

SECȚIUNEA 06 - 14**PROIECTARE, MODELARE-SIMULARE
SI INGINERIE ASISTATA IN ROBOTICA**

Sala CO 004

Comisia de examinare

Prof.dr.ing. Cristina PUPAZA– Președinte

Prof.dr.ing. Adrian NICOLESCU

Prof.dr.ing. Tiberiu DOBRESCU

Ș.l. dr.ing. Dorel ANANIA

Ș.l. dr.ing. Mario IVAN

Ș.l. dr. ing Cezara AVRAM

Student Valentin NICOLAE - Secretar

14.05.2016

ora 9.00

1. Sinteza asistata 3D, programarea si simularea off-line a unei celule de fabricatie robotizate pentru paletizare foi de sticla prin preluarea acestora in timpul deplasarii lor pe un conveior

Student: Cosmin-Cătălin ANTON, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

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

2. Programarea si simularea off-line a unei aplicatii robotizate de depunere adezivi pentru repere din industria auto

Student: Mihai-Alexandru BĂRĂȚOIU, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

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

3. Optimizari in domeniul CFD prin analize cuplate pentru aplicatii robotizate

Student: Cristian FLOREA, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ, Departamentul MSP

4. Programarea off-line și realizarea unui model funcțional la scară redusă a unei platforme logistice mobile de paletizare

Student: Emanuel Vasile GORNIC, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

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

5. Programarea și simularea offline a unei celule de paletizare a foilor de sticlă de dimensiuni mari utilizând mediile de lucru Simatic STEP7 și ABB RobotStudio

Student: Alexandru-Mihăiță RADU, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

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

6. Simularea virtuală în cadrul fabricației asistate

Student: Theodor SETELECAN, anul II master, Robotică, Facultatea IMST

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

7. Pachet de aplicații Matlab pentru modelarea asistată a geometriei directe și inverse a roboților industriali cu arhitecturi generale uzuale

Student: Bogdan-Gabriel FLORESCU, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

8. Programare și simularea off-line în mediul software Process Simulate a unei celule robotizate pentru etansarea caroseriilor auto integrată într-o linie de fabricație cu transfer al caroseriilor pe conveior și manipularea acestora cu roboți cu sarcină portanță mare.

Student: Florentin-Marian ILIE, , anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

9. Modelarea avansată pentru structuri auto cu ANSA

Student: Cosmin MOTOFAN, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ, Departamentul MSP

10. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru aplicații de vopsire caroserii auto

Student: Octavian-Florin PĂUNA, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Tiberiu DOBRESCU, Departamentul MSP

11. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru aplicații de pick&place

Student: Valentin-Andrei POLOBOC, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Tiberiu DOBRESCU, Departamentul MSP

12. Programarea și simularea offline a unei celule de manipulare și montare a parbrizelor pe caroserii în ABB Studio

Student: Andrei-Valentin PREDA, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Tiberiu DOBRESCU, Departamentul MSP

13. Sinteza CAD, programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru prelucrarea sticlei utilizând mediul software Process Simulate

Student: Petrică-Cătălin SCARLAT, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

14. Optimizarea proceselor de simulare în prelucrarea protezelor ortopedice, utilizând roboți industriali

Student: Cristina BALABAN, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

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

15. Studiu de caz pentru parametrizarea sincrona CAD/CAE/PLM

Studenti: Ionut BILIBOU, anul I master, Robotică, Tudor George ALEXANDRU, anul I master, MIIV Facultatea IMST

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

16. Schimbarea morfologiei modelelor pentru structuri de roboți portal cu ANSA

Student: Mihai BOLDA, anul I master, Robotică, Facultatea IMST

Conducător științific: Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ, Departamentul MSP

17. Fundamentare preliminară și studiu de piață privind oportunitatea dezvoltării unei platforme on-line de furnizare a accesului la medii de lucru CAD utilizate în ingineria asistată

Student: Catalin SCARLAT, anul I master, Emil BRATU, anul III, Robotică, Facultatea IMST

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

18. Aplicații de dinamică fluidelor pentru turbinele eoliene

Studenti: Catalin Mihai TĂNASE, George DRAGOMIR, anul IV, Robotică, Facultatea IMST

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

19. Studiu de dinamică explicită cu ANSYS Workbench

Student: Alexandru BĂCANU, anul IV, Robotică, Facultatea IMST

Conducători științifici: Prof. dr. ing. Adrian OLARU, Prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ, Departamentul MSP

20. Prototipul virtual și prezentarea asistată a funcționării unui sistem de depozitare automată pentru realizarea unor operații de paletizare mixtă cu unitate de încărcare - descărcare echipată cu doi roboți industriali de tip brat articulat

Student: Ancuța SIMION, anul IV, Robotică, Facultatea IMST

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

21. Prototipul virtual și prezentarea asistată a funcționării unei celule flexibile de procesare LCD în camere albe integrând un robot industrial de tip brat articulat

Student: Alexandru BĂCANU, anul IV, Robotică, Facultatea IMST

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

22. Prototipul virtual și prezentarea asistată a funcționării unei celule flexibile de reparare paleți din lemn integrând un robot industrial de tip brat articulat.

Student: Eugen-Mihai ZOSIM, anul IV, Robotică, Facultatea IMST

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