

Cuprins

REZULTATE PREMIERE PROGRAME DE LICENȚĂ DEPARTAMENT TMR	3
S06-01. MECANISME ȘI ROBOȚI	3
S06-02. COMPETITIVITATEA SISTEMELOR MECANICE	3
REZULTATE PREMIERE PROGRAME DE LICENȚĂ DEPARTAMENT TCM	5
S06-03. APLICAȚII INFORMATICE ȘI MODELE EXPERIMENTALE PENTRU SISTEME INDUSTRIALE INTELIGENTE (AIMESII)	5
S06-04. APLICAȚII INFORMATICE ȘI SISTEME INDUSTRIALE INTELIGENTE (AISII)	5
S06-05 APLICAȚII INFORMATICE ȘI SISTEME ROBOTIZATE (AISR)	6
S06-06 DEZVOLTAREA DE PRODUSE ȘI SISTEME INOVATIVE 1	6
S06-07 DEZVOLTAREA DE PRODUSE ȘI SISTEME INOVATIVE 2	6
S06-08 DEZVOLTAREA DE PRODUSE ȘI SISTEME INOVATIVE INTELIGENTE	7
S06-09. INFORMATICĂ INDUSTRIALĂ	7
S06-10. INGINERIE INDUSTRIALĂ ȘI MANAGEMENT (IIM)	8
S06-11. PROCESE, ECHIPAMENTE ȘI TEHNOLOGII DE FABRICARE (PETF)	8
S06-12. SISTEME INTELIGENTE, ROBOTICĂ ȘI APLICAȚII MECATRONICE (SIRAM)	8
REZULTATE PREMIERE PROGRAME DE LICENȚĂ DEPARTAMENT RM	10
S06-13. REZISTENTA MATERIALELOR	10
REZULTATE PREMIERE PROGRAME DE LICENȚĂ DEPARTAMENT ICTI	11
S06-14. TEHNOLOGIA MATERIALELOR	11
S06-15. INGINERIA CALITĂȚII	11
S06-16. INGINERIA SECURITĂȚII ÎN INDUSTRIE	11
S06-17. TEHNOLOGII INDUSTRIALE INTELIGENTE	12
REZULTATE PREMIERE PROGRAME DE LICENȚĂ DEPARTAMENT RSP	13
S06-18. SISTEME LOGISTICE INDUSTRIALE	13
S06-19. LOGISTICĂ INDUSTRIALĂ	13
S06-20. CONCEPȚIE ȘI MANAGEMENT ÎN PRODUCTICĂ	13
S06-21. MANAGEMENTUL ȘI INGINERIA REȚELELOR COLABORATIVE	14
S06-22. ECHIPAMENTE PENTRU TERAPII DE RECUPERARE	14
S06-23. SISTEME DE PRODUCȚIE DIGITALE	14
S06-24. sySTEMatic 1	15
S06-25. sySTEMatic 2	15
S06-26. sySTEMatic 3	15

S06-27. CONCEPȚIA ȘI EXPLOATAREA SISTEMELOR DE PRODUCȚIE ROBOTIZATE 1	16
S06-28. CONCEPȚIA ȘI EXPLOATAREA SISTEMELOR DE PRODUCȚIE ROBOTIZATE 2	17
S06-29. PROIECTARE MODELARE-SIMULARE și	17
INGINERIE ASISTATĂ ÎN ROBOTICĂ 1	17
S06-30. PROIECTARE MODELARE-SIMULARE și	18
INGINERIE ASISTATĂ ÎN ROBOTICĂ 1	18

REZULTATE PREMIERE PROGRAME DE LICENȚĂ DEPARTAMENT TMR

S06-01. MECANISME ȘI ROBOȚI

22 Mai 2026

Premiul I – două distincții

16. Modelarea unui reductor cicloidal performant

8. Birou cu sistem de lift foarfecă

Premiul II – două distincții

14. Sistem de avertizare la frânarea de urgență

15. Studiu comparativ asupra cinematicii mecanismelor cu revenire rapidă: influența parametrilor geometrici și a transmisiei prin roți dințate

Premiul III – două distincții

21. Proiectarea unui gripper adaptiv cu senzor de forță

5. Mecanismul unui end-effector de robot

Mențiune – patru distincții

10. Mecanism cu bare și culisare dublă cu grad de mobilitate unitar

13. Analiza comportamentului cinematic al unui mecanism Jansen realizat prin tehnologii de fabricație aditivă

22. Modelarea și analiza cinematică a unui manipulator de tip SCARA în utilizări „Pick and Place”

6. Proiectarea telescopului James Webb la deschiderea în spațiu

S06-02. COMPETITIVITATEA SISTEMELOR MECANICE

23 Mai 2026

Premiul I – o distincție

8. Integrarea design-ului parametric în protetica personalizată: Analiza erorilor dimensionale și a performanței structurale

Premiul II – două distincții

18. Concepția unui simulator de braț robotic pentru parametrizarea câmpului de potențial

9. Materialele termoplastice în era fabricației aditive: tendințe și provocări în tehnologia FFF/FDM

Premiul III – două distincții

3. Cercetări privind utilizarea senzorilor de monitorizare a volumelor de apă din bazine pentru aplicații inteligente de uz casnic

22. Soluții pentru importul măsurătorilor datelor colectate cu ajutorul unui instrument de măsurare digital într-un program CAD

Mențiune – două distincții

6. Conversia unei centrale termice clasice într-un sistem inteligent cu reglaj pe curba de compensare climatică

20. Dezvoltarea și implementarea unui sistem robotic pentru proceduri de implantologie dentară: de la concept la aplicații clinice

REZULTATE PREMIERE PROGRAME DE LICENȚĂ DEPARTAMENT TCM

22 Mai 2026

S06-03. APLICAȚII INFORMATICE ȘI MODELE EXPERIMENTALE PENTRU SISTEME INDUSTRIALE INTELIGENTE (AIMESII)

Premiul I – două distincții

13. Proiectarea și realizarea unui model experimental de sistem mecatronic inteligent pentru distribuirea automată a medicamentelor

15. Proiectarea și realizarea unui model experimental pentru inspecție automată a defectelor unor componente industriale

Premiul II – două distincții

14. Proiectarea și realizarea unui model experimental pentru antrenamentul jocului de tenis de masă

17. Proiectarea și realizarea unui sistem de determinare a greutateii bobinelor de oțel cu ajutorul prelucrării de imagine

Premiul III – două distincții

9. Cercetări privind realizarea unui model experimental de detecție a bolilor la plante legumicole

2. Cercetare privind dezvoltarea unui sistem autonom pentru manipularea cutiilor de pantofi în magazinele de retail

Mențiuni – două distincții

11. Identificarea persoanelor și determinarea distanței până la acestea cu camera de termoviziune și LIDAR

12. Proiectarea și realizarea unui model experimental de platformă mobilă cu înălțime variabilă

S06-04. APLICAȚII INFORMATICE ȘI SISTEME INDUSTRIALE INTELIGENTE (AISII)

Premiul I – o distincție

3. Cercetări privind dezvoltarea unui model experimental care sortează marfa în funcție de greutate

Premiul II – o distincție

6. Cercetări privind dezvoltarea unui model experimental de sistem de gravare pentru piese cu suprafață redusă

Premiul III – o distincție

2. Cercetarea și dezvoltarea unui sistem purtabil și a unei aplicații pentru monitorizarea efortului sportivilor în timp real

Mențiune – o distincție

17. Sistem informatic inteligent pentru sortarea selectivă a materialelor polimerice rezultate din reciclarea produselor polimerice

S06-05 APLICAȚII INFORMATICE ȘI SISTEME ROBOTIZATE (AISR)

Premiul I – o distincție

15. Semantic Navigation Stack: Hybrid Reasoning, Cross-Robot Memory and LLM Agents for Mobile Robots

Premiul II – o distincție

14. Autonomous Differential Mobile Robot with AprilTag-Based Multi-Dock Architecture in ROS 2 for Intralogistics

Premiul III – o distincție

13. Cercetări privind realizarea unui sistem IoT de siguranță preventivă prin monitorizarea parametrilor biometrici și ambientali în medii industriale

Mențiune – o distincție

9. Cercetări privind realizarea unui model experimental de colectare automată a mingilor de tenis

S06-06 DEZVOLTAREA DE PRODUSE ȘI SISTEME INOVATIVE 1

Premiul I – o distincție

9. Modular ergonomic desk: design, analysis, and optimization

Premiul II – o distincție

4. Instalație mobilă de filtrare a noxelor pentru mașini de electroeroziune

Premiul III – o distincție

10. Proiectarea detaliată, prototiparea și omologarea pentru birou ergonomic modular

Mențiuni – două distincții

8. Mașină CNC de tăiat cu laser

16. Studiul de marketing a unui dispozitiv mecanic pentru securizarea locurilor de parcare

S06-07 DEZVOLTAREA DE PRODUSE ȘI SISTEME INOVATIVE 2

Premiul I – o distincție

2. Cercetare privind dezvoltarea unui dispozitiv pentru asistarea în alegerea ochelarilor

Premiul II – o distincție

4. Cercetări privind proiectarea, dezvoltarea și integrarea unui produs sistem execuție și monitorizare producție

Premiul III – o distincție

16. Proiectarea, realizarea și testarea unui dispozitiv de ghidare a electrodului-sculă filiform / tubular pentru microgăurire electrochimică

Mențiuni – o distincție

1. Agregat mobil pentru alimentarea și recondiționarea ultrasonică a electrolitului la microprelucrarea electrochimică

S06-08 DEZVOLTAREA DE PRODUSE ȘI SISTEME INOVATIVE INTELIGENTE

Premiul I – două distincții

8. Design and development of an AMR-mounted environmental mapping kit for GDP-compliant pharmaceutical warehouse validation

13. Prescrierea preciziei asamblărilor pe baza toleranțelor dependente de dimensiune

Premiul II – două distincții

4. Cercetări privind proiectarea și realizarea unui model experimental de platformă mobilă pentru prelevarea de probe de sol

16. Scouting robot for preventive maintenance on small enclosed spaces

Premiul III – două distincții

3. Cercetări privind dezvoltarea unui sistem inteligent de sortare a pieselor din plastic

14. Proiectarea și realizarea unui model experimental de sistem Digital-Twin pentru sortarea pieselor defecte

Mențiuni – două distincții

2. Cercetări privind dezvoltarea unor senzori pentru monitorizarea impurificării mediilor de lucru industriale

7. Cercetări privind studiul și modelarea dispozitivelor inteligente pentru corectarea posturii și asistența la birou

S06-09. INFORMATICĂ INDUSTRIALĂ

Premiul I – două distincții

10. Proiectarea și implementarea unui sistem de comunicare naturală între un robot umanoid și o platformă mobilă autonomă

3. Design, Development and Validation of an Intelligent Train Driver Assistance System Using Computer Vision and Positioning Data

Premiul II – o distincție

1. Development and Experimental Evaluation of a Modular Mobile Manipulation Platform Using ROS 2, Gazebo and MoveIt2

Premiul III – două distincții

4. Proiectarea și realizarea unui prototip de vehicul dirijat prin semne de către operator

6. Cercetări privind dezvoltarea unui sistem automatizat de încărcare a produselor

Mențiuni – două distincții

2. Edge AI Architecture for Autonomous Robotic Navigation and Cognitive Interaction in a Virtual Environment

11. Mănușă inteligentă cu sistem de sinteză vocală pentru interpretarea limbajului semnelor

S06-10. INGINERIE INDUSTRIALĂ ȘI MANAGEMENT (IIM)

Premiul I – două distincții

6. Cercetări privind optimizarea procesului de producție a ansamblurilor de tablouri electrice

12. Research and development on the characteristics of technological operations for advanced industrial systems

Premiul II – două distincții

8. Dezvoltarea unui model de evaluare și optimizare a rezultatelor învățării pentru programe de studii de inginerie din România

16. The role and applications of chaos theory in complex developments

Premiul III – două distincții

2. Cercetări privind dezvoltarea unui dispozitiv pentru verificarea automată a pompelor de evacuare a mașinilor de spălat rufe

11. Operational risk management in supply flows dependent on critical networks

Mențiuni – două distincții

5. Cercetări privind optimizarea lanțului logistic al unei companii

15. Study on the role of neurodivergence in the early career trajectories of young adults

S06-11. PROCESE, ECHIPAMENTE ȘI TEHNOLOGII DE FABRICARE (PETF)

Premiul I – o distincție

13. Studiul spălării unor suprafețe complexe la finisarea EDM

Premiul II – o distincție

4. Cercetări privind prelucrarea prin electroeroziune cu fir și tehnologii alternative

Premiul III – o distincție

11. Studiul comparativ privind tehnologiile folosite la plăcile active ale matritelor

Mențiune – o distincție

10. Studiu privind obținerea semifabricatelor prin tăiere cu laser, plasmă sau jet de apă

S06-12. SISTEME INTELIGENTE, ROBOTICĂ ȘI APLICAȚII MECATRONICE (SIRAM)

Premiul I – două distincții

8. Hybrid Voice-Controlled Autonomous Navigation in ROS 2 Using Speech Recognition and LLM-Based Goal Translation on Raspberry Pi and NXP NavQPlus

11. Proiectarea și realizarea unui sistem smart de diagnosticare Ethernet

Premiul II – două distincții

5. Design and Implementation of a Non-Contact Video-Based Motion Amplification System for Vibration Analysis of Mechanical and Structural Components

17. Sistem de irigare inteligent

Premiul III – două distincții

16. Sistem automat de orientare a panourilor fotovoltaice după traiectoria solară

2. Cercetări comparate privind toleranțele pieselor din asamblări demontabile de tip șurub-piuliță printate 3D, față de toleranțele unor piese identice din materiale izotrope metalice

Mențiuni – două distincții

13. SAIM Xplorer-AC: Design and Prototyping of a Modular Autonomous Mobile Robot with ROS 2-Based Navigation for Hospital Intralogistics

15. Sheila Smart Home

REZULTATE PREMIERE PROGRAME DE LICENȚĂ DEPARTAMENT RM

22 Mai 2026

S06-13. REZISTENTA MATERIALELOR

Premiul I – o distincție

19. Degradarea proprietăților mecanice ale policarbonatului supus la radiații UV-C

Premiul II – o distincție

3. Analiza structurală a elementului elastic din componența reductorului armonic

Premiul III – o distincție

7. Mecanismul unui end efector de robot

Mențiune – o distincție

5. Smart armor 2.0: materiale inteligente de protecție la impact balistic bazate pe fluide încapsulate non-Newtoniene

29. Studiu parametric al structurilor auxetice solificate la compresiune

REZULTATE PREMIERE PROGRAME DE LICENȚĂ DEPARTAMENT ICTI

22 Mai 2026

S06-14. TEHNOLOGIA MATERIALELOR

Premiul I – o distincție

20. Dozator de cereale

Premiul II – o distincție

14. Sistem automat de irigare a plantelor

Premiul III – o distincție

26. Studiu comparativ al tehnicilor de inspecție NDT aplicate pieselor realizate prin fabricație aditivă

Mențiuni – două distincții

21. Sistem inteligent de monitorizarea poziției platformelor mobile dintr-o întreprindere

19. Coș de gunoi cu senzor de proximitate

S06-15. INGINERIA CALITĂȚII

Premiul I – o distincție

1. Îmbunătățirea comunicării organizaționale în contextul tranziției la industria 4.0

Premiul II – o distincție

14. Utilizarea Inteligenței Artificiale în procesul educațional în context reglementat

Premiul III – o distincție

21. Studiu de caz privind practici incorecte și clauze abuzive în contracte de prestări servicii

Mențiuni – două distincții

22. Finite Element Analysis for Mechanical Testing of Biocompatible Implant Materials

11. Soluții inovative de utilizare a materialelor reciclabile

S06-16. INGINERIA SECURITĂȚII ÎN INDUSTRIE

Premiul I – o distincție

20. De la percepție la risc: Corelarea climatului de siguranță cu incidența accidentelor de muncă

Premiul II – o distincție

23. Analiza prin simulare a dinamicii evacuării lucrărilor în caz de incendiu în industria vehiculelor electrice

Premiul III – o distincție

22. Prezentarea riscului de producerea a accidentelor în cazul apariției unei suprapresiuni în linia de fabricație a produselor farmaceutice

Mențiuni – o distincție

19. Nivelul de conștientizare în situații de urgență

S06-17. TEHNOLOGII INDUSTRIALE INTELIGENTE

Premiul I – o distincție

2. Aplicație educațională de realitate mixtă pentru fabricație aditivă

Premiul II – o distincție

1. Sistem Inteligent pentru hale industriale

Premiul III – o distincție

16. Realizarea unui braț robotic modular cu aplicabilitate în mediul industrial

Mențiuni – o distincție

6. Proiectarea unui sistem inteligent de fabricație necesar realizării produsului Conductă

Catalizator Regenerat

REZULTATE PREMIERE PROGRAME DE LICENȚĂ DEPARTAMENT RSP

S06-18. SISTEME LOGISTICE INDUSTRIALE

Premiul I – o distincție

23. Dezvoltarea unui sistem de sortare automată a coletelor

Premiul II – o distincție

22. Dezvoltarea unui sistem automat de identificare și gestionare a produselor folosind tehnologia RFID

Premiul III – o distincție

24. Modelarea și planificarea traiectoriilor unui robot mobil autonom și ale obiectelor lansate independent

Mențiuni – două distincții

21. Realizarea unui sistem automatizat de depozitare a componentelor de robotică bazat pe tehnologia RFID

14. Studiu asupra traiectoriilor spațiale a sistemelor de transport dintr-un depozit logistic folosind curba Hilbert și coduri QR

S06-19. LOGISTICĂ INDUSTRIALĂ

Premiul I – o distincție

10. Studiu asupra echipamentului Combiner GD MC-1 Voyager și metode de optimizare operațională

Premiul II – o distincție

2. Planificarea implementării tehnologiei RPA într-o organizație folosind Microsoft Project

Premiul III – o distincție

19. Realitatea extinsă utilizată în domeniul logisticii

Mențiuni – două distincții

5. Implementarea conceptelor Industry 4.0 în producția de șervețele alimentare cerate

17. Analiza comparativă a polimerilor multistrat în procesele de extrudare și termoformare a ambalajelor

S06-20. CONCEPȚIE ȘI MANAGEMENT ÎN PRODUCTICĂ

S06-21. MANAGEMENTUL ȘI INGINERIA REȚELELOR COLABORATIVE

Premiul I – o distincție

9. Cercetări privind proiectarea unui model hibrid pentru evaluarea amprenteii de carbon în contextul întreprinderilor industriale virtuale

Premiul II – o distincție

8. Optimizarea sistemului de interacțiune VR prin integrarea feedback-ului haptic și validarea experimentală a mânușii inteligente

Premiul III – o distincție

3. Proiectarea și realizarea unui stand experimental pentru măsurarea proprietăților electrice ale specimenelor din filamente conductive

Mențiuni – două distincții

11. Dezvoltarea unei metodologii de instruire în realitate virtuală pentru servirea echipamentelor de tip conveior

18. Prototip virtual sistem optic integrat modular

S06-22. ECHIPAMENTE PENTRU TERAPII DE RECUPERARE

Premiul I – o distincție

19. Concept SPA pentru reabilitarea persoanelor cu dificultăți de mișcare

Premiul II – o distincție

29. Dezvoltarea și validarea unui prototip de bandă de alergat adaptată recuperării postoperatorii la câinii de talie mare

Premiul III – o distincție

23. Platforma de echilibru inteligentă : o abordare inerțială în evaluarea și antrenamentul echilibrului la pacienții cu disfuncții cerebrale

S06-23. SISTEME DE PRODUCȚIE DIGITALE

Premiul I – o distincție

15. Prototip IoT pentru securitatea și monitorizarea personalului în fabrici folosind unde radio

Premiul II – o distincție

13. Sistem inteligent pentru detectarea vibrațiilor din timpul printării unui model 3D

Premiul III – o distincție

16. Sistem inteligent de inspecție și eliminare a pieselor defecte bazat pe Computer Vision și IIoT

Mențiuni – două distincții

10 Polly : robot multifuncțional educational

14. Sistem integrat de monitorizare și prevenire a utilizării stivuitoarelor și utilajelor industriale mobile sub influența alcoolului

S06-24. sySTEMatic 1

Premiul I – o distincție

15. Aplicație mobilă pentru prognoza și gestionarea riscului de inundații

Premiul II – o distincție

12. Adaptarea kitului și folosirea IDE pentru detectia traseului la competiția NXP Cup

Premiul III – o distincție

3. LF- Proiectarea asamblarea și programarea unui robot de tip Line-follower competitiv cu turbină de tip EDF

Mențiuni – două distincții

7. Proiectarea și construirea a unei drone de tip fpv cu scopul de recunoaștere și localizare

10. MazeMind: prototipul unui robot de explorare autonomă a unui labirint și planuri de viitor

S06-25. sySTEMatic 2

Premiul I – o distincție

13. Algoritm de generare a datelor sintetice pentru detecția de obiecte – competiția ARM Challenge

Premiul II – o distincție

14. PersonaAI – integrarea unui „gât” articulat unui robot umanoid asistent vocal

Premiul III – o distincție

4. B.I.L.U.T.A. – dispozitiv pentru lansarea omnidirecțională a mingilor de ping-pong, cu scanare auditivă și vizuală

Mențiuni – două distincții

1. Suki – integrarea unei camere în funcționarea unui robot de tip câine

5. Bartley - robot mobil cu navigație autonomă bazată pe viziune artificială, ce implementează algoritmi de detecție și urmărire a persoanelor fizice

S06-26. sySTEMatic 3

Premiul I – o distincție

4. Folosirea algoritmilor de IA pentru rezolvarea cinematicii inverse pentru roboții de tip braț articulată XARM

Premiul II – o distincție

7. Aplicație de gravare laser adaptivă prin integrarea datelor Vision și Digital Twin pentru producție flexibilă

Premiul III – o distincție

10. Sistem automat de transport și sortare cromatică

Mențiuni – două distincții

14. “Shifted One”, robot pentru competiții de Mini Sumo

11. Minotaur – Robot pentru rezolvarea labirinturilor

S06-27. CONCEPȚIA ȘI EXPLOATAREA SISTEMELOR DE PRODUCȚIE ROBOTIZATE 1

Premiul I – două distincții

20. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de fabricație ce integrează doi roboți de tip braț articulată cu șase axe comandate numeric, ce deserve o aplicație de sudare cu arc electric în mediu de gaz protector activ utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și maparea aplicației cu elemente senzoriale.

8. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate cu o intrare și o ieșire pentru paletizare a conservelor cu hrană pentru animale de companie, integrând un robot de tip braț articulată utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și maparea aplicației cu elemente senzoriale

Premiul II – două distincții

4. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru de paletizare a cutiilor de carton cu diverse sosuri integrând un robot industrial de tip braț articulată utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și maparea aplicației cu elemente senzoriale.

23. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate cu două intrări și două ieșiri pentru paletizarea sacilor cu orez integrând un robot industrial de tip braț articulată utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și maparea aplicației cu elemente senzoriale.

Premiul III – două distincții

1. Programarea și simularea off-line a unei sistem de paletizare hibrid cu două intrări și două ieșiri e integrând un robot de tip braț articulată utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și maparea aplicației cu elemente senzoriale.

16. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru sudarea cu arc electric a reperelor de dimensiuni mari cu pereți groși, care necesită realizarea de cordoane de sudură multistrat, integrând un robot de tip braț articulată utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și maparea aplicației cu elemente senzoriale

Mențiuni – două distincții

19. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate cu intrări și ieșiri multiple pentru transportul, paletizarea și înfolierea cutiilor prismatice cu produse alimentare, integrând un robot industrial de tip braț articulată, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și maparea aplicației cu elemente senzoriale

24. Programarea și simularea off-line a linii flexibile de paletizare a unor cutii din industria alimentară utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și maparea aplicației cu elemente senzoriale.

S06-28. CONCEPȚIA ȘI EXPLOATAREA SISTEMELOR DE PRODUCȚIE ROBOTIZATE 2

Premiul I – o distincție

11. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru prelucrat prin aşchiere repere mecanice utilizate în industria petrolieră, utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio.
Sinteza Programarea și simularea offline pe bază de semnale

Premiul II – o distincție

9. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru încărcare și descărcare a sculelor de pe mașini-unelte, utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio. Programarea și simularea offline pe bază de semnale

Premiul III – o distincție

10. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare integrând roboți industriali de tip braț articulată și sisteme de transport al paleților cu vehicule cu ghidare autonomă. Programarea și simularea offline pe bază de semnale.

Mențiuni – două distincții

15. Programarea și simularea off-line a unei celule flexibile pentru ambalarea în cutii de carton a unor recipiente de plastic integrând un robot de tip braț articulată, utilizând mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea și simularea offline pe bază de semnale.

16. Programarea și simularea off-line a unei celule flexibile pentru depaletizarea ambalajelor de carton integrând un robot de tip braț articulată. Programarea și simularea offline pe bază de semnale.

S06-29. PROIECTARE MODELARE-SIMULARE și INGINERIE ASISTATĂ ÎN ROBOTICĂ 1

Premiul I – două distincții

10. Proiectarea asistată și programarea - simularea offline a unei celule robotizate dedicată operațiilor de prelucrare prin aşchiere a corpurilor prismatice

11. Proiectarea asistată și programarea - simularea offline a unei celule robotizate de paletizare utilizând mediul de lucru MotoSim

Premiul II – două distincții

15. Proiectarea asistată și programarea - simularea offline a unei celule robotizate de paletizare a cutiilor de carton cu produse alimentare

7. Proiectarea asistată și programarea - simularea offline a unei celule robotizate de paletizare a cutiilor cu produse refrigerate

Premiul III – două distincții

6. Proiectarea asistată și programarea - simularea offline a unei celule robotizate de paletizare a baxurilor cu sticle din plastic

23. Proiectarea asistată și programarea - simularea offline a unei celule robotizate de paletizare a baxurilor cu produse alimentare

Mențiuni – două distincții

1. Proiectarea asistată și programarea - simularea offline a unei celule robotizate de paletizare a sacilor cu produse alimentare

14. Proiectarea asistată și programarea - simularea offline a unei celule robotizate de paletizare a sacilor cu îngrășăminte agricole

**S06-30. PROIECTARE MODELARE-SIMULARE și
INGINERIE ASISTATĂ ÎN ROBOTICĂ 1**

Premiul I – două distincții

4. Analiza în regim tranzitoriu (MEF) a unui sistem de împingere a cutiilor integrat într-o aplicație de paletizare

28. Verificarea prin analiză modală a comportării dinamice a unui suport articulată pentru dispozitive mobile

Premiul II – două distincții

22. Simularea procesului de sudare prin presiune prin puncte pe baza analizelor cuplate (MEF)

5. Verificarea soluției constructive a end-effectorului dintr-o aplicație de paletizare a sacilor pe baza analizei în regim tranzitoriu (MEF)

Premiul III – o distincție

32. Simularea impactului balistic al unui proiectil APFSDS asupra unui blindaj din oțel RHA

Mențiuni – două distincții

3. Validarea soluției constructive a elementelor de structură din cadrul unui end-effector de paletizare pe baza analizei în regim tranzitoriu (MEF)

23. Analiza în regim tranzitoriu (MEF) a unui sistem de centrare a recipientelor cu produse granulare