



SECȚIUNEA 06 - 15

ROBOTICA ÎN INDUSTRIE ȘI SERVICII

Comisia de examinare

S.l.dr.ing. Andrei Mario IVAN - Președinte
Prof.dr.ing. Tiberiu DOBRESCU
Prof.dr.ing. Cristina PUPĂZĂ
As.drd.ing. Tudor ALEXANDRU
Student Robert Paul Năstase - Secretar

13.05.2022, ora 8.00, sala CO 006

1. Proiectarea și realizarea unui model la scară de robot industrial, cu posibilitatea de comandă în coordonate prin intermediul unei interfețe web

Student: Tudor-Razvan DATCU, anul III, Licență Robotică, Facultatea IIR
Conducător științific: ș.l. dr.ing. Andrei Mario IVAN, Departamentul RSP
Autor corespondent: Tudor-Razvan DATCU

2. Robot industrial de tip braț articulată integrat într-o celulă robotizată pentru prelucrat jante auto din aliaje de aluminiu.

Student: George-Denis UNGUREANU, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR
Conducător științific: ș.l. dr.ing. Andrei-Mario IVAN, Departamentul RSP
Autor corespondent: George-Denis UNGUREANU

3. Robot industrial de tip braț articulată integrat într-o celulă robotizată în cadrul căreia se realizează operații de inspecție cu raze x a blocurilor de motor.

Student: Costin-Alexandru CĂRNARU, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR
Conducător științific: ș.l. dr.ing. Andrei Mario IVAN, Departamentul RSP
Autor corespondent: Costin-Alexandru CĂRNARU

4. Dezvoltarea unor structuri de axe modulare în vederea realizării unei multitudini de arhitecturi de roboți

Student: Teodor MOROSAN, Claudiu-Ștefan MUREȘAN, anul II, Licență Robotică, Facultatea IIR
Conducător științific: ș.l. dr.ing. Cozmin Adrian CRISTOIU, ș.l. dr.ing. Andrei Mario IVAN, Departamentul RSP
Autor corespondent: Teodor MOROSAN

5. Dezvoltarea unui program de recunoaștere facială a suspecților prin intermediul tehnologiei computer vision

Student: Alexandru-Gabriel ȘURPĂNELU, anul III, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: as. drd.ing. Bogdan-Marian VERDETE, Departamentul RSP

Autor corespondent: Alexandru-Gabriel ȘURPĂNELU

6. Celulă robotizată pentru paletizat lăzi de pâine integrând un Robot Industrial de tip brat articulată

Student: Nicola George, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: ș.l. dr.ing. Andrei Mario IVAN, Departamentul RSP

Autor corespondent: Nicola George

7. Mașină-unealtă cu comandă numerică pentru prelucrare prin așchiere și printrare 3D

Studenti: Petre-Gabriel TURTUREA, Ștefan CULA anul II, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: ș.l. dr.ing. Andrei Mario IVAN, ș.l. dr.ing. Cozmin Adrian CRISTOIU, Departamentul RSP

Autor corespondent: Petre-Gabriel TURTUREA

8. Celulă de paletizare a cutiilor de carton, integrând un robot industrial de tip braț articulată

Student: Mihail-Constantin COTOILĂ, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: ș.l. dr.ing. Andrei Mario IVAN, Departamentul RSP

Autor corespondent: Mihail-Constantin COTOILĂ

9. Celulă flexibilă pentru manipularea, împachetarea și paletizarea ambalajelor din plastic de unică folosință echipată cu un robot industrial de tip braț articulată prevăzut cu magazie de efectori

Student: Rareș-Ionuț MARCU, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR

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

Autor corespondent: Rareș-Ionuț MARCU

10. Dezvoltare firmware de control și procesare de imagini pentru robot de tip braț articulată dotat cu cameră video și cu axă suplimentară de translație asociată.

Student: Alexandru-Ioan ANASTASIU, anul I, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: Ș. l. dr. ing. Cozmin CRISTOIU, Conf. dr. ing. Florea Dorel ANANIA

Autor corespondent: Alexandru-Ioan ANASTASIU

11. Macheta 3D a unui robot cu 4 ACN cu controller Arduino, capabil să realizeze operații de pick and place

Student: Andreea-Valentina ALECU, anul III, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: ș.l. dr.ing. Mario IVAN, Departamentul RSP

Autor corespondent: Andreea-Valentina ALECU

12. Concepția și proiectarea unei celule flexibile de vopsire cu doi roboți industriali de tip braț articulată

Student: Alin Marian DRAGOMIRESCU, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: Conf. dr. ing. Dorel ANANIA, Departamentul RSP

Autor corespondent: Alin Marian DRAGOMIRESCU

13. Celulă robotizată de paletizare cu două intrări și două ieșiri, pentru cutii de carton, integrând un robot industrial de tip braț articulat

Student: Raluca-Georgiana STOICA, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: ș.l. dr.ing. Andrei Mario IVAN, Departamentul RSP

Autor corespondent: Raluca-Georgiana STOICA

14. Aplicație de paletizare utilizând un robot cu structura carteziana

Student: Edith Gabriela SANDU, Valentina Teodora PRIOTEASA, anul III, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: ș.l. dr.ing. Andrei Mario IVAN, Departamentul RSP

Autor corespondent: Edith Gabriela SANDU

15. Celulă robotizată pentru inspecție video, cu 4 stații de lucru, integrând un robot industrial de tip braț articulat deplasabil la sol și 4 sisteme perirobotice.

Student: Violeta-Georgiana CHISCOCIU, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: Prof.dr.ing. Florin Adrian NICOLESCU, Departamentul RSP

Autor corespondent: Violeta-Georgiana CHISCOCIU

16. Parcurgerea inteligentă a unui spațiu cu obstacole de către un robot mobil

Student: Florin NITA, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: ș.l. dr.ing. Andrei Mario IVAN, Departamentul RSP

Autor corespondent: Florin NITA

17. Robot industrial de tip braț articulat prevăzut cu translație la bază pentru extinderea spațiului de lucru, integrat într-o celulă pentru vopsirea și tratarea obiectelor sanitare

Student: Florin NITA, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: prof. dr. ing. Cristina PUPĂZĂ, Departamentul RSP

Autor corespondent: Florin NITA

18. Robot colaborativ cu 6 axe comandate numeric realizat prin intermediul fabricației aditive, programat prin recunoaștere vocală.

Studenti: Dennis – Stefan ION, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR, Fjoraldo GORDONI, anul II, Licență Computer Science, Swansea University

Conducător științific: prof. dr.ing. Cristina PUPAZA, Departamentul RSP

Autor corespondent: Dennis – Stefan ION

19. Percepția și interacțiunea dinamică a robotului cu mediul

Student: Pavel-Claudiu STAN, anul IV, Licență Robotică, Facultatea IIR

Conducător științific: ș. l. dr. ing. Cozmin CRISTOIU, Departamentul RSP

Autor corespondent: Pavel-Claudiu STAN

20. GAN picture to emoji converter - a computer vision application

Studenti: Robert-Paul NĂSTASE, George Antoniu DEAC, anul I, master Artificial Intelligence Facultatea de Automatică și Calculatoare

Conducător științific: ș. l. dr. ing. Andrei Mario IVAN, Departamentul RSP

Autor corespondent: Robert-Paul NĂSTASE

21. A study regarding dead-zone nonlinearity in industrial manipulators control systems

Studenti: Andreea Cristina NĂSTASE, anul III, Licență Robotică, Facultatea IIR, Robert-Paul NĂSTASE, anul I, master Artificial Intelligence, Facultatea de Automatică și Calculatoare

Conducător științific: ș. l. dr. ing. Andrei Mario IVAN, Departamentul RSP

Autor corespondent: Andreea Cristina NĂSTASE