



SECȚIUNEA 06 - 17

CONCEPȚIA ȘI EXPLOATAREA SISTEMELOR DE PRODUCȚIE ROBOTIZATE

Comisia de examinare



06.05.2023, ora 9.00, sala CO 006

1. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru paletizare cutii de carton, integrând un robot industrial de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.



2. Programarea și simularea off-line a unei celule flexibile pentru împachetare în cutii de carton a unor produse ambalate în pungi de plastic, integrând roboți de tip braț articulat. Sinteza CAD și elementele senzoriale.



3. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de sortare și paletizare integrând un robot industrial de tip braț articulat echipat cu un efector polifuncțional, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.



4. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru paletizarea ambalajelor din carton integrând un robot de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

5. Programarea și simularea off-line pe bază de semnale a unei celule robotizate de inspecție cu raze X a blocurilor de motor utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elemente senzoriale.

[REDACTED]

6. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru inspecție video, cu 4 stații de lucru, integrând un robot industrial de tip braț articulat deplasabil la sol și 4 sisteme perirobotice, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

7. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare a cutiilor de carton utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

8. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare cu doi roboți industriali a tijelor de extracție a petrolului utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

9. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate cu trei intrări și trei ieșiri, pentru paletizat produse de tip cutii de carton, integrând un robot industrial de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio. Sinteza CAD și elemente senzoriale

[REDACTED]

10. Programarea și simularea off-line a unei celule flexibile de vopsire cu doi roboți industriali de tip braț articulat. Sinteza CAD și elementele senzoriale

[REDACTED]

11. Programarea și simularea off-line pe bază de semnale a unei celule robotizate pentru manipularea, etichetarea, ambalarea și paletizarea cutiilor cu recipiente din industria farmaceutică utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elemente senzoriale.

[REDACTED]

12. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare a sticlelor de plastic utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

13. Programarea și simularea off-line a unei celule flexibile de vopsire repere auto integrând un robot industrial de tip braț articulată utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

14. Optimizarea programării off-line a unui sistem flexibil de fabricație pentru prelucrarea și controlul pieselor mecanice deservit de roboți industriali de tip braț articulată. Premise preliminare de realizare

[REDACTED]

15. DE SPECIFICAT URGENT TEMA DE DISERTATIE

[REDACTED]

16. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru paletizarea sticlelor de plastic integrând un robot de tip braț articulată, utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio. Sinteza CAD și elemente senzoriale.

[REDACTED]

17. Programarea și simularea off-line pe bază de semnale a unei celule flexibile pentru manipularea, ambalarea și paletizare stivelor de ambalaje din plastic de unică folosință echipată cu un robot industrial de tip braț articulată prevăzut cu magazie de efectori integrată, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elemente senzoriale.

[REDACTED]

18. Programarea și simularea off-line a unei celule flexibile pentru pentru șlefuit capete de robinet, integrând trei roboți industriali de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

19. Programarea și simularea off-line a unei celule de fabricație robotizată integrând un robot industrial de tip braț articulat destinat încărcării-descărcării unei mașini-unelte. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

20. Programarea și simularea off-line a unei celule de paletizare a unor cutii de carton, cu două intrări și două ieșiri, integrând un robot industrial de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

21. Realizarea unui prototip experimental, programarea și simularea off-line a unui sistem robotic integrând un robot cu doua brațe și o platforma mobilă omnidirecțională utilizând produse software compatibile cu operarea în medii de realitate virtuală. Premise preliminare de realizare.

[REDACTED]

22. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru control nedistructiv prin scanare cu raze X, componente din industria auto, integrând doi roboți industriali de tip braț articulat utilizând mediul de lucru RoboDK. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

23. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare cu două intrări și două ieșiri pentru cutii de carton, integrând un robot industrial de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

24. Tehnologia de fabricație și simulare asistată de calculator a procesului de fabricație al unei componente din structura unui robot industrial ABB IRB 460. Premise preliminare de realizare

[REDACTED]

25. Programarea și simularea off-line a unei linii de producție automatizată a paleților de carton utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

26. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru prelucrat jante auto din aliaje de aluminiu utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

27. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru sudarea cu arc electric a unor cadre de remorcă de TIR, utilizând mediul de lucru ABB Robot Studio. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

28. Programarea și simularea off-line a unei celule de paletizare, integrând doi roboți industriali de tip braț articulată, un sistem de transport al paleților de tip robocar pe șine și un sistem de înfoliere a paleților utilizând mediul de lucru Process Simulate. Sinteza CAD și elementele senzoriale.

[REDACTED]

29. Proiectarea și realizarea practică a unui sistem robotizat autonom destinat operațiunii de sterilizare a unităților sanitare. Integrarea funcțională a sistemelor.

[REDACTED]

30. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru încărcare și descărcare mașini-unelte integrând un robot de tip braț articulată utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

31. Programarea și simularea off-line a unei aplicații de manipulare de mezeluri utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

32. Optimizarea comportării dinamice a structurilor robotizate prin utilizarea inteligenței artificiale și a platformei ROBO-PVAFM, utilizând mediul de lucru LabVIEW. Integrarea funcțională a sistemelor.

[REDACTED]

33. Proiectarea, modelarea și simularea modului de operare și realizarea practică a unui stabilizator ambarcabil miniaturizat. Integrarea funcțională a sistemelor.

[REDACTED]

34. Concepția și realizarea practică a unui robot urmăritor de linie cu sistem de control inteligent pentru parcurgerea unui traseu predefinit pentru aplicații industriale. Integrarea funcțională a sistemelor.

[REDACTED]

35. Realizarea prototipului virtual complet și a unui model funcțional la scară redusă pentru un RI cu arhitectură de tip brat articulată model Motoman. Integrarea funcțională a sistemelor.

[REDACTED]

36. Programarea și simularea offline a unei celule robotizate pentru debavurarea unei carcase pentru o cutie de viteze utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

37. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru depaletizare tăvițe suport cu produse de ciocolată și integrarea algoritmilor inteligenți în aplicație utilizând mediile de lucru Process Simulate și TensorFlow. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

38. Programarea și simularea off-line a unui sistem de paletizare integrând un robot de tip braț articulată echipat cu efector polifuncțional, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

39. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru sudare cu arc electric, integrând un robot industrial de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

40. Programarea și simularea off-line a unei aplicații de împachetare și paletizare automată din industria alimentară utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

41. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru ambalarea recipientelor din material plastic în cutii de carton, integrând un robot industrial de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

42. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru manipulare și paletizare a plăcilor de ciment, utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

43. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru îndoire și sudare cu arc electric repere din tablă, integrând trei roboți industriali de tip braț articulat, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

44. Programarea și simularea off-line a unei celule de sudare robotizată cu arc electric integrând un RI de sudare model ABB și un sistem perirobotic cu două posturi de lucru cu mese fixe (fără posibilități de orientare suplimentară a semifabricatelor), utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

45. Studiu privind optimizarea procesului de fabricație a unei piese într-un sistem integrat de producție. Integrarea funcțională a sistemelor.

[REDACTED]

46. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de paletizare a sacilor cu brichete de cărbuni, integrând un robot de tip braț articulată și un sistem de înfoliere a stivei cu rolă rotativă, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

47. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate pentru depunere de adeziv pe caroseriile auto. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

48. Programarea și simularea off-line a unui sistem de paletizare modular integrând un robot braț articulată cu efector polifuncțional, robocar de transfer al paleților și stație de înfoliere de tip coloană cu masă rotativă, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

49. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate destinate stivuirii discurilor de frână utilizând mediul de lucru Abb RobotStudio. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

50. Programarea și simularea off-line a unei aplicații robotizate de paletizare cu intrări și ieșiri multiple, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

51. Optimizarea programării roboților destinați deservirii mașinilor-unelte utilizând mediul de lucru Abb RobotStudio. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

52. Programarea și simularea off-line a unei aplicații robotizate de împachetare aparate frigorifice folosind doi roboți de tip braț articulată, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

53. Programarea și simularea off-line a unei celule robotizate de prelucrare prin așchiere a bielor de motoare auto, integrând doi roboți de tip braț articulat și trei mașini-unelte cu comandă numerică, utilizând mediul de lucru Process Simulate. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

54. Programarea și simularea off-line a unei aplicații de vopsire a unei caroserii auto utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]

55. Programarea și simularea off-line a unei aplicații de deservire a unei mașini de injecție și prelucrare a reperului utilizând mediul de lucru ABB RobotStudio. Programarea off-line pe bază de semnale.

[REDACTED]