



S06-26 - sySTEMatic 3

Sesiune în format fizic

Sala CK008a

22.05.2026, ora 11:00

Comisia de organizare și evaluare

ș.l. dr. ing. Lidia Florentina PARPALĂ – Președinte

ș.l. dr. ing. Andrei Mario IVAN

ș.l. dr. ing. Ionuț Cristian PEREDERIC

ing. drd. Maria IACOB – Secretar

- 1. Optimizarea procedurii de luptă pentru roboții umanoizi**
- 2. Programarea unui robot umanoid pentru ocolire de obstacole**
- 3. Implementarea algoritmilor de IA în aplicații de mers pentru roboții umanoizi**
- 4. Folosirea algoritmilor de IA pentru rezolvarea cinematicii inverse pentru roboții de tip braț articulată XARM**
- 5. Sistem Digital Twin pentru analiza materialelor și monitorizarea mentenanței în procese de gravare laser**
- 6. Sistem de viziune artificială pentru scanarea spațiului de lucru și dimensionarea automată a obiectelor detectate**
- 7. Aplicație de gravare laser adaptivă prin integrarea datelor Vision și Digital Twin pentru producție flexibilă**
- 8. FloraSync - robot autonom de irigare a plantelor**
- 9. ViziSmart – robot autonom care folosește o cameră pentru a recunoaște culori și forme, utilizat în simularea unui sistem de transport public**

10. Sistem automat de transport și sortare cromatică

11. Minotaur – robot pentru rezolvarea labirinturilor

12. Cinematica inversă a unui robot UR pentru competiția ARM Challenge

13. Algoritm de detectare automată și sortare a obiectelor pentru competiția ARM Challenge

14. „Shifted One”, robot pentru competiții de Mini Sumo

15. „Splice”, robot pentru competiții de Mini Sumo

16. „Rayu”, robot pentru competiții de Mini Sumo

17. „Lowrider”, robot pentru competiții de Mini Sumo

18. „FS28V2”, robot pentru competiții de Maze

19. Robot pentru competiții de fotbal