



S E C Ţ I U N E A 06 - 19

sySTEMatic 3

Sesiune în format fizic

CK008A

09.05.2025, ora 12:00

Comisia de examinare

prof. dr. ing. Diana POPESCU - Președinte

ș. l. dr. ing. Andrei Mario IVAN

s. l. dr. ing. Lidia Florentina PARPALĂ

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

1. Realizarea unui robot umanoid

2. Procedură de ridicare a unui robot umanoid căzut la pământ - programare și implementare

3. Programarea unui robot umanoid pentru ridicarea obiectelor

4. Programarea unui robot umanoid pentru competiții de luptă (sumo)

5. Aplicație de manipulare a reperelor cu sistem de recunoaștere automată a obiectelor

6. Optimizarea codului de bază și a modelelor matematice pentru robotul Sisyphus 1.3

7. Robot de tip braț articulată cu cinci axe - Sisyphus 2.1

8. Robot de tip braț articulată cu șase axe - Sisyphus 3.2

9. Concept de robot colaborativ cu șase axe

10. Robot line follower

11. Robot tip păianjen controlat prin Arduino

12. Tanc cu reîncărcare automată

- 13. Integrarea Adaptivă a Energiei Solare: Perspective și Soluții**
- 14. Controlul mișcării roboților industriali prin procesarea frecvențelor sonore**
- 15. Asistent robotic pentru analiza facială și machiaj**
- 16. Sistem de monitorizare a plantelor**
- 17. Realizarea unui robot pentru competițiile de line-follower**
- 18. CNC cu laser pentru gravură**
- 19. Scanner 3D**