



S06-05-APLICAȚII INFORMATICE ȘI SISTEME ROBOTIZATE (AISR)

Sesiune în format fizic

Sala CB 112

22.05.2026, ora 10:00

Comisia de organizare și evaluare

Conf.dr.ing. Ovidiu Dorin ALUPEI COJOCARIU - Președinte

Conf.dr.ing. Mădălin Gabriel CATANĂ

Ș.l.dr.ing. Ioan Cristian TARBĂ

Ș.l.dr.ing. Cornel Cristian ENCIU - Secretar

- 1. Aplicație WEB pentru personalizarea antrenamentelor de fitness**
- 2. Arhitectură software modulară pentru integrarea și analiza datelor eterogene din echipamente industriale într-un context Industry 4.0**
- 3. Cercetări privind dezvoltarea unui model experimental de sistem de automatizare pentru o parcare inteligentă**
- 4. Cercetări privind analiza dimensională a unui reper cu microscopul universal prin procesare de imagine**
- 5. Cercetări privind proiectarea și realizarea unui model experimental de monitorizare și control a parametrilor ambientali într-o hală industrială**
- 6. Cercetări privind proiectarea și realizarea unui model experimental de sistem portabil de monitorizare a calității apei**
- 7. Cercetări privind proiectarea și realizarea unui model experimental pentru crearea parfumurilor personalizate**

- 8. Cercetări privind realizarea unui model experimental adaptiv pentru managementul energiei electrice pentru locuințe familiale, cu activare vocală și optimizare automată a consumului**
- 9. Cercetări privind realizarea unui model experimental de colectare automată a mingilor de tenis**
- 10. Cercetări privind realizarea unui model experimental de comunicare în limbaj mimico-gestual**
- 11. Cercetări privind realizarea unui model experimental de manipulare automată a cărților într-o bibliotecă**
- 12. Cercetări privind realizarea unui model experimental de realizare a unei drone**
- 13. Cercetări privind realizarea unui sistem IoT de siguranță preventivă prin monitorizarea parametrilor biometrici și ambientali în medii industriale**
- 14. Design, Integration, and Experimental Validation of a Differential Mobile Robot in ROS 2 / Nav2 for Intralogistics Applications with Autonomous Navigation and AprilTag-Based Docking**
- 15. Design, Integration, and Experimental Validation of a ROS 2/Nav2-Based Semantic Navigation System with VLM-Guided Reasoning on Edge Hardware for Indoor Mobile Robots**
- 16. Dozator automat de pudră cu interfață touchscreen**
- 17. Sistem de identificare și inventariere a elementelor de asamblare**
- 18. Sistem de rezervare inteligentă a echipamentelor din sala de fitness**
- 19. Studiul și realizarea unui sistem mecatronic pentru detecția și stingerea automată a incendiilor în medii controlate**