



## Bibliografie

pentru promovarea \_\_\_\_\_ în următoarea treaptă profesională, prin transformarea postului de INGINER gradul I, poziția 3 din statul de funcții de personal didactic auxiliar și nedidactic al Departamentului de Inginerie Mecanică, Mecatronică și Robotică al Facultății de Mecanică în INGINER gradul IA.

1. Duca, C.,ș.a. Mecanisme și Teoria Mașinilor, Univ. Tehnică „Gh. Asachi” Iași, 2003.
2. Duca,C.; Atanasiu, V., ș.a. Mecanisme. Indrumar pentru laborator, Univ. Tehnică “Gh. Asachi” Iași, 2005.
3. Doroftei, I., Robotica, Vol. 1, Ed. Tehnică, Științifică și Pedagogică CERMI, Iași, 2005.
4. Doroftei, I., Robotica, Vol. 2, Ed. Tehnică, Științifică și Pedagogică CERMI, Iași, 2006.
5. Doroftei, I., Bazele roboticii - Curs, Universitatea Tehnica “Gheorghe Asachi” din Iasi, 2016, <http://www.mec.tuiasi.ro/ro/index.php/studenti/download-descarca2>.
6. Doroftei, I., Bazele roboticii – Indrumar lucrari practice, Universitatea Tehnica “Gheorghe Asachi” din Iasi, 2016, <http://www.mec.tuiasi.ro/ro/index.php/studenti/download-descarca2>.
7. Mașini unelte și agregate, Ed. Didactică și pedagogică, 1978, Boiangiu Gh.
8. Management industrial, I.P.Iași, 1992, Nicolae Mihai
9. Normative industriale de protecție a muncii.

UNIVERSITATEA TEHNICĂ  
„GHEORGHE ASACHI” DIN IAȘI  
REGISTRATURA GENERALĂ

Nr. 17055 / 15.05.2026

**Tematică**

pentru promovarea \_\_\_\_\_, în următoarea treaptă profesională, prin transformarea postului de INGINER gradul I, poziția 3 din statul de funcții de personal didactic auxiliar și nedidactic al Departamentului de Inginerie Mecanică, Mecatronică și Robotică al Facultății de Mecanică în INGINER gradul IA.

1. Noțiuni de Teoria Mecanismelor
  - a) Mecanisme cu bare articulate.
  - b) Mecanisme cu roți dințate. Angrenaje cu axe paralele: angrenaje cilindrice exterioare cu dinți drepți și înclinați; angrenaje cilindrice interioare. Elemente de proiectare geometrică și cinematică. Angrenaje cu axe concurente. Angrenaje cu axe încrucișate: angrenaje melcate. Mecanisme cu roți dințate cu axe mobile. Mecanisme complexe cu roți dințate.
2. Noțiuni generale de Robotică
  - c) Arhitectura unui sistem robotizat;
  - d) Structura sistemului mecanic al unui robot de tip manipulator
3. Noțiuni de prelucrări prin așchiere și mașini unelte:
  - a) Tipuri de mașini unelte și operații care se pot executa pe acestea;
  - b) Noțiuni teroretice și practice de prelucrare pe strung și pe mașina de frezat;
  - c) Utilizarea capului divizor.
4. Metode de organizare:
  - a) Factori de risc în cadrul atelierului mecanic halei aparținând Centrului de Teoria Mecanismelor și Robotică;
  - b) Metode de organizare a practicii productive cu studenții;
  - c) Organizarea economică a locurilor de muncă.
5. Norme de protecție a muncii și PSI ce trebuie respectate în laboratoare și hale de producție: norme generale din laboratoare, norme generale din halele de producție și norme specifice pentru mașinile de prelucrări prin așchiere.