

SECȚIUNEA 06 - 12

ROBOTICA ÎN INDUSTRIE ȘI SERVICII

Sala CO 004

Comisia de examinare

Prof.dr.ing.Tiberiu DOBRESU - Președinte

Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU

Prof.dr.ing. Cristina PUPAZA

Ș.l. dr.ing. Dorel ANANIA

Ș.l. dr.ing. Mario IVAN

Ș.l. dr. ing Cezara AVRAM

Student Valentin NICOLAE - Secretar

13.05.2016

ora 14.00

1. Celula de paletizare foi de sticla roboti industriali de tip brat articulati fixati la sol

Student: Nicoleta PARASCHIV, anul IV, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Mihai GHINEA, Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU
Departamentul MSP

2. Celula de prelucrare prin deformare plastica la rece cu robot industrial de tip brat articulati deplasabili la sol

Student: Liviu-Nicolae PREDA, anul IV, Robotică, Facultatea IMST

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

3. Celula flexibila de etansare caroserii auto cu roboti industriali de tip brat articulati deplasabili la sol

Student: Marius Cătălin PETRESCU, anul IV, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Robert IACOB, Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU,
Departamentul MSP

4. Parametrizarea fișierelor de comandă numerică pentru prelucrarea unor repere din construcția roboților industriali

Student: Cristian CONE, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

5. Programarea și simularea sudării în puncte pentru caroseriile auto cu ROBCAD.

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

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

6. Monitorizarea parametrilor funcționali cu aplicații pentru celulele robotizate

Student: Daniel DRĂGHESCU, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

7. Cercetări privind tehnologiile de injecție mase plastice și posibilitățile de îmbunătățire a reperelor obținute prin acest procedeu.

Student: Elena IANCU, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

8. Studii și experimentări privind realizarea unui sistem robotizat cu acționari paralele prin cablu pentru achiziționarea de imagini panoramice și de detaliu

Student: HARABARA Victor, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

9. Analiza și optimizarea parametrilor de funcționare al unui sistem de poziționare automată pentru panourile solare

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

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

10. Proiectarea și realizarea unui sistem de tip quad-copter pentru survolarea și supravegherea unei plantații agricole

Student: Sorin MAREȘ, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

11. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru aplicații de lipire

Student: Flavian PARASCHIV, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

12. Utilizarea roboților industriali pentru optimizarea fluxului de producție al unor repere prelucrate pe mașini CNC Okuma

Student: Cătălin-Florentin PĂUN, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

13. Optimizarea prin simulare a operațiilor de prelucrare pe CNC

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

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

14. Studiu de fundamentare conceptuală și funcțională a unei drone multirotor pentru aplicații de securizare perimetrală

Student: Mihai Alin STAMATE, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

15. Studiu de fundamentare a conceptului "Internet of Things".

Student: Liliana STAN, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

Conducători științifici: Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ, Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

16. Optimizarea parcurgerii unui traseu prestabilit utilizând un robot autonom

Student: Catalin TENCHIU, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

17. Cercetarea experimentală cu realizare practică a servoacționării electrice pentru structurile de tip brat articulată cu microcontroller ATMEGA 2560

Student: Cristian BĂDIȚĂ, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

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

18. Studii teoretice și cercetări experimentale privind aplicarea conceptelor de inginerie inversă în optimizarea prototipării reperelor complexe utilizând sisteme de scanare digitizare cu laser

Student: Alexandru-Andrei FRUNZĂ, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

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

19. Studii teoretice și cercetări experimentale privind elaborarea unei proceduri de evaluare experimentală a parametrilor de performanță (precizie de poziționare, repetabilitate în poziție și precizie de generare a traiectoriei) pentru robotii Kawasaki FS10E și ABB IRB 160 utilizând tehnici de măsurare cu sisteme de urmărire cu laser.

Student: Ionuț Cristian MACOVEI, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

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

20. Realizarea practică a unui robot mobil cu senile comandat prin controler Arduino și dispozitiv de comunicație cu sistem de operare Android

Student: Grigoraș-Mădălin MARIAN, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

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

21. Realizarea practică programarea și comanda unui robot de tip SCARA cu structura de tip lant cinematic închis comandabil direct prin PC

Student: Cristian ȘERBAN, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

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

22. Realizarea practică a unui robot mobil pentru inspecție cu controller Arduino și comandă de la distanță prin dispozitiv de comunicație wireless

Student: Dorian Cristian VĂTAVU, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

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