



SECȚIUNEA 06 - 12

CONCEPȚIA ȘI EXPLOATAREA SISTEMELOR DE PRODUCȚIE ROBOTIZATE 2

Sesiune în format hibrid

Sala CO 006

Sambătă 10.05.2025, Ora 13.00

Comisia de examinare

Prof.dr.ing. Tiberiu DOBRESCU - Președinte

Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ

Ș.l. dr. ing. Tudor ALEXANDRU

Ș.l. dr. ing. Marius-Valentin DRĂGOI - Secretar

- 1. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare pentru industria alimentară, utilizând mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.**
- 2. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru paletizarea produselor de igienă personală integrând un robot industrial utilizând mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.**
- 3. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru paletizarea rolurilor de hârtie integrând doi roboți industriali utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.**
- 4. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare produse alimentare. Fundamentarea temei și analiza comparativă a mediilor de lucru pentru programare-simulare off-line. Programarea off-line pe bază de semnale.**
- 5. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru paletizarea reperelor de tip cutii paralelipipedice integrând doi roboți industriali de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.**

6. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru paletizarea a sticlelor pet integrând un robot industrial de tip braț articulat cu efector polifuncțional utilizând mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

7. Programare și simulare off-line folosind Siemens TIA Portal a unei celule robotizate de asamblare a dispozitivelor electronice. Programarea off-line pe bază de semnale.

8. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru sudarea reperelor unei structuri complexe integrând doi roboți de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

9. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru sudare, tăiere și control a unor repere din tablă ondulată integrând doi roboți industriali, utilizând mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

10. Programarea și simularea off-line a unei linii de fabricație robotizate pentru paletizarea cutiilor, utilizând mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

11. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru tăiere cu plasmă a elementelor structurale pentru construcții metalice, integrând un robot de tip braț articulat. Programarea off-line pe bază de semnale.

12. Programarea off line și simularea unei celule robotizate de paletizare cutii integrând un robot industrial de tip braț articulat cu un efector polifuncțional. Programarea off-line pe bază de semnale.

13. Programarea și simularea off-line a unei linii de fabricație robotizate pentru paletizare, utilizând mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

14. Programarea și simularea offline a celulei robotizate pentru sudare cu arc electric a elementelor structurale, integrând trei roboți industriali de tip braț articulat. Programarea off-line pe bază de semnale.

15. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare cutii cu produse lactate, utilizând mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

16. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare cutiilor. Programarea off-line pe bază de semnale.

17. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru paletizarea baxurilor de sticle din mase plastice integrând un robot industrial cu patru axe comandate numeric, utilizând mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

18. Programarea și simularea off-line în mediul de lucru Siemens Process Simulate a unei linii de paletizare. Programarea off-line pe bază de semnale.

19. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru paletizarea cutiilor cu recipienți din industria alimentară pe un întreg strat integrând un robot de tip braț articulat utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

20. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare, cu două intrări și două ieșiri, integrând un robot de tip braț articulat dedicat operației de paletizare, utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio. Programarea off-line pe bază de semnale.

21. Programarea și simularea off-line pe bază de semnale a unei celule robotizate pentru paletizarea unor cutii de diferite dimensiuni integrând un robot de tip braț articulat. Programarea off-line pe bază de semnale.

22. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru paletizarea produselor de hârtie integrând un robot de tip braț articulat. Programarea off-line pe bază de semnale.

23. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare a cutiilor și butoaielor integrând un robot industrial de tip braț articulat cu efector polifuncțional utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

24. Programare și simularea off line pe bază de semnale a celulei robotizate pentru paletizarea navetelor din mase plastice cu produse medicale, integrând un robot industrial de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

25. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru paletizarea butoaielor din plastic, integrand un robot industrial de tip brat articulat, utilizand mediul de lucru Siemens Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

26. Programare si simulare off-line a unei celule robotizate pentru sudare cu arc electric a vaselor sub presiune de mari dimensiuni integrand un robot industrial de tip brat articulat. Programarea off-line pe bază de semnale.