cu factor de impact incluse în Journal of Citation Reports (WOS)*

LUCRĂRI

1. Doroftei, I., & Cazacu, C. M. (2026). Design, Manufacturing, Tribology, and Performance of Microgears and Microgear Trains:

A Critical Review of Mechanical Power Transmission at the Microscale. *Micromachines*, 17(8), 934, IF: 3,5

$$P=(0.1+3,5)\times 150p=540$$

2. Cazacu, C. M., Coadă, V., Doroftei, I., & Alaci, S. (2026). A comprehensive review of lower limb exoskeletons. *Environmental Engineering and Management Journal*, 25(2), 313-323, IF:0.8

$$P=(0.1+0.8)\times 150p=135$$

3. DOROFTEI, I., CRIVOI, O. V., CAZACU, C. M., & ALACI, S. (2025). SOME PARTICULARITIES OF INTERNAL-EXTERNAL GEAR PAIRS WITH ZERO DIFFERENCE IN NUMBERS OF TEETH. *ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING*, 68(1 & 2), IF: 0.1

$$P=(0.1+0.1)\times 150p=30$$

4. Doroftei, I., Cazacu, C. M., & Alaci, S. (2023). Design and Experimental Testing of an Ankle Rehabilitation Robot. *Actuators*, 12(6), MDPI, IF: 2,2

$$P=(0.1+2,2)\times 150p=345$$

CITĂRI

- Racu (Cazacu), C. M., & Doroftei, I. (2014). An overview on ankle rehabilitation devices. In *Advanced Materials Research*, 1036, pp. 781-786. Trans Tech Publications.
- Citari in reviste cotate WOS*
 1. Minh, D. U. C., Xuan Tuy TRAN, Dang Phuoc PHAM, Quoc Anh NGO, and Thi Thuy Tram LE. "Study on the ankle rehabilitation device." *Archive of Mechanical Engineering* 69, no. 1 (2022), IF: 1
 2. Nursultan, Zhetenbayev, Ceccarelli Marco, and Gani Balbayev. "A Portable Robotic System for Ankle Joint Rehabilitation." *Electronics* 12.20 (2023): 4271, IF: 2.9
 3. Buium, F., Doroftei, I., & Alaci, S. (2025). Assembly Modes and Workspace Analysis of a 3-RR Planar Manipulator. *Robotics*, 14(2), 16, I.F. 3.6
- Racu (Cazacu), C. M., & Doroftei, I. (2014). Structural and kinematic aspects of a new ankle rehabilitation device. In *Applied Mechanics and Materials*, 658, pp. 507-512. Trans Tech Publications.
- Citari in reviste cotate WOS*
 4. Shi, W., & Wijesundara, M. B. J. (2026, March). Data-Driven Modeling and Simulation of Angle-Torque in a Sensorless Pneumatic Soft Bending Actuator Using the Ideal Gas Law. In *Actuators* (Vol. 15, No. 3, p. 146). MDPI, IF: 2.4
 5. Lutanto, Agus, U. Ubaidillah, Fitriani Imaduddin, Seung-Bok Choi, and Bhre Wangsa Lenggana. "Development of Tiny Vane-Type Magnetorheological Brake Considering Quality Function Deployment." *Micromachines* 14, no. 1 (2022): 26, IF: 3.5
- Racu, C., & Doroftei, I. (2015). PRELIMINARY MATHEMATICAL MODEL OF A NEW ANKLE REHABILITATION DEVICE. *Journal of Engineering Studies and Research*, 21(2), pp. 78-82.
- Citari in reviste cotate WOS*
 6. Krummenacker, J., Blass, U., Motsch-Eichmann, N., & Hausmann, J. (2025). Adaptive Personalized Ankle-Foot-Orthosis: 3D Printing and On-Site Carbon Fiber Reinforcement for Tailored Stiffness. *IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering*, IF: 6.6
- Racu, C. M., & Doroftei, I. (2015). Ankle rehabilitation device with two degrees of freedom and compliant joint. In *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering*, 95(1) p. 012054. IOP Publishing.
- Citari in reviste cotate WOS*
 7. Buium, F., Doroftei, I., & Alaci, S. (2025). Assembly Modes and Workspace Analysis of a 3-RRR Planar Manipulator. *Robotics*, 14(2), 16, I.F. 3.6
 8. Doroftei, I., Alaci, S., Hagan, M. G., Vieru, A., & Staretu, I. (2026). Designing a mobile robot with hybrid locomotion for sustainable agriculture. *Environmental Engineering and Management Journal*, 25(2), 271-287. IF:0.8
- Racu, C. M., & Doroftei, I. (2016). Design, modelling and simulation aspects of an ankle rehabilitation device. In *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering* 145(5), p. 052008. IOP Publishing.
- Citari in reviste cotate WOS*
 9. Doroftei, I., Alaci, S., Hagan, M. G., Vieru, A., & Staretu, I. (2026). Designing a mobile robot with hybrid locomotion for sustainable agriculture. *Environmental Engineering and Management Journal*, 25(2), 271-287. IF:0.8
- Racu, C. M., Doroftei, I., Plesu, G., & Doroftei, I. A. (2016). Simulation of an ankle rehabilitation system based on scotch-yoke mechanism. In *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering*, 147(1), p. 012084. IOP Publishing.
- Citari in reviste cotate WOS*
 10. Kaleem, Abdul, et al. "Development Challenges of Fruit-Harvesting Robotic Arms: A Critical Review." *AgriEngineering* 5.4 (2023): 2216-2237. IF: 3.1
- Racu, C. M., & Doroftei, I. (2018). New Concepts of Ankle Rehabilitation Devices—Part I: Theoretical Aspects. *New Advances in Mechanism and Machine Science*, pp. 223-231.
- Citari in reviste cotate WOS*
 11. Luu, D., & Nguyen, T. (2026). Knowledge Frameworks in Lower Limb Rehabilitation Robots. *Journal of Robotics*, 2026(1), 4628010, IF: 1.9
 12. Shah, Muhammad N., Shafriza N. Basah, Khairul S. Basaruddin, Hiroshi Takemura, Ewe J. Yeap, and Chee C. Lim. "Ankle Injury Rehabilitation Robot (AIRR): Review of Strengths and Opportunities Based on a SWOT (Strengths, Weaknesses, Opportunities, Threats) Analysis." *Machines* 10, no. 11 (2022): 1031, IF: 3
 13. Todor, A., Banyai, D. V., Brisau, C., & Banyai, A. D. (2025). Aspects concerning parallel robots used in rehabilitation. *Bioengineering*, 12(11), 1224. IF:4.4
- Racu, C. M., & Doroftei, I. (2018). Compliant mechanism for ankle rehabilitation device; Part I: modelling and design. *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering*, 444(5), p. 052014. IOP Publishing.
- Citari in reviste cotate WOS*
 14. Liu, Y., Lu, W., Deng, Y., Wang, S., Hou, Y., & Zeng, D. (2025). Configuration design of ankle rehabilitation robots: a systematic review and future prospects. *Journal of NeuroEngineering and Rehabilitation*, 22(1), 244, IF: 6
- Racu, C. M., & Doroftei, I. (2018). Compliant mechanism for ankle rehabilitation device. Part II: optimization and simulation results. *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering*, 444(5), p. 052015. IOP Publishing.
- Citari in reviste cotate WOS*
 15. Liu, Y., Lu, W., Deng, Y., Wang, S., Hou, Y., & Zeng, D. (2025). Configuration design of ankle rehabilitation robots: a systematic review and future prospects. *Journal of NeuroEngineering and Rehabilitation*, 22(1), 244, IF: 6
- Doroftei, I., Racu, C. M., Honceriu, C., & Irimia, D. (2019). A one-degree-of freedom ankle rehabilitation platform. *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering*, 591(1), p. 012076. IOP Publishing.
- Citari in reviste cotate WOS*
 16. Shah, Muhammad N., Shafriza N. Basah, Khairul S. Basaruddin, Hiroshi Takemura, Ewe J. Yeap, and Chee C. Lim. "Ankle Injury Rehabilitation Robot (AIRR): Review of Strengths and Opportunities Based on a SWOT (Strengths, Weaknesses, Opportunities, Threats) Analysis." *Machines* 10, no. 11 (2022): 1031, IF: 3
 17. Minh, D. U. C., Xuan Tuy TRAN, Dang Phuoc PHAM, Quoc Anh NGO, and Thi Thuy Tram LE. "Study on the ankle rehabilitation device." *Archive of Mechanical Engineering* 69, no. 1 (2022) , IF: 1
 18. Valencia-Segura, Luis Ernesto, Miguel Gabriel Villarreal-Cervantes, Leonel Germán Corona-Ramírez, Francisco Cuenca-Jiménez, and José Saúl Muñoz-Reina. "Nature-inspired intelligent synthesis of a spherical mechanism for passive ankle rehabilitation using differential evolution." *IEEE Access* 11 (2023): 51331-51352. IF:4.2

- Racu, C. M., and I. Doroftei. "Preliminary results and evaluation of an ankle rehabilitation device." In IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, vol. 997, no. 1, p. 012088. IOP Publishing, 2020.
Citari in reviste cotate WOS
- 19. Shah, Muhammad N., Shafriza N. Basah, Khairul S. Basaruddin, Hiroshi Takemura, Ewe J. Yeap, and Chee C. Lim. "Ankle Injury Rehabilitation Robot (AIRR): Review of Strengths and Opportunities Based on a SWOT (Strengths, Weaknesses, Opportunities, Threats) Analysis." *Machines* 10, no. 11 (2022): 1031, IF: 3
- Doroftei, I., & Cazacu, C. M. (2023). Developments in the Design of an Ankle Rehabilitation Platform. In *International Workshop on Medical and Service Robots* (pp. 179-187). Cham: Springer Nature Switzerland.
Citari in reviste cotate WOS
- 20. Vargas-Riaño, Julio, Óscar Agudelo-Varela, and Ángel Valera. "Applying Screw Theory to Design the Turmell-Bot: A Cable-Driven, Reconfigurable Ankle Rehabilitation Parallel Robot." *Robotics* 12, no. 6 (2023): 154, IF: 3.6
- Doroftei, I., Cazacu, C. M., & Alaci, S. (2023). Design and Experimental Testing of an Ankle Rehabilitation Robot. In *Actuators* (Vol. 12, No. 6, p. 238). MDPI.
Citari in reviste cotate WOS
- 21. Kalsoom, A., Shah, M. F., & Farooq, M. U. (2025). Advancements in state-of-the-art ankle rehabilitation robotic devices: a review of design, actuation and control strategies. *Machines*, 13(5), 429 IF:3
- 22. Liu, Y., Lu, W., Deng, Y., Wang, S., Hou, Y., & Zeng, D. (2025). Configuration design of ankle rehabilitation robots: a systematic review and future prospects. *Journal of NeuroEngineering and Rehabilitation*, 22(1), 244, IF: 6
- 23. Song, J., Zhang, J., Wei, J., Liu, C., Zhao, X., & Ai, C. (2025). Configuration design and dimensional synthesis of a novel 4-DOFs parallel ankle rehabilitative robot with dual virtual motion center. *Robotica*, 43(4), 1291-1313, IF: 2.9
- 24. Song, J., Zhang, J., Wei, J., Liu, C., Zhao, X., & Ai, C. (2025). Kinematics characteristic analysis of a type of human-machine compatible ankle rehab robots based on human-ankle IFHA identification. *Robotics and Autonomous Systems*, 187, 104911, IF: 6
- 25. Singh, Y., Vellaiyan, V., & Kim, Y. (2025). Design, development and control of a new ankle/lower-limb rehabilitation robotic system. *Journal of the Brazilian Society of Mechanical Sciences and Engineering*, 47(12), 606, IF:2.7
- 26. Alaci, Stelian, Ioan Doroftei, Florina-Carmen Ciornei, Ionut-Cristian Romanu, Toma-Marian Ciocirlan, and Mariana-Catalina Ciornei. "Proposed Shaft Coupling Based on RPRRR Mechanism: Positional Analysis and Consequences." *Axioms* 12, no. 7 (2023): 707, IF: 1.5
- 27. Nursultan, Zhetenbayev, Ceccarelli Marco, and Gani Balbayev. "A Portable Robotic System for Ankle Joint Rehabilitation." *Electronics* 12.20 (2023): 4271, IF: 2.9
- 28. Sergazin, Gani, Nursultan Zhetenbayev, Gulzhamal Tursunbayeva, Arman Uzbekbayev, Aizada Sarina, Yerkebulan Nurgizat, and Arailym Nussibaliyeva. "Design, Simulation and Functional Testing of a Novel Ankle Exoskeleton with 3DOFs." *Sensors* 24, no. 19 (2024): 6160, IF: 4
- 29. Ngo, H. T., Nguyen, C. C., Duong, T. T., & Nguyen, T. T. (2026). Trends in Control Strategies of Parallel Robot Manipulators for Robot-Assisted Rehabilitation. *Eng* (2673-4117), 7(1), 44, IF:3.5
- 30. Liu, C., Liu, X., Zhang, J., Shi, A., Song, J., Lv, W., & Guo, S. (2026). Anthropomorphic Model-Driven Design-Evaluation Method for Targeted Compliant Parallel Rehabilitation Mechanisms. *International Journal of Mechanical Sciences*, 111917, IF: 11.4
- 31. Zhou, W., Zhang, J., Wang, C., & Wu, Z. (2026). A compact and high-torque textile soft pneumatic actuator for ankle rehabilitation: design, optimization, and modeling. *Results in Engineering*, 111541, IF: 9.4
- Sandu, RO., Doroftei, I., Cazacu, CM. (2024). A Concise Review of Upper Limb Prostheses. In: *Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2024. Mechanisms and Machine Science*, vol 157. Springer, Cham.
Citari in reviste cotate WOS
- 32. Garcia, J. G., Luque, E. F., Romero, E., Parra, M., Suarez, D., Abarca, V. E., & Elias, D. A. (2026). Assessment of artificial intelligence-based control algorithms to be implemented in an affordable transradial myoelectric prosthesis. *Scientific Reports*, 16(1), 14382, IF:4.9.

P=30p x 32= 960

C3. Lucrări științifice publicate sau citate în alte reviste internaționale indexate WOS (fara factor de impact) și in BDI

LUCRĂRI

1. Crivoi, O. V., Doroftei, I., & Cazacu, C. M. (2026). *Kinematic Modeling of a Small-Tooth-Difference Planetary Involute Reducer*. Bulletin of the Polytechnic Institute of Iași. Machine constructions Section, 72(3), 141-165.
2. Doroftei, I., Cazacu, C.M. & Alaci, S. (2022). *ANKLE REHABILITATION ROBOTIC PLATFORM. PART A: STRUCTURAL SYNTHESIS*. *Robotica & Management*, 27(2).
3. Doroftei, I., Cazacu, C.M. & Alaci, S. (2022). *ANKLE REHABILITATION ROBOTIC PLATFORM. PART B: POSSIBLE CONSTRUCTIVE SOLUTIONS*. *Robotica & Management*, 27(2).

P=30p x 3= 90

CITĂRI

- Racu (Cazacu), C. M., & Doroftei, I. (2014). An overview on ankle rehabilitation devices. In *Advanced Materials Research*, 1036, pp. 781-786. Trans Tech Publications.
Citari in reviste indexate in baze de date internationale (BDI)
- 1. Carteciano, J. N. L., Rosal, R. T., Rariza, D. A., Lagarde, Y. Z. Z. D., Casipit, H. S., & Buhay, G. M. (2023). The Acceptability Of Talaria For Ankle Strengthening Among Licensed Physical Therapist. *Journal of Physical Therapy*, 1(1), 1-1
- 2. Ranjithkumar, S., Krishnaragavan, V., Pranitha, V. K. J., Harivansh, B. R., & Dharshini, D. (2025). Implementation of Hybrid Soft-Hard Exosuit for Adaptive Ankle Movement Therapy Device-A Quantitative Analysis. *International Journal of Scientific Research and Technology*.
- Racu, C., & Doroftei, I. (2015). *PRELIMINARY MATHEMATICAL MODEL OF A NEW ANKLE REHABILITATION DEVICE*. *Journal of Engineering Studies and Research*, 21(2), pp. 78-82.
Citari in reviste indexate in baze de date internationale (BDI)
- 3. Yilmaz E, Demirsoy MS, Sarikaya MS, Kutlu MÇ. Development of an Active Orthosis and Internet of Things (IoT) Application for Lower Extremity. *Journal of Smart Systems Research*. 2024 Dec 12;5(2):91-100.
- Racu, C. M., & Doroftei, I. (2018). Compliant mechanism for ankle rehabilitation device; Part I: modelling and design. *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering*, 444(5), p. 052014. IOP Publishing.
Citari in reviste indexate in baze de date internationale (BDI)
- 4. Dachkinov, Pancho, Shintaro Kasai, Kohei Tanaka, and Hiroaki Wagatsuma. "A Computational Model of 3D Printing Orthoses Associated with a Systematic Structural Analysis toward Reverse Engineering Oriented Production." (2022).
- Racu, C. M., & Doroftei, I. (2018). Compliant mechanism for ankle rehabilitation device. Part II: optimization and simulation results. *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering*, 444(5), p. 052015. IOP Publishing.
Citari in reviste indexate in baze de date internationale (BDI)
- 5. Dachkinov, Pancho, Shintaro Kasai, Kohei Tanaka, and Hiroaki Wagatsuma. "A Computational Model of 3D Printing Orthoses Associated with a Systematic Structural Analysis toward Reverse Engineering Oriented Production." *ICIC Express Letters. Part B: Applications* (2022).

- Doroftei, I., Cazacu, C. M., & Alaci, S. (2023). Design and Experimental Testing of an Ankle Rehabilitation Robot. In *Actuators* (Vol. 12, No. 6, p. 238). MDPI.

Citari in reviste indexate in baza de date internationale (BDI)

6. Atout, M., Mahmoud, H., Mahmoud, M., Jabri, A., Warsif, S., Patel, D., ... & Hu, B. (2025). Assessing Ankle Range of Motion with Wearable Technology: A Comparative Accuracy and Reliability Study. *medRxiv*, 2025-05.
7. Halisyah, Andi Nur, Dimas Adiputra, and Ardiansyah Al Farouq. "Field oriented control driver development based on BTS7960 for physiotherapy robot implementation." *vol 14* (2024): 1486-1495.
8. Zhetenbayev, Nursultan, Gani Sergazin, Prashant Jamwal, Arman Uzbekbayev, and Daulet Sagidoldin. "Development of a portable and compact robotic ankle rehabilitation system." *Vibroengineering Procedia* 54 (2024): 128-134.
9. Wang, Feiyang, Yi Zheng, Youqiang Wang, Kunhua Liu, and Maohua Xiao. "DESIGN OF ANKLE JOINT REHABILITATION ROBOT AND EVALUATION OF REHABILITATION EFFECT." *International Journal of Mechatronics and Applied Mechanics* 17 (2024): 96-104.
- Straticiuc, C., Doroftei, I., Cazacu, C.M. (2024). A Short Overview on Terrestrial Hybrid Locomotion Mobile Robots. In: *Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2024. Mechanisms and Machine Science*, vol 157. Springer, Cham. -indexat WOS

Citari in reviste indexate in baza de date internationale (BDI)

10. Liu, R., Chen, X., Wang, T., Ji, X., Hong, Y., & Teng, J. (2026). Energy-aware hybrid rolling-hopping locomotion control for six-bar tensegrity robots on Mars. *Acta Astronautica*.

P=10p x 10= 100

C4. Lucrări publicate în volumele conferințelor internaționale indexate WOS

LUCRĂRI

1. Doroftei, I., Crivoi, O. V., & Cazacu, C. M. (2024, November). *Some Particular Theoretical Aspects of Internal-External Gear Pairs with Zero Difference in Numbers of Teeth*. In *Joint International Conference of the International Conference on Mechanisms and Mechanical Transmissions and the International Conference on Robotics* (pp. 219-227). Cham: Springer Nature Switzerland. - indexat WoS
2. Cazacu, C.M., Doroftei, I. (2024). *Control Advances in Upper Limb Prostheses: A Review. Part I: Invasive Methods*. In: Lovasz, E.C., Ceccarelli, M., Ciupe, V. (eds) *Mechanism Design for Robotics. MEDER 2024. Mechanisms and Machine Science*, vol 166. Springer, Cham. - indexat WoS
3. Cazacu, C.M., Doroftei, I. (2024). *Control Advances in Upper Limb Prostheses: A Review. Part II: Non-Invasive Methods*. In: Lovasz, E.C., Ceccarelli, M., Ciupe, V. (eds) *Mechanism Design for Robotics. MEDER 2024. Mechanisms and Machine Science*, vol 166. Springer, Cham - indexat WoS
4. Sandu, R.O., Doroftei, I., Cazacu, C.M. (2024). *A Concise Review of Upper Limb Prostheses*. In: *Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2024. Mechanisms and Machine Science*, vol 157. Springer, Cham. - indexat WoS
5. Straticiuc, C., Doroftei, I., Cazacu, C.M. (2024). *A Short Overview on Terrestrial Hybrid Locomotion Mobile Robots*. In: *Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2024. Mechanisms and Machine Science*, vol 157. Springer, Cham. - indexat WoS
6. Doroftei, I., Cazacu, C.M. (2023). *Developments in the Design of an Ankle Rehabilitation Platform*. *International Workshop on Medical and Service Robots*, pp. 179-187, Springer Nature Switzerland. - indexat WoS

P=20p x 6= 120

CITĂRI

- Racu (Cazacu), C. M., & Doroftei, I. (2014). Structural and kinematic aspects of a new ankle rehabilitation device. In *Applied Mechanics and Materials*, 658, pp. 507-512. Trans Tech Publications.

Citari in volume ale conferințelor indexate

1. Ho, Y., Nith, R., Jiang, P., He, S., Felalaga, B., Teng, S. Y., ... & Lopes, P. (2026, April). Generative Muscle Stimulation: Providing Users with Physical Assistance by Constraining Multimodal-AI with Embodied Knowledge. In *Proceedings of the 2026 CHI Conference on Human Factors in Computing Systems* (pp. 1-22).
- Racu, C. M., & Doroftei, I. (2015). Ankle rehabilitation device with two degrees of freedom and compliant joint. In *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering*, 95(1) p. 012054. IOP Publishing.

Citari in volume ale conferințelor indexate

2. Duca, C., Buium, F., & Doroftei, I. (2024). Force Transmission in Mechanisms Actuated by Linear Motors. In *Joint International Conference of the International Conference on Mechanisms and Mechanical Transmissions and the International Conference on Robotics* (pp. 96-103). Cham: Springer Nature Switzerland.

- Sandu, R.O., Doroftei, I., Cazacu, C.M. (2024). *A Concise Review of Upper Limb Prostheses*. In: *Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2024. Mechanisms and Machine Science*, vol 157. Springer, Cham.

Citari in volume ale conferințelor indexate

3. Cortes, F. R., Barraza, L. V. D. A., Lopes, G. N., Cifuentes, C. A., Segatto, M. E., & Díaz, C. A. (2025, November). Feasibility of a Hybrid FMG-sEMG Sensor for Prosthetic Training in a Serious Game Environment. In *2025 SBMO/IEEE MTT-S International Microwave and Optoelectronics Conference (IMOC)* (pp. 738-742). IEEE.

- Straticiuc, C., Doroftei, I., Cazacu, C.M. (2024). A Short Overview on Terrestrial Hybrid Locomotion Mobile Robots. In: *Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2024. Mechanisms and Machine Science*, vol 157. Springer, Cham. -indexat WOS

Citari in volume ale conferințelor indexate

4. Ramos, C., Rutherford, M. J., & Valavanis, K. (2025, May). Understanding the Physical Design of Multi-Domain UAV Systems. In *2025 International Conference on Unmanned Aircraft Systems (ICUAS)* (pp. 362-369). IEEE.

P=5p x 4= 20

C5. Lucrări publicate în extenso sau citate, în volume ale unor manifestări științifice internaționale indexate in BDI.

LUCRĂRI

1. Doroftei, I., Cazacu, C. M., & Coadă, V. (2026). *Mechanical design and simulation of a new ankle rehabilitation device. Part I: Mechanical design*. *Advances in Mechanisms and Machine Science. SYROM 2025. Mechanisms and Machine Science*, vol 198, pp. 106-115, Springer Nature Switzerland.
2. Cazacu, C.M., Doroftei, I., Coadă, V. (2026). *Mechanical Design and Simulation of a New Ankle Rehabilitation Device. Part II: Simulation Results*. *Advances in Mechanisms and Machine Science. SYROM 2025. Mechanisms and Machine Science*, vol 198, pp. 116-126, Springer, Cham.
3. Cazacu, C.M. and Doroftei, I. (2023). *Preliminary Functionality Tests of an Improved Ankle Rehabilitation Device*. *International Symposium on Measurements and Control in Robotics*, pp. 215-223, Springer Nature Switzerland.

CITĂRI

- Racu (Cazacu), C. M., & Doroftei, I. (2014). An overview on ankle rehabilitation devices. In *Advanced Materials Research*, 1036, pp. 781-786. Trans Tech Publications.
- Citiri in volume ale conferintelor indexate BDI*
- 1. Zhetenbayev, N., Balbayev, G., Aknur, D., Zhauyt, A., & Shingissov, B. (2023). Developing of a wearable ankle rehabilitation robotic device. *Vibroengineering Procedia*, 48, 36-41.
- 2. Popescu, D., Horatiu, R., Manta, F. L., Copilusi, C. P., Geambesa, M. M., Rusu, L., & Burileanu, A. H. (2024, May). Design and Development of a Lower Limb Rehabilitation Robotic System. In *2024 25th International Carpathian Control Conference (ICCC)* (pp. 1-6). IEEE.
- Racu, C. M., & Doroftei, I. (2015). Ankle rehabilitation device with two degrees of freedom and compliant joint. In *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering*, 95(1) p. 012054. IOP Publishing.
- Citiri in volume ale conferintelor indexate BDI*
- 3. Buium, Florentin, Ioan Doroftei, and Stelian Alaci. "Assembling Modes of a 3-R RR Planar Mechanism and Its Workspace Analysis." In *IFTOMM Symposium on Mechanism Design for Robotics*, pp. 63-72. Cham: Springer Nature Switzerland, 2024.
- 4. Buium, F., Doroftei, I., & Alaci, S. (2024). Mechanism and Its Workspace Analysis. *Mechanism Design for Robotics: MEDER 2024*, 63.
- Racu, C. M., & Doroftei, I. (2018). Compliant mechanism for ankle rehabilitation device; Part I: modelling and design. *IOP Conference Series: Materials Science and Engineering*, 444(5), p. 052014. IOP Publishing.
- Citiri in volume ale conferintelor indexate BDI*
- 5. Zirkel, Marten, Yinnan Luo, Ulrich J. Römer, Alexander Fidlin, and Lena Zentner. "Development of a Database to Simulate and Adapt Compliant Mechanisms to a Given Characteristic for Improving Energy Efficiency of a Walking Robot." In *Microactuators, Microsensors and Micromechanisms: MAMM 2022*, pp. 46-60. Cham: Springer International Publishing, 2022.
- DOROFTEI, I., RACU, C. M., & BAUDOUIN, Y. (2021). Development of a robotic platform for ankle joint rehabilitation. *Acta Technica Napocensis-Series: Applied Mathematics, Mechanics, and Engineering*, 64(1-S2).
- Citiri in volume ale conferintelor indexate BDI*
- 6. Crăciun, N. G., Ciapa, C., Tulcan, E. G., Kristof, R., Buncianu, D., & Lovasz, E. C. (2025, July). Wrist Exoskeleton Actuated by a Parallel Manipulator with Linear Servomotors. In *International Workshop on Medical and Service Robots* (pp. 271-279). Cham: Springer Nature Switzerland.
- Doroftei, I., Cazacu, C. M., & Alaci, S. (2022). ANKLE REHABILITATION ROBOTIC PLATFORM. PART B: POSSIBLE CONSTRUCTIVE SOLUTIONS. *Robotica & Management*, 27(2), 14.
- Citiri in volume ale conferintelor indexate BDI*
- 7. Popescu, I. E., Lovasz, E. C., Ceccarelli, M., Filimon, A. V., Pop, C., & Kristof, R. (2025). Scotch-Yoke Spring Linkage Used for Balancing the Wheelchair Back-and Footrest. In *IFTOMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines (SYROM)* (pp. 23-30). Cham: Springer Nature Switzerland.
- 8. Popescu, I. E., Lovasz, E. C., Ceccarelli, M., Filimon, A. V., Pop, C., & Oarcea, A. (2026). Spring-Assisted Noncircular Cable-Pulley Mechanism for Balancing the Wheelchair Backrest and Footrest. In *The International Conference of IFTOMM ITALY* (pp. 64-72). Cham: Springer Nature Switzerland.
- Doroftei, I., Cazacu, C. M., & Alaci, S. (2023). Design and Experimental Testing of an Ankle Rehabilitation Robot. In *Actuators* (Vol. 12, No. 6, p. 238). MDPI.
- Citiri in volume ale conferintelor indexate BDI*
- 9. Crăciun, N. G., Ciapa, C., Tulcan, E. G., Kristof, R., Buncianu, D., & Lovasz, E. C. (2025, July). Wrist Exoskeleton Actuated by a Parallel Manipulator with Linear Servomotors. In *International Workshop on Medical and Service Robots* (pp. 271-279). Cham: Springer Nature Switzerland.
- 10. Wu, J., Fan, Z., Zhu, X., & Lu, Z. (2024, November). Ankle Gestures Recognition with Wearable A-mode Ultrasound. In *2024 3rd International Conference on Artificial Intelligence, Human-Computer Interaction and Robotics (AIHCIR)* (pp. 100-104). IEEE.
- 11. Shimooka, S., Suzuki, R., Uehara, T., Shiomi, S., & Hirayama, T. (2024, June). Design of ankle rehabilitation device using fan-shaped pneumatic soft actuator. In *Proceedings of Jc-IFTOMM International Symposium Vol. 7* (2024) (pp. 43-49). Japanese Council of IFTOMM.
- 12. Lu, W., & Tang, H. (2024, August). New Generation Wearable Ankle Rehabilitation Robot in Undergraduate Courses. In *2024 World Rehabilitation Robot Convention (WRRRC)* (pp. 1-5). IEEE.
- Sandu, RO., Doroftei, I., Cazacu, CM. (2024). A Concise Review of Upper Limb Prostheses. In: *Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2024. Mechanisms and Machine Science*, vol 157. Springer, Cham.
- Citiri in volume ale conferintelor indexate BDI*
- 13. Stoian, A. M., Lovasz, E. C., Sticlaru, C., Oarcea, A., Moldovan, C. E., & Borozan, I. S. (2025, November). Novel Forearm Orthosis Used for Elbow and Radioulnar Joint Rehabilitation. In *International Conference on Motion Assisting Devices for Limbs* (pp. 153-176). Cham: Springer Nature Switzerland.

P=3p x 13= 39

C11. Prezentarea de lucrări

- la conferințe și congrese Internaționale

1. Conferința internațională „Zilele Academiei de Științe Tehnice din România, ZASTR 2026”, 18-19 septembrie 2026, Cluj-Napoca, România;
2. "The 12th International Conference On Advanced Concepts In Mechanical Engineering" ACME 2026, 4-5 iunie 2026, Iași, România;
3. Conferința internațională "The 14th IFTOMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines (SYROM), Brasov, Romania, October 23–25, 2025"
4. Conferința internațională „Zilele Academiei de Științe Tehnice din România, ZASTR 2025”, 18-19 septembrie 2025, Galați, România;
5. „The Joint International Conference of the 3rd International Conference on Advanced Research in Engineering, CARE 2024, and the 7th International Conference on Mechanical Engineering, ICOM 2024”, 16-18 octombrie 2024, Craiova, România;
6. "6th IFTOMM Symposium on Mechanism Design for Robotics" MEDER2024, 27-29 iunie 2024, Timișoara, România;
7. "The 11th International Conference On Advanced Concepts In Mechanical Engineering" ACME, 6-7 iunie 2024, Iași, România;
8. „25th International Symposium on Measurement and Control in Robotics ISMCR 2023”, Iași, 21-22 septembrie 2023;
9. „8th International Workshop on New Trends in Medical and Service Robots MESROB 2023”, June 7-10, 2023, Craiova, România;

P=50p x9=450

C16. Premii obținute pe lucrări de cercetare științifică

"The 12th International Conference On Advanced Concepts In Mechanical Engineering" ACME 2026, 4-5 iunie 2026, Iași, România – premii pentru lucrările:

93. Direct and Inverse Position Kinematics of a 2-DOF Ankle Rehabilitation Platform Based on Equivalent and Spatial Mechanisms, authors: Ioan Doroftei, Vitalie Coada, Cristina-Magda Cazacu

94. Reduced Dynamic Modeling and Symbolic Inverse Dynamics of a 2-DOF Ankle Rehabilitation Platform, authors: Ioan Doroftei, Vitalie Coada, Cristina-Magda Cazacu

95. Velocity and Acceleration Kinematics of a 2-DOF Ankle Rehabilitation Platform Based on Equivalent and Spatial Mechanisms, authors: Ioan Doroftei, Vitalie Coada, Cristina-Magda Cazacu.

40px 3 lucrări/ 3 autori= 40p

C17. Organizarea unor manifestări științifice în cadrul Universității Tehnice

Membru în comisia de organizare pentru:

- conferința „THE 12th INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCED CONCEPTS IN MECHANICAL ENGINEERING (ACME 2026)”, desfășurată la Iași, 4-5 iunie 2026;

- conferința „The Joint International Conference of the XIV International Conference on Mechanisms and Mechanical Transmissions and the XXVI International Conference on Robotics (MTM&ROBOTICS 2024)” desfășurată la Iași, 14-16 noiembrie 2024

- conferința „THE 11th INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCED CONCEPTS IN MECHANICAL ENGINEERING (ACME 2024)”, desfășurată la Iași, 6-7 iunie 2024;

- conferința „25th International Symposium on Measurement and Control in Robotics ISMCR 2023”, desfășurată la Iași, 21-22 septembrie 2023;

- conferința „THE 10th INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCED CONCEPTS IN MECHANICAL ENGINEERING (ACME 2022)”, desfășurată la Iași, 9-10 iunie 2022;

- conferința „The Joint International Conference of the 13th IFTOMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines (SYROM) and the XXV International Conference on Robotics (ROBOTICS) (SYROM&ROBOTICS 2022)”, desfășurată la Iași, 17-18 noiembrie 2022;

P=100p x6=600

C18 Participarea la programe internaționale de cercetare

O deplasare în cadrul programului H2020/GA 952378/BRAINTWIN, în anul 2023 (poziția asistent de cercetare).

P=50p

Total Criteriul 2: P=3549

Criteriul 3. RECUNOAȘTERE NAȚIONALĂ ȘI INTERNAȚIONALĂ

D3. Participant la programe europene ERASMUS

- 27 April–29 April 2022, Staff mobility for teaching (STA), Universidade do Minho, Escola de Engenharia (PT BRAGA01), Guimarães (Portugalia)

- 21 Sept –25 Sept 2026 Erasmus Staff Mobility for Training, Pulse of Mind International Staff Week - "The Human Touch: How to Rediscover Your Own Creativity with AI", Malaga (Spain)

P=25p x2=50

D4. Membru în comitete internaționale ale manifestărilor științifice/didactice

- Membru conferința „THE 12th INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCED CONCEPTS IN MECHANICAL ENGINEERING (ACME 2026- 4-5 iunie 2026)

P=50p

D13. Membru în comitete de conducere în asociații profesionale, membru în comisii de evaluare a programelor de studii la nivel de universitate precum și membru în alte comisii la nivel de facultate (de recepție, programare examene, inventariere, etc.), de universitate și de senat, s.a.

Secretar științific filiala Iasi - Asociația Română de Știința Mecanismelor și Mașinilor (ARoTMM), din martie 2023

P=50p x3=150

Membru comisia de inventariere 2 ani (2024-2025,2025-2026); Membru comisia de relații internaționale și de imagine a facultății 2 ani (martie 2024-prezent); Membru comisia didactică 2 ani (martie 2024-prezent); Membru practică tehnologică: 5 ani (ani universitari 2021-2022,2022-2023,2023-2024,2024-2025,2025-2026); Membru în comisia Sesiunii Cercurilor Științifice Studentești la secțiunea Teoria mecanismelor, Robotica și Biomecanica (mai 2024, mai 2025, mai 2026);

Membru în Comisia de examinare pentru examenul de promovare de la inginer gr.I, la inginer gr. IA, (19.06.2026);

Membru în comisia de susținere a proiectelor de cercetare/referatelor la doctorat pentru doctoranzii: Sandu Radu-Octavian (1), Ciumeica Ion (1), Onea Adrian (1), Straticiu Cosmin(1), Diaconu Alin-Stefan (1), Ciobanu Cristian-George(2).

P=10p x 22=220

D15. Membru în comisii pentru concursuri pe posturi academice

Membru supleant în Comisia de concurs de angajare pe perioadă nedeterminată - asistent universitar -sem.II, 2025/2026

P=20p

D16. Funcții de conducere

Membru în Consiliul Facultății de Mecanică, începând cu martie 2024

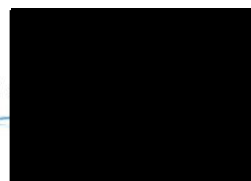
P=50p x2 = 100

Total Criteriul 3: P=590

Total (1+2+3)= 15299

Data 21.10.2026

Semnătura





FIȘĂ DE AUTOEVALUARE PENTRU ACORDAREA GRADAȚIEI DE MERIT

Numele și prenumele Gradul didactic și titlul științific	Departamentul	Perioada evaluată	Data întocmirii
Cazacu Cristina-Magda sef lucrări doctor inginer	Inginerie Mecanică, Mecatronica și Robotică	01.10.2021-30.09.2026	21.10.2026

I. PERFORMANTE DIDACTICE

A. Contribuții la modernizarea bazei materiale pentru activități didactice

Cod	Indicatori de performanță		Punctaj prevăzut	Punctaj realizat
A1	Editarea de cursuri universitare pentru discipline noi, necesitate anterior în țară (manuale aflate în biblioteca facultății)	- la edituri din străinătate, într-o limbă de circulație internațională	1,6p x nr. pag./nr. autori	
		- în edituri consacrate (recunoscute de CNCSIS), inclusiv din Chișinău	0,8p x nr. pag./nr. autori ¹	
		- varianta electronică	0,6p x nr. pag./nr. autori ¹	
A2	Editarea de cursuri universitare proprii	- la edituri din străinătate, într-o limbă de circulație internațională	1,2p x nr. pag./nr. autori	
		- în edituri consacrate (recunoscute de CNCSIS), inclusiv din Chișinău	0,6p x nr. pag./nr. autori ¹	
		- varianta electronică	0,4p x nr. pag./nr. autori ¹	
A3	Editarea de îndrumare de proiect, de laborator, culegeri de probleme	- în edituri consacrate (recunoscute de CNCSIS), inclusiv din Chișinău	0,6p x nr. pag./nr. autori ¹	
		- varianta electronică	0,4p x nr. pag./nr. autori ¹	
A4	Pregătirea unei discipline noi introdusă în planul de învățământ la studii universitare de licență		4p x nr. ore curs ¹	
A5	Pregătirea unei discipline noi introdusă în planul de învățământ la studiile universitare de masterat		6p x nr. ore de curs ¹	
A6	Modernizarea unei instalații folosite în activitatea didactică de laborator		30p/nr. autori	
A7	Lucrare nouă de laborator	- instalație experimentală nouă	150p/nr. de autori	
		- lucrare laborator nouă pe instalație existentă	80p/nr. de autori	
		- lucrare simulată pe calculator	50p/nr. de autori ¹	300
A8	Proiect de an la disciplină nouă		3p x nr. de ore proiect ¹	
A9	Dotare prin sponsorizare și alte activități extrabugetare (scop didactic și de cercetare)	- echipamente, materiale, consumabile	6p pt. 100 Euro/nr. de autori	
		- cărți, reviste, îndrumare	3p pt. 20 Euro/nr. de autori	
	Dotare (elaborare caiete de sarcini, oferte, etc.) prin atragerea de fonduri bugetare (proiecte, alocări bugetare - scop didactic)	- echipamente, materiale, consumabile	3p pt. 100 Euro/nr. de autori	
		- cărți, reviste, îndrumare	2p pt. 20 Euro/nr. de autori	
A11	Elaborarea documentației pentru acreditarea (evaluarea) unei specializări, ierarhizare și evaluare universitară.		400p pentru coordonator 600p/nr. autori (fără coordonator)	900
A12	Îndrumarea unor lucrări metodice de gradul I pentru învățământul preuniversitar		20p/lucrare	

¹Se majorează punctajul cu 50% dacă materialele pregătite se adresează studenților de la specializări efectuate într-o limbă de circulație internațională.

NOTĂ: La cursurile, îndrumările de laborator (proiect) sau culegerile de probleme unde se precizează contribuțiile autorilor, calculul punctajului se face pe baza numărului de pagini realizat de fiecare autor.

B. Activități cu studenții

Cod	Indicatori de performanță		Punctaj prevăzut	Punctaj realizat
B1	Pregătirea studenților și participarea la concursuri profesionale	- la faze locale	2p/student participant 50p/student premiat	2100
		- la faze naționale	100p/student participant 200p/student premiat	
B2	Conducerea cercurilor științifice studentești în afara normei		30p/cerc științific	
B3	Participarea la conferințe naționale ale cercurilor științifice studentești sau premiate la facultate		60p/cerc științific	
B4	Organizarea în cadrul Facultății a unei conferințe naționale a cercurilor științifice sau a unui concurs profesional studentesc național		150p	
B5	Participarea la manifestări naționale didactico-metodice, pe discipline sau grupe de discipline		20p	80
B6	Organizarea unei manifestări naționale didactico-metodice, pe discipline sau grupe de discipline		150p	
B7	Îndrumare de proiect de diplomă / dizertație în afara normei Îndrumare doctorat, în afara normei		40p/proiect 100p/doctorand/an	640
B8	Organizarea de excursii de studiu cu studenții		100p	
B9	Organizarea de mobilități internaționale a studenților în programe internaționale (ERASMUS etc), activitate cu studenți incoming		40p/acord; 40p/student - activitate didactica student incoming 60p/proiect diploma student incoming;	440
B10	Participarea în comisiile pentru susținerea examenelor de diplomă și a dizertațiilor		20p/comisie/an	100
B11	Îndrumare de doctoranzi în străinătate Coordonare de doctorat în cotutela		150p/doctorand/an 200p/doctorand/an	
B12	Responsabil de granturi, membri în echipa de management și implementare, cu participarea studenților, elevilor (tip ROSE, Practex, Practic, Scolii de vara, proiecte educaționale, etc.) Formatori în cadrul programelor cu participarea studenților, elevilor (tip ROSE, Scolii de vara, etc.) Coordonator de granturi pentru doctoranzi		300p /grant/an -responsabil 200p /grant/an -membru 50p/ grant/an 30p/grant	600
B13	Activitatea de tutoriat		40p/grupă stud. 30p pentru îndrumătorul de an	160
B14	Organizarea admiterii	Membru comisie coordonatoare	200p/an	4540
		Membru comisie de înscriere	100p/an	
	Organizarea și participarea la evenimente de promovare a facultății (Open-day, târguri, expoziții, caravana LSM, etc.)		100p/event	
	Prezentarea facultății elevilor din licee în vederea înscrierii la admitere		40p/ liceu din exterior; 20 p/liceu din Iași	
B15	Prezentarea laboratoarelor în cadrul vizitei elevilor de liceu		20p/prezentare laborator	800
B16	Organizarea vizitelor elevilor în Facultatea de Mecanică		20p/activitate	
B17	Coordonarea activităților inovative ale studenților cu participare la competiții și saloane de invenții.		30 p/competiție națională; 50 p/ competiție internațională	
B18	Organizarea de întâlniri ale studenților cu specialiști din industrie și cercetare.		50p/ acțiune	
B19	Promovarea facultății în mass-media		50p/prezentare (TV, radio, presa scrisă); 30p/an promovare pe internet	
B20	Membrul al Comisiei de Orar		100p/an	500

II. PERFORMANȚE ȘTIINȚIFICE

C. Activitatea de cercetare științifică

Cod	Indicatori de performanță		Punctaj prevăzut	Punctaj realizat
C1	Editarea de monografii și tratate	- la edituri din străinătate, într-o limbă de circulație internațională	4p x nr. pag./nr. autori	
		- în edituri consacrate (recunoscute de CNCSIS), inclusiv din Chișinău	3p x nr. pag./nr. autori	

C2	Lucrări științifice publicate sau citate în reviste internaționale, cu factor de impact incluse în Journal of Citation Reports (WOS) (Se exclud autocitățile)		(0,1+If)x150p; (If = factorul de impact) 30 pct. ptr. fiecare citare ² ;	2010
C3	Lucrări științifice publicate sau citate în alte reviste internaționale indexate WOS (fără factor de impact) și în BDI		30p 10p ptr. fiecare citare ²	190
C4	Lucrări publicate în volumele conferințelor internaționale indexate WOS		20p 5p ptr. fiecare citare ²	140
C5	Lucrări publicate în extenso sau citate, în volume ale unor manifestări științifice internaționale indexate BDI.		10p 3p ptr. fiecare citare ²	69
C6	Lucrări publicate în rezumat, în volume ale unor manifestări științifice internaționale indexate BDI		5p	
C7	Lucrări publicate în volume ale unor manifestări științifice desfășurate în țară, cu participare internațională fără indexare BDI		5p	
C8	Lucrări științifice publicate în reviste românești, într-o limbă de circulație internațională neindexată în BDI		10p	
C9	Lucrări științifice publicate în reviste românești, în limba română		5p	
C10	Lucrări științifice publicate în volume ale unor manifestări științifice din țară, în limba română		4p	
C11	Prezentarea de lucrări	- la conferințe și congrese Internaționale	50p/conferință	450
		- la conferințe și congrese naționale	20p/conferință	
C12	Brevete de invenție	- brevete premiate cu aur	100p/invenție	
		- brevete premiate cu argint	80p/invenție	
		- brevete premiate cu bronz	60p/invenție	
		- brevete aplicate	100p/1000Euro	
		- descrieri brevetate	100p/invenție	
		- descrieri înregistrate	50p/descriere	
C13	Programe din Fonduri Europene		15p/100 Euro destinați achiziționării de materiale+regie/nr. autori ³ (scop de cercetare)	
C14	Granturi naționale		10p/100Euro destinați achiziționării de materiale +regie/nr.autori ³ (scop de cercetare)	
C15	Contracte de cercetare cu societăți comerciale		10p/100Euro destinați achiziționării de materiale+regie/ nr.autori ³ (scop de cercetare)	
C16	Premii obținute pe lucrări de cercetare științifică		40p /lucrare premiată/ nr. autori 20p/lucrare nominalizată/nr.	40
C17	Organizarea unor manifestări științifice în cadrul Universității Tehnice	- cu participare internațională	200p/manifestare (Organizator/Chairman) 100p /manifestare (membru in comitetul de organizare)	600
		- fără participare internațională	100p/manifestare (Organizator/Chairman) 50p /manifestare (membru in comitetul de organizare)	
C18	Participarea la programe internaționale de cercetare	- cu deplasare în străinătate	50p/program	50
		- cu cercetare în țară	30p/program/nr. colaboratori	
C19	Elaborarea documentației pentru granturi și pentru Centre de excelență		200p/grant competitive nationala cu min. 80% din punctajul maxim 100p/ grant intern universitate cu min. 80% din punctajul maxim	
C20	Recenzor de lucrări publicate în reviste internaționale WOS Recenzor de lucrări publicate în volume indexate WOS Recenzor de lucrări în reviste și volume BDI		20p/lucrare 10p/lucrare 5p/lucrare	

Notă: ¹ La monografiile și tratatele unde se precizează contribuțiile autorilor, calculul punctajului se face pe baza numărului de pagini realizat de fiecare autor.

La calculul punctajului se iau în considerare lucrările publicate și brevetele din ultimii 5 ani;

Toate lucrările prezente în cadrul acestei grile trebuie să fi fost raportate la cercetare în Facultatea de Mecanică;

Atât la citări cât și la lucrări se consideră factorul de impact de la data publicării/citării

² Citările se consideră din ultimii 5 ani pentru toate lucrările publicate (în întreaga activitate).

³ 60 % din valoarea cheltuielilor materiale se raportează la directorul de grant (contract) și restul de 40% se raportează la membrii echipei, în conformitate cu procentele indicate de directorul de grant (contract).

III. RECUNOAȘTERE NATIONALĂ ȘI INTERNAȚIONALĂ

Cod	Indicatori de performanță	Punctaj prevăzut	Punctaj realizat
D1	Profesor invitat pentru cursuri sau conferințe la universități sau la firme din străinătate	50p/activitate	
D2	Membru al unor academii de știință din străinătate (nu sunt incluse cele la care se plătește taxă)	300p/an	
D3	Participant la programe europene ERASMUS	25p/program	50
D4	Membru în comitete internaționale ale manifestărilor științifice/didactice	50p/comitet	50
D5	Membru în colective de redacție sau editor la reviste și la volume publicate în cadrul congreselor internaționale	150p/an/jurnal WOS cu FI 100p/an/alte jurnale 100p/congres	
D6	Membru în colectivele de redacție sau editor la revistele românești	25p/revistă	
D7	Membru în comisii de doctorat	- în țara	50p/comisie
		- în Republica Moldova	60p/comisie
		- în alte țări din Europa	100p/comisie
D8	Expert internațional – evaluare proiecte	100p/ an	
D9	Evaluator ARACIS	40p/an	
D10	Membru ARACIS, CNATDCU	60p/ an	
D11	Membru în UEFISCDI, CNFIS, CCCDI, ACBS	60p/an	
D12	Evaluator de proiecte UEFISCDI	50p/an	
D13	Membru în comitete de conducere în asociații profesionale, membru în comisii de evaluare a programelor de studii la nivel de universitate precum și membru în alte comisii la nivel de facultate (de recepție, programare examene, inventariere, etc.), de universitate și de senat, s.a.	50 p/an/Comisie-Comitetul de conducere 10p/an/Comisie-membru	370
D14	Conducător de doctorat	100p/doctorat susținut	
D15	Membru în comisii de acordare a titlului de DHC Membru în comisii de doctorat și abilitare Membru în comisii pentru concursuri pe posturi academice	30p/comisie 20p/comisie 20p/comisie	20
D16	Funcții de conducere	- în ME	100p/an
		- rector	100p/an
		- prorector, Director al CSUD	80p/an
		- decan	90p/an
		- prodecan, director de departament, director școala doctorală	80p/an
D17	Distincții obținute ³	- membru consiliu Facultate/Senat TULasi	50p/an
		- titlul de Doctor Honoris Causa	150p
		- distincții ale unor academii străine	140p
		- distincții ale Academiei Române	120p
		- alte distincții	50p
D18	Membru în Academii Naționale	100p/an	

³ la punctaj se iau în considerare distincțiile obținute pe întreaga activitate

E. RECUNOAȘTERE ÎN FACULTATE

Cod	Indicatori de performanță	Punctaj prevăzut	Punctaj realizat
E1	Recunoașterea altor activități desfășurate în facultate (punctaj la dispoziția decanului)	max. 200p /facultate /an	
E2	Recunoașterea altor activități desfășurate în departament (punctaj la dispoziția directorului de departament)	max. 50p/departament/an	

Note:

1. Evaluarea se efectuează, pentru ultimii 5 ani universitari (1 octombrie 2021 - 30 septembrie 2026). Clasificarea candidaților se face prin compararea punctajelor obținute.

2. Raport mediu leu/Euro pentru perioada 2021 – 2026 este prezentat în tabelul de mai jos:

Anul	2021	2022	2023	2024	2025	2026
Raportul leu/Euro	4.92	4.93	4.95	4.97	5.04	5.19

Prezenta Fișă de evaluare a fost discutată și aprobată în Ședința Biroului de conducere a Facultății de Mecanică din data de 17 aprilie 2023 și aprobată în Ședința Consiliului Facultății de Mecanică din data de 23 aprilie 2023.

Candidat (semnătura),

FIȘA DE VERIFICARE

a îndeplinirii standardelor universității de prezentare la concurs pentru postul de
 Lector universitar/ Șef de lucrări universitar

Candidat: **Cazacu Cristina-Magda** / Data nașterii: [REDACTED]

Funcția actuală: **șef lucrări**

Data numirii în funcția actuală: [REDACTED]

Instituția: **Universitatea Tehnică "Gheorghe Asachi" din Iași/ Facultatea de Mecanică**

1. Studiile universitare de licență

Nr. crt.	Instituția de învățământ superior și facultatea absolvită – anul absolvirii	D o m e n i u l / programul de studii (specializarea)	Titlul acordat	Media de școlaritate (min.8.00)	Media examenului de finalizare (min.9.00)
	Universitatea Tehnică "Gheorghe Asachi" din Iași, Facultatea de Mecanică, Iași, România- 2011	Mecatronică și robotică / Robotică	Inginer	8,71	10

2. Studiile universitare de master

Nr. crt.	Instituția de învățământ superior și facultatea absolvită – anul absolvirii	D o m e n i u l / programul de studii (specializarea)	Media de școlaritate (min.9.00)	Media examenului de finalizare (min.9.00)
	Universitatea Tehnică "Gheorghe Asachi" din Iași, Facultatea de Mecanică, Iași, România- 2013	Mecatronică și robotică / Sisteme robotizate	10	10

3 Studiile de doctorat

Nr. crt.	Instituția organizatoare de doctorat / Conducător de doctorat	D o m e n i u l	Perioada	Titlul științific acordat
	Universitatea Tehnică "Gheorghe Asachi" din Iași, Facultatea de Mecanică, Iași, România / prof. univ. dr. ing. Doroftei Ioan	Inginerie mecanică	Oct 2013- Sept 2020	Doctor în Inginerie Mecanică

4. Grade didactice / profesionale

Nr. crt.	I n s t i t u Ț i a	D o m e n i u l	Perioada	Titlul/ postul didactic sau gradul/ postul profesional
1.	Universitatea Tehnică "Gheorghe Asachi" din Iași, Facultatea de Mecanică, Departamentul Inginerie Mecanică, Mecatronică și Robotică	Inginerie mecanică	21.02.2017-21.02.2021 (perioadă determinată) 22.02.2021- 16.02.2022 (perioadă nedeterminată)	Asistent universitar dr.ing.
2.	Universitatea Tehnică "Gheorghe Asachi" din	Inginerie mecanică	17.02.2022 - prezent	Șef lucrări dr. ing.

	Iași, Facultatea de Mecanică, Departamentul Inginerie Mecanică, Mecatronică și Robotică			
--	--	--	--	--

5. Îndeplinirea standardelor minime ale universității

Indicatori de performanță		Nr. minim realizări	Nr. realizări candidat	Nr. minim puncte	Nr. puncte candidat
R = 48p	Articole/ studii publicate în reviste din țară/ străinătate, cu factor de impact/ indexate în BDI/ neindexate în BDI (R). Articol publicat în revistă cotate ISI, cu factor de impact R1. Doroftei, I., & Cazacu, C. M. (2026). Design, Manufacturing, Tribology, and Performance of Microgears and Microgear Trains: A Critical Review of Mechanical Power Transmission at the Microscale. <i>Micromachines</i>, 17(8), 934, IF: 3,5 R2. Cazacu, C. M., Coadă, V., Doroftei, I., & Alaci, S. (2026). A comprehensive review of lower limb exoskeletons. <i>Environmental Engineering and Management Journal</i>, 25(2), 313-323, IF: 0.8 R3. DOROFTEI, I., CRIVOI, O. V., CAZACU, C. M., & ALACI, S. (2025). SOME PARTICULARITIES OF INTERNAL-EXTERNAL GEAR PAIRS WITH ZERO DIFFERENCE IN NUMBERS OF TEETH. <i>ACTA TECHNICA NAPOCENSIS-Series: APPLIED MATHEMATICS, MECHANICS, and ENGINEERING</i>, 68(1 & 2), IF: 0.1 R4. Doroftei, I., Cazacu, C. M., & Alaci, S. (2023). Design and Experimental Testing of an Ankle Rehabilitation Robot. <i>Actuators</i>, 12(6), MDPI, IF: 2,4 R5. Doroftei, I., Racu, C. M., & Baudoin, Y. (2021). Development of a robotic platform for ankle joint rehabilitation. <i>Acta Technica Napocensis-Series: Applied Mathematics, Mechanics, And Engineering</i>, 64(1-S2), IF: 0.1	4	11	10 puncte, calculate conform Anexei 3	316.89
	Articol publicat în revistă indexată în baze de date internaționale (BDI) R6. Crivoi, O. V., Doroftei, I., & Cazacu, C. M. (2026). Kinematic Modeling of a Small-Tooth-Difference Planetary Involute Reducer. <i>Bulletin of the Polytechnic Institute of Iași. Machine constructions Section</i>, 72(3), 141-165. R7. Doroftei, I., Cazacu, C.M. & Alaci, S. (2022). ANKLE REHABILITATION ROBOTIC PLATFORM. PART A: STRUCTURAL SYNTHESIS. <i>Robotica & Management</i>, 27(2). R8. Doroftei, I., Cazacu, C.M. & Alaci, S. (2022). ANKLE REHABILITATION ROBOTIC PLATFORM. PART B: POSSIBLE CONSTRUCTIVE SOLUTIONS. <i>Robotica & Management</i>, 27(2). R9. Racu (Cazacu), C., Doroftei, I., (2016). Motion Simulation of a New Ankle Rehabilitation Device. <i>Robotica & Management</i>, 21(1), pp. 30-35. R10. Doroftei, I., Racu (Cazacu), C., (2015). SIMULATION RESULTS OF AN ANKLE REHABILITATION DEVICE. <i>Robotica & Management</i>, 20(2), pp. 27 – 30. R11. Doroftei, I., Racu (Cazacu), C., (2015). KINEMATICS OF A NOVEL ANKLE REHABILITATION DEVICE WITH TWO DEGREES OF FREEDOM. <i>Robotica & Management</i>, 20(1), pp. 27 – 30.				
V = 94p	Articole/ studii publicate în volumele manifestărilor științifice naționale/ internaționale indexate BDI/ neindexate BDI (V); Articol/studiu publicat în volumul unei manifestări științifice indexate WoS (fără factor de impact CPCI-S): V1. Doroftei, I., Crivoi, O. V., & Cazacu, C. M. (2024, November). Some Particular Theoretical Aspects of Internal-External Gear Pairs with Zero Difference in Numbers of Teeth. In <i>Joint International Conference of the International Conference on</i>	5	26		

Mechanisms and Mechanical Transmissions and the International Conference on Robotics (pp. 219-227). Cham: Springer Nature Switzerland. - indexat WoS V2. Cazacu, CM., Doroftei, I. (2024). Control Advances in Upper Limb Prostheses: A Review. Part I: Invasive Methods. In: Lovasz, EC., Ceccarelli, M., Ciupe, V. (eds) Mechanism Design for Robotics. MEDER 2024. Mechanisms and Machine Science, vol 166. Springer, Cham. - indexat WoS V3. Cazacu, CM., Doroftei, I. (2024). Control Advances in Upper Limb Prostheses: A Review. Part II: Non-Invasive Methods. In: Lovasz, EC., Ceccarelli, M., Ciupe, V. (eds) Mechanism Design for Robotics. MEDER 2024. Mechanisms and Machine Science, vol 166. Springer, Cham - indexat WoS V4. Sandu, RO., Doroftei, I., Cazacu, CM. (2024). A Concise Review of Upper Limb Prostheses. In: Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2024. Mechanisms and Machine Science, vol 157. Springer, Cham. - indexat WoS V5. Straticiu, C., Doroftei, I., Cazacu, CM. (2024). A Short Overview on Terrestrial Hybrid Locomotion Mobile Robots. In: Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2024. Mechanisms and Machine Science, vol 157. Springer, Cham. - indexat WoS V6. Doroftei, I., Cazacu, C.M.(2023). Developments in the Design of an Ankle Rehabilitation Platform. International Workshop on Medical and Service Robots, pp. 179-187, Springer Nature Switzerland. - indexat WoS V7. Doroftei, I., Racu, C. M., Honceriu, C., & Irimia, D. (2019). A one-degree-of freedom ankle rehabilitation platform. IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, 591(1), p. 012076. IOP Publishing. - indexat WoS V8. Racu, C. M., & Doroftei, I. (2018). Compliant mechanism for ankle rehabilitation device; Part I: modelling and design. IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, 444(5), p. 052014. IOP Publishing- indexat WoS V9. Racu, C. M., & Doroftei, I. (2018). Compliant mechanism for ankle rehabilitation device. Part II: optimization and simulation results. IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, 444(5), p. 052015. IOP Publishing- indexat WoS V10. Racu, C. M., Doroftei, I., Plesu, G., & Doroftei, I. A. (2016). Simulation of an ankle rehabilitation system based on scotch-yoke mechanism. In IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, 147(1), p. 012084. IOP Publishing- indexat WoS V11. Racu, C. M., & Doroftei, I. (2016). Design, modelling and simulation aspects of an ankle rehabilitation device. In IOP Conference Series: Materials Science and Engineering 145(5), p. 052008. IOP Publishing - indexat WoS V12. Racu, C. M., & Doroftei, I. (2015). Ankle rehabilitation device with two degrees of freedom and compliant joint. In IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, 95(1) p. 012054. IOP Publishing - indexat WoS V13. Racu Cazacu, C.M., Doroftei, I. (2015). Preliminary Ideas on the Development of a New Ankle Rehabilitation Device. In Proceedings of the 14th IFToMM World Congress, pp. 439-447. - indexat WoS Articol/studiu publicat în volumul unei manifestări științifice indexate în SCOPUS: V14. Doroftei, I., Cazacu, C. M., & Coadă, V. (2026). Mechanical design and simulation of a new ankle rehabilitation device. Part I: Mechanical design. Advances in Mechanisms and Machine Science. SYROM 2025. Mechanisms and Machine Science, vol 198, pp. 106-115. Springer Nature Switzerland. V15. Cazacu, CM., Doroftei, I., Coadă, V. (2026). Mechanical Design and Simulation of a New Ankle Rehabilitation Device. Part II: Simulation Results. Advances in Mechanisms and Machine Science. SYROM 2025. Mechanisms and Machine Science, vol 198, pp. 116-126. Springer, Cham. V16. Cazacu, C.M. and Doroftei, I. (2023). Preliminary Functionality Tests of an Improved Ankle Rehabilitation Device. International Symposium on Measurements and Control in Robotics, pp. 215-223. Springer Nature Switzerland. V17. Racu (Cazacu), C. M., & Doroftei, I. (2020). Preliminary results and evaluation of an ankle rehabilitation device. IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, 997, p. 012088. IOP Publishing V18. Racu, C. M., & Doroftei, I. (2018). New Concepts of Ankle Rehabilitation Devices—Part I: Theoretical Aspects. New Advances in Mechanism and Machine Science, pp. 223-231 V19. Racu, C. M., & Doroftei, I. (2018). New Concepts of Ankle				
---	--	--	--	--

P/F =155.89	Rehabilitation Devices—Part II: Design and Simulation. New Advances in Mechanism and Machine Science, pp. 233-239 V20. Racu Cazacu, C. M., & Doroftei, I. (2014). Structural and kinematic aspects of a new ankle rehabilitation device. In Applied Mechanics and Materials, 658, pp. 507-512. Trans Tech Publications V21. Racu Cazacu, C. M., & Doroftei, I. (2014). An overview on ankle rehabilitation devices. In Advanced Materials Research, 1036, pp. 781-786. Trans Tech Publications. Articol/studiu publicat în volumul unei manifestări științifice indexate în baze de date internaționale: V22. Racu, C., & Doroftei, I. (2015). PRELIMINARY MATHEMATICAL MODEL OF A NEW ANKLE REHABILITATION DEVICE. Journal of Engineering Studies and Research, 21(2), pp. 78-82. V23. Racu Cazacu, C. M., & Doroftei, I. (2015). Design Aspects of a New Device for Ankle Rehabilitation. In Applied Mechanics and Materials, 809, pp. 986-991. Trans Tech Publications. Articol/studiu publicat în volumul unei manifestări științifice neindexate V24. Racu (Cazacu) C., Doroftei I., (2015). Structural and Kinematic Aspects of a New Ankle Rehabilitation Device. International Scientific Journal Machines, Technologies, Materials, Vol. 21/184, ISSN 1310-3946, pp. 12-15, Scientific Proceedings of the Scientific-Technical Union of Mechanical Engineering V25. Radu Mihai Iacob, Emil Budescu, Cristina Magda Cazacu, (2024). CONCEPT FOR TRAINING THE REFLEXES OF THE FOOTBALL GOALKEEPER USING AN INTELLIGENT MECHATRONIC SYSTEM. SPORT AND SOCIETY. Interdisciplinary Journal of Physical Education and Sports, pp.289-294. Membru în colective de proiectare/ cercetare/ dezvoltare (P/ F). 1.Funcția: Asistent de cercetare, Aprilie 2021–August 2023, Proiect: Development of a world-level neuroengineering research centre by European twinning (BRAINTWIN), Contract: H2020 - WIDESPREAD-05-2020 nr.952378 – BRAINTWIN Beneficiar: Universitatea Tehnică "Gheorghe Asachi" din Iași				
E = 19p	Lucrare comunicată/ prezentată la seminar/ conferință/ workshop/ expoziție Lucrări prezentate la conferințele: - Conferința internațională „Zilele Academiei de Științe Tehnice din România, ZASTR 2026”, 18-19 septembrie 2026, Cluj-Napoca, România; - "The 12th International Conference On Advanced Concepts In Mechanical Engineering" ACME 2026, 4-5 iunie 2026, Iași, România; - Conferința internațională "The 14th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines (SYROM), Brasov, Romania, October 23–25, 2025" - Conferința internațională „Zilele Academiei de Științe Tehnice din România, ZASTR 2025”, 18-19 septembrie 2025, Galați, România; - „The Joint International Conference of the 3rd International Conference on Advanced Research in Engineering, CARE 2024, and the 7th International Conference on Mechanical Engineering, ICOM 2024”, 16-18 octombrie 2024, Craiova, România; - "6th IFToMM Symposium on Mechanism Design for Robotics" MEDER2024, 27-29 iunie 2024, Timișoara, România; - "The 11th International Conference On Advanced Concepts In Mechanical Engineering" ACME, 6-7 iunie 2024, Iași, România; - „25th International Symposium on Measurement and Control in Robotics ISMCR 2023”, Iași, 21-22 septembrie 2023; - „8th International Workshop on New Trends in Medical and Service Robots MESROB 2023”, June 7-10, 2023, Craiova, România; - "The 9th International Conference On Advanced Concepts In Mechanical Engineering" ACME, 4- 5 iunie 2020, Iași, România; - "The 8th International Conference On Advanced Concepts In Mechanical Engineering" ACME, 7- 8 iunie 2018, Iași, România; -The 12th IFToMM International Symposium on Science of Mechanisms and Machines - SYROM'2017, 2-3 noiembrie 2017, Iași, România; -"The 7th International Conference On Advanced Concepts In Mechanical Engineering" ACME, 9-10 iunie 2016, Iași, România;		19		

	- "ModTech International Conference- Modern Technologies in Industrial Engineering" , 2016, Iași, România; - „Second CommScie International Conference: Challenges for Sciences and Society in Digital Era” , 4-5 decembrie 2015, Iași, România; - "The XII International Congress Machines, Technologies, Materials MTM'15 " , 16-19 septembrie 2015, Varna, Bulgaria; - "ModTech International Conference- Modern Technologies in Industrial Engineering" , 17-20 iunie 2015, Mamaia-Constanța, România; - "The 11th International Conference - Constructive and Technological Design Optimization in the Machines Building Field OPROTEH 2015" , 4-6 iunie 2015, Bacău, România; - "Innovative Manufacturing Engineering IManE 2015" , 20-22 mai, Iași, România.				
Alte realizări		-		-	
Alte condiții: — deține diploma de doctor în ramura de știință corespunzătoare postului sau într-o ramură înrudită; Pentru candidații care vin din afara Universității: — media examenului de finalizare a studiilor universitare de licență și de masterat: minim 9,00 — media generală de școlaritate: la licență minim 8,00, la masterat minim 9,00					

Candidat,

