

PLAN DE ÎNVĂȚĂMÂNT
An universitar 2012/2013

ANUL III														ANUL IV																	
SEMESTRUL V							SEMESTRUL VI							SEMESTRUL VII							SEMESTRUL VIII										
1.	Elemente constructive de mecatronica I							Elemente constructive de mecatronica II							1.	Disciplina optionala independenta 5 (setul 5L1.7)							Disciplina optionala impachetata 1 (setul 1P1.8)								
	E	5	28	0	14	14	DD	40	E	5	28	0	14	14		DD	40	E	5	28	0	14	14	DD	40	E	3	28	0	14	0
2.	Bazele sistemelor mecatronice							Bazele roboticii							2.	Disciplina optionala independenta 6 (setul 6L1.7)							Disciplina optionala impachetata 2 (setul 1P1.8)								
	D	4	28	0	14	0	DS	30	D	5	28	0	14	14		DS	40	E	4	28	0	14	0	DD	30	E	4	28	0	14	0
3.	Sisteme de actionare I							Sisteme de actionare II							3.	Disciplina optionala independenta 7 (setul 7L1.7)							Disciplina optionala impachetata 3 (setul 1P1.8)								
	E	5	28	0	14	14	DD	40	E	4	28	0	28	0		DD	40	D	4	28	0	28	0	DD	40	E	3	28	0	14	0
4.	Management							Senzori si sisteme senzoriale							4.	Disciplina optionala independenta 8 (setul 8L1.7)							Disciplina optionala impachetata 4 (setul 1P1.8)								
	D	2	14	14	0	0	DD	10	E	4	28	0	28	0		DD	40	E	4	28	0	14	0	DD	30	E	3	14	0	14	0
5.	Sisteme de achizitie, interfețe și instrumentație virtuală							Marketing							5.	Disciplina optionala independenta 9 (setul 9L1.7)							Comunicare								
	E	4	28	0	28	14	DD	40	D	2	14	14	0	0		DD	10	E	5	28	0	14	28	DS	40	D	2	14	14	0	0
6.	Disciplina optionala independenta 1 (setul 1L1.5)							Disciplina optionala independenta 3 (setul 3L1.6)							6.	Disciplina optionala independenta 10 (setul 10L1.7)							Elaborare lucrare de licență (**)								
	D	4	28	0	28	0	DD	40	D	4	28	0	28	0		DS	30	D	4	28	0	14	0	DD	30	D	5	0	0	0	182
7.	Disciplina optionala independenta 2 (setul 2L1.5)							Disciplina optionala independenta 4 (setul 4L1.6)							7.	Disciplina optionala independenta 11 (setul 11L1.7)							Examen de licență (***)								
	E	4	28	0	28	0	DD	40	D	4	28	0	28	0		DS	40	D	4	28	0	28	0	DS	30	E	10				
8	Practica (45 ore)							Practica (45 ore)							8																
	C	2	0	0	0	0			C	2	0	0	0	0																	
total / semestru	ore: 364							VPI 240							ore: 364							VPI 240									
	credite: 30							evaluări:4E, 3D, 1C 8							credite: 30							evaluări:4E, 3D, 1C 8									
total / săptămână	ore: 26							ore: 26							ore: 26							ore: 26									
	din care: 13 1 9 3 (c, s, l, p)							din care: 13 1 10 2 (c, s, l, p)							din care: 14 0 9 3 (c, s, l, p)							din care: 8 1 4 13 (c, s, l, p)									

DISCIPLINE OPZIONALE

ANUL III													ANUL IV																			
SEMESTRUL V						SEMESTRUL VI						SEMESTRUL VII						SEMESTRUL VIII														
1.	CAD (*)						Optică tehnică (*)						1.	Microcontrolere in ingineria mecanica (*)						Rețele de calcul și echipamente periferice (*)												
	D	4	28	0	28	0	1L1.5.1 din setul 1L1.5	D	4	28	0	28		0	3L1.6.1 din setul 3L1.6	E	5	28	0	14	14	5L1.7.1 din setul 5L1.7	E	3	28	0	14	0	1P1.8.1.1			
2.	Dinamica Sistemelor Mecatronice						Fotometrie						2.	Microcontrolere si microprocesoare						Sisteme de fabricatie flexibila (*)												
	D	4	28	0	28	0	1L1.5.2 din setul 1L1.5	D	4	28	0	28		0	3L1.6.2 din setul 3L1.6	E	5	28	0	14	14	5L1.7.2 din setul 5L1.7	E	4	28	0	14	0	1P1.8.1.2			
3.	Circuite integrate digitale (*)						Programarea III - V. Basic (*)						3.	Automate programabile (*)						Simularea sistemelor electromecanice (*)												
	E	4	28	0	28	0	2L1.5.1 din setul 2L1.5	D	4	28	0	28		0	4L1.6.1 din setul 4L1.6	E	4	28	0	14	0	6L1.7.1 din setul 6L1.7	E	3	28	0	14	0	1P1.8.1.3			
4.	Electronica de putere						Baze de date și programare distribuită						4.	Automate și microprogramare						Programarea microcontrolerelor (*)												
	E	4	28	0	28	0	2L1.5.2 din setul 2L1.5	D	4	28	0	28		0	4L1.6.2 din setul 4L1.6	E	4	28	0	14	0	6L1.7.2 din setul 6L1.7	E	3	14	0	14	0	1P1.8.1.4			
5.													5.	Sisteme de conducere in robotica (*)						Mecatronica automobilului												
														D						4	28	0	28	0	7L1.7.1 din setul 7L1.7	E	4	28	0	14	0	1P1.8.2.1
6.													6.	Programarea robotilor industriali						Automate de control si servire												
														D						4	28	0	28	0	7L1.7.2 din setul 7L1.7	E	4	28	0	14	0	1P1.8.2.2
7.													7.	Inteligenta artificiala (*)						Mecatronica echipamentelor multimedia												
														E						4	28	0	14	0	8L1.7.1 din setul 8L1.7	E	3	28	0	14	0	1P1.8.2.3
8.													8.	Sisteme bazate pe cunostinte						Calitatea si fiabilitatea sistemelor mecatronice												
														E						4	28	0	14	0	8L1.7.2 din setul 8L1.7	E	4	14	0	14	0	1P1.8.2.4
9.													9.	Proiectarea sistemelor mecatronice (*)																		
														E						5	28	0	14	28	9L1.7.1 din setul 9L1.7							
Nota : Din fiecare dintre grupurile Disciplina opțională independentă 1.....Disciplină opțională independentă 11 se activează câte o singură disciplină, anume cea aleasă de majoritatea studenților după discuții cu titularii de cursuri implicați. De asemenea, din cele trei pachete din setul 1P1.8 se alege, după același principiu, un singur pachet.													10.	Analiza si sinteza sistemelor mecatronice																		
														E						5	28	0	14	28	9L1.7.2 din setul 9L1.7							
													11.	Masini de lucru in procese automate (*)																		
														D						4	28	0	14	0	10L1.7.1 din setul 10L1.7							
													12.	Unitati de fabricatie integrata																		
														D						4	28	0	14	0	10L1.7.2 din setul 10L1.7							
													13.	Aplicatii datelor experimentale (*)																		
														D						4	28	0	28	0	11L1.7.1 din setul 11L1.7							
													14.	Aplicatii multi robot																		
														D						4	28	0	28	0	11L1.7.1 din setul 11L1.7							

Pachetul 1P1.8.1 (din setul 1P1.8) (*)

Pachetul 1P1.8.2 (din setul 1P1.8)

DISCIPLINE FACULTATIVE

ANUL III

ANUL IV

		SEMESTRUL V						SEMESTRUL VI								SEMESTRUL VII						SEMESTRUL VIII												
1.	Mecanisme de mecanica fina Disciplină facultativă 1						Micro-electro-mecanisme Disciplină facultativă 3						1.																					
	D	3	28	0	14	0	20	D	3	28	0	14		0	20																			
2.	CATIA Disciplină facultativă 2						Proiectare parametrizata Disciplină facultativă 4						2.																					
	D	3	14	0	28	0	30	D	3	14	0	28		0	30																			
total / semestru	ore: 84		VPI		50		ore: 84		VPI		50		total / semestru	ore: 0		VPI		0		ore: 0		VPI		0		ore: 0		VPI		0				
	credite: 6		evaluări: 2D		2		credite: 6		evaluări: 2D		2			credite: 0		evaluări:				credite: 0		evaluări:				credite: 0		evaluări:						
total / săptămână	ore: 6						ore: 6						total / săptămână	ore: 0						ore: 0						ore: 0								
	din care:	3	0	3	0	(c, s, l, p)	din care:	3	0	3	0	(c, s, l, p)		din care:	0	0	0	0	(c, s, l, p)		din care:	0	0	0	0	(c, s, l, p)		din care:	0	0	0	0	(c, s, l, p)	

Legenda

Structura Tabel

Denumire disciplina									
FE	nc	c	s	l	p	CF	VPI		

FE poate fi: C, D, E, P-D, P-E; CF poate fi: DC, DC-F, DD, DF, DS

c - curs

C - colocviu (forma de evaluare dedicata exclusiv disciplinei "Practica")

CF - categorie formativa careia ii apartine disciplina

D - evaluare distribuita

DC - disciplina complementara

DC-F - disciplina complementara facultativa

DD - disciplina in domeniu

DF - disciplina fundamentala

DS - disciplina de specialitate

(*) - discipline optionale activate in anul universitar 2012 / 2013

(**) - din care stagiu practica 2 sapt x 26 ori

(***) - consta din: - verificarea cunostintelor fundamentale si de specialita
- sustinerea lucrarii de licenta

Exemplu

Elemente constructive de mecatronica I									
E	5	28	0	14	14	DD	40		

E - examen

FE - forme de evaluare

I - laborator

nc - număr credite

p - proiect

P - D - proiect autonom cu examinare ca si in cazul disciplinelor cu evaluare distribu

P - E - proiect autonom cu examinare ca si in cazul disciplinelor cu exam

s - seminar

VPI - volum de ore necesar pregatirii individual

RECTOR,

Prof.dr.ing. VIOREL-AUREL SERBAN