

S E C Ţ I U N E A 06-04**ROBOTICA ÎN INDUSTRIE ŞI SERVICII****11.05.2018, ora 13.00***Sala CO 006***Comisia de examinare**

Prof.dr.ing.Tiberiu DOBRESU - Președinte

Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU

Prof.dr.ing. Cristina PUPĂZĂ

Ș.l. dr.ing. Dorel ANANIA

Ș.l. dr.ing. Mario IVAN

As. drd. ing Cozmin CRISTOIU

Student Teodor TURCU - Secretar

1. Programare simulare offline a unei celule robotizate pentru ambutisare caroserie de masina ce integreaza doi roboti de tip brat articulata utilizand mediul de lucru ABB Robot Studio*Student:* ANTON Eugen Marius, anul I, master Robotica, Facultatea IMST*Conducător științific:* Conf. dr. ing. Dorel ANANIA*Autor corespondent:* ANTON Eugen Marius**2. Programare simulare offline a unei celule robotizate de paletizare mixtă integrand un robot industrial de tip braț articulata deplasabil la sol***Student:* ANTON Octavian Ionut, anul I, master Robotica, Facultatea IMST*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU*Autor corespondent:* ANTON Octavian Ionut**3. Programarea si simularea offline a unei celule robotizate de paletizare integrând doi roboti de tip brat articulata in mediul de lucru ABB Robot Studio.***Student:* CIUCULETE Cosmin Mihai, anul I, master Robotica, Facultatea IMST*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU*Autor corespondent:* CIUCULETE Cosmin Mihai**4. Programarea și simularea offline a unui sistem complex de depaletizare și repaletizare mixtă integrând un robot de tip braț articulata și utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio**

Student: DOBRE Alin Mihai, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU

Autor corespondent: DOBRE Alin Mihai

5. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate de asamblare-montaj integrând doi roboți colaborativi de tip brat articulată utilizând mediul de lucru Process Simulate

Student: GUTU Gabriel Adrian, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU

Autor corespondent: GUTU Gabriel Adrian

6. Programarea și simularea off-line a unei celule flexibile de asamblare automatizată a paletelor din lemn integrând roboți de tip brat articulată

Student: IONITA Eduard Costin, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Tiberiu DOBRESU

Autor corespondent: IONITA Eduard Costin

7. Programarea și simularea off-line a unei secțiuni de linie flexibilă de prelucrat arbori cu came cu RI de tip brat articulată suspendat folosind mediul de lucru Process Simulate

Student: MATEI Silviu Vasile, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU

Autor corespondent: MATEI Silviu Vasile

8. Programare simulare offline a unei celule de sudare cu arc electric integrând doi roboți de tip brat articulată cooperanți utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio

Student: MITROFAN Danut, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: S.I. dr. ing. Mario IVAN

Autor corespondent: MITROFAN Danut

9. Programare-simulare offline a unei celule robotizate de asamblare-montaj a sigurantelor automate integrând doi roboți de tip brat articulată și unul de tip portal simplu utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio

Student: OTELEA Andrei, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU

Autor corespondent: OTELEA Andrei

10. Programare-simulare offline a unei celule robotizate pentru asamblare caroserii auto integrând un robot industrial de tip braț articulată în mediul de lucru Process Simulate

Student: PASCARU Mihail Cosmin, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Tiberiu DOBRESU

Autor corespondent: PASCARU Mihail Cosmin

11. Programare simulare offline în mediul de lucru Process Simulate a unei celule robotizate de asamblare montaj

Student: PERSINARU Stefan Teodor, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: S.I. dr. ing. Mario IVAN

Autor corespondent: PERSINARU Stefan Teodor

12. Programarea și simularea offline a unei celule de prelucrare repere din mase plastice integrând un robot de tip brat articulată și sisteme de tăiere cu laser în mediul de lucru Process Simulate

Student: PRIPOAE Maria Delia, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Tiberiu DOBRESU

Autor corespondent: PRIPOAE Maria Delia

13. Programarea și simularea offline a unui sistem hibrid de paletizare mixta integrand un robot portal simplu echipat cu efector polifunctional utilizand mediul de lucru Process Simulate

Student: RAUTOIU Andrei, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU

Autor corespondent: RAUTOIU Andrei

14. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru productie si decorare de torturi integrand trei roboti de tip brat articulata

Student: ROBU Silviu Vasile, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Tiberiu DOBRESU

Autor corespondent: ROBU Silviu Vasile

15. Programare simulare offline a unei celule flexibile de prelucrat repere din tabla prin ambutisare ce integreaza roboti de tip brat articulata utilizand mediul de lucru ABB Robot Studio

Student: SANDA Alexandru, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Conf. dr. ing. Dorel ANANIA

Autor corespondent: SANDA Alexandru

16. Programarea si simularea offline a unei celule de prelucrat prin aschiere repere prismatice integrand un robot cu cinematica hibrida si utilizand mediul de lucru Process Simulate

Student: STOIAN Silvia Diana, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU

Autor corespondent: STOIAN Silvia Diana

17. Programarea si simularea offline a unei celule de prelucrat prin aschiere carcase din aluminiu pe MU cu CNC servite de un RI de tip brat articulata utilizand mediul de lucru ABB Robot Studio

Student: SERBAN Petre Alexandru, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Conf. dr. ing. Dorel ANANIA

Autor corespondent: SERBAN Petre Alexandru

18. Cercetari privind determinarea preciziei de pozitionare si repetabilitatii in pozitie a robotului IRB120 utilizand sistemul LaserTracker API Radian

Student: STEFAN Roxana Adriana, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU

Autor corespondent: STEFAN Roxana Adriana

19. Programarea și simularea offline a unui sistem hibrid de paletizare mixta integrand un robot de tip brat articulata echipat cu efector in constructie modulara utilizand mediul de lucru Process Simulate

Student: TURCU Teodor, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU

Autor corespondent: TURCU Teodor

20. Programarea și simularea offline a unui Robot industrial de tip braț articulată integrat într-o celulă flexibilă de cablare automatizată și testare corpuri de iluminat

Student: VICOL Cristian Dan, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

Conducător științific: S.l. dr. ing. Mario IVAN

Autor corespondent: VICOL Cristian Dan