

**S E C Ţ I U N E A 06-05****CONCEPŢIA ŞI EXPLOATAREA  
SISTEMELOR DE PRODUCŢIE ROBOTIZATE****11.05.2018, ora 8.00***Sala CO 006***Comisia de examinare**

Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU - Președinte  
Prof.dr.ing. Tiberiu DOBRESCU  
Prof.dr.ing. Cristina PUPĂZĂ  
Ș.l. dr.ing. Dorel ANANIA  
Ș.l. dr.ing. Mario IVAN  
As. drd. ing Cozmin CRISTOIU  
Student Sorin DIORDUC - Secretar

**1. Celulă robotizată pentru îndepărtarea stratului de vopsea de pe avioane militare integrând roboți de tip braț articulată***Student:* DINCĂ Anton-Alexandru, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU*Autor corespondent:* DINCĂ Anton-Alexandru**2. Celulă robotizată pentru operații de ambutisat repere din industria auto integrând roboți de tip braț articulată***Student:* FIREȚEANU Horia-Ion, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU*Autor corespondent:* FIREȚEANU Horia-Ion**3. Celula robotizată de sudare cu arc electric integrând un robot de tip braț articulată***Student:* GRIGORE Adrian-Georgian, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, S.l. dr. ing. Cezara COMAN*Autor corespondent:* GRIGORE Adrian-Georgian**4. Cercetari privind programarea RI in mediul offline ABB RobotStudio pentru aplicatia de manipulare si asamblare a modulelor electrice pe bateria auto***Student:* HAȘDEU Vasile, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Conf. dr. ing. Dorel ANANIA

*Autor corespondent:* HAȘDEU Vasile

**5. Celulă robotizată pentru paletizare integrând un robot de tip braț articulat**

*Student:* HRIȘCANU Damian, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, As. drd. ing. Cozmin CRISTOIU

*Autor corespondent:* HRIȘCANU Damian

**6. Robot SCARA integrat într-o celulă robotizată pentru asamblare și lipire a componentelor de pe plăci electronice**

*Student:* IONIȚĂ Iris-Maria, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* S.I. dr. ing. Radu PARPALĂ,

*Autor corespondent:* IONIȚĂ Iris-Maria

**7. Tehnici avansate de optimizare a soluțiilor constructive ale roboților de tip pick & place**

*Student:* IONIȚĂ Iris-Maria, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ, S.I. dr. ing. Radu PARPALĂ

*Autor corespondent:* IONIȚĂ Iris-Maria

**8. Celulă robotizată pentru paletizare integrând roboți industriali de tip braț articulat**

*Student:* MARIN Ionuț-Gabriel, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU,

*Autor corespondent:* MARIN Ionuț-Gabriel

**9. Simulari multiphysics privind comportarea griperelor vacuumatice.**

*Student:* MARIN Ionuț-Gabriel, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ, Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU,

*Autor corespondent:* MARIN Ionuț-Gabriel

**10. Analiză cinematică și în regim tranzitoriu pentru structura robotizată Yaskawa-Motoman MPL 160**

*Student:* MARIN Ionuț-Gabriel, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ

*Autor corespondent:* MARIN Ionuț-Gabriel

**11. Celulă robotizată de tăiere cu laser repere de completare din foi de tablă integrând un robot industrial de tip portal dublu**

*Student:* MIHAIL Alexandru, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, S.I. dr. ing. Cezara COMAN

*Autor corespondent:* MIHAIL Alexandru

**12. Celulă robotizată pentru indoirea țevelor integrând un robot industrial de tip braț articulat**

*Student:* MIHALACHE Alexandru-Felix, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, As. drd. ing. Cozmin CRISTOIU

*Autor corespondent:* MIHALACHE Alexandru-Felix

### **13. Celulă flexibilă de aplicat substanțe adezive pe ferestre de sticlă integrând un robot de tip braț articulat**

*Studenti:* NECȘE D. Bogdan-Cristian, BĂJENARU M. Costel-Cătălin, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ

*Autor corespondent:* NICA Loredana-Ioana

### **14. Studiul roboților prin tehnologii CAE**

*Studenti:* NECȘE D. Bogdan-Cristian, BĂJENARU M. Costel-Cătălin, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ

*Autor corespondent:* NECȘE D. Bogdan-Cristian

### **15. Celulă robotizată integrând un robot industrial de tip braț articulat pentru vopsit piese de tip cupă de excavator**

*Student:* NICA Loredana-Ioana, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, As. drd. ing. Cozmin CRISTOIU

*Autor corespondent:* NICA Loredana-Ioana

### **16. Optimizarea topologică a unor elemente structurale din componența roboților de sudare**

*Student:* NILĂ Andrei-Vlăduț, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ, Prof. dr. ing. George CONSTANTIN,

*Autor corespondent:* NILA Andrei-Vlăduț

### **17. Celulă robotizată de sudare în puncte subansambluri de sasiu auto integrând roboți industriali de tip braț articulat**

*Student:* NILĂ Andrei-Vlăduț, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. George CONSTANTIN, Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ,

*Autor corespondent:* NILĂ Andrei-Vlăduț

### **18. Celulă robotizată pentru ambalat bomboane de ciocolată integrând un robot industrial de tip SCARA**

*Student:* PETRE Mădălina-Ioana, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, S.I. dr. ing. Cezara COMAN

*Autor corespondent:* PETRE Mădălina-Ioana

### **19. Celulă robotizată pentru paletizare integrând roboți industriali de tip braț articulat**

*Student:* STOICA Victor - Mihai, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU

*Autor corespondent:* STOICA Victor - Mihai

**20. Robot de tip braț articulată integrat într-o celulă flexibilă pentru debavurare repere din industria auto**

*Student:* VASILESCU-DINCĂ Loredana, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST  
*Conducători științifici:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, S.I. dr. ing. Cezara COMAN  
*Autor corespondent:* VASILESCU-DINCĂ Loredana

**21. Simularea unei aplicații robotizate de paletizare utilizând mediul de lucru Kawasaki K-Roset**

*Studenti:* MARIN Ionuț Flavius, PREOTEASA Mihail, anul II, Licență, Robotică, Facultatea IMST  
*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU  
*Autor corespondent:* STOICA Victor - Mihai

**22. Standuri experimentale pentru acționări electrice cu motoare de c.a. / c.c. utilizate în aplicații industriale de mecatronică și robotică. Programarea automatelor programabile și testarea experimentală a unui stand cu motoare de c.a. și convertizoare statice de frecvență.**

*Studenti:* PETROVICI Constantin-Andrei, MIHAI Lucian, NEDELEA Ionuț, anul II, Licență, Robotică, Facultatea IMST  
*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, S.I. dr. ing. Cezara COMAN  
*Autor corespondent:* PETROVICI Constantin-Andrei

**23. Roboți colaborativi. Analiza comparativă a stadiului actual de dezvoltare, soluțiilor constructiv - funcționale de bază și specificului exploatare. Elemente de simulare asistată a funcționării acestor RI în mediul de lucru V-REP.**

*Studenti:* PUIU Andreea Daniela, OPREA Andreea-Irina, PAVEL Diana, anul I, Licență, Robotică, Facultatea IMST  
*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU  
*Autor corespondent:* PUIU Andreea Daniela

**24. Efectori vacuumatici în construcție modulară pentru operații de ambalare - impachetare. Proiectarea asistată a efectorilor. Realizarea practică a instalației de producere a vacuumului și a unor efectori de acest tip și testarea funcțională a acestora.**

*Studenti:* CRISTIAN Georgiana Alexandra, POPA Alexandru Marian, anul II, Licență, Robotică, Facultatea IMST  
*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU  
*Autor corespondent:* CRISTIAN Georgiana Alexandra

**25. Algoritmi de proiectare asistată a unui robot industrial de tip braț articulată integrat într-o celulă flexibilă de prelucrare prin așchiere repere de tip disc**

*Studenti:* CHICIUC Alexandru-Nicolae, anul III, Licență, Robotică, Facultatea IMST  
*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU  
*Autor corespondent:* CHICIUC Alexandru-Nicolae

**26. Celula robotizată pentru impachetarea pieselor de mobilier**

*Studenti:* DIORDUC D. Sorin-Constantin, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST  
*Conducător științific:* Prof. dr. ing. Tiberiu DOBRESU  
*Autor corespondent:* DIORDUC D. Sorin-Constantin

**27. Prototip virtual si realizare practica pentru o celulă robotizată pentru operații de paletizare din industria alimentara**

*Student:* FIREȚEANU Horia-Ion, MIRON Valentin, ANDREI N. Alexandru, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* As. drd. ing. Cozmin CRISTOIU, Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU

*Autor corespondent:* FIREȚEANU Horia-Ion

**28. Realizarea practica a unei masini unelte pentru taiere cu jet de plasma**

*Student:* FIREȚEANU Horia-Ion, MIRON Valentin, ANDREI N. Alexandru, anul IV, Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* As. drd. ing. Cozmin CRISTOIU,

*Autor corespondent:* FIREȚEANU Horia-Ion

**29. Prototip virtual si realizare practica pentru un sistem de transfer cutii cu seturi de componente auto pentru operații de asamblare montaj in industria automobilelor**

*Student:* FIREȚEANU Horia-Ion, MIRON Valentin, ANDREI N. Alexandru, anul IV, RADU Dana, PURECE Andrei, anul III Licență, Robotică, Facultatea IMST

*Conducător științific:* As. drd. ing. Cozmin CRISTOIU,

*Autor corespondent:* FIREȚEANU Horia-Ion

**30. Realizarea practica a unui robot de tip brat articulata cu 4 axe**

*Student:* FIRULESCU Alexandru, anul I, licenta Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent:* FIRULESCU Alexandru

**31. Realizarea practica a unui robot de tip brat articulata cu 3 axe**

*Student:* SOARE Andrei, anul I, licenta Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent:* SOARE Andrei

**32. Construirea si programarea unui robot mobil integrat intr-o aplicatie de parcurgere a unui labirint**

*Student:* NASTASE Robert, ANCURTA Andrei, DEAC George, anul I, licenta Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent:* NASTASE Robert

**33. Realizarea practica la scara redusa a unui robot in coordonate carteziane pentru aplicatii de cultivare a legumelor**

*Student:* STAN Laurentiu, anul III, licenta Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent:* STAN Laurentiu

**34. Realizarea practica a unui robot in coordonate carteziane cu doua axe**

*Student:* POPESCU Vlad, POPESCU Robert, anul III, licenta Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent:* : POPESCU Vlad