

INFORMAȚII PERSONALE

DUCA Adina - Veronica


 Mureșului, 1, Câmpia - Turzii, 405 100, România

 0264 / 401 750  0741 237 025

 ducaadina@yahoo.com

Sexul feminin | Data nașterii 13/08/1980 | Naționalitatea română

 LOCUL DE MUNCA PENTRU CARE SE
CANDIDEAZĂ
POZIȚIA
LOCUL DE MUNCĂ DORIT
STUDIILE PENTRU CARE SE
CANDIDEAZĂ

Universitatea Tehnică din Cluj – Napoca, Facultatea Construcții de Mașini,
Departamentul Ingineria Sistemelor Mecanice
ȘEF DE LUCRĂRI poziția 38 din Statul de Funcții al Departamentului

EXPERIENȚA PROFESIONALĂ

Csdru didactic asociat, Asistent cercetare

 Universitatea Tehnică din Cluj Napoca, Str. Memorandumului nr. 28, 400114, Cluj-Napoca, România, www.utcluj.ro

2007 - 2011 ▪ Activități didactice și de cercetare (lucrări de laborator, seminarii la disciplinele Mecanică I-II și Mecanica Roboților, activități de cercetare în domeniul roboticii și a vibrațiilor mecanice precum și a efectului pe care acestea îl au asupra organismului uman)

Tipul sau sectorul de activitate Educație și Cercetare

Asistent universitar (perioadă determinată)

 Universitatea Tehnică din Cluj Napoca, Str. Memorandumului nr. 28, 400114, Cluj-Napoca, România, www.utcluj.ro

2011 - prezent ▪ Activități didactice și de cercetare (lucrări de laborator, seminarii la disciplinele Mecanică I-II și Mecanica Roboților, activități de cercetare în domeniul roboticii și a vibrațiilor mecanice precum și a efectului pe care acestea îl au asupra organismului uman)

Tipul sau sectorul de activitate Educație și Cercetare

EDUCAȚIE ȘI FORMARE

Studii doctorale în domeniul Inginerie Mecanică

Universitatea Tehnică din Cluj Napoca, Str. Memorandumului nr. 28, 400114, Cluj-Napoca

▪ Titlul obținut: Doctor inginer în domeniul Inginerie Mecanică

Titlul tezei de doctorat: „CERCETĂRI ȘI CONTRIBUȚII PRIVIND MODELAREA PRECIZIEI ROBOȚILOR CU STRUCTURĂ SERIALĂ”

▪ Activități de cercetare în domeniul roboticii și a vibrațiilor mecanice

 2001 - 2006 **Universitatea Tehnică din Cluj Napoca**, Str. Memorandumului nr. 28, 400114, Cluj-Napoca

Facultatea Construcții de Mașini, profilul mecatronic, specializarea Roboți Industriali și Sisteme Flexibile de Fabricație (engleză)

▪ Titlul acordat: Inginer Diplomat

▪

COMPETENȚE PERSONALE

Limba maternă română

Alte limbi străine cunoscute

	INTELEGERE		VORBIRE		SCRIERE
	Ascultare	Citire	Participare la conversație	Discurs oral	
Engleza	B2	B 2	B2	B 2	B2
Franceza	B1	B1	B1	B1	B1

Certificat de competență lingvistică eliberat de Universitatea Tehnică din Cluj Napoca, Catedra de limbi străine, nivel B2.

Niveluri: A1/2: Utilizator elementar - B1/2: Utilizator independent - C1/2: Utilizator experimentat

Cadru european comun de referință pentru limbi străine

Competențe de comunicare	▪ Ușurință în exprimarea ideilor, deprinderea de a vorbi în public
Competențe organizaționale/manAGERIALE	▪ capacitatea de a lucra în mod cooperant și flexibil în cadrul unei echipe ▪ capacitatea de inițiativă și capacitatea de a răspunde pozitiv la schimbări ▪ abilitatea de a-ti identifica punctele slabe și punctele forte ▪ capacitatea de a evalua și a-mi asuma riscuri în diverse situații
Competențe dobândite la locul de muncă	▪ Competențe de comunicare ▪ Competențe de relaționare, raport și tehnici de persuasiune ▪ Capacitate de analiză și sinteză precum și de asociere/ disociere față de context ▪ Planificarea activităților proprii și managementul timpului
Competențe informatice	▪ o bună cunoaștere a instrumentelor Microsoft Office™, Autocad, SolidWorks, MathCad, MuPad.
Permis de conducere	▪ categoria B

INFORMATII SUPLIMENTARE

A. CĂRȚI ȘI CAPITOLE DIN CĂRȚI

1. Brad, S., Mocan, B., **Duca, A.**, Brad,E., "Robotizarea asistată de calculator a fabricației", Editura UT Press, Cluj – Napoca, 2008, ISBN 978-973-662-361-5.
2. Negrean, I., **Duca, A.**, Negrean, C., Kacso, K., „Mecanică avansată în robotică”, Editura UT Press, 2008, ISBN 978-973-662-420-9, 431 p.
3. Negrean, I., Schonstein, C., Kacso, K., **Duca, A.**, „ Mecanică. Teorie și aplicații”, Editura UT PRESS, ISBN 978-973-662-523-7, Cluj-Napoca, 2012.

B. LUCRĂRI ȘTIINȚIFICE INDEXATE ISI / BDI

1. Negrean, I., **Duca, A.**, Kacso, K., Mura-Cozma, S., Schonstein, C, *New formulations on serial robots dynamics*, The 3rd International Conference on International Conference "Computational Mechanics and Virtual Engineering", COMEC 2009, vol.2, pag. 870-876, Editors S. Vlase, A. Chiru, Y. Niitsu, Brasov, Romania, ISBN 978-973-598-572-1.
2. Negrean, I., **Duca A.**, Negrean, D.C., Kacso K., *New Formulations on Acceleration Energy in the Robot Dynamics*, Proceedings of the 10th IFToMM International Symposium on Mechanisms and Machines, SYROM 2009, Braşov, Romania, pages 351-364, Editor Springer Science + Business Media, Brasov, 2010, DOI 10.1007/978-90-481-3522-6_28.
3. Negrean, I., Negrean, C., Kacso K., **Duca, A.**, „Formulations in Robotics base don Variational Principles”, Proceedings of AQTR 2010 IEEE-TTTC (THETA 17), International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, Tome I , pp. 281-286, Cluj-Napoca, Romania, May 2010, IEEE Catalog Number: CFP10AQT-PRT, ISBN 978-1-4244-6722-8.
4. Negrean, I., Vuşcan, I., Schonstein, C., Kacso, K., **Duca, A.**, Negrean, C., „Dynamics of Hybrid Robot Structures Using Variational Principles”, The 5-th International Conference, Robotics 2010, Cluj-Napoca, Romania, 23-25 September 2010 Published in the Robotics and Automation Systems, Volumes 166-167 of Solid State Phenomena, ISSN 1012-0394, pp. 303-308.
5. Negrean, I., Schonstein, C., Kacso, K., Negrean, C., **Duca, A.**, „Formulations about Dynamics of Mobile Robots”, The 5-th International Conference, Robotics 2010, Cluj-Napoca, Romania, 23-25 September 2010 Published in the Robotics and Automation Systems, Volumes 166-167 of Solid State Phenomena, ISSN 1012-0394, pp. 309-314.
6. Negrean, I., Schonstein C., Kacso, K., Negrean, C., **Duca, A.**, *Matrix Exponentials and Differential Principles in the Dynamics of Robots*, 13th World Congress in Mechanism and Machine Science, Guanajuato, México, 19-25 June, 2011.

C. LUCRĂRI ȘTIINȚIFICE PUBLICATE ÎN REVISTE ȘI VOLUME DE CONFERINȚE CU REFERENȚI (NEINDEXATE)

1. Negrean, I., Negrean, C., **Duca, A.**, Kacso K., "The Geometrical Control Function for a 3R - Type Robot", Acta Technica Napocensis Series: Applied Mathematics and Mechanics, 51 Vol. II, 2008, pp. 13-20, Cluj-Napoca.
2. Brad, S., Fulea, M., **Duca, A.**, Mocan, B., *A Novel Software Platform For Managing Innovation In Cooperative Business Processes*, The International Conference on Modern Technologies in Manufacturing MTeM, Cluj-Napoca, 2007, pg. 75-78, ISBN 973-9087-83-3.
3. Fulea, M.; Brad, S.; **Duca, A.**; Mocan, B., *Quality, Ergonomics and Aesthetics in Software Product Design*, The International Conference on Modern Technologies in Manufacturing MTeM, Cluj-Napoca, 2007, pg. 155-158, ISBN 973-9087-83-3.

 Publicații / Conferințe / Lucrări de laborator
redactate și realizate experimental

4. Negrean, I., Negrean, C., Kacso K., **Duca, A.**, "New Formulations about Dynamics of Robots", Proceedings of AQTR 2008 IEEE-TTTC (THETA 16), International Conference on Automation, Quality and Testing, Robotics, Tome II , pp. 371-376, Cluj-Napoca, Romania, May 2008.
5. **Duca, A.**, Negrean, I., Kacso, K., "Matrix Exponentials in the FANUC Robot Geometry", Acta Technica Napocensis Series: Applied Mathematics And Mechanics, 51 Vol. I, 2008, pp. 69-74, Cluj-Napoca, Romania.
6. Negrean, I., Kacso, K., Negrean, D.C., **Duca, A.V.**, Schonstein, C., "Dynamics of 2TR-TYPE Robot Based Acceleration Energy", Proceedings, of the 9th International Conference MTeM, October 2009, Cluj-Napoca, ISBN 973-7937-07-04, pp. 205-208, Romania.
7. Schonstein, C., Negrean, I., Kacso, K., **Duca, A.V.**, "Kinematical Modeling of a Robot Hybrid Structure", Proceedings of the 9th International Conference MTeM, October 2009, Cluj-Napoca, ISBN 973-7937-07-04, pp. 265-268, Romania.
8. Negrean, I., Schonstein, C., Kacso, K., **Duca, A.**, „Kinematical Control Functions for a 2TR Type Robot,” Acta Technica Napocensis, Series: Applied Mathematics and Mechanics, Nr. 53, Vol. III, 2010, ISSN 1221-5872, pp. 433-438, Cluj-Napoca, Romania.
9. Blebea, A., Ispas, V., **Duca, A.**, *Appropriate choosing the cross-roller ring for robotic applications*, Acta Technica Napocensis, Series: Applied Mathematics and Mechanics, vol.55, Issue II, Cluj – Napoca, 2012, pg.363-368.
10. **Duca, A.**, Morariu Gligor, R., "A Software Application Intended for the Numerical Modeling of Serial Robots Structures", Acta Technica Napocensis, Series: Applied Mathematics and Mechanics, Nr. 56, Vol. II, 2013, ISSN 1221-5872, pp. 323-328, Cluj-Napoca, Romania.

D. LUCRĂRI DE LABORATOR REDACTATE ȘI REALIZATE EXPERIMENTAL

1. Determinarea accelerației gravitaționale prin utilizarea pendulului simplu.
2. Determinarea coeficientului de frecare de aderență și rostogolire.
3. Studiul energiei cinetice și a energiei potențiale. Volantul.

E. GRANTURI /CONTRACTE DE CERCETARE

Granturi / Contracte de cercetare

1. Creșterea Performanțelor de Calitate în Cadrul Proceselor Cooperative din IMM-uri prin Sisteme Expert în Ingineria și Managementul Inovației, acronim INOVEX, Contract CEEX II nr. 140/02.10.2006, ANCS, Cod. 628, 2006-2008, director proiect Prof.dr.ing. Brad Stelian.
2. Dezvoltarea unui sistem computerizat pentru evaluarea noxelor profesionale de tipul vibrațiilor mecanice și a impactului asupra operatorului uman la locul de muncă, acronim VIBROM, Contract PNCDI 2, nr. 92112/2008, Programul 4, Parteneriate pe domenii prioritare, responsabil proiect Prof.dr.ing. Arghir Mariana

ANEXE

- Copia legalizată a diplomei de doctor
- Copia diplomei de licență

Cluj - Napoca,

01.08.2013

Asist.dr.ing. Adina - Veronica DUCA

