



**TEMELE PROIECTELOR DE DIPLOMĂ PENTRU STUDENTII PROGRAMULUI DE STUDII „ROBOTICĂ”
SESIUNEA IULIE 2017 - PROMOȚIA 2017**

Nr.crt.	Coordonator	Student	Temă proiect de diploma (max. 250 caractere, inclusiv spații)
1	S.I. dr.ing. ANANIA Dorel	ANGHEL M. Laurențiu Gabriel	Celulă flexibilă de injecție mase plastice în matrită deservită de un robot industrial de tip braț articulat
2	Prof.dr.ing. OLARU Adrian	ANTON V. Eugen-Marius	Celulă de ambalare și paletizare cutii cu peturi de ulei integrând un robot industrial de tip portal dublu
3	Conf.dr.ing. POPESCU Diana	BABOI T. Ștefan Alexandru	Robot industrial de tip braț articulat pentru manipularea sacilor
4	Conf.dr.ing. POPESCU Diana	BĂCIOIU V. Mihai Viorel	Robot industrial de tip braț articulat echipat cu efector polifuncțional integrat într-o celulă de paletizare
5	S.I. dr.ing. IVAN Mario	BOȚU G.V. Claudiu-George	Celulă robotizată de ambalare și paletizare a pachetelor de cafea integrând un robot industrial de tip braț articulat
6	Prof.dr.ing. NICOLESCU Adrian	BRATU I. Emil	Robot de tip braț articulat deplasabil la sol integrat într-un sistem flexibil pentru sudare robotizată repere structurale pentru hale industriale
7	Prof.dr.ing. NICOLESCU Adrian	BRATU I. Mihai - Iulian	Celulă pentru sudare cu arc electric piese de dimensiuni medii - mari integrând un robot cu cinematică hibridă, deplasabil la sol prin intermediul a două platforme omnidirecționale
8	S.I. dr.ing. ANANIA Dorel	BUNCILĂ C. Jan	Robot industrial de tip braț articulat pentru încărcare - descărcare strung cu CNC
9	Conf.dr.ing. POPESCU Diana	BUT Gh. D. Alexandru-Sorin	Robot industrial de tip braț articulat integrat într-o celulă de prelucrare țevi metalice.
10	Prof.dr.ing. DOBRESU Tiberiu	CINCĂ S.A. Răzvan-Claudiu	Celulă de paletizare integrând un robot industrial de tip braț articulat
11	Prof.dr.ing. NICOLESCU Adrian S.I. dr.ing. COMAN Cezara	CIUCULETE R. Cosmin - Mihai	Celulă robotizată pentru paletizare mixtă integrând doi roboți industriali de tip braț articulat
12	S.I. dr.ing. ANANIA Dorel	CÎRCIU C. Alexandra - Constantina	Robot industrial tip braț articulat cu 6 grade de libertate implementat într-o aplicație robotizată pentru vopsire în industria auto
13	S.I. dr.ing. PARPALĂ Radu	COMAN I. Ionuț - Bogdan	Celulă robotizată pentru asamblarea de prize electrice integrând un robot industrial de tip braț articulat

14	S.I. dr.ing. PARPALĂ Radu	COSTEA C.O. Alexandru - Daniel	Robot industrial cu cinematică hibridă integrat într-o celulă de paletizare anvelope auto
15	Prof.dr.ing. NICOLESCU Adrian S.I. dr.ing. COMAN Cezara	DAVID N. Denis-Andrei	Robot braț articulată cu sistem de extensie a spațiului de lucru integrat într-o stație de vopsire caroserii auto de camioane
16	Prof.dr.ing. NICOLESCU Adrian S.I. dr.ing. COMAN Cezara	DOBRE F. Alin-Mihai	Sistem complex de depaletizare și repaletizare mixtă integrând un robot industrial de tip braț articulată
17	Prof.dr.ing. CONSTANTIN George	DRĂGHICI I.M. Mircea	Robot industrial de tip portal dublu integrat într-o celulă de paletizare saci cu materiale vrac în ambalaje de carton
18	Prof.dr.ing. PUPAZĂ Cristina	DUMITRACHE P. Constantin	Robot tip portal dublu pentru operații de prelucrare geamuri
19	Prof.dr.ing. POPESCU Diana	DUMITRU A.A. Ștefan Daniel	Robot industrial de tip braț articulată integrat într-o celulă de paletizare jante de aluminiu
20	S.I. dr.ing. IVAN Mario	FRANGU P.D. Vlad Eugen	Celulă robotizată de îndoire a reperelor din tablă integrând un robot industrial de tip braț articulată
21	Prof.dr.ing. NICOLESCU Adrian	GHEȚU Gh. Paul Cătălin	Celulă robotizată pentru sudare în puncte elemente de caroserii auto cu doi roboți industriali de tip braț articulată
22	Prof.dr.ing. DOBRESU Tiberiu	GUȚU M. Gabriel Adrian	Celulă robotizată de asamblare - montaj cu roboți industriali de tip braț articulată cooperanți
23	Prof.dr.ing. NICOLESCU Adrian S.I. dr.ing. COMAN Cezara	HANGANU C. Andrei-Radu	Celula robotizată pentru debavurare repere din aluminiu integrand un robot industrial de tip braț articulată
24	S.I. dr.ing. ANANIA Dorel	HOBJILĂ C. Claudiu	Robot portal dublu implementat într-o aplicație de paletizare
25	Prof.dr.ing. DOBRESU Tiberiu	IONIȚĂ N.T. Eduard - Costin	Robot de tip braț articulată integrat într-o celulă flexibilă de asamblare-montaj automatizat
26	Conf.dr.ing. POPESCU Diana	MANOLE F.I. Florin Bogdan	Celulă robotizată integrând un robot industrial de tip braț articulată pentru aplicații de tip depaletizare - transfer recipiente din sticlă
27	Prof.dr.ing. CONSTANTIN George	MANOLIU O. Alexandru-Cristian	Robot de tip braț articulată integrat în linie robotizată pentru asamblare corpuri de iluminat
28	Prof.dr.ing. PUPAZĂ Cristina	MANTU Ș. Alexandru	Celulă de sudare în puncte repere de caroserie auto integrând doi roboți de tip braț articulată
29	S.I. dr.ing. COMAN Cezara	MATEI V. Silviu-Vasile	Robot deplasabil pe traseu suspendat integrat într-o linie de fabricație flexibilă arbore cu came
30	S.I. dr.ing. PARPALĂ Radu	MITROFAN Gh. Dănuț	Celulă de fabricație robotizată pentru sudare cu arc electric integrând doi roboți industriali de tip braț articulată cooperanți
31	S.I. dr.ing. COMAN Cezara	MUSCALU GH. Gabriel - Ionuț	Celulă de asamblare-montaj cu robot industrial de tip braț articulată
32	Prof.dr.ing. CONSTANTIN George	NĂSULEA C.C. Ștefan - Cristian	Robot industrial de tip braț articulată amplasat pe o platformă mobilă între posturi de lucru diferite

33	Conf.dr.ing. POPESCU Diana	NICULAE Gh. Valentin	Celulă de paletizare integrând un robot industrial de tip portal dublu cu efector polifuncțional
34	S.I. dr.ing. IACOB Robert	NIȚU I. George-Cătălin	Robot industrial de tip braț articulat integrat într-o celulă flexibilă de paletizare și etichetare
35	S.I. dr.ing. STANCIU Mihai	OLARU C. Mircea Vlad	Robot industrial transportabil cu arhitectură portal dublu echipat cu efector de tip sculă cu antrenare proprie destinat aplicațiilor de prelucrare a lemnului
36	Conf.dr.ing. POPESCU Diana	OPREA N. Andrei Daniel	Celulă robotizată pentru operații de debavurare integrând un robot industrial de tip braț articulat
37	S.I. dr.ing. IACOB Robert	OȚELEA Gh. Andrei	Robot industrial cu arhitectură generală de tip braț articulat integrat într-o celulă flexibilă de asamblare-montaj
38	Prof.dr.ing. CONSTANTIN George	PANDELESCU V. Lucian - Vasile	Celulă robotizată pentru piese obținute prin injecție de mase plastice în matrită asistată de un robot portal
39	Prof.dr.ing. DOBRESU Tiberiu	PASCARU I. Mihail-Cosmin	Celulă robotizată pentru asamblare caroserii auto integrând un robot industrial de tip braț articulat
40	Prof.dr.ing. PUPAZĂ Cristina	PĂTRU A.F. Andrei-Gabriel	Celulă robotizată pentru asamblare montaj motoare cu ardere internă
41	Conf.dr.ing. GHINEA Mihalache	PÂRVAN Gh. George	Robot industrial braț articulat integrat într-o celulă de paletizare cutii de vopsea
42	Prof.dr.ing. OLARU Adrian	PERPELEA D. Ionel Adrian	Robot de tip portal dublu implementat într-o aplicație de paletizare cutii de carton în industria alimentară
43	Prof.dr.ing. PUPAZĂ Cristina	PERȘINARU I.F. Ștefan-Teodor	Celulă robotizată de asamblare-montaj telefoane mobile integrând un robot de tip braț articulat
44	S.I. dr.ing. IACOB Robert	PETRE M. Cătălin	Robot industrial de tip braț articulat integrat într-o celulă flexibilă de paletizare baxuri de zahăr ambalate în pungi de hârtie
45	S.I. dr.ing. IACOB Robert	PETRESCU Gh. Marius Cătălin	Robot industrial de tip braț articulat deplasabil la sol integrat într-o celulă flexibilă de etanșare caroserii auto
46	Prof.dr.ing. DOBRESU Tiberiu	PRIPOAE Gh. Maria-Delia	Robot industrial de tip braț articulat integrat într-o aplicație de prelucrat repere din mase plastice cu scule cu antrenare proprie și sisteme de tăiere cu laser
47	Prof.dr.ing. CONSTANTIN George	PURȚUC A. Ana Maria	Robot industrial tip braț articulat integrat în celulă robotizată pentru prelucrarea prin așchiere a marginilor unor cuve din tablă
48	Prof.dr.ing. NICOLESCU Adrian	RĂUȚOIU I. Andrei	Robot portal simplu echipat cu efector polifuncțional integrat într-un sistem hibrid de paletizare mixtă
49	S.I. dr.ing. IVAN Mario	ROBU V. Silviu - Vasile	Robot industrial de tip braț articulat integrat într-o celulă robotizată pentru decorat torturi

50	S.I. dr.ing. PARPALA Radu	SAMOILĂ D.M. Florin	Celulă de ambalat recipiente din plastic cu robot braț articulat
51	Conf.dr.ing. POPESCU Diana	SANDA S.S. Alexandru	Robot industrial tip braț articulat integrat într-o celulă flexibilă de prelucrat repere din tabla prin ambutisare
52	S.I. dr.ing. ANANIA Dorel	SCHIPOR I. Mihai Adrian	Celulă robotizată pentru depunere de adezivi pe repere din mase plastice, integrând un robot industrial de tip braț articulat
53	Conf.dr.ing. GHINEA Mihalache	STANCIU C. Robert-Daniel	Celulă robotizată de asamblare - montaj a sistemelor de închidere pentru uși
54	S.I. dr.ing. STANCIU Mihai	STANCIU D. Costel	Robot cu arhitectură tip SCARA pentru operare în vid
55	Prof.dr.ing. OLARU Adrian	STĂNCIULESCU F. Bogdan - Ene	Celulă de fabricație prin strunjire cu robot industrial de tip braț articulat hibrid și robot industrial portal dublu
56	S.I. dr.ing. COMAN Cezara	STOIAN S.R. Silvia-Diana	Robot cu cinematică hibridă integrat în linie flexibilă pentru prelucrat repere de tip corp prismatic
57	Conf.dr.ing. POPESCU Diana	ȘERBAN D. Petre Alexandru	Robot industrial de tip braț articulat pentru încărcare - descărcare carcase auto din aluminiu pe centre de prelucrare
58	Prof.dr.ing. NICOLESCU Adrian S.I. dr.ing. COMAN Cezara	ȘTEFAN I. Roxana-Adriana	Celulă de paletizare cu robot industrial de tip braț articulat
59	S.I. dr.ing. IVAN Mario	TRUȚĂ T. Răzvan Nicolae	Linie de stanțare și ambutisare foi de tablă integrând un robot industrial de tip braț articulat
60	Prof.dr.ing. NICOLESCU Adrian	TURCU V.C. Teodor	Robot de tip braț articulat deplasabil la sol echipat cu efector polifuncțional integrat într-un sistem hibrid de paletizare mixtă
61	Prof.dr.ing. PUPAZĂ Cristina	UȘURELU E. Emilian-Cristian	Celulă de fabricație flexibilă cu trei roboți de tip braț articulat pentru încărcare descărcare mașini unelte cu CN
62	Prof.dr.ing. OLARU Adrian	VIȘAN P. Alin - Marin	Celulă flexibilă de împachetare cu robot industrial de tip SCARA
63	S.I. dr.ing. PARPALĂ Radu	VITAN L. Alin-Radu	Celulă de fabricație robotizată cu robot industrial de tip SCARA pentru asamblare-montaj și inspecție componente electronice
64	S.I. dr. ing. ANANIA Dorel	ALEXANDROIU Bogdan	Celula de fabricatie robotizata pentru prelucrare si control dimensional al reperelor de tip corp prismatic integrand roboti de tip brat articulat