



## **S E C Ț I U N E A B06 - 12**

### **Concepția și analiza sistemelor robotizate**

#### **Comisia de examinare**



**10.05.2024**  
ora 08:00  
sala CB209

#### **1. Modelarea, realizarea și integrarea unui gripper pentru un robot xArm 5**



#### **2. Stație portabilă de încărcare a telefoanelor mobile**



#### **3. Realizarea unui model demonstrativ de robot mobil pentru misiuni de stingere a incendiilor**



#### **4. Robot mobil pentru competiții de tip „labirint”**



**5. Robot mobil pentru competiții de tip ”line follower”****6. Mini-stație de analiză a calității aerului****7. Robot mobil pentru competiții de tip ”fotbal”****8. Optimizarea funcțională a platformei X-Y-Theta****9. Robot controlat prin metoda ”lead-through” cu ajutorul unui model la scară redusă****10. Pick-up inteligent****11. Optimizarea hardware si software a unei imprimante 3D****12. Robot de tip braț articulată cu patru axe si efector de tip gripper****13. Concept educațional de robot mobil cu functie de motostivuator****14. Concept de braț mecanic pentru un robot umanoid****15. Concept de cap pentru un robot umanoid cu integrarea sistemelor senzoriale**

**16. Robot mobil pentru operații de transport-transfer**

**17. Model demonstrativ de sera automatizata**

**18. Dezvoltarea modelului geometric direct pentru un robot industrial cu cinci axe utilizând quaternioni**

**19. Adaptarea unei platforme mobile pentru competiția RoboCup**

**20. Analiză comparativă pentru diferite variante constructive de roboti educaționali**

**21. Controlul unui robot mobil prin comenzi vocale**