

**SECȚIUNEA 06 – 18****MECANISME ȘI ROBOȚI**

*Sala JC 106*

**Comisia de examinare**

Conf.dr.ing. Marin NEACȘA – președinte  
Conf.dr.ing. Iulian Alexandru TABĂRĂ  
S.I.dr.ing. Ovidiu ANTONESCU  
Student Ștefan HRENIUC – secretar

**17 MAI 2013**

**Orele 12:00 - 18:00**

**1. Analiza structurală a unui manipulator cu contururi de familii diferite**

*Studenti:* Nicolae Bogdan BADEA, Valentin George ION, Bogdan-Florin NUȚĂ,  
Adrian-Cătălin PLETEA, Ionuț-Andrei ȘTEFAN, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**2. Analiza cinematică a mecanismelor cu bare**

*Studenti:* Cristian-Sebastian-Lucian ANTOHI, Petru-Costinel CIUCIU,  
Marius OSTAFI, Andreea-Elena POPA, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

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

*Studenti:* Mădălina CIOBANU, Luciana Mădălina COJOCARU, Oana Anca CRISTEA,  
Mihaela RIZEA, Luminița OLARU, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**4. Analiza cinematică inversă, analiza cinematică directă la un manipulator plan**

*Studenti:* Silvia-Andreea RADU, Corina CĂLIN, Nicoleta-Roxana NOVAC, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**5. Analiza cinematică inversă, analiza cinematică directă la un manipulator cu mobilitate 2 folosind Matlab**

*Studenti:* Evelina-Andreea BĂRBOIU, Maria-Adelina DUMITRESCU, Elena-Cristina FURDUI, Maria-Daniela RIZESCU, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**6. Analiza cinematică directă și inversă a mecanismelor de orientare**

*Studenti:* Anca Catalina DRAGOMIR, Alexandru IORGA, Alexandru-Silviu PELIN, Daniela-Lavinia PRUIU, Mădălina-Maria URUC, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**7. Analiza cinematică directă și inversă a mecanismelor de orientare folosind software de calcul specializat**

*Studenti:* Cătălin ANGHEL, Marius DINCĂ, Mihaela Mădălina MIHĂILĂ, Robert SPERIATU, Catrinel VINTILĂ, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**8. Analiza cinematică directă și inversă la manipuloarele cu mobitatea 3**

*Studenti:* Ana-Maria BĂEȚICĂ, Ionela-Camelia BUNEA, Livia-Gabriela BUTARU, Elena LASCU, Elena Mariana GHIȚĂ, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**9. Analiza cinematică directă și inversă la manipuloarele cu mobitatea 3 folosind Matlab**

*Studenti:* George-Marian CERNAT, Alina-Mirela CHIȘ, Natalia-Cătălina CIOBOTĂ, Lavinia-Denisa GRAMA, Geanina POCOVNICU, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**10. Implementarea roboților industriali**

*Studenti:* Mariana DOSCHINESCU, Adelina ALBU, Elena-Roxana DARIE, Daniela CÎCIU, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**11. Contribuții la implementarea unui robot industrial într-o celulă de fabricație destinată sudării**

*Studenti:* Petruta-Andreea IUJA, Gabriela-Andrada CATRINA, Mihai JURUBIȚĂ, Diana-Florina GRUIA, Mihai-Catalin FRAȚILĂ, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**12. Implementarea roboților industriali în domeniul tăierii**

*Studenti:* Alexandru-Florin BADEA, George-Florian NECHITA, Elena-Silvia STANCIU, Alexandra Florentina VASILE, Ioana-Ramona VOICEA, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**13. Contribuții la implementarea unui robot industrial într-o celulă de fabricație destinată vopsirii**

*Studenti:* Elena-Roxana DRAGOMIR, Mihaela Florentina LUPU, Elena-Ștefania RIZEA, Florin STÎNGĂ, Georgiana STROE, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**14. Funcții de transmitere a mișcării din lanțul cinematic auxiliar**

*Studenti:* Liviu-Bogdan CIOCAN, Razvan MIHAI, Levi-Renato NEAȚU, Bogdan-Constantin OBRIJANU, Ionuț-Sorin PĂTRAȘCU, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**15. Modelarea și simularea mecanismelor camă-tachet**

*Studenti:* Cătălina BOIȚEANU, Valentin IONESCU, Andreea POPESCU, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**16. Optimizarea numărului de dinți al mecanismelor planetare cu roți dințate**

*Studenti:* Nicoleta ANGHEL, Ana Maria ILIESCU, Alina TONCIU, anul II, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.drd.ing. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**17. Modelarea și simularea Mecanismului Spatial TTT**

*Student:* Andrei-Ionuț MANCIU, anul III AA, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:*

Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU, Asis.univ.dr.ing. Luciana DUDICI, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

- 18. Studiul geometro-cinematic al reductoarelor planetare și armonice**  
*Studenți:* Nicolae MARTIN, Ștefan HRENIUC, Mihai TOROIPAN, Gabriel TUDORICA, anul II A, Facultatea IMST.  
*Conducători științifici:*  
Prof.dr.ing. Constantin OCNĂRESCU,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.
- 19. Modelarea geometrică a pieselor utilizând aplicația SolidWorks**  
*Studenți:* Alexandru Cristian MITROI, Roxana Georgiana MITROI, anul II AC, Facultatea IMST.  
*Conducător științific:* Conf.dr.ing. Iulian TABĂRĂ,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.
- 20. Proiectarea asistată de computer a ansamblurilor utilizând aplicația SolidWorks**  
*Studenți:* Alexandru Cristian MITROI, Roxana Georgiana MITROI, anul II AC, Facultatea IMST.  
*Conducător științific:* Conf.dr.ing. Iulian TABĂRĂ,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.
- 21. Simularea mișcării mecanismului patruleter și a mecanismului manivelă-piston utilizând aplicația SolidWorks**  
*Student:* Alexandru Cristian MITROI, anul II AC, Facultatea IMST.  
*Conducător științific:* Conf.dr.ing. Iulian TABĂRĂ,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.
- 22. Calculul parametrilor cinematici și simularea mișcării unui mecanism manivelă-piston utilizând aplicația Labview**  
*Studenți:* Alexandru Cristian MITROI, Roxana Georgiana MITROI, anul II AC, Facultatea IMST.  
*Conducător științific:* Conf.dr.ing. Iulian TABĂRĂ,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.
- 23. Proiectarea și simularea mișcării unui motor cu 12 cilindri în V cu ajutorul aplicației SolidWorks**  
*Student:* Alexandru Cristian MITROI, anul II AC, Facultatea IMST.  
*Conducător științific:* Conf.dr.ing. Iulian TABĂRĂ,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.
- 24. Caracteristici și performanțe ale roboților industriali inovativi**  
*Studenți:* Mihaela GHIȚĂ, Ana PANĂ, anul II AC, Facultatea IMST.  
*Conducător științific:* Conf.dr.ing. Iulian TABĂRĂ,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.
- 25. Roboți și sisteme robotice utilizate în construcții și în stingerea incendiilor**  
*Studenți:* Ana-Maria NIȚU, Maria Raluca STAN, Laura Mihaela COCONEANU, anul II AC, Facultatea IMST.  
*Conducător științific:* Conf.dr.ing. Iulian TABĂRĂ,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**26. Roboții militari - Construcție și funcționare**

*Studenti:* Claudiu Adrian BĂTRĂNU, Ionuț Alexandru NAGY,  
Dragoș Cosmin VOINEAG, anul II AC, Facultatea IMST.

*Conducător științific:* Conf.dr.ing. Iulian TABĂRĂ,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**27. Cercetări asupra unui sistem mecanic tip braț robotic**

*Studenti:* Ana-Maria GHINEA, Cristin IONESCU, Gabriel CRISTOAICA,  
anul II BC, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:* șl.dr.ing. Ileana DUGĂEȘESCU, as.drd. Liviu UNGUREANU,  
as.dr. Luciana DUDICI, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**28. Studiul și proiectarea CAD a unui sistem mecanic tip ceas**

*Studenti:* Iustina-Maria IUGA, Georgian MILEA, Anul II BC, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:* șl.dr.ing. Ileana DUGĂEȘESCU, as.drd. Liviu UNGUREANU,  
as.dr. Luciana DUDICI, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**29. Studiul mecanismului unei prese**

*Studenti:* Roxana MIHALACHE, Adina VERCHE, anul II BC, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:* șl.dr.ing. Ileana DUGĂEȘESCU, as.dr. Luciana DUDICI,  
as.drd. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**30. Caracteristici constructive și funcționale ale unei structuri pentru un robot pășitor**

*Studenti:* Roxana MOISE, Laura DAVID, Andreea ȘERCĂIANU,  
anul IIBC, Facultatea IMST.

*Conducători științifici:* șl.dr.ing. Ileana DUGĂEȘESCU, as.dr. Luciana DUDICI,  
as.drd. Liviu UNGUREANU, Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**31. Optimizarea proiectării mecanismelor cu came folosind programarea C++**

*Studenti:* Ștefan Cristian DINESCU, Marian Sorin TĂNASIE, Diana BARDAN,  
anul II, Facultatea de Științe Aplicate.

*Conducători științifici:* Conf.dr.ing. Marin NEACȘA, Conf.dr.ing. George ADÎR,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**32. Fiabilitatea biomecanismului dermei faciale umane**

*Student:* Cristina S.CALINȚARU, anul II, Facultatea de Științe Aplicate.

*Conducători științifici:* Conf.dr.ing. Marin NEACȘA, Conf.dr.ing. George ADÎR,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.

**33. Monitorizarea mecanismului resurselor umane folosind C++**

*Student:* Mihai PETRIȘOR, anul II, Facultatea de Științe Aplicate.

*Conducători științifici:* Conf.dr.ing. Marin NEACȘA, Conf.dr.ing. George ADÎR,  
Departamentul Teoria Mecanismelor și a Roboților.