

SECȚIUNEA 06 – 13**MECANISME ȘI ROBOȚI****12.05.2017, ora 09.00***Sala JC 106***Comisia de examinare**

Conf.dr.ing. Marin NEACȘA – președinte
Conf.dr.ing. Iulian Alexandru TABĂRĂ
S.I.dr.ing. Ovidiu ANTONESCU
Asist.dr.ing. Luciana DUDICI
Student Iancu COJOCARU – secretar

1. Studiul unui mecanism planetar cu roți dințate asistat de VBA și INVENTOR

Studenți: OLTEANU Cătălin, RĂDOI Mihai, TĂLĂMBĂ Ciprian Iulian,
Anul II A, Fac. Transporturi
Conducători științifici:
Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Conf.dr.ing. Marin NEACȘA
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

2. Studiul comparativ asistat de INVENTOR al legilor de mișcare parabolică și polinomială pentru mecanisme cu camă de rotație și tchet de translație cu rolă

Studenți: COTÎRLAN George, RUGINĂ Alexandru, GRIGORE Petrișor,
NICULAE Ionuț, Anul II A, Fac. Transporturi
Conducători științifici:
Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Conf.dr.ing. Marin NEACȘA
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

3. Studiul cinematicii unui mecanism de compresor asistat de INVENTOR

Studenți: DARABĂ Cosmin, GHEARĂ Marius, *Anul II A, Fac. Transporturi*
Conducători științifici:
Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Conf.dr.ing. Marin NEACȘA
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

4. Analiza cinematică a mecanismelor cu bare

Studenți: COJOCARU Iancu, NEAGU Livia Elena, NAE Gabriela, NECULA Ștefan,
Anul II A, Fac. Transporturi
Conducători științifici:
Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, s.l. dr.ing. Liviu UNGUREANU
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

5. Analiza cinematică inversă, analiza cinematică directă la un manipulator plan

Studenti: OPREA Monica, DONOIU Daiana, STAN Georgiana Teodora, PUȘCAȘU Robert, *Anul II A*, Fac. Transporturi

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, s.l. dr. ing. Liviu UNGUREANU
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

6. Optimizarea gabaritului la mecanisme camă - tchet

Studenti: VĪBAN Alexandru, LIMU Răzvan, STAN Alexandru, *Anul II A*,
Fac. Transporturi

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, s.l. dr. ing. Liviu UNGUREANU
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

7. Simularea mecanismelor camă - tchet

Studenti: SĪRBU Radu, OPRICA Daniel, VLAICU Silviu, POPESCU Alexandru,
Anul II A, Fac. Transporturi

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, s.l. dr. ing. Liviu UNGUREANU
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

8. Analiza cinematică a mecanismelor cu bare folosind software de calcul specializat

Studenti: STOICA Valentin, DRUNEA Mihai-Răzvan, LAZĂR Cristian, *Anul II A*, Fac.
IMST

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, s.l. dr.ing. Liviu UNGUREANU
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

9. Analiza cinematică directă la un manipulator plan folosind software de calcul

Studenti: PENESCU George-Leonard, BADEA Marius, NICA Cosmin, NICA Daniel,
Anul II A, Fac. IMST.

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, s.l. dr. ing. Liviu UNGUREANU
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

10. Optimizarea numărului de dinți al mecanismelor planetare cu roți dințate

Studenti: PENESCU George-Leonard, BADEA Marius, NICA Cosmin, NICA Daniel
Anul II A, Fac. IMST.

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, s.l. dr. ing. Liviu UNGUREANU
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

11. Modelarea și simularea unui braț de robot multifuncțional

Studenti: GHEORGHE Marius, MARCU Anamaria-Liliana, GĂRBAȘ Emanuel, *Anul II A*,
Fac. IMST, LUPU Ștefan Andrei (*I.E*, Fac Inginerie Electrică)

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, s.l. dr. ing. Liviu UNGUREANU
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

12. Simularea mecanismelor camă-tachet în LabView

Studenți: MARCU Anamaria-Liliana, GHEORGHE Marius, GÂRBAȘ Emanuel,
Anul II A, Fac. IMST

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

13. Reprezentarea legilor de mișcare a mecanismului camă-tachet, reprezentarea valorilor pentru s și s' în LabView

Studenți: MOSOIA Raluca-Andreea, FRÎNCU Bogdan-George, MARIN Valentin,
Anul II A, Fac. IMST

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților

14. Simularea mecanismelor plane camă-tachet

Studenți: STANCIU Alexandra, MANOLACHE Alina, CARPOV Andriana,
Anul II CB, Fac. IMST.

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților

15. Modelarea și simularea unui manipulator plan mobil

Studenți: FRÂNCULESCU Anna, MARINESCU Casiana, GLĂVAN Ioana, CHIRIȚA Mihai, Anul II CB, Fac. IMST.

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților

16. ACD și ACI la un manipulator cu mobilitatea $M=2$

Studenți: BUȘCA Bianca, PREDĂ Corina, DRĂGOI Laura, FRUNZE Daniela,
Anul II CB, Fac. IMST.

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților

17. Proiectarea unui braț robotic multifuncțional

Studenți: CÎRSTEA Anca, CÎNDEA Roxana, DINU Roxana, LAZĂR Alina,
Anul II CB, Fac. IMST.

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților

18. Modelare camă-tachet, de gabarit minim

Studenți: COMAN Simona, POSEA Mihaela, CÂRCIUMARU Daniela, CURCAN Magda, Anul II CB, Fac. IMST.

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților

19. Analiza cinematică a mecanismelor cu bare

Studenți: STOICA Alexandru, IOANA Gabriela, *Anul II CB*, Fac. IMST

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților

20. Implementarea roboților industriali

Studenți: TUDOR Alexandra, DUMITRU Ana, FRAȚILA Ionuț, COMĂNESCU Eduard, *Anul II CB*, Fac. IMST.

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților

21. Analiza cinematică directă și inversă a lanțurilor cinematice auxiliare de la roboții industriali

Studenți: NEACSIU Andrada, ANGHEL Ancuta, ZECHERU Beatrice, *Anul II CB*, Fac. IMST.

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților

22. Modelarea și simularea mecanismului spațial TTT

Studenți: GHEORGHISOR Valentina, POPIAN Alexandra, MANOLESCU Petre, *Anul II CB*, Fac. IMST.

Conducători științifici:

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților

23. Construcția și funcționarea roboților folosiți pentru tăiere, sablare și vopsire

Studenți: Bianca ARDELEANU, Andrei Răducu NICOLAE, Ninel Florentin CROITORU, Sebastian BÂRSAN, anul II AA, Facultatea IMST

Conducător științific: Conf.dr.ing Iulian Alexandru TABĂRĂ, Departamentul TMR

24. Structura și exploatarea roboților pirotehnici

Studenți: Alexandru Cristian VASILE, Costin Daniel GIURGEA, anul ID, Facultatea de TRANSPORTURI

Conducător științific: Conf.dr.ing Iulian Alexandru TABĂRĂ, Departamentul TMR

25. Considerații privind structura și funcționarea roboților militari terestri

Studenți: George Cristian MUȘAT, Cătălin Florin SURCHE, Diana RADU, Facultatea de TRANSPORTURI

Conducător științific: Conf.dr.ing Iulian Alexandru TABĂRĂ, Departamentul TMR

26. Realizarea unui vehicul ghidat automat (VGA)

Studenți: Daniel GHEORGHIU, Ilie Cristian OBACIU, Facultatea de TRANSPORTURI

Conducător științific: Conf.dr.ing Iulian Alexandru TABĂRĂ, Departamentul TMR

27. Configurația și exploatarea roboților utilizați în construcții

Studenti: Dragoș PĂULEȚ, Leonard CIOBANU, Facultatea de TRANSPORTURI
Conducător științific: Conf.dr.ing Iulian Alexandru TABĂRĂ, Departamentul TMR

28. Aspecte privind structura și funcționarea roboților subacvatici

Studenti: Daniel Răducu SANDU, Iulian NISTOR, Alexandru VOICA Facultatea de TRANSPORTURI

Conducător științific: Conf.dr.ing Iulian Alexandru TABĂRĂ, Departamentul TMR

29. Studiu asupra unor mecanisme utilizate în ceasornicărie

Studenti: Florin NICULAE, Andreea – Claudia PEPENE, Andrei STAN, anul II AC, Facultatea IMST

Conducător științific: Șl.dr.ing. Ileana DUGĂEȘESCU, Departamentul TMR

30. Modelarea și simularea unui pedipulator monomobil

Studenti: Lavinia BUCĂ, Ioana GRĂJDAN, Florina Simona TUDOROIU, Andreea Denisa ZAMFIR, anul II AC, Facultatea IMST

Conducător științific: Șl.dr.ing. Ileana DUGĂEȘESCU, Departamentul TMR