



SECȚIUNEA B06 - 15

PROIECTARE MODELARE-SIMULARE ȘI INGINERIE ASISTATĂ ÎN ROBOTICĂ

Comisia



Vineri 10.05.2024

ora 8:00

sala CO006

1. Studiul și printarea 3D a unei îmbinări inovative pentru asamblarea eficientă a tâmplăriei/Study and 3D printing of an innovative joint for the efficient assembling of woodworks



2. Cercetarea și proiectarea unui parbriz inovativ adaptiv pentru motociclete/Research and design of an innovative adaptive windshield for motorcycles



3. Proiectarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru prelucrarea prin așchiere și controlul dimensional al corpurilor pompelor din industria petrolieră



4. Simularea procesului de strunjre ortogonală a corpurilor pompelor din industria petrolieră



5. Proiectarea și realizarea unui sistem de siguranță utilizând tehnologiile AS-Interface și RFID



6. Modelarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru împachetarea și paletizarea rotelor de plastic superioare de la mașinile de spălat vase integrând un robot industrial tip braț articulat



7. Simularea funcționării în regim tranzitoriu (MEF) a endefectorului dintr-o celulă robotizată pentru împachetarea și paletizarea rotelor de plastic superioare de la mașinile de spălat vase și verificarea integrității structurale a elementelor constitutive



8. Modelarea și simularea offline a unui sistem de paletizare hibrid cu două intrări și două ieșiri integrând șapte roboți industriali dintre care doi echipați cu efectori de manipulare a tuturor obiectelor de pe un întreg strat



9. Optimizarea topologică a suportului de supraînălțare al robotului dintr-un sistem de paletizare hibrid și integrarea soluției constructive într-un concept inovativ de proiectare



10. Aplicație robotizată de amplasare pe conveyer, sortare-introducere pe culori și depunere ordonată a unor obiecte de formă paralelipipedică



11. Simularea în regim tranzitoriu MEF a ciclului de transfer al unei stive dintr-o aplicație robotizată de paletizare



12. Modelarea și simularea în regim tranzitoriu MEF a sistemului de centrare a cutiilor pentru dimensionarea echipamentului pneumatic de acționare



13. Analiza termică în regim tranzitoriu MEF a ciclului de sudare a reperului dintr-o aplicație robotizată

14. Celulă robotizată cu două intrări și două ieșiri pentru paletizarea bidoanelor cu lichid și cutii de carton integrând un robot de tip braț articulată

15. Verificarea comportării sistemului de oprire al bidoanelor dintr-o aplicație robotizată pe baza analizei dinamice explicite (MEF)

16. Studiul stabilității dinamice prin MEF a stivei dintr-o aplicație de paletizare prin analiză dinamică explicită

17. Evaluarea integrității structurale a cutiilor dintr-o aplicație robotizată pe baza analizei dinamice explicite MEF pentru diferite dispozitive de manipulare (prehensiune)

18. Analiza CFD a dispozitivului de curățare a conveiorului dintr-o aplicație robotizată

19. Studiul comportării dinamice în regim tranzitoriu MEF a end-efectorului dintr-o celulă robotizată pentru prelucrarea panourilor din sticlă

20. Analiza în regim tranzitoriu (MEF) a ciclului de manipulare a separatoarelor din aplicație pentru evaluarea integrității structurale a acestora

21. Celulă robotizată pentru asamblat panouri din lemn pentru case modulare integrând un robot industrial de tip braț articulată

22. Analiza în regim tranzitoriu MEF a sistemului amprentare pentru un ciclu de asamblare a semifabricatelor dintr-o aplicație robotizată

23. Analiza în regim tranzitoriu MEF a lanțului cinematic închis al robotului ABB IRB 660

24. Dimensionarea mecanismului de ridicare a cutiilor prin analiză și simulare MEF în regim tranzitoriu

25. Simularea prin analiză structurală MEF a procedurii de îndoire a țevilor din aluminiu

26. Celulă robotizată pentru paletizare cutii de carton cu produse chimice integrând un robot de tip braț articulată și un sistem de transport de tip robocar pe șine

27. Analiza în regim tranzitoriu (MEF) a end-efectorului dintr-o celulă pentru paletizarea cutiilor din carton cu produse chimice

28. Simularea în regim tranzitoriu MEF a palletdispenserului dintr-o aplicație robotizată

29. Simularea căderii accidentale MEF a unor reperi din aluminiu turnat

30. Analiza MEF în regim tranzitoriu a sistemului de împingere a recipientilor dintr-o celulă robotizată pentru paletizare mixtă

31. Analiza în regim tranzitoriu MEF a sistemului de împingere a cutiilor dintr-o aplicație robotizată

32. Analiza sistemului de oprire a cutiilor dintr-o aplicație robotizată

33. Verificarea funcționării sistemului de dirijare a cutiilor dintr-o aplicație robotizată

34. Analiza în regim tranzitoriu MEF a sistemului de împingere a cutiilor dintr-o celulă de paletizare robotizată