## S E C Ţ I U N E A 06-13

**PROIECTARE, MODELARE-SIMULARE**

**SI INGINERIE ASISTATA IN ROBOTICA**

##### 11.05.2019, ora 8.00

*Sala CO 006*

###### Comisia de examinare

Prof.dr.ing. Cristina PUPĂZĂ - Preşedinte

Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU

Prof.dr.ing. Tiberiu DOBRESCU

Ş.l. dr.ing. Mario IVAN

As. drd. ing Cozmin CRISTOIU

Student TURCU Teodor - Secretar

**1. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru ambutisare repere de caroserii auto ce integrează 2 roboţi de tip braţ articulat utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: ANTON Eugen Marius, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: ANTON Eugen Marius

**2. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate de paletizare mixtă cu robot braţ articulat deplasabil la sol utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: ANTON Octavian Ionut, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: ANTON Octavian Ionut

**3. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate de paletizare integrând doi roboţi de tip braţ articulat utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio.**

*Student*: CIUCULETE Cosmin Mihai, anul II, 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 braţ articulat utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: DOBRE Alin Mihai, anul II, 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 folosind doi roboţi colaborativi cooperanţi utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: GUŢU Gabriel Adrian, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: GUŢU Gabriel Adrian

**6. Programarea si simularea off-line a unei celule flexibile de asamblare automatizata a paletilor din lemn integrand roboti de tip brat articulat. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: IONIŢĂ Eduard Costin, anul I, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: IONIŢĂ Eduard Costin

**7. Programarea și simularea offline a unei linii de fabricaţie flexibila pentru arbori cu came integrând un robot deplasabil pe traseu suspendat utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: MATEI Silviu Vasile, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: MATEI Silviu Vasile

**8. Programarea și simularea offline a unei celule de sudare cu arc electric integrând doi roboţi de tip braţ articulat cooperanti utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: MITROFAN Danut, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: MITROFAN Danut

**9. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate de asamblare-montaj siguranţe electrice integrând doi roboţi de tip braţ articulat și un robot portal simplu utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: OŢELEA Andrei, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: OŢELEA Andrei

**10. Programarea și simularea offline a unei celule de sudare in puncte tavanul caroseriilor auto integrând un robot de tip braţ articulat utilizând mediul de lucru RobCAD. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: PASCARU Mihail Cosmin, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: PASCARU Mihail Cosmin

**11. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate de prelucrat repere din mase plastice integrând un robot de tip braţ articulat și sisteme de tăiere cu laser utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: PRIPOAE Maria Delia, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: PRIPOAE Maria Delia

**12. Programarea și simularea offline a unui sistem hibrid de paletizare mixtă integrând un robot portal simplu echipat cu efector polifuncţional utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: RĂUTOIU Andrei, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: RĂUTOIU Andrei

**13. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru producţie și decorare de torturi integrând 3 roboţi de tip braţ articulat. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: ROBU Silviu Vasile, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: ROBU Silviu Vasile

**14. Programarea și simularea offline a unei celule flexibile de prelucrat prin ambutisare repere din tablă, ce integrează roboţi de tip braţ articulat utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: SANDA Alexandru, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: SANDA Alexandru

**15. Programarea și simularea offline a unei celule de prelucrat prin așchiere repere prismatice integrând un robot cu cinematică hibridă utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: STOIAN Silvia Diana, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: STOIAN Silvia Diana

**16. Programarea și simularea offline a unei celule de prelucrat prin așchiere carcase din aluminiu pe mașini unelte cu CNC servite de un robot de tip braţ articulat utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: ŞERBAN Petre Alexandru, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: ŞERBAN Petre Alexandru

**17. Determinarea preciziei de poziţionare și repetabilitaţii în poziţie a robotului IRB120 utilizând sistemul de urmărire cu laser API Radian.Rezultate experimentale preliminare.**

*Student*: ŞTEFAN Roxana Adriana, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: ŞTEFAN Roxana Adriana

**18. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate de sudare în puncte sasiul caroseriilor auto integrând un robot de tip braţ articulat utilizând mediul de lucru RobCAD. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: TURCU Teodor, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: TURCU Teodor

**19. Programarea și simularea offline a unui robot industrial de tip braţ articulat integrat într-o celulǎ flexibilǎ de cablare automatizatǎ şi testare corpuri de iluminat utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio. Programarea pe baza de semnale.**

*Student*: VICOL Cristian Dan, anul II, master Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: VICOL Cristian Dan

**20. Cercetări teoretice privind îmbunătăţirea comportării dinamice a structurilor realizate din profile tipizate din cadrul SFF.**

*Student*: NECSE Bogdan, anul I Master Robotică, Facultatea IMST, NICULAE Georgiana, anul I Master Facultatea de Inginerie Aerospatiala, DUMITRASCU Constantin anul IV Robotică Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Cristina Pupaza, Drd. ing. Tudor ALEXANDRU

*Autor corespondent*: NECSE Bogdan

**21. Simularea comportării statice si dinamice a angrenajelor cilindrice aferente cuplei pitch a robotului industrial ABB IRB 6660**

*Student*: CHIRIGIU Nicoleta, anul IV Robotică Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Cristina Pupaza, Conf. dr. ing. Dorel ANANIA

*Autor corespondent*: CHIRIGIU Nicoleta

**22 Studiul comportării cinematice a robotului ABB IRB 6400 în timpul functionarii în aplicația de debavurare a carcaselor din aluminiu.**

*Student*: NECŞULESCU Robert, anul IV Robotică Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: NECŞULESCU Robert

**23. Simularea cinematicii şi a vibraţiilor libere ale robotului Kawasaki RS020N**

*Student*: PREDA Bogdan Ionuţ, anul IV Robotică Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Cristina Pupaza, Prof. dr. ing. Tiberiu DOBRESCU

*Autor corespondent*: PREDA Bogdan Ionuţ

**24. Cercetări privind comportarea aerodinamica a caroseriilor actuale**

*Student*: TUDORACHE Cristiana, anul IV Robotică Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Cristina Pupaza, S.l. dr. ing. Mario IVAN

*Autor corespondent*: TUDORACHE Cristiana

**25. Proiectarea prin analiza si simulare a unui fierăstrău electric pentru aplicatii destinate industriei de constructii**

*Student*: SBÎRCEA Bogdan-Mihail anul IV, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Cristina Pupaza, Prof. dr. ing. Tiberiu Dobrescu

*Autor corespondent*: SBÎRCEA Bogdan-Mihail

**26. Cercetari de dinamica explicita pe structuri din materiale neliniare**

*Student*: STANCIU Cornel-Răzvan anul IV, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Cristina Pupaza, S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: STANCIU Cornel-Răzvan

**27. Simulari de dinamica fluidelor pentru operatiile de umplere a bidoanelor de apa potabila de capacitate mare**

*Student*: ŞERBAN Ştefan-Cristian anul IV, Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: ŞERBAN Ştefan-Cristian

**28. Cercetări privind aplicarea tehnicilor de optimizare şi simulare asistată la stabilirea soluţiilor constructive ale braţului robotului industrial EPSON Spider RS4**

*Student*: PĂUN Ioana Mirela anul IV, Robotica, Facultatea IMST

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

*Autor corespondent*: PĂUN Ioana Mirela

**29. Sincronizarea aplicaţiilor asistate pentru simularea cinematicii roboţilor industriali cu arhitectura serială de tip braț articulat**

*Student*: STAN Laurenţiu-Alexandru anul IV, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Cristina Pupaza, S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: STAN Laurenţiu-Alexandru

**30. Cercetari privind comportarea dinamica in regim tranzitoriu a axei 5 a unui robot de tip brat articulat integrat intr-o aplicatie de asamblare a sertarelor de mobila**

*Student*: PĂTRANTASU Dana anul IV, Robotica, Facultatea IMST

*Conducător științific*: Prof. dr. ing. Cristina Pupaza, S.l. dr. ing. Mario Ivan

*Autor corespondent*: PĂTRANTASU Dana