

SECȚIUNEA 06-13

CONCEPȚIA ȘI EXPLOATAREA SISTEMELOR DE PRODUCȚIE ROBOTIZATE

Sala CO 004

Comisia de examinare

Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU - Președinte
Prof.dr.ing. Tiberiu DOBRESCU
Prof.dr.ing. Cristina PUPAZA
Ș.l. dr.ing. Dorel ANANIA
Ș.l. dr.ing. Mario IVAN
Ș.l. dr. ing. Cezara AVRAM

Student Valentin NICOLAE - Secretar

13.05.2016
ora 9.00

1. Dezvoltarea unei aplicații software de comandă și programare pentru robotul JEL

Studenți: Laurențiu STAN, Dragoș CHERECHEȘ, anul I, Robotică, Facultatea IMST
Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Mario IVAN, Departamentul MSP

2. Simularea în ABB RobotStudio a unei aplicații de servire a paharelor cu bauturi carbogazoase utilizând robotul ABB IRB 120

Studenți: Nicoleta CHIRIGIU, Cristiana TUDORACHE, anul I, Robotică, Facultatea IMST
Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Mario IVAN, Departamentul MSP

3. Realizarea practică și alinierea unui post de lucru pentru robotul Kawasaki FS10E de tip masă cu canale "T" deplasabilă pe două axe de translație

Studenți: Cristian GIOLU, Alexandru CIUTĂ, Bogdan SBÎRCEA, anul I, Valentin NICULAE, anul III, Robotică, Facultatea IMST
Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Mario IVAN, Departamentul MSP

4. Programarea robotului Kawasaki FS10E pentru realizarea unei aplicații de debavurare a reperelor din plastic

Studenti: Cristian GIOLU, Alexandru CIUTĂ, Bogdan SBÎRCEA, anul I, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Mario IVAN, Departamentul MSP

5. Realizarea modelului geometric direct, a modelului geometric invers și validarea acestor modele pentru robotul JEL.

Studenti: Mihaela DRAGU, anul I, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Mario IVAN, Departamentul MSP

6. Modelarea 3D și realizarea cinematicii în CATIA pentru robotul Kuka IR663

Studenti: Laurentiu MINCĂ, Mihaela DRAGU, anul I licența, Catalin SCARLAT, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Mario IVAN, Departamentul MSP

7. Realizarea unei aplicații demonstrative de paletizare a obiectelor de tip corp prismatic și programarea prin instruire a robotului industrial IRB120.

Studenti: Ionuț Gabriel MARIN, Alexandru MIHAIL, anul II, Robotică, Facultatea IMST

Conducători științifici: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Ș.l. dr. ing. Cezara AVRAM, Departamentul MSP

8. Realizarea unei aplicații demonstrative de generare a unor logo-uri promotionale utilizând obiecte individuale inscripționate cu litere și programarea prin instruire a robotului industrial IRB120.

Studenti: Anton Alexandru DINCĂ, Adrian Georgian GRIGORE, anul II, Robotică, Facultatea IMST

Conducători științifici: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Ș.l. dr. ing. Cezara AVRAM, Departamentul MSP

9. Realizarea unei aplicații demonstrative de simularea a unui joc de dame utilizând programarea prin instruire a robotului industrial IRB120.

Studenti: Anton Alexandru DINCĂ, Ionuț Gabriel MARIN, anul II, Robotică, Facultatea IMST

Conducători științifici: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Ș.l. dr. ing. Cezara AVRAM, Departamentul MSP

10. Realizarea unui model la scară redusă de robot humanoid mobil pentru deplasare autonomă în medii structurate, echipat cu senzori de proximitate și comandabil de la distanță.

Studenti: Anton Alexandru DINCĂ, Liviu Marian CRETU, anul II, Robotică, Facultatea IMST

Conducători științifici: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Ș.l. dr. ing. Cezara AVRAM, Departamentul MSP

11. Selectarea parametrilor de lucru si prezentarea modului de operare a motoarelor de curent alternativ asociate cu convertizoare statice de frecventa ABB utilizand standurile demonstrative ACS-800 si ACS-550.

Studenti: Mihail Alexandru , Marin Ionuț-Gabriel, anul II, Robotică, Facultatea IMST
Conducători științifici: Ș.l. dr. ing. Cezara AVRAM, Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

12. Axa de rotatie integrata cu cuplare magnetica destinata actionarii robotilor si manipolatoarelor pentru operare in vid inalt si ultra inalt.

Studenti: Costel STANCIU, Mircea OLARU, anul III, Robotică, Facultatea IMST
Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Mihai STANCIU, Departamentul MSP

13. Proiectarea, fabricatia aditiva, comanda si controlul unui model de deget uman articulata.

Student: Stefan PERȘINARU, anul III, Robotică, Facultatea IMST
Conducător științific: Conf.dr. ing. Diana POPESCU, Departamentul MSP

14. Prototipul virtual si prezentarea functionarii unei celule de paletizare anvelope auto ce integreaza un robot industrial cu cinematica hibrida.

Student: Alexandru Daniel COSTEA, anul IV, Robotică, Facultatea IMST
Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Radu PARPALĂ, Departamentul MSP

15. Celulă flexibilă de vopsire caroserii auto cu 4 roboti industriali de tip brat articulata fixati la sol

Student: Alexandru - Claudiu GHENEA, anul IV, Robotică, Facultatea IMST
Conducător științific: Conf. dr. ing. Diana POPESCU, Departamentul MSP

16. Celulă flexibilă de sudare robotizata cu arc electric repere de dimensiuni medii-mari integrand robot industrial de tip brat articulata

Student: Bogdan-Marian VERDETE, anul IV, Robotică, Facultatea IMST
Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

17. Celulă flexibilă de cablare automatizata si testare corpuri de iluminat integrand un robot industrial de tip brat articulata

Student: Cristian Dan VICOL, anul IV, Robotică, Facultatea IMST
Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Mario IVAN, Departamentul MSP

18. Celulă flexibilă pentru prelucrari cu laser CO₂ integrand un robot industrial de tip portal dublu specializat

Student: Irina - Mihaela BILEA, anul IV, Robotică, Facultatea IMST
Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

19. Combinarea tehnicilor de scanare - digitizare laser si programare offline a masinilor de masurat in coordonate in mediul de lucru software Camio in scopul cresterii preciziei reperelor realizate prin inginerie inversa

Student: Daniel BARBĂROȘIE, anul I master, Robotică, Facultatea IMST
Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

20. Studiu de fundamentare pentru dezvoltarea unui robot mobil de interventie in scopuri militare si antiteroriste

Student: Laurențiu-Marian BĂNICĂ

Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

21. Sistem video de identificare a poziției si orientării unor repere pe conveioare

Student: Ionuț-Bogdan BLEDEA

Conducător științific: Ș.l. dr. ing. Radu PARPALĂ, Departamentul MSP

22. Sistem de vedere artificiala bidimensionala pentru recunoasterea formei, culorii si identificarea pozitiei si orientarii pieselor de pe un conveior

Student: Nicolae CEBOTARENCEU, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP

23. Dezvoltarea unei celule robotizate pentru rectificarea automata a paletelor de turbina

Student: Răzvan CÎRSTEA, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

Conducători științifici: Prof. dr. ing. Gabriel JIGA, Departamentul RM, Prof. dr. ing. Adrian NICOLESCU, Departamentul MSP