

Tabel cu absolvenții înscriși la examenul de diplomă, sesiunea iulie 2014,
Specializarea Robotică, Comisia_1, 10.07.2014, ora 08:00 , sala CF 002

1 / 1

Nr. crt	Denumirea lucrării	Numele și prenumele conducătorului științific	Numele și prenumele absolventului	Promoția
0	1	2	3	4
1	CELULĂ DE FABRICAȚIE PENTRU ASAMBLARE CU ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT	Prof.univ.Dr.Ing. Adrian OLARU	BĂDIȚĂ I. Cristian	2014
2	CELULĂ DE PALETIZARE PETURI CU ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT	Prof.univ.Dr.Ing. Adrian OLARU	BĂRĂȚOIU P. Mihai-Alexandru	2014
3	ROBOT TIP BRAȚ ARTICULAT PENTRU MANIPULAREA PARBRIZELOR	Conf.Dr.Ing. Cristina PUPĂZĂ	CURSARU T. Lucian	2014
4	CELULĂ FLEXIBILĂ PENTRU PRELUCRĂRI PRIN AȘCHIERE DE PRECIZIE INTEGRATĂ ÎN LINIE DE FABRICAȚIE CU POSTURI COMPLEMENTARE DE SPĂLARE - USCARE ȘI MĂSURARE - CONTROL DIMENSIONAL	Sl.Dr.Ing. Mario IVAN	DRAGOMIR C. Marian	2014
5	ROBOT TIP BRAȚ ARTICULAT PENTRU PALETIZARE	Conf.Dr.Ing. Cristina PUPĂZĂ	FLOREA G. Ioan-Cristian	2014
6	CELULĂ DE FABRICAȚIE FLEXIBILĂ PENTRU PRELUCRĂRI PRIN AȘCHIERE INTEGRĂND UN STRUNG CU CNC MODEL LB 2000 EX - MW OKUMA ȘI UN ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT FIXAT LA SOL	Prof.univ.Dr.Ing. Florin Adrian NICOLESCU	FRUNZĂ C. Alexandru-Andrei	2014
7	ROBOT DE TIP BRAȚ ARTICULAT ECHIPAT CU EFECTOR VACUMATIC UTILIZAT PENTRU ALIMENTAREA CU SEMIFABRICAT A UNEI CELULE FLEXIBILE DE VOPSIRE ȘI FINISARE A PLĂCILOR (PANOURILOR) DIN MDF	Sl.Dr.Ing. Diana POPESCU	GRECU M. Gabriel	2014
8	CELULĂ DE FABRICAȚIE FLEXIBILĂ PENTRU PRELUCRĂRI PRIN AȘCHIERE INTEGRĂND UN CENTRU DE PRELUCRARE MULTUS B 400 II OKUMA ȘI UN ROBOT INDUSTRIAL BRAȚ ARTICULAT CU CINEMATICĂ HIBRIDĂ	Prof.univ.Dr.Ing. Florin Adrian NICOLESCU	MACOVEI I. Ionuț-Cristian	2014
9	ROBOT DE TIP PORTAL SIMPLU PENTRU VOPSIRE INTEGRAT ÎNTR-O CELULĂ FLEXIBILĂ DE VOPSIRE ȘI FINISARE A PLĂCILOR (PANOURILOR) DIN MDF	As.Ing. Robert Eugen IACOB Sl.Dr.Ing. Diana Popescu	MÂNDRILĂ I. Simona-Elena	2014
10	ROBOT TIP BRAȚ ARTICULAT PENTRU SUDARE CU ARC ELECTRIC	Conf.Dr.Ing. Cristina PUPĂZĂ	PARASCHIV F. Timotei	2014
11	CELULĂ DE FABRICAȚIE FLEXIBILĂ PENTRU PRELUCRĂRI PRIN AȘCHIERE INTEGRĂND UN STRUNG CNC CU BATIU ÎNCLINAT ȘI DOUĂ TURELE MODEL LU 45 M-2000 OKUMA ȘI UN ROBOT INDUSTRIAL BRAȚ ARTICULAT CU CINEMATICĂ HIBRIDĂ	Prof.univ.Dr.Ing. Florin Adrian NICOLESCU	RADU V. Alexandru-Mihăiță	2014
12	CELULĂ DE FABRICAȚIE FLEXIBILĂ PENTRU PRELUCRĂRI PRIN AȘCHIERE INTEGRĂND DOUĂ STRUNGURI VERTICALE MODEL LAW-V24 OKUMA ȘI UN ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT FIXAT LA SOL	Prof.univ.Dr.Ing. Florin Adrian NICOLESCU	SAVELI T. Paul- Florin	2014
13	SISTEM DE PALETIZARE HIBRID CU PREORIENTAREA OBIECTELOR CU ROBOȚI PORTAL ȘI MANIPULARE PE STRAT A OBIECTELOR CU ROBOT COLOANĂ	Prof.univ.Dr.Ing. Florin Adrian NICOLESCU	ȘERBAN S. Cristian	2014
14	ROBOT DE TIP PORTAL SIMPLU ECHIPAT CU EFECTOR DE TIP PERIE ROTATIVĂ PENTRU LUSTRIRE INTEGRAT ÎNTR-O CELULĂ FLEXIBILĂ DE VOPSIRE ȘI FINISARE A PLĂCILOR (PANOURILOR) DIN MDF	As.Ing. Robert Eugen IACOB Sl.Dr.Ing. Diana POPESCU	TÂNĂRU E. Emanuela -Larisa	2014
15	CELULĂ DE FABRICAȚIE FLEXIBILĂ PENTRU PRELUCRĂRI PRIN AȘCHIERE INTEGRĂND UN CENTRU DE PRELUCRARE MULTUS B 750-W 4000 OKUMA ȘI UN ROBOT INDUSTRIAL DE TIP PORTAL SIMPLU	As.dr.ing. Cezara-Georgia AVRAM	VĂTAVU V. Dorian-Cristian	2014