



S06-25 - sySTEMatic 2

Sesiune în format fizic

Sala CK008b

22.05.2026, ora 08:00

Comisia de organizare și evaluare

conf. dr. ing. Radu Constantin PARPALĂ – Președinte

conf. dr. ing. Andra Elena PENA

ș.l. dr. ing. Carmen Cristiana CAZACU

ing. drd. Ștefan CULA – Secretar

- 1. Suki – integrarea unei camere în funcționarea unui robot de tip câine**
- 2. Delta Mark I – robot cu acționare paralelă**
- 3. MechaSense – platformă mobilă omnidirecțională cu sistem de percepție multisenzorială și manipulare articulată**
- 4. B.I.L.U.T.A. – dispozitiv pentru lansarea omnidirecțională a mingilor de ping-pong, cu scanare auditivă și vizuală**
- 5. Bartley - robot mobil cu navigație autonomă bazată pe viziune artificială, ce implementează algoritmi de detecție și urmărire a persoanelor fizice**
- 6. Robot care se echilibrează singur**
- 7. Neuro-Sync: sistem de control al fluxului audio bazat pe interfață creier-calculator**
- 8. PathFinder – navigare autonomă în labirint**
- 9. Algoritm de detecție a traseului și a semnelor de circulație pentru competiția Bosch Future Mobility Challenge**

-
- 10. Algoritm de parcare și de parcurgere a intersecțiilor pentru competiția Bosch Future Mobility Challenge**
 - 11. Robot pentru competiții de fotbal**
 - 12. Implementarea algoritmilor PID pentru competiții de Mini Sumo**
 - 13. Algoritm de generare a datelor sintetice pentru detecția de obiecte – competiția ARM Challenge**
 - 14. PersonaAI – integrarea unui „gât” articulat unui robot umanoid asistent vocal**
 - 15. PersonaAI – integrarea unui sistem de „motion-tracking” unui robot umanoid asistent vocal**
 - 16. PersonaAI – integrarea unui sistem de „object recognition” unui robot umanoid asistent vocal**
 - 17. PersonaAI – îmbunătățirea robotului CT-7567**
 - 18. Integrarea senzorilor Omron și a motoarelor Maxxon pe roboți de Mega Sumo**