



## **S06-24 - sySTEMatic 1**

*Sesiune în format fizic*

*Sala CK008a*

22.05.2026, ora 08:00

### **Comisia de organizare și evaluare**

ș.l. dr. ing. Andrei Mario IVAN – Președinte

ș.l. dr. ing. Lidia Florentina PARPALĂ

ș.l. dr. ing. Ionuț Cristian PEREDERIC

ing. drd. Maria IACOB – Secretar

- 1. Construcția unei mese pentru scanarea 3D automată a unui obiect de mici dimensiuni**
- 2. Programarea unei mese pentru scanarea 3D automată a unui obiect de mici dimensiuni**
- 3. LF - proiectarea asamblarea și programarea unui robot de tip line-follower competitiv cu turbină de tip EDF**
- 4. Ocolina – robot autonom care folosește un senzor de distanță pentru a ocoli obstacole**
- 5. SmartKart - robot de tip HFC (Human Following Carts) pe baza senzorilor infraroșii și de distanță**
- 6. RailAGV – robot autonom ghidat pe șine pentru operațiuni de manipulare**
- 7. Proiectarea și construirea unei drone de tip FPV cu scopul de recunoaștere și localizare**
- 8. Sistem integrat de telemetrie și transmisie de imagini SSTV pentru baloane de mare altitudine**
- 9. Nagi – robot de fotbal cu sistem de împingere acționat prin telecomandă**
- 10. MazeMind: prototipul unui robot de explorare autonomă a unui labirint și planuri de viitor**
- 11. Algoritm de parcurgere a traseului pentru competiția NXP Cup**

---

**12. Adaptarea kitului și folosirea IDE pentru detecția traseului la competiția NXP Cup**

**13. Concepte de roboți pentru competiții de Mini Sumo**

**14. Programarea roboților pentru competiții de Mini Sumo**

**15. Aplicație mobilă pentru prognoza și gestionarea riscului de inundații**

**16. „Meshuggah”, robot pentru competiții de Mini Sumo**

**17. Proiectare Sisyphus 3.6**

**18. Programare Sisyphus 3.6**