## S E C Ţ I U N E A 06-14

**ROBOTICA ÎN INDUSTRIE ȘI SERVICII**

##### 10.05.2019, ora 13.00

*Sala CO 006*

###### Comisia de examinare

Prof.dr.ing.Tiberiu DOBRESCU - Preşedinte

Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU

Prof.dr.ing. Cristina PUPĂZĂ

Ş.l. dr.ing. Mario IVAN

As. drd. ing Cozmin CRISTOIU

Student Sorin DIORDUC - Secretar

**1. Programarea si simularea offline a unei celule de depozitare automata pentru realizarea unor operatii de paletizare mixta integrand un robot industrial de tip brat articulat. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: ABDUL AMIR Ibrahim, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Tiberiu Dobrescu

*Autor corespondent*: ABDUL AMIR Ibrahim

**2. Programarea si simularea offline a unei celule de asamblat parbrize auto integrand un robot de tip brat articulat utilizand mediul de lucru ABB Robot Studio. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: ANDREI Alexandru anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Tiberiu Dobrescu

*Autor corespondent*: ANDREI Alexandru

**3. Programarea si simularea offline a unei celule robotizate pentru aplicatii de tip pick and place utilizand mediul de lucru V-REP. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: BATMAN Gokhan anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Conf. dr. ing. Dorel Anania

*Autor corespondent*: BATMAN Gokhan

**4. Programarea si simularea offline a unei celule robotizate de prelucrat prin aschiere repere cu suprafete de revolutie integrand un robot de tip brat articulat utilizand mediul de lucru ABB RobotStudio. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: BUNCILĂ Jan anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Conf. dr. ing. Dorel Anania

*Autor corespondent*: BUNCILĂ Jan

**5. Programarea si simularea offline a unei celule de paletizare a pieselor de mobilier utilizand mediul de lucru ABB Robot Studio. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: DIORDUC Sorin-Constantin anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Tiberiu Dobrescu

*Autor corespondent*: DIORDUC Sorin-Constantin

**6. Programarea si simularea offline a unei celule robotizate pentru debavurarea blocurilor motor pentru camioane integrand un robot de tip brat articulat, utilizand mediul de lucru Process Simulate. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: ENE Sorin-Iulian anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: S.l. dr. ing. Andrei Mario Ivan

*Autor corespondent*: ENE Sorin-Iulian

**7. Programarea si simularea offline a unei celule de debavurat repere din mase plastice utilizand mediile de lucru Process Simulate si TIA Portal. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: FIREŢEANU Horia-Ion anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Adrian Nicolescu

*Autor corespondent*: FIREŢEANU Horia-Ion

**8. Programarea si simularea offline a unei celule de sudare cu arc electric repere de dimensiuni mari pentru constructii de hale industriale utilizand mediul de lucru Process Simulate. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: GRIGORE Adrian-Georgian anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Adrian Nicolescu

*Autor corespondent*: GRIGORE Adrian-Georgian

**9. Programarea CNC interactiva a centrelor de prelucrare prin strunjire Okuma pentru fabricarea reperelor de tip corp hidraulic din industria aeronautica. Fundamentarea temei si structurarea tehnologiei reperelor.**

*Student*: GRIGORE Alexandru anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Conf. dr. ing. Dorel Anania

*Autor corespondent*: GRIGORE Alexandru

**10. Programarea si simularea offline a unei celule robotizate de asamblare baterii auto la automobile electrice integrand un robot de tip brat articulat utilizand mediul de lucru ABB RobotStudio. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: HAJDEU Vasile anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Tiberiu Dobrescu

*Autor corespondent*: HAJDEU Vasile

**11. Celula robotizata pentru manipulare butoaie pentru tratare termica utilizand mediul de lucru ABB Robot Studio. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: LIȚĂ Alexandru anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Tiberiu Dobrescu

*Autor corespondent*: LIȚĂ Alexandru

**12. Programarea si simularea offline a unei celule flexibile robotizate de sudare in puncte, masticare si sertizare a capotelor auto, integrand roboti de tip brat articulat si sisteme de stocare si schimbare automata a effectorilor, utilizand mediul de lucru Process Simulate. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: MARIN Ionuț-Gabriel anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Adrian Nicolescu

*Autor corespondent*: MARIN Ionuț-Gabriel

**13. Programarea si simularea offline a unei celule de taiere cu laser repere de completare din foi de tabla utilizand mediul de lucru Process Simulate. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: MIHAIL Alexandru anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Adrian Nicolescu

*Autor corespondent*: MIHAIL Alexandru

**14. Programarea si simularea offline a unui robot industrial de tip brat articulat amplasat pe o platforma mobila intre posturi de lucru multiple utilizand mediul de lucru Delmia. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: NĂSULEA Ştefan-Cristian anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Conf. dr. ing. Dorel Anania

*Autor corespondent*: NĂSULEA Ştefan-Cristian

**15. Programarea si simularea offline a unei celule flexibile de fabricatie cu roboti industriali de tip brat articulat pentru asamblarea gemurilor termorezistente de la usile cuptoarelor de aragaz utilizand mediul de lucru ABB Robot Studio. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: NECSE Bogdan-Cristian anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Tiberiu Dobrescu

*Autor corespondent*: NECSE Bogdan-Cristian

**16. Celula robotizata integrand un robot industrial de tip brat articulat pentru vopsit piese de tip cupa de excavator, utilizand mediul de lucru ABB Robot Studio. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: NICA Loredana-Ioana anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Tiberiu Dobrescu

*Autor corespondent*: NICA Loredana-Ioana

**17. Programarea si simularea offline a unei celule de tip pick and place bomboane de ciocolata utilizand mediul de lucru ABB Robot Studio. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: PETRE Mădălina-Ioana anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Adrian Nicolescu

*Autor corespondent*: PETRE Mădălina-Ioana

**18. Programarea si simularea offline a unei celule robotizate de prelucrat prin aschiere repere de tip corp prismatic integrand un robot de tip brat articulat utilizand mediul de lucru ABB RobotStudio. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: TÎRCĂ Constantin - Daniel anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Tiberiu Dobrescu

*Autor corespondent*: TÎRCĂ Constantin - Daniel

**19.Programarea si simularea offline a unei celule robotizate pentru sudare in puncte repere de tip corp prismatic integrand un robot industrial de tip brat articulat, utilizand mediul de lucru ABB Robot Studio. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: TOBĂ Alexandru-Dănuţ anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Tiberiu Dobrescu

*Autor corespondent*: TOBĂ Alexandru-Dănuţ

**20. Programarea si simularea offline a unei celule flexibile robotizate pentru debavurare repere din industria auto utilizand mediul de lucru Kuka Sim. Fundamentarea temei si sinteza CAD a aplicatiei robotizate.**

*Student*: VASILESCU-DINCĂ Loredana anul I, master Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Adrian Nicolescu

*Autor corespondent*: VASILESCU-DINCĂ Loredana

**21 Realizarea practica a unui robot cu doua axe in coordonate carteziene pentru aplicatii de scriere si desenare**

*Student*: POPESCU Robert, POPESCU Vlad, anul IV, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: POPESCU Robert

**22. Programarea unui robot mobil pentru parcurgerea unui labirint prin metoda programarii Arduino IDE**

*Student*: ANCUŢA Andrei, anul II, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: ANCUŢA Andrei

**23. Programarea unui robot mobil pentru parcurgerea unui labirint folosind limbajul si metoda grafurilor**

*Student*: DEAC George, anul II, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: DEAC George

**24. Simularea unui robot mobil pentru parcurgerea unui labirint in mediul de lucru V-Rep**

*Student*: NĂSTASE Robert, anul II, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: NĂSTASE Robert

**25. Aplicatie de sortare si manipulare a CD-urilor cu robotul JEL**

*Student*: MARE Andrei Catalin, anul I, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: S.l. dr. ing. Mario Ivan

 *Autor corespondent*: MARE Andrei Catalin

**26. Robot in coordonate carteziene pentru cultivarea legumelor**

*Student*: STAN Laurentiu, anul IV, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: STAN Laurentiu

**27. Robot in coordonate carteziene pentru aplicatii de pick and place**

*Student*: ENE Catalin, anul IV, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: ENE Catalin

**28. Robot de tip brat articulat dedicat operatiilor de paletizare**

*Student*: STANCIU Razvan, NECSULESCU Robert, anul IV, PUIU Andreea, MOCIOC Corina, Eduard RĂDUCANU, STOIAN Stefan, NEAGU Sanziana anul II, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: STANCIU Razvan

**29. Interfata web pentru operarea si programarea robotilor**

*Student*: STAN Laurentiu, anul IV, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: STAN Laurentiu

**29. Celula robotizata pentru preluicrat prin aschiere componente de material rulant (roti de tren). Fundamentarea temei de proiect de diploma**

*Student*: ANCUŢA Andrei, anul II, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: ANCUŢA Andrei

**30. Celula robotizata pentru prelucrat prin aschiere componente de material rulant (roti de tren). Fundamentarea temei de proiect de diploma**

*Student*: ANCUŢA Andrei, anul II, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Adrian Nicolescu

*Autor corespondent*: ANCUŢA Andrei

**31. Celula robotizata cu automatizare complexa pentru prelucrat repere cu suprafete de revolutie. Fundamentarea temei de proiect de diploma**

*Student*: GUŢU Marius, anul II, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Adrian Nicolescu

*Autor corespondent*: GUŢU Marius

**32. Sistem de paletizare automatizata a mai multor linii de produse. Fundamentarea temei de proiect de diploma**

*Student*: RADU Elena-Cătălina, anul II, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Adrian Nicolescu

*Autor corespondent*: RADU Elena-Cătălina