

**SECȚIUNEA 06 - 05****CONCEPȚIA ȘI EXPLOATAREA  
SISTEMELOR DE PRODUCȚIE ROBOTIZATE***Sala CO 006***12.05.2017**  
**ora 14.00****Comisia de examinare**

Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU - Președinte  
Prof.dr.ing.Tiberiu DOBRESCU  
Prof.dr.ing. Cristina PUPĂZĂ  
Ș.l. dr.ing. Dorel ANANIA  
Ș.l. dr.ing. Mario IVAN  
As. drd. ing Cozmin CRISTOIU

Student Teodor TURCU - Secretar

**1. Programarea si simularea offline a unei celule robotizate pentru prelucrarea protezelor ortopedice, utilizand produsul software ABB RobotStudio**

*Student:* Cristina BALABAN, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof.dr.ing.Gabriel JIGA, Departamentul RM, Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**2. Dezvoltarea unui robot mobil pentru aplicatii militare si antiterorism**

*Student:* Laurentiu-Marian BANICA, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**3. Combinarea tehnicilor de scanare - digitizare laser si programare offline a masinilor de masurat in coordonate in mediul de lucru software Camio in scopul cresterii preciziei reperelor realizate prin inginerie inversa**

*Student:* Daniel BARBAROSIE, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**4. Integrarea Teamcenter-Process Simulate-NX pentru managementul informatic al proceselor de conceptie asistata si simularea functionarii prototipurilor virtuale incluzand fundamentarea bazelor de cunostiinte specifice**

*Student:* Ionuț-Alexandru BILIBOU, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**5. Cercetarea si dezvoltarea unei aplicatii robotizate de preluare in timpul deplasarii a obiectelor transportate pe un conveior cu banda pentru ambalare placute frana**

*Student:* Ionuț-Bogdan BLEDEA, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Ș.l. dr. ing. Radu PARPALĂ, Departamentul MSP

**6. Calculul de anduranta al carcasei robotului de tip brat articulata model ABB IRB 460 cu programe specializate integrate.**

*Student:* Mihai BOLDA, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof. dr. Cristina PUPĂZĂ, Departamentul MSP

**7. Robot de tip braț articulata integrat intr-o aplicatie pentru sortare repere bidimensionale cu forme geometrice regulate si diferite culori, dispuse aleator pe un conveior cu banda prin intermediul unui sistem de vedere artificiala bidimensionala**

*Student:* Nicolae CEBOTARENCEU, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**8. Implementarea unei solutii de simulare a robotilor de sase axe utilizati in rectificarea paletelor de turbina, pornind de la cinematica inversa a matricii Denavit-Hartenberg, utilizand mediul de lucru Matlab**

*Student:* Răzvan CÎRSTEA, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof.dr.ing.Gabriel JIGA, Departamentul RM, Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**9. Parametrizarea fisierelor de comanda numerica pentru prelucrarea unor repere din constructia robotilor industriali utilizand mediul de lucru CNC Okuma.**

*Student:* Cristian CONE, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Ș.l. dr.ing. Dorel ANANIA, Departamentul MSP

**10. Programarea si simularea offline a unei celule robotizate de sudare in puncte pavilionul caroseriilor auto utilizand produsul software ROBCAD**

*Student:* Georgian-Cătălin CRISTEA, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing. Cristina PUPĂZĂ, Departamentul MSP

**11. Monitorizarea parametrilor funcționali pentru structuri robotizate utilizand aplicatiile software MatlabSimulink**

*Student:* Daniel DRAGHESCU, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing. Cristina PUPĂZĂ, Departamentul MSP

**12. Sinteza asistata, programarea si simularea off-line a unei aplicatii robotizate pentru deservirea unor masini de prelucrat lentile utilizand mediul de lucru K-Roset.**

*Student:* Bogdan-Gabriel FLORESCU, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof.dr.ing.Gabriel JIGA, Departamentul RM, Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**13. Studii si cercetări privind modelarea simularea si realizarea practica a unui sistem de poziționare -orientare pentru panourile solare**

*Student:* Mugurel-Ionuț HĂLOIU, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**14. Studii si experimentari privind realizarea unui sistem robotizat cu actionare paralela prin patru cabluri pentru pozitionarea spatiaa a unui sistem de achizitionare a imaginilor panoramice si de detaliu**

*Student:* Victor HARABARA, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**15. Cercetari privind optimizarea tehnologiilor de injecție mase plastice în matrita în scopul îmbunătățirii rezistenței mecanice a reperelor**

*Student:* Elena IANCU, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Ș.l. dr.ing. Dorel ANANIA, Departamentul MSP

**16. Programarea-simularea offline în mediul Process Simulate și programarea cu automate programabile a unei celule robotizate pentru etanșarea caroseriilor auto cu transfer al caroseriilor pe conveior și manipulare a acestora de către roboți industriali.**

*Student:* Florentin-Marian ILIE, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**17. Proiectarea și realizarea unui model de tip quadcopter inteligent, cu sistem de monitorizare video**

*Student:* Sorin MARES, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian OLARU, Departamentul MSP

**18. Programarea și simularea off-line a unei celule flexibile de fabricație cu RI de tip brat articulată pentru sudare cu arc electric repere din industria auto utilizând ABB RobotStudio**

*Student:* Nicolae-Cosmin MOTOFAN, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian OLARU, Departamentul MSP

**19. Programarea și simularea offline a aplicațiilor robotizate pentru lipire sau cositorire utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio**

*Student:* Flavian PARASCHIV, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Ș.l. dr. ing. Radu PARPALĂ, Departamentul MSP

**20. Utilizarea robotilor industriali pentru optimizarea fluxului de producție a unor repere cu suprafețe de revoluție în celule de fabricație flexibilă integrând mașini unelte cu CNC Okuma**

*Student:* Catalin-Florentin PAUN, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Ș.l. dr.ing. Dorel ANANIA, Departamentul MSP

**21. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru aplicații de vopsire caroserii auto utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio**

*Student:* Octavian-Florin PAUNA, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing.Tiberiu DOBRESU, Departamentul MSP

**22. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru aplicații de pick & place utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio**

*Student:* Valentin-Andrei POLOBOC, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing.Tiberiu DOBRESU, Departamentul MSP

**23. Programarea și simularea offline a unei celule de manipulare și montare a parbrizelor pe caroserii utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio**

*Student:* Andrei- Valentin PREDA, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing.Tiberiu DOBRESU, Departamentul MSP

**24. Sinteza asistata 3D programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru prelucrarea sticlei utilizand mediul de lucru Process Simulate**

*Student:* Catalin SCARLAT, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof.dr.ing.Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**25. Cercetari privind optimizarea prin simulare a fabricatiei reperelor din domeniul matriteriei pe centre de prelucrare strunjire-frezare**

*Student:* Marius-Constantin SIMION, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Ș.l. dr.ing. Dorel ANANIA, Departamentul MSP

**26. Studiu de fundamentare conceptuala si functionala a unei drone multirotor pentru aplicatii de securizare perimetrală.**

*Student:* Mihai Alin STAMATE, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

**27. Platforma informatica pentru monitorizarea de la distanta via Internet a functionarii sistemelor de productie robotizate**

*Student:* Elena-Liliana STAN, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ, Departamentul MSP

**28. Proiectarea si realizarea unui robot autonom mobil echipat cu un brat robotizat, controlat prin gesturile mainii**

*Student:* Catalin TENCHIU, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian OLARU, Departamentul MSP