

Universitatea Transilvania din Braşov  
Facultatea ITMI

Poz. postului 24  
Disciplinele postului Managementul calităţii; Bazele proiectării tehnologice asistate de calculator; Comanda şi acţionarea maşinilor; Prelucrări prin aşchiere; Toleranţe şi control dimensional; Maşini-unelte; Maşini-unelte şi prelucrări prin aşchiere; Materiale industriale.

Departamentul Inginerie şi management industrial

FIŞA DE VERIFICARE A ÎNDEPLINIRII STANDARDELOR UNIVERSITĂŢII

Postul: Şef de lucrări, poziţia 24,  
publicat în Monitorul Oficial al României<sup>1</sup> nr. .... din data de .....

Candidat: Ovidiu FILIP

Data naşterii: 09.06.1970

Funcţia actuală: Şef de lucrări (cadru didactic asociat)

Instituţia: Universitatea Transilvania din Braşov

1. Studii universitare (licenţă şi masterat)

Nr. crt.	Instituţia de învăţământ superior şi facultatea	Domeniul	Perioada	Titlul acordat
1	Universitatea Transilvania din Braşov, Facultatea de Inginerie Tehnologică, Secţia Maşini-unelte	Inginerie Industrială	1990-1995	Inginer
2	Universitatea Transilvania din Braşov, Facultatea de Inginerie Tehnologică, Secţia Sisteme de fabricaţie integrate	Inginerie Industrială	1995-1996	Magister/Master

2. Studii de doctorat

Nr. crt.	Instituţia organizatoare de doctorat	Domeniul	Perioada	Titlul ştiinţific acordat
	Universitatea Transilvania din Braşov, Facultatea de Inginerie Tehnologică şi Management Industrial	Inginerie Industrială	2011-2017	Doctor

3. Studii şi burse postdoctorale (stagii de cel puţin 6 luni)

Nr. crt.	Instituţia	Domeniul/ Specializarea	Perioada	Tipul de bursă
	-	-	-	-

4. Standarde minimale ale universităţii

Post didactic (se menţine în tabel numai postul pentru care se candidează)	Realizări conform standardelor proprii ale universităţii
Şef de lucrări	Conform anexei 1

Rezoluţia Comisiei ştiinţifice:

Membrii Comisiei ştiinţifice:

1. Prof. dr. ing. Andreea Catalina DEACONEŢU
2. Prof. dr. ing. Mirela DRĂGOI
3. Prof. dr. ing. Ramona CLENCIU

Candidat,

Standardele sunt îndeplinite:

☒ Da ☐ Nu  
☒ Da ☐ Nu  
☒ Da ☐ Nu

SEMNAȚURI:

Rezoluție Comisiei Științifice Ing. Mecanice

Standardele

SEMNAȚURI:

<sup>1</sup> Se completează numai în cazul posturilor pe perioadă nedeterminată.

1. Prof. dr. Rodu VELICU

F04-PS6, 2-01/ed.3, rev.2

2. Prof. dr. Codruta JALIU

3. Prof. dr. Irena VASE

4. Prof. dr. Lenka SAVBU

5. Prof. dr. Gabriela HUMINIC

☒ DA ☐ NU

☒ DA ☐ NU

☒ DA ☐ NU

☒ DA ☐ NU

☒ DA ☐ NU

Vlase Sorin

Wandu

btanunic

**A. Teza de doctorat**

1. **FILIP, O.**, *Cercetări privind sistemele de acționare cu mușchi pneumatici a echipamentelor de reabilitare a articulațiilor membrelor superioare*. Teză de doctorat. Universitatea Transilvania din Brașov, 2017

**B. Monografii, cărți, capitole de carte și manuale universitare**

1. **FILIP, O.**, *Cutii de viteze cu reglare discontinuă: aplicații*, Editura Lux Libris, 2020, ISBN 978-973-131-447-1

**C. Articole publicate în reviste și conferințe**

1. **FILIP, O.**, DEACONESCU, A., DEACONESCU, T. Mechanical Design of a Bioinspired Compliant Robotic Wrist Rehabilitation Equipment, *MDPI, Applied Sciences*, Vol. 9, Issue 3, February-1 2021, ISSN 2076-3417, Impact Factor 0,897, SRI 0,992, <https://www.mdpi.com/2076-3417/11/3/1246/html>
2. **FILIP, O.**, DEACONESCU, A., DEACONESCU, T. Experimental Research on the Hysteretic Behaviour of Pressurized Artificial Muscles Made from Elastomers with Aramid Fibre Insertions, *MDPI, Actuators*, Vol. 9, Issue 3, September 2020, ISSN 2076-8025, <https://www.mdpi.com/2076-0825/9/3/83/html>
3. **FILIP, O.**, DEACONESCU, T. Mathematical modelling of a Fin Ray type mechanism, used in the case of the wrist rehabilitation equipment. In *MATEC Web of Conferences*, Vol. 94, p. 01006, EDP Sciences, 2017, eISSN 2261-236X, [https://www.matec-conferences.org/articles/mateconf/abs/2017/08/mateconf\\_cosme2017\\_01006/mateconf\\_cosme2017\\_01006.html](https://www.matec-conferences.org/articles/mateconf/abs/2017/08/mateconf_cosme2017_01006/mateconf_cosme2017_01006.html)
4. **FILIP, O.**, DEACONESCU, T. Finite-element analysis of some pneumatically-actuated wrist-rehabilitation equipment. In *MATEC Web of Conferences*, Vol. 94, p. 01005, EDP Sciences, 2017, eISSN 2261-236X, [Finite-element analysis of some pneumatically-actuated wrist-rehabilitation equipment | MATEC Web of Conferences \(matec-conferences.org\)](https://www.matec-conferences.org/articles/mateconf/abs/2017/08/mateconf_cosme2017_01005/mateconf_cosme2017_01005.html)
5. **FILIP, O.**, DEACONESCU, T. Experimental Research upon a Pneumatic Equipment for Wrist Recovery, *Recent*, Vol. 18, no 2, pp. 99-102, 2017, ISSN 1582-0246. (revista categoria B+), [Filip-R52.pdf \(recentonline.ro\)](https://www.recentonline.ro/040/Filip-R52.pdf)
6. **FILIP, O.**, DEACONESCU, T. Pneumatically-Actuated Device for Wrist Rehabilitation, ICEEMS 2013, 7th International Conference on Economic Engineering and Manufacturing System, *Recent*, Vol. 14, no 4, pp. 263-266, 2013, ISSN 1582-0246. (revista categoria B+), <https://www.recentonline.ro/040/Filip-R40.pdf>
7. **FILIP, O.**, DEACONESCU, T. Cutting-Edge Actuating Systems of the Upper Limb Rehabilitation Devices, *Advances in Production, Automation and Transportation System*, Proceedings of the 6th International Conference on Manufacturing Engineering, Quality and Production Systems (MEQAPS '13), Proceedings of the 4th International Conference on Automotive and Transportation Systems (ICAT '13), pp. 55-59, 2013, ISSN 2227-4588, ISBN 978-1-61804-1937, [ICAPS-09.pdf \(wseas.us\)](https://www.wseas.us)