



S E C Ţ I U N E A 06 - 18

sySTEMatic 2

Sesiune în format fizic

CK008B

09.05.2025, ora 08:00

Comisia de examinare

Conf. dr. ing. Nicoleta Elisabeta PASCU - Președinte

Conf. dr. ing. Radu Constantin PARPALĂ

Ș. l. dr. ing. Luciana DUDICI

Ș. l. dr. ing. Cozmin Adrian CRISTOIU - Secretar

- 1. Realizarea unui robot pășitor pentru transportul obiectelor de mici dimensiuni**
- 2. Algoritm de recunoaștere a obiectelor bazat pe inteligență artificială**
- 3. Sistem avansat de sortare automată bazat pe inteligență artificială pentru robotul xArm5**
- 4. Robot cartezian cu trei axe**
- 5. Robot pentru competiții de micro sumo**
- 6. Algoritm de detecție pentru mașini autonome**
- 7. Aplicație de deplasare autonomă a unei mașini**
- 8. Robot pentru concursuri de tip mini sumo**
- 9. Robot pentru mini sumo cu tractiune Integrala**
- 10. CT-7567 – realizarea unui robot cap umanoid**
- 11. CT-7567 – programarea unui asistent vocal utilizand inteligenta artificială**
- 12. Robot mobil de tip line follower cu braț robotizat**

- 13. Robot de tip braț articulată cu șase axe**
- 14. Robot brat articulată cu detectare automata a obiectelor**
- 15. Suki – realizarea unui robot tip câine**
- 16. Suki – programarea unui robot tip câine**
- 17. Robot de tip SCARA**
- 18. Prototip de robot articulată în plan orizontal**
- 19. Sistem de depozitare al cheilor de acces cu senzor de amprenta**