

TEME DE LUCRARI DE DISERTATIE
PROGRAM DE STUDII DE MASTER ROBOTICĂ
PROMOȚIA 2015-2016

Nr crt	NUME PRENUME	NR TEMA	CONDUC. PROIECT	DENUMIRE TEMA CADRU
1	ANTON V. Cosmin-Cătălin	ROB-M 01-2016	Adrian NICOLESCU	Sinteza asistată 3D, programarea și simularea off-line a unei celule de fabricație robotizate pentru paletizare foi de sticlă prin preluarea acestora în timpul deplasării lor pe un conveior utilizând ABB RobotStudio
2	BĂDIȚĂ I. Cristian	ROB-M 02-2016	Adrian OLARU	Realizare practică a unui robot educațional de tip braț articulată la scară redusă cu control al traiectoriei prin interfață de comandă Arduino utilizând aplicația software Labview
3	BĂRĂȚOIU P. Mihai-Alexandru	ROB-M 03-2016	Adrian NICOLESCU	Programarea și simularea off-line a unui robot braț articulată integrat într-o aplicație de depunere adezivi utilizând aplicația software K-ROSET
4	FLOREA G. Ioan-Cristian	ROB-M 04-2016	Cristina PUPĂZĂ	Optimizarea asistată de calculator în domeniul termic și al curgerii fluidelor prin analize cuplate pentru aplicații robotizate de sudare cu arc electric - torță de sudare cu arc electric
5	FRUNZĂ C. Alexandru-Andrei	ROB-M 05-2016	Adrian NICOLESCU	Optimizarea prelucrării reperelor complexe prin utilizarea sistemelor de scanare digitizare cu laser pentru activități de inginerie inversă interactiv cu interpretarea rezultatelor măsurătorilor realizate pe mașini de măsurat în coordonate
6	GORNIC Emanuel-Vasile	ROB-M 06-2016	Adrian NICOLESCU	Realizarea la scară redusă a unei platforme mobile autonome omnidirecționale cu comandă la distanță, echipată cu roți mecanum, sisteme senzoriale anticoliziune și sistem de liftare a obiectelor transportate
7	MACOVEI I. Ionuț-Cristian	ROB-M 07-2016	Adrian NICOLESCU	Metodologie și procedură de evaluare experimentală a preciziei de poziționare și repetabilității în poziție a roboților industriali de tip braț articulată utilizând sisteme de urmărire cu laser
8	MARIAN G. Grigoraș-Mădălin	ROB-M 08-2016	Adrian NICOLESCU	Realizarea unui prototip la scară redusă de robot cu deplasare autonomă, pentru monitorizarea incintelor industriale prin intermediul unor sisteme de vedere artificială, comandabil prin intermediul unui controler Arduino și a unui iPhone
9	RADU V. Alexandru-Mihăiță	ROB-M 09-2016	Adrian NICOLESCU	Programarea și simularea off-line a doi roboți industriali cooperanți de tip braț articulată și utilajelor aferente unei celule de paletizare foi

				de sticlă utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio
10	SETELECAN Al. Theodor	ROB-M 10-2016	Adrian NICOLESCU	Programarea CNC interactivă a centrului de prelucrare Multus 400 și simularea în mediul virtual a tehnologiilor de fabricație a reperelor cu suprafețe complexe de tip corp pentru un bloc de senzori utilizând medii CAM avansate
11	SURDU Gh. Alexandru- Iulian	ROB-M 11-2016	Adrian NICOLESCU	Programarea și simularea unei celule automatizate de formare cutii, ambalare produse în cutii, sigilare - etichetare- marcarea cutii și paletizare a acestora cu robot de tip braț articulată utilizând pachetul software ABB Robot Studio
12	ȘERBAN S. Cristian	ROB-M 12-2016	Adrian NICOLESCU	Realizarea practică, programarea și comanda unui robot de tip SCARA cu structură de tip lanț cinematic închis comandabil direct prin PC
13	VĂTAVU V. Dorian- Cristian	ROB-M 13-2016	Adrian NICOLESCU	Realizarea practică a unui robot mobil pentru inspecție video cu controler Arduino și comandă de la distanță prin dispozitiv de comunicații mobile

COORDONATOR PROGRAM DE STUDII MASTER "ROBOTICĂ"
Prof.dr.ing. NICOLESCU Florin Adrian