

S E C Ţ I U N E A B06 - 16

Proiectare, programare și control în robotică

Comisia de examinare



10.05.2024
ora 08:00
sala CB210

1. Mână bionică



2. Programarea unui robot colaborativ cu cinci axe pentru schimbarea discurilor de vinil



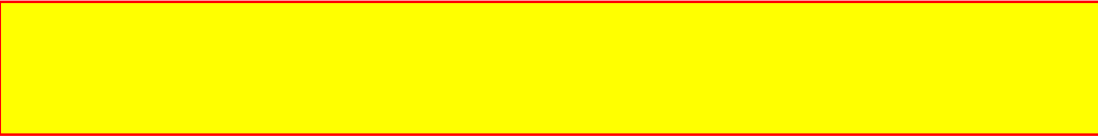
3. Controlul unui robot colaborativ cu cinci axe printr-un dispozitiv Leap Motion




4. Configurarea in ABB RobotStudio și refacerea funcționalității pentru o celulă educațională robotizată



5. Programarea unui robot ABB IRB 140 pentru operații pick&place



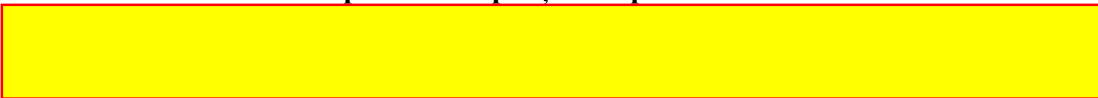
6. Utilizarea TIA Portal pentru configurarea senzorilor și semnalelor din cadrul unei celule educaționale robotizate



7. Modelarea, realizarea și integrarea unui gripper pentru un robot myCobot cu șase axe



8. Realizarea unui robot mobil pentru competiții de tip "mini-sumo"



9. Analiza comparativă a trei soluții constructive de roboți pentru competiții de tip "mini-sumo"



10. Analiza strategiilor de programare pentru roboți destinați competițiilor de tip "mini-sumo"



11. Adaptarea funcțională a unei imprimante 3D pentru funcționarea cu Klipper, prin integrarea unei plăcuțe Raspberry Pi



12. Dezvoltarea unui prototip pentru un robot educațional cu patru axe



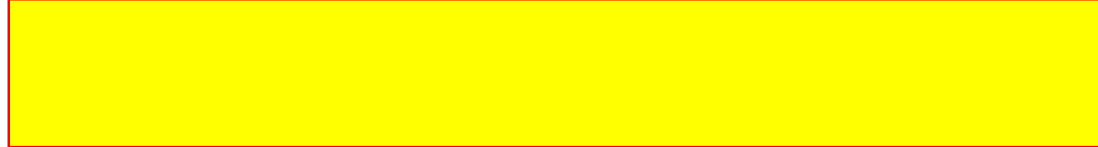
13. Realizarea sistemului de comanda si control pentru un robot de tip braț articulată cu patru axe și integrarea modelelor geometrice direct și invers



14. Aplicație demonstrativă de tip pick&place pentru un robot de tip brat articulată cu patru axe



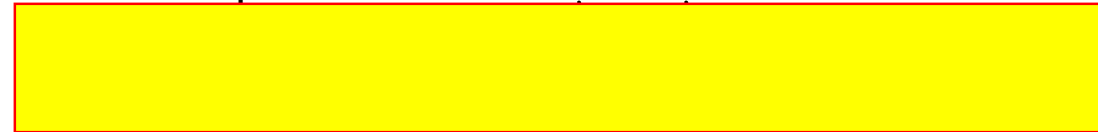
15. Controlul unui robot de tip brat articulată printr-un dispozitiv "space mouse" cu șase axe



16. Realizarea unui robot de tip braț articulată cu patru axe



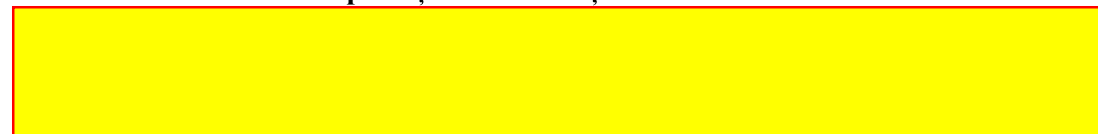
17. Platformă mobilă pentru demonstrarea funcționalității senzorilor



18. Dezvoltarea unei aplicații pentru controlul roboților educaționali



19. Realizarea unui robot de tip braț articulată cu șase axe



20. Aplicație demonstrativă de asamblare pentru un robot de tip brat articulată cu șase axe

