

Tabel cu absolvenții înscriși la examenul de diplomă, sesiunea iulie 2015,
Specializarea ROBOTICA - 10.07.2015, Sala CF 002, ora 7³⁰

Nr. crt.	Denumirea lucrării	Numele și prenumele conducătorului științific	Numele și prenumele absolventului	Promoția
1	ANSAMBLU MODULAR DE CAMERE CHIRURGICALE HIBRIDE POLIFUNCȚIONALE, INTEGRÂND ROBOȚI PENTRU CHIRURGIE, SISTEME ROBOTICE PENTRU IMAGISTICĂ ȘI COMPUTER TOMOGRAF	Prof.univ.Dr.Ing. Florin Adrian Nicolescu	BALABAN M. Cristina	2015
2	ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT INTEGRAT ÎNTR-O CELULĂ DE SUDARE GRINZI METALICE	Conf.Dr.Ing. Diana Popescu	BARBĂROȘIE M. Daniel	2015
3	ROBOT TIP SCARA INTEGRAT INTR-O CELULĂ PENTRU AMBALAREA PLACUȚELOR DIN STICLĂ PENTRU PROBE MEDICALE DE LABORATOR	S.I. dr. ing. Radu Constantin PARPALĂ	BILIBOU V. Ionuț-Alexandru	2015
4	CELULĂ FLEXIBILĂ DE PRELUCRARE PRIN AȘCHIERE REPERE DIN MATERIALE LEMNOASE ȘI COMPOZITE CU ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT ECHIPAT CU SISTEM DE CUPLARE-DECUPLARE AUTOMATĂ EFECTORILOR ȘI EFECTOR DE TIP SCULĂ CU ANTRENARE PROPRIE	S.I. dr. ing. Andrei-Mario IVAN	BLEDEA I.L. Ionuț-Bogdan	2015
5	SISTEM DE PALETIZARE HIBRID CU ROBOT INDUSTRIAL DE TIP PORTAL PENTRU ORDONAREA OBIECTELOR DE PE UN STRAT, COMPACTIZOR DE OBIECTE DINTR-UN STRAT ȘI ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT PENTRU MANIPULAREA ÎN GRUP A OBIECTELOR	Prof.univ.Dr.Ing. Florin Adrian Nicolescu	BOLDA C. Mihai	2015
6	LINIE DE SORTARE - DISTRIBUȚIE - AMBALARE PRODUSE ALIMENTARE CU ROBOȚI CU ACȚIONARE PARALELĂ	Prof.univ.Dr.Ing. Florin Adrian Nicolescu	CEBOTARENCU N. Nicolae	2015
7	SISTEM DE PALETIZARE HIBRID CU ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT, COMPACTIZOR DE OBIECTE DE PE UN STRAT, SISTEM DE LIFTARE A STRATURILOR PENTRU FORMAREA STIVEI ȘI SISTEM DE ÎNFOLIERE A STIVEI	Prof.univ.Dr.Ing. Florin Adrian Nicolescu	COCOȚAN V. Andrei-Ovidiu	2015
8	CELULĂ FLEXIBILĂ PENTRU SUDARE CU ARC ELECTRIC CU 2 ROBOȚI TIP BRAȚ ARTICULAT CU 6 GRADE DE LIBERTATE	Prof.Dr.Ing. Cristina Pupaza	CRISTEA I. Georgian-Cătălin	2015

Nr. crt.	Denumirea lucrării	Numele și prenumele conducătorului științific	Numele și prenumele absolventului	Promoția
9	PLATFORMĂ LOGISTICĂ OMNIDIRECȚIONALĂ PENTRU ÎNCĂRCAREA AUTOMATIZATĂ A CONTAINERELOR ECHIPATĂ CU ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT, CONVEIOARE CU BANDĂ ȘI SISTEM DE TRANSFER AUTOMAT AL OBIECTELOR ÎNTRE CONVEIOARE	Prof.univ.Dr.Ing. Florin Adrian Nicolescu	DRAGOMIR M.A. Vlăduț-Mario	2015
10	CELULĂ FLEXIBILĂ DE PRELUCRARE PRIN STRUNJIRE CU STRUNG DOOSAN LYNX 220LSY, CU DOUĂ POSTURI DE LUCRU ȘI ROBOT TIP BRAȚ ARTICULAT PENTRU ÎNCĂRCARE-DESCĂRCARE PIESE STRUNG ȘI SISTEM DE MĂSURARE ÎN COORDONATE INEXIV VMA-2520	Prof..Dr.Ing. Cristina Pupaza	DRĂGHESCU I. Daniel	2015
11	CELULA FLEXIBILĂ DE PALETIZARE CU ROBOT DE TIP PORTAL DUBLU, INTEGRAT ÎN LINIE DE PALETIZARE CU STOCATOR - DISTRIBUTOR DE PALEȚI ȘI SISTEME DE TRANSPORT AL PALEȚILOR DE TIP CONVEIOARE ȘI ROBOCARE	Prof.univ.Dr.Ing. Florin Adrian Nicolescu	FLORESCU I. Bogdan-Gabriel	2015
12	ROBOT ÎN STRUCTURĂ ANTROPOMORFICĂ UTILIZAT ÎN OPERAȚIILE DE ASAMBLARE-MONTAJ A UNUI SCAUN DE BIROU	S.I.dr.ing. Andrii Mario IVAN	IANCU I. Elena	2015
13	CELULĂ DE FABRICAȚIE PENTRU SUDARE CU ARC ELECTRIC REPERE DIN INDUSTRIA AUTO CU ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT	Prof.univ.Dr.Ing. Adrian Olaru	MOTOFAN M.C. Nicolae-Cosmin	2015
14	ROBOT SCARA INTEGRAT ÎNTR-O CELULĂ PENTRU APLICAȚII DIN INDUSTRIA ELECTRONICĂ, LIPIRE (COSITORIRE) CIRCUITE ELECTRICE	S.I. dr. ing. Radu Constantin PARPALĂ	PARASCHIV M. Flavian	2015
15	CELULĂ FLEXIBILĂ DE VOPSIRE INTEGRÂND ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT	Conf.Dr.Ing. Tiberiu Gabriel Dobrescu	PĂUNA F. Octavian-Florin	2015
16	ROBOT INDUSTRIAL DE TIP PORTAL DUBLU CU 5 GRADE DE LIBERTATE INTEGRAT ÎNTR-O APLICAȚIE ROBOTIZATĂ PENTRU TĂIERE CU JET DE APĂ	Sl.Dr.Ing. Florea Dorel Anania	SIMION C. Marius-Constantin	2015
17	CELULĂ FLEXIBILĂ DE DEBAVURARE CU ROBOT INDUSTRIAL DE TIP BRAȚ ARTICULAT ECHIPAT CU SISTEM DE CUPLARE-DECUPLARE AUTOMATĂ A EFECTORILOR ȘI SISTEM DE VEDERE ARTIFICIALĂ PENTRU CONTROLUL REPERELOR PRELUCRATE	Șl. dr.ing. Andrei Mario Ivan	STAN I. Elena-Liliana	2015